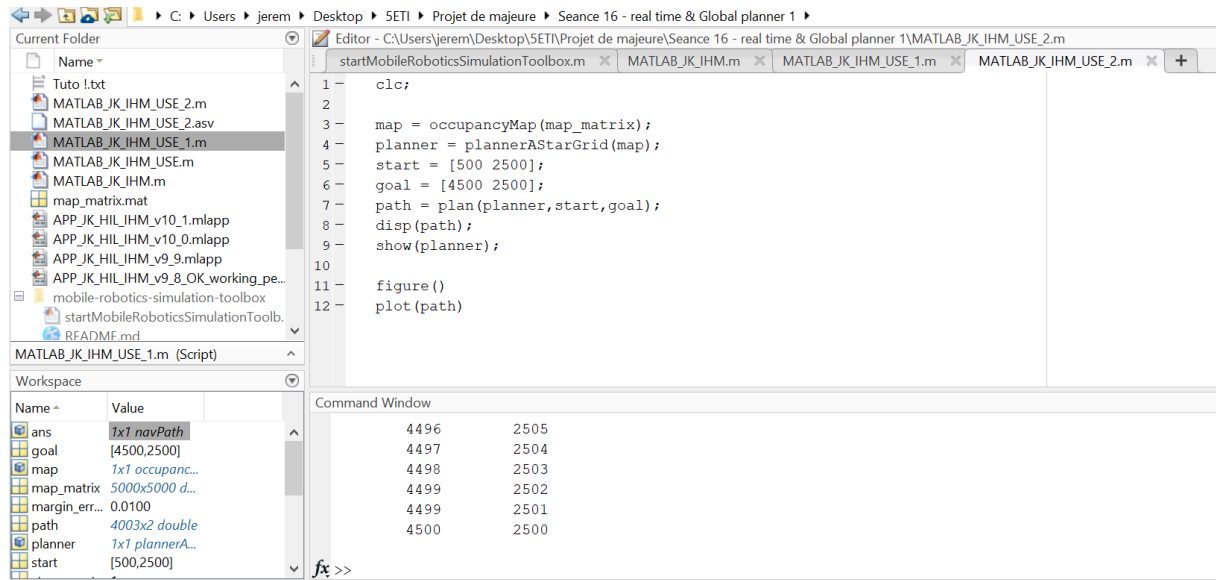


On teste le planner avec 2 waypoints de part et d'autre d'un obstacle.

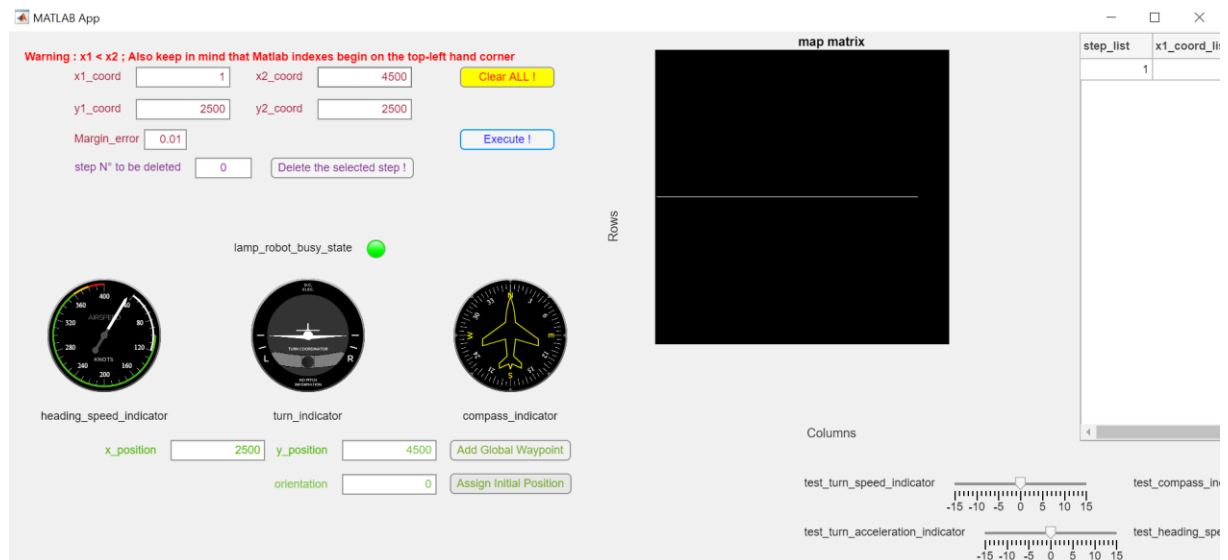
On se rend compte que le planner ne fonctionne pas car il ne prend pas en compte les obstacles.

On part donc sur cette solution :

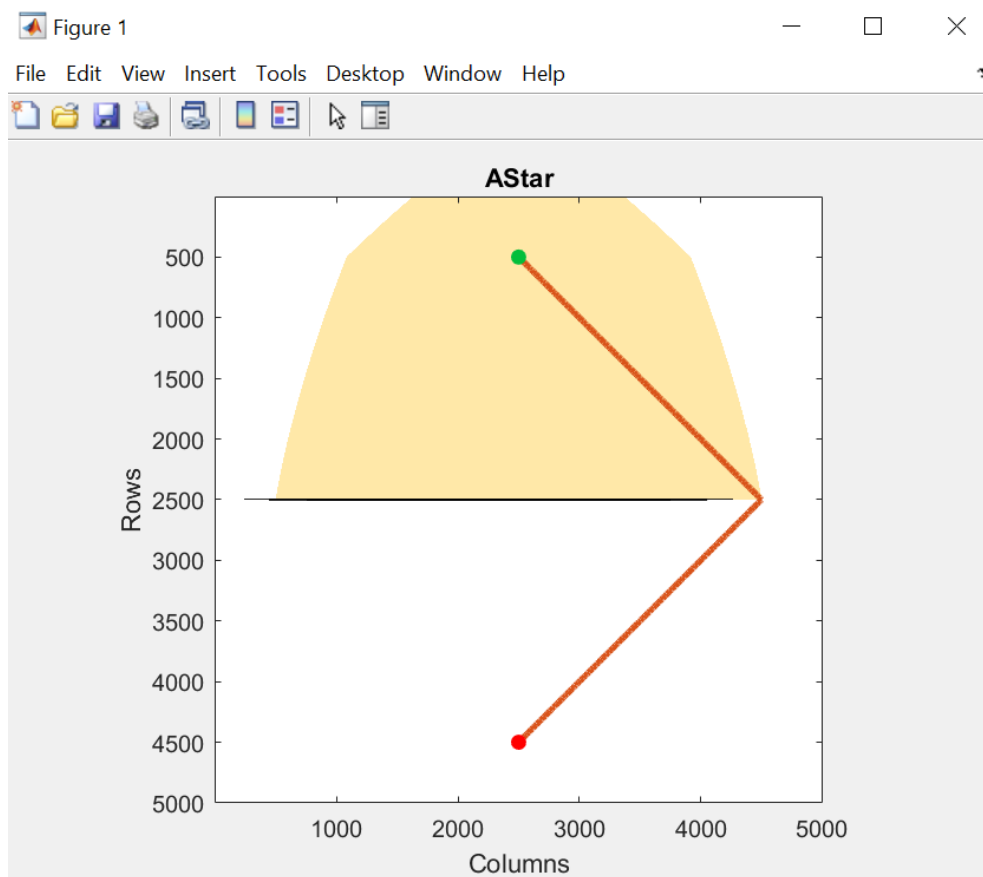
<https://fr.mathworks.com/help/nav/ref/plannerastargrid.html>



Pour la configuration suivante :



Avec le résultat suivant :



Et si on plot le path :

