1 避障，是后退一定距离，然后随机变转速，不停机，直接转向，效率很高

2 分区：每次充完电，沿着边线重新启动走到所分区，先到起始点：a 延线后退1米，然后转动圆180度，掉头过来，相当于到了充电站另一个方向的1米处，然后沿着线开始计算长度。分区只需要比例和长度，不需要驶出角度。

3 分时：有自动和定时两种模式，自动的话就是设计者提供参考的面积和时间。定时的话最初默认值跟这个一样，也可以手动修改。可以提供这两种模式。