

-DavidSemke-

Path Planning Visualizer

1-İçerik

D* Lite Algorithm
A* Algorithm
LPA* Algorithm

2-Yazıldığı Dil

Python

3-Açıklama

D* Lite, A* ve LPA* algoritmalarını görsel olarak güzel bir şekilde sunar.

Başlatıldığında açılan pencerede karşılaştığınız grid'in tıkladığınız parçalarına kareler yerleştirir.

İlk kare başlangıç noktası, ikinci kare bitiş noktası olur.

Sonraki tüm kareler duvarlardır.

Sol tıkla yerleştirilen kareler silinebilir.

Simülasyonun başlaması için sizden çalışılmak istenen algoritma istenir.

4-Pros - Cons

Pros:

Cons:

Engel Ekleme - Engel Kaldırma	Yok Gibi
-------------------------------	----------

Başlangıç Noktalarını Açılan Pencereden Belirleme	
Birden Fazla Algoritmayı Simüle Edebilme	

5-Link

<https://github.com/Sollimann/Dstar-lite-pathplanner>