关于矩阵：

分为四个象限。Top-Left=2,T-R=1,B-L=4,B-R=3。

Config.json存储可能需要改变的常量

totalLen是整个矩形的边长

coreThre是计算纤芯的光强亮度的阈值（某点如果超过这个光强，那么就当作纤芯内）

Locate.roughScan中更改步长可以改粗扫精度

关于A\*：

每个open和closed中一个点对应一个list，依次存储[g(n)+h(n), g(n), [x, y], [lastX, lastY]]