## 1 简单baseline计划：

## 完成标准的读入，并获取相应的信息。工作台状态，机器人状态。

1. 处理模块。
   * 1. 按类别获取工作台的index。
     2. 机器人只买1，2，3工作台材料，卖给4，5，6，9工作台。
     3. 对于每个机器人来说，每个帧数找性价比最高的1，2，3，卖给最近的4，5，6，9。
     4. 机器人途中路线完全直线。不计算加速减速带来的时间损失。
     5. 不考虑碰撞与时间系数，带来价值的损失。
2. 机器人行为响应模块，每个机器人包含五个行为。4\*5=20

Notes：性价比计算：获利价格/路程。

不理解：系统的demo示例为什么存在，到达目标点的减速行为（没必要，最大速度\*一帧时间，即6\*0.02=0.12m，可认为过程是连续的）。应该是因为机器人进行了交易行为，要去下一个目标点，进行转向导致的。如果前后目标点方向一致，应该不会存在转向行为。

最坏的情况就是前后两个目标点，方向相反。导致机器人从-6到6的加速过程，需要（1帧加速0.3m/s，12/0.3=40帧）。

消耗性工作台可一直接收产品（周期一帧）。