если вкратце то определяем есть ли препятствие по коллинеарности векторов. Если траектория черепахи не пересекается с препятствием то едем дальше. Для объезда добавляем промежуточную точку. Черепаха сначала едет до точки объезда и потом только едет к целевой точке