%创建具有障碍物的栅格地图

%矩阵中1代表黑色栅格

function Grid = DrawMap(Grid)

b = Grid;

b(end+1,end+1) = 0;

colormap([1 1 1;0 0 0]); % 创建颜色

pcolor(0.5:size(Grid,2) + 0.5, 0.5:size(Grid,1) + 0.5, b); % 赋予栅格颜色

set(gca, 'XTick', 1:size(Grid,1), 'YTick', 1:size(Grid,2)); % 设置坐标

axis image xy; % 沿每个坐标轴使用相同的数据单位，保持一致