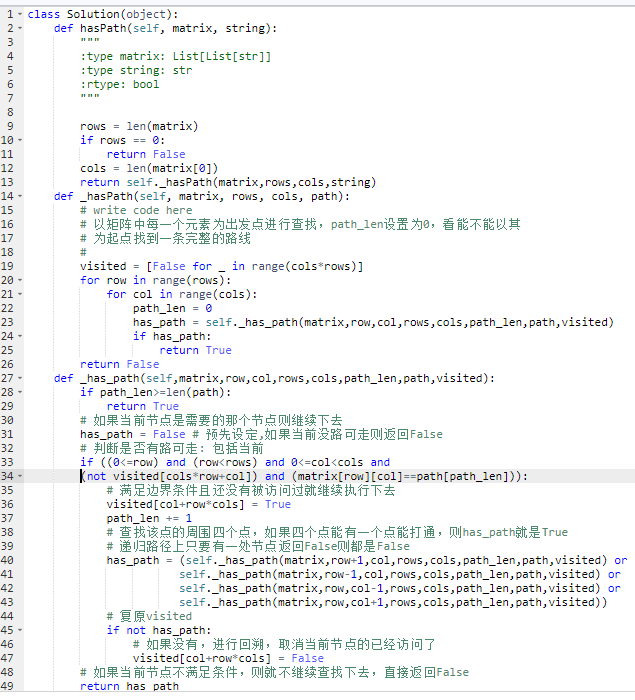
**是否存在包含字符串的路径**



**机器人的运动范围**

