

Koszt komórki [int]

Promień wpisany

Promień opisany

Zasięg „nadmuchiwania”

Przeszkoda - 254

Zakres „wpisany” - 253

252

Zakres „opisany” - 128

127

Kolizja pewna

Kolizja możliwa
(zależnie od orientacji)

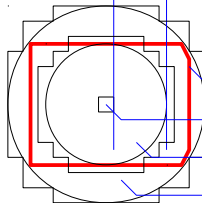
Obszar bezpieczny

Najniższy koszt „zajęty” - 1

Komórka wolna - 0

Strefa buforowa tworzona wokół przeszkód.
Dzięki niej robot podczas jazdy zachowuje dystans i nie przejeżdża tuż przy przeszkodach.

Odległość od najbliższej komórki oznaczonej jako przeszkoda [double]



Obrys robota (dokładny)

Komórka centralna

Obszar wpisany

Obszar opisany