\mathbf{TP}

Le but de ce TP est de programmer l'algorithme A* vu en cours.

L'objectif est, dans le cadre de ce TP, pour un robot de trouver le plus court chemin du point A au point B dans un entrepôt contenant des obstacles (caisses).

Vous devez compléter le code fourni afin de permettre de trouver le plus court chemin et l'état initial à l'état final :

- Dans un premier temps, le robot peut se déplacer en diagonale.
- Dans un second temps, le robot ne peut pas se déplacer en diagonale.

Il faut tout d'abord comprendre le code fourni, proposer une heuristique et implémenter l'algorithme.

Remarque:

- Faire un compte rendu à la fin du TP (des deux séances) qui sera noté.
- Montrer le résultat obtenu.