

map	algorithm	DynamicCar	Hovercraft	Quadrotor	Blimp
open area	P-PRM	1.0-1.1	1.0-1.1	—	—
	KPIECE	1.8-2.3	1.6-1.9	—	—
	RRT	1.0-1.2	1.4-1.8	—	—
single wall	P-PRM	1.0-1.1	$\infty-\infty$	—	—
	KPIECE	1.2-1.4	1.1-1.3	—	—
	RRT	1.0-1.1	$\infty-\infty$	—	—
3 ladder	P-PRM	1.0-1.1	$\infty-\infty$	—	—
	KPIECE	1.2-1.3	1.0-1.1	—	—
	RRT	1.1-1.2	$\infty-\infty$	—	—
forest	P-PRM	0.9-1.0	1.0-1.1	1.0-1.3	1.0-1.2 (2d)
	KPIECE	1.0-1.2	$\infty-\infty$	$\infty-\infty$	3.7- ∞ (2d)
	RRT	1.1-1.4	1.9-2.4	1.8-2.3	$\infty-\infty$ (2d)
fifthelement	P-PRM	—	—	0.8-1.0	0.9-0.9
	KPIECE	—	—	0.9-1.0	$\infty-\infty$
	RRT	—	—	1.3-1.6	1.0-1.3