

Robotique 1:

Abak-kali Nizar

Zurawska Alexis

# **RRT-Connect**



Une approche efficace pour la planification de chemins à requête simple.

# Sommaire

- Plannification de chemin: Qu'est-ce que c'est?
- Présentation de RRT - Connect
- Différence entre RRT normal et RRT - Connect
- Expériences, résultats et analyses
- Domaines d'applications

# Planification de chemin

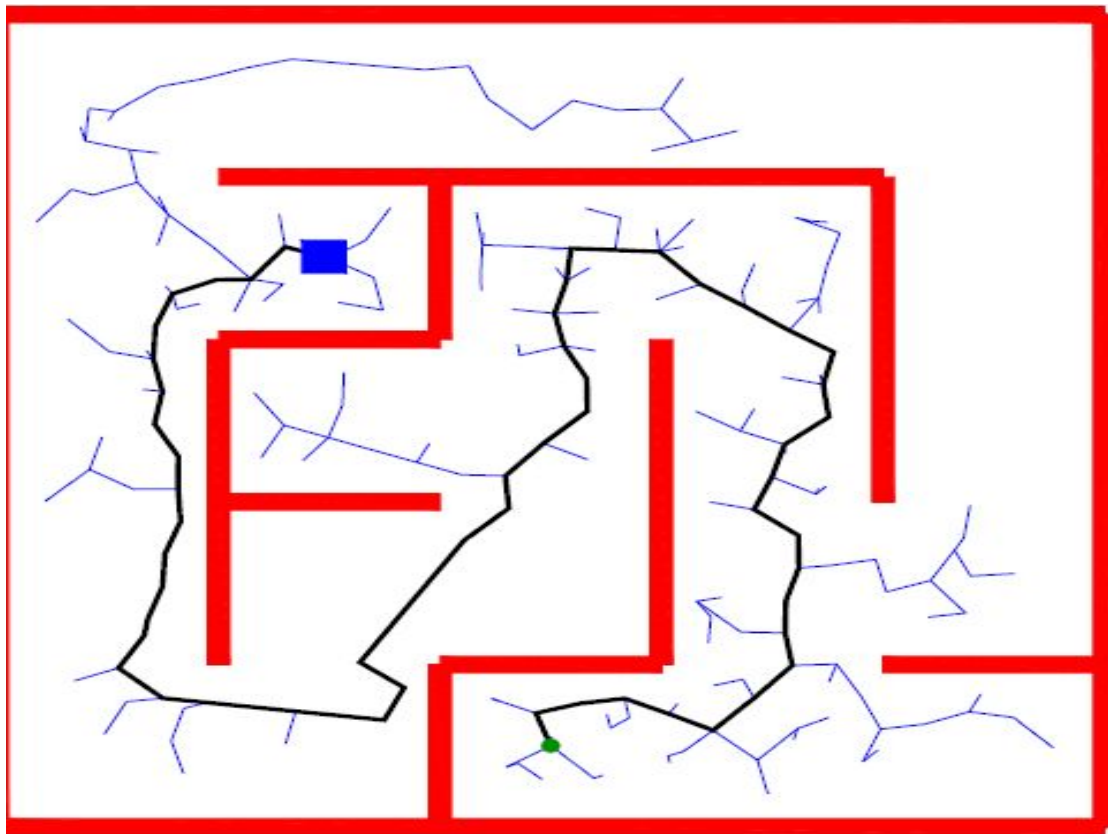


Déplacement d'un point A à un point B selon des contraintes

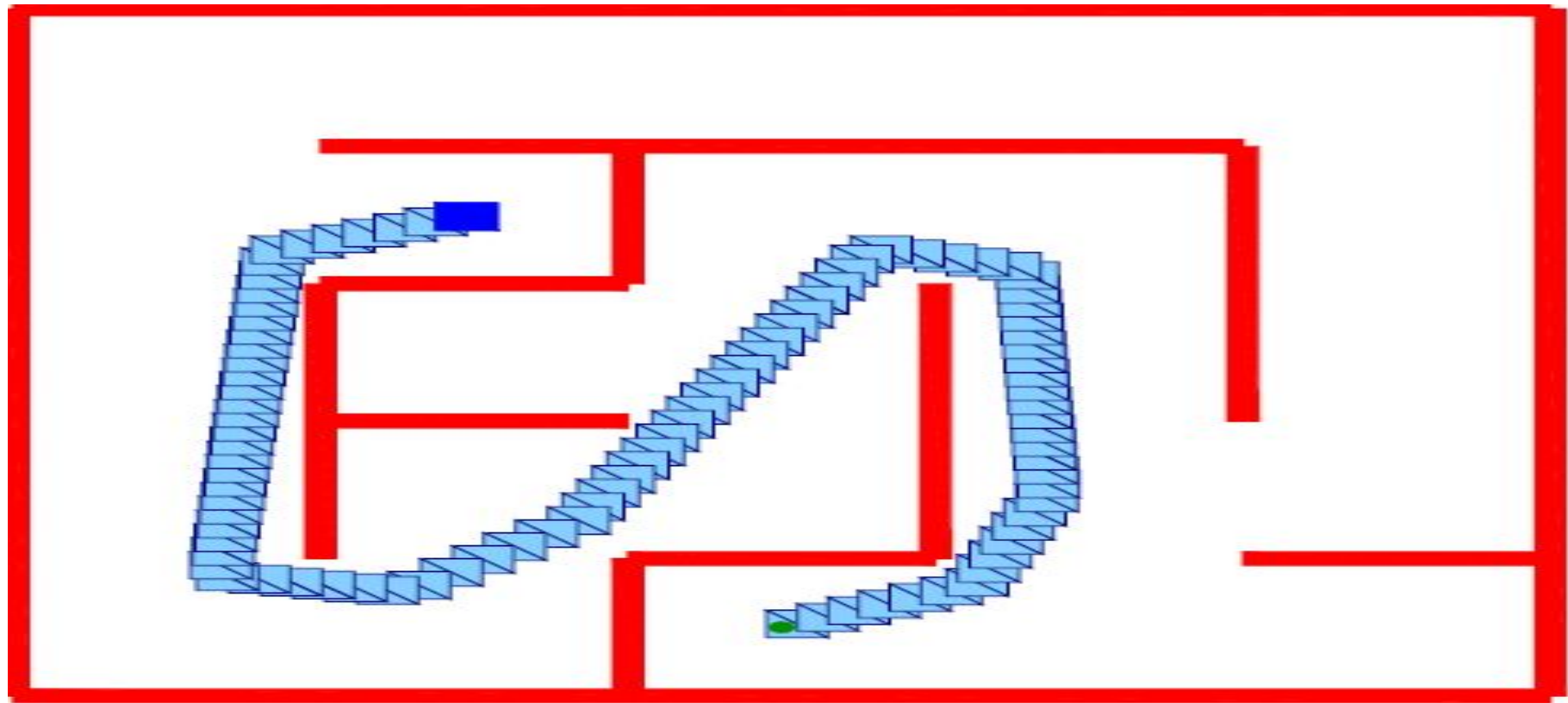
# RRT - Connect

---

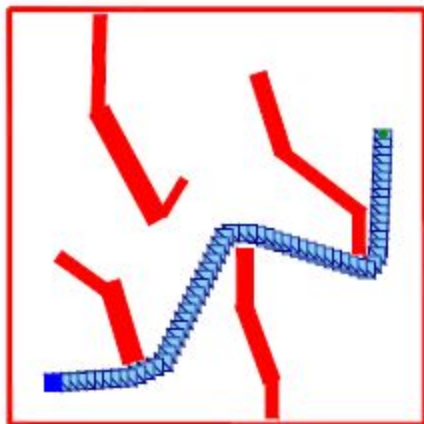
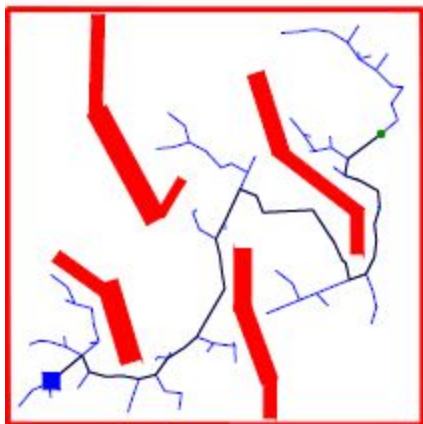
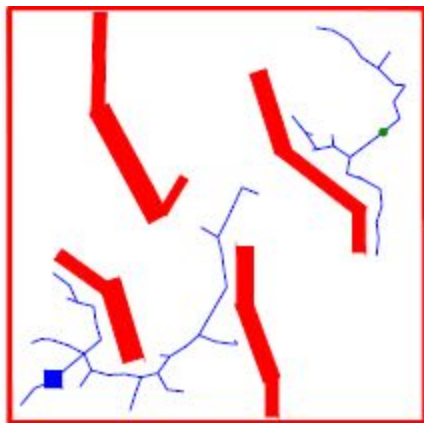
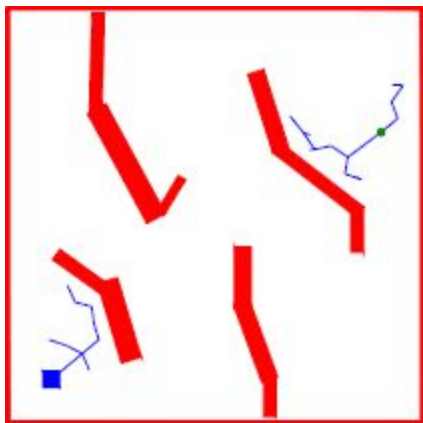
- Présentation de RRT
- Présentation de RRT - Connect
- Apport de RRT - Connect par rapport à RRT



**Exemple d'expérience : RRT**



**Résultat**



**Exemple d'expérience et de résultat: RRT - Connect**



**Exemple d'application**



# Conclusion



- Domaines d'applications de RRT - Connect
- En quoi RRT-Connect est-il une solution efficace?

Robotique 1:

Abak-kali Nizar

Zurawska Alexis

# **RRT-Connect**



Une approche efficace pour la planification de chemins à requête simple.