

## A\*算法规划路径实验

1. 文件目录
2. 总体说明
3. 关键功能的实现
4. 相关文献

附加资源

# 3. 文件目录

例程目录：[[安装目录](#)]\RflySimAPIs\8.RflySimVision\2.AdvExps\e10\_Planner

序号	实验名称	简介	文件地址
1	A*算法规划路径实验	使用A*算法规划路径，在路径搜索中，把传统四邻域搜索改为8邻域搜索。	<a href="#">AStar\Readme.pdf</a>
2	A*算法规划路径(ROS)实验	该例程代码来自于公司真机上实飞的程序迁移过来做仿真平台适配的，保证迁移后使用同一套代码，主要更改有数据源(激光雷达)的输入，不需要启动原程序的激光雷达程序，同时平台输出的激光雷达数据本就是PointCloud2点云数据，因此也不需要从scan转换到点云。	<a href="#">astar-ros\Readme.pdf</a>

## 总体说明

## 关键功能的实现

## 相关文献

## 附加资源

官方文档：RflySim官方文档：<https://rflysim.com/doc/zh/>

社区交流：加入RflySim技术交流群：951534390

