TAICA_機器導航與探索 HW1: Path Planning

S10350145 郭子豪 資工 4A

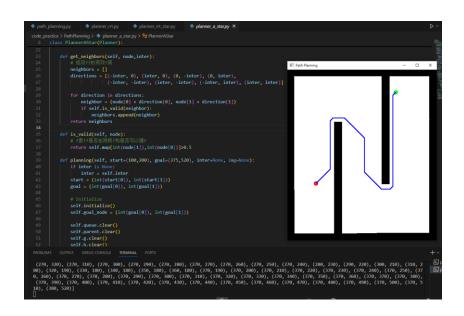
1. a star

使用指令後會有成功的路徑表現,值得一提的問題是 self.map 的 XY 軸順序是顛倒的,第一項是 y 軸,第二項是 x 軸。

def is_valid(self, node):

#?查??是否在网格?和是否可以通?

return self.map[int(node[1]), int(node[0])]>0.5



2. rrt star

使用指令後會有成功的路徑表現,一開始比較卡住的地方是當採樣到起點時,會進入無窮迴圈,原因是起點的父母是起點本身,此現象在採樣到終點時也依樣,在第 68 行多加了一段判斷式以避免此問題,以下是 5000 次採樣的結果。