

开始



```
graph TD; Start([开始]) --> Step1[遍历当前节点的所有邻居节点]; Step1 --> Step2[得到当前节点与邻居节点的距离]; Step2 --> Step3[将所有位于当前导航路线前方的节点加入到sortlist中]; Step3 --> Step4[将sortlist中的节点加入到PriorityList中];
```

遍历当前节点的所有邻居节点

得到当前节点与邻居节点的距离

将所有位于当前导航路线前方的节点加入到sortlist中

将sortlist中的节点加入到PriorityList中