工作台调度产品生产的问题

机器人的路线问题

先不考虑产品贬值的问题

留给1，2，3工作台有100帧，4，5，6工作台有1000帧，7工作台有2000帧

1. 程序开始时，1，2，3，4去1，2，3工作台取
2. 去4，5，6工作台放入（看距离）
3. 返回1，2，3去取
4. 再返回4，5，6取原件
5. 去7
6. 返回迭代
7. 结尾时间，直接拿手头的产品卖掉

机器人直线距离，先不考虑机器人的碰撞，机器人只考虑转向，前进