语义地图：

（

[

电视1：

{

semantic obj：1 //电视

ID：1

border：1 //客厅

position: [1.0, 1.0]

}，

电视2：

{

semantic obj：1 //电视

ID：2

border：1 //客厅

position: [5.0, 4.0]

}，

垃圾桶1：

{

semantic obj：2 //垃圾桶

ID：1

border：1 //客厅

position: [3.0, 3.0]

}

]

机器人当前位置为[0.0, 0.0]

）