超声传感 x，左右行走；y，前后行走

1/空闲状态

四个传感器都正常之后才能继续下一步操作

2．/\* 等待操作员按下启动按钮 \*/

3. /\* 等待操作员离开 ，等待3s

4．/\* 等待所有传感器都正常工作 \*/

5./\* 机器人开始行走，并开始喷雾作业 \*/