



BACHELORARBEIT

Robot Motion Planning

Author:

Julian LORENZ

Mtr.: 3383863

Supervisor:

Dr. Annamaria KOVACS

David VEITH

22. März 2016

1 Einleitung

Diese Seminararbeit behandelt das *Robot Motion Planning* Problem aus Kapitel 13 aus dem Buch *Computational Geometry* [?]. Es beschäftigt sich mit der abstrakten Planung der Bewegungen eines Roboters in einem vorerst abgeschlossenen Raum. Innerhalb des Raumes existieren statische Hindernisse, mit denen der Roboter nicht kollidieren darf.

Der Einfachheit halbe

Algorithm 1: Euclid's algorithm for finding the greatest common divisor of two nonnegative integers

```

1 function Euclid ( $a, b$ );
   Input  : Two nonnegative integers  $a$  and  $b$ 
   Output:  $\gcd(a, b)$ 
2 if  $b = 0$  then
3   |   return  $a$ ;
4 else
5   |   return Euclid( $b, a \bmod b$ );
6 end
```

bla

Literatur

- [1] Michel Goossens, Frank Mittelbach, and Alexander Samarin. *The L^AT_EX Companion*. Addison-Wesley, Reading, Massachusetts, 1993.
- [2] Albert Einstein. *Zur Elektrodynamik bewegter Körper*. (German) [*On the electrodynamics of moving bodies*]. Annalen der Physik, 322(10):891–921, 1905.
- [3] Knuth: Computers and Typesetting,
<http://www-cs-faculty.stanford.edu/~uno/abcde.html>