cur\_node == B ?

获取cur\_node的所有邻居 节点

qp中取出f(n)最小的节点作为当前节点cur\_node

把起点A放到open\_set中，计算出A的f(n)并放入pq

1.空间网格化；2.初始化open\_set,close\_set,pq;3)确定f(n)) = g(n) + h(n)；

结束

输入：起点A、终点D、空间ROI

开始

open\_set非空 ？