

构建搜索问题：  
1.定义obstacle的点表述  
2.定义各个group的inlets/outlets位置与尺寸

对所有inlets/outlets划分为n个priority layers（优先层级）

priority layer内group建立连接树

对group内inlets/outlets建立连接树  
例如基于最小生成树

是否已经完成所有group的遍历

遍历下一group

是

是否已经完成所有priority layer的遍历

遍历下一priority layer

priority layer内所有group开始求解

基于CBS(Conflict Base Search)  
重新配置动态障碍点

基于A\_star方法连接组内inlets/outlets

是否已经完成所有group的遍历

遍历下一group

是

是否所有group均无冲突

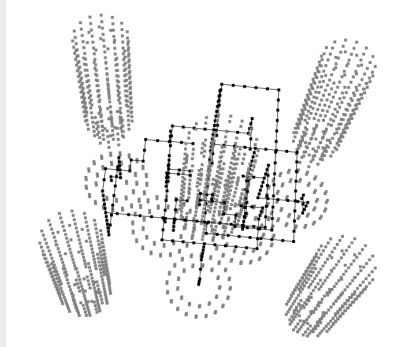
否

是

是否已经完成所有priority layer的遍历

遍历下一priority layer

是



求解结束