1. 研究方向的确定

目前，已知的信息为，路径规划算法分为两大类，一类全局规划，一类局部规划，所需要用到的算法和硬件难度也有不同，总体而言，全局规划会比局部规划要简单，所涉及到的硬件更少，所以，对于论文而言，重点是否应该放在全局规划的研究上，局部规划是在学有余力的情况下研究（人工势场法？）

1. 具体细节的确定

目前，一致的算法有三种，Dijkstra算法、基于启发式的A\*算法、基于增量式的D\*算法（包含了一部分局部规划），其中。Dijkstra算法本身并没有什么实用价值，仅理论分析即可，A\*算法在全局规划实用价值最高，并且难度较可，可以在所用的启发式原则上做文章，也就是采取不同的启发式函数研究，不同的启发式函数可能会有不同的路径，是否重点要放在A\*算法的不同启发式函数比较上。又或者是A\*算法实现即可，重点在于D\*算法的实现，D\*算法本身是增量式算法，可以用来做局部路径规划，有一定的难度。对于代码而言，是需要不同的算法均需要仿真、实物，还是仅几种需要？