首先，确定网络的形状

上位机指定一个leader，同时指定管辖范围。leader按照距离划定管辖范围，同时决定下一个leader。

下一个leader同样划定管辖范围，同时指定另一个leader，直到找不到leader。

//管辖范围之内的节点只应答对应leader的测距指令

找不到leader信息广播，网络边沿节点搜寻周围的新节点。若存在，继续按leader方式加入网络。

网络形状被确立。

// leader+2anchor方式确定tag位置

方向节点移动，获得网络方向信息，向各leader传递。

leader向上位机反馈自己管辖的节点数和方位信息。

上位机决策每个leader下辖的节点网络形状。

leader负责构建网络。(贪心思想，决策每个结点的移动方向和距离)