



Progetto di Robotica Mobile

Giorgio Ubbriaco 209899

Sommario

[Modello 3](#_Toc110633459)

[Path Planning 4](#_Toc110633460)

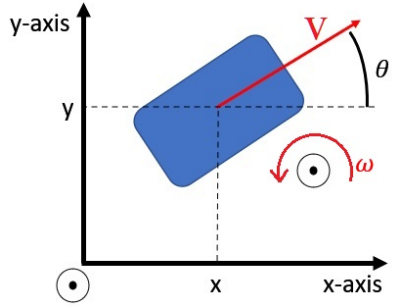
[Obstacles Shape 4](#_Toc110633461)

[Artificial Potential Fields 4](#_Toc110633462)

[Voronoi Diagrams 4](#_Toc110633463)

[Visibility Graphs 4](#_Toc110633464)

# Modello



Unicycle Robot Model

dove è la velocità di “guida” (*driving velocity*) mentre è la velocità di sterzata (*steering velocity*).

# Path Planning

## Obstacles Shape

Si ingrandisce ogni ostacolo di 2 unità.

## Artificial Potential Fields

## Voronoi Diagrams

## Visibility Graphs