为了根据您提供的图表数据进行调整，我们将根据不同的 eVTOL 类型和不同类型之间的组合来设置不同的安全间隔。图中显示了四种类型的 eVTOL（多旋翼、轻型复合翼、中型复合翼、重型复合翼），并且对于每一对类型组合，指定了不同的最小安全间隔。

我们将调整**冲突检测**的逻辑，使其根据 eVTOL 类型动态计算不同的安全间隔，但同时保留现有的 5 米距离来表示**绝对最低冲突阈值**。这样，无论何种 eVTOL 类型，如果距离小于 5 米，仍然会被视为冲突。

**解决方案：**

1. **扩展状态数据**：为每架无人机添加 eVTOL\_type 属性，用于识别其机型。
2. **冲突检测**：根据图中的数据，动态计算不同类型无人机之间的安全间隔。
3. **保持 5 米最低冲突阈值**：即便不同类型无人机之间有不同的安全间隔，若两架无人机之间的距离小于 5 米，则总是视为冲突。

**步骤：**

**1. 将不同 eVTOL 类型的安全间隔表集成到代码中**

* 我们将图中的间隔数据转换成一个 Python 字典，用于在代码中查找不同 eVTOL 类型的安全间隔。

**2. 调整 check\_conflicts 函数：根据无人机的 eVTOL 类型动态应用安全间隔。**