A\*算法终点坐标的获取方法：

# 更新节点坐标【计算下一次运动到的节点的坐标信息】

NodeXCoordinateNew[0][NodeList[i]] = round((NodeXCoordinateNew[0][NodeList[i]] +

V\*t\*math.cos((Alpha[0][NodeList[i]]\*math.pi)/180.0)), 2)

NodeYCoordinateNew[0][NodeList[i]] = round((NodeYCoordinateNew[0][NodeList[i]] +

V\*t\*math.sin((Alpha[0][NodeList[i]]\*math.pi)/180.0)), 2)

已知当前节点坐标的信息、运行速度、移动的方向(转向的角度)以及本次运动的时间【时间t=当前MCV移动到最佳服务点的时间t1 + MCV为最佳服务点充电的时间】

按道理终点坐标是可以直接计算出来的

由于电单车运行空间是有障碍：

首先，需要用存在障碍的空间计算一次两点的距离d1

然后在无障碍的空间里计算一次两点之间的距离d2

如果d1 == d2,则表示，该终点坐标，即为电单车节点下次终点，节点的终点坐标计算完毕。

如果d1 != d2, 则表示，该节点运行到该终点坐标的途中遇到了障碍，则需微调电单车的移动方向，重新计算d1，d2，直到d1 == d2才算获得该节点的真正终点坐标。