2.负速度的躲避逻辑 （变量）

3.两格宽的入口可进，但不可出 （难）

**4.隔墙躲避逻辑 （难）**

**（1）当机器人之间产生避障逻辑**

**（2）判断他们之间是否有障碍物存在**

**（3）如果有，清除避障逻辑，如果没有，继续避障。**

5.行路不当被障碍物卡死会限制工作台 （目前出现在图二，初步来看还是和障碍物有关）（目前解决）

6.探明图三神秘bug （解决）

7.探明图四神秘bug （解决6后自动消失，怀疑是同源bug）

8.思考如何解决狭小路径单一机器人通过 （初步思路是判断两条路径重合度，但是复杂度很可能已经接近极限，而且即使判断重合后又该如何操作）

（1）判断重合

（2）判断路线权值

（3）权值大的具有优先通过权

（4）权值小的先从当前位置bfs，选出一条和那一条不重合的路线，如果没有就回到起点。

ps：会有多条路线同时重合的情况，建立一个函数同时处理

9.八号和九号工作台不会受到占用标志的影响，我可以一次给他们送两个物品 （解决）

10.送完物品后可以尝试立刻更新其物品栏状态 （解决）

11.出现未知bug，机器人选路出现奇怪问题有时会挑远的选。 （尝试）

**12.目标地点的缓入 （难， 重要）**