

map	algorithm	DynamicCar	Hovercraft	Quadrotor	Blimp
open area	P-PRM	—	—		
	KPIECE	—	—		
	RRT	—	—		
single wall	P-PRM	—	—		
	KPIECE	—	—		
	RRT	—	—		
3 ladder	P-PRM	—	—		
	KPIECE	—	—		
	RRT	—	—		
forest	P-PRM	1.1–1.6	1.0–1.8 (2d)		
	KPIECE	$\infty$ – $\infty$	23– $\infty$ (2d)		
	RRT	21–38	$\infty$ – $\infty$ (2d)		
fifthelement	P-PRM	—	—		
	KPIECE	—	—		
	RRT	—	—		