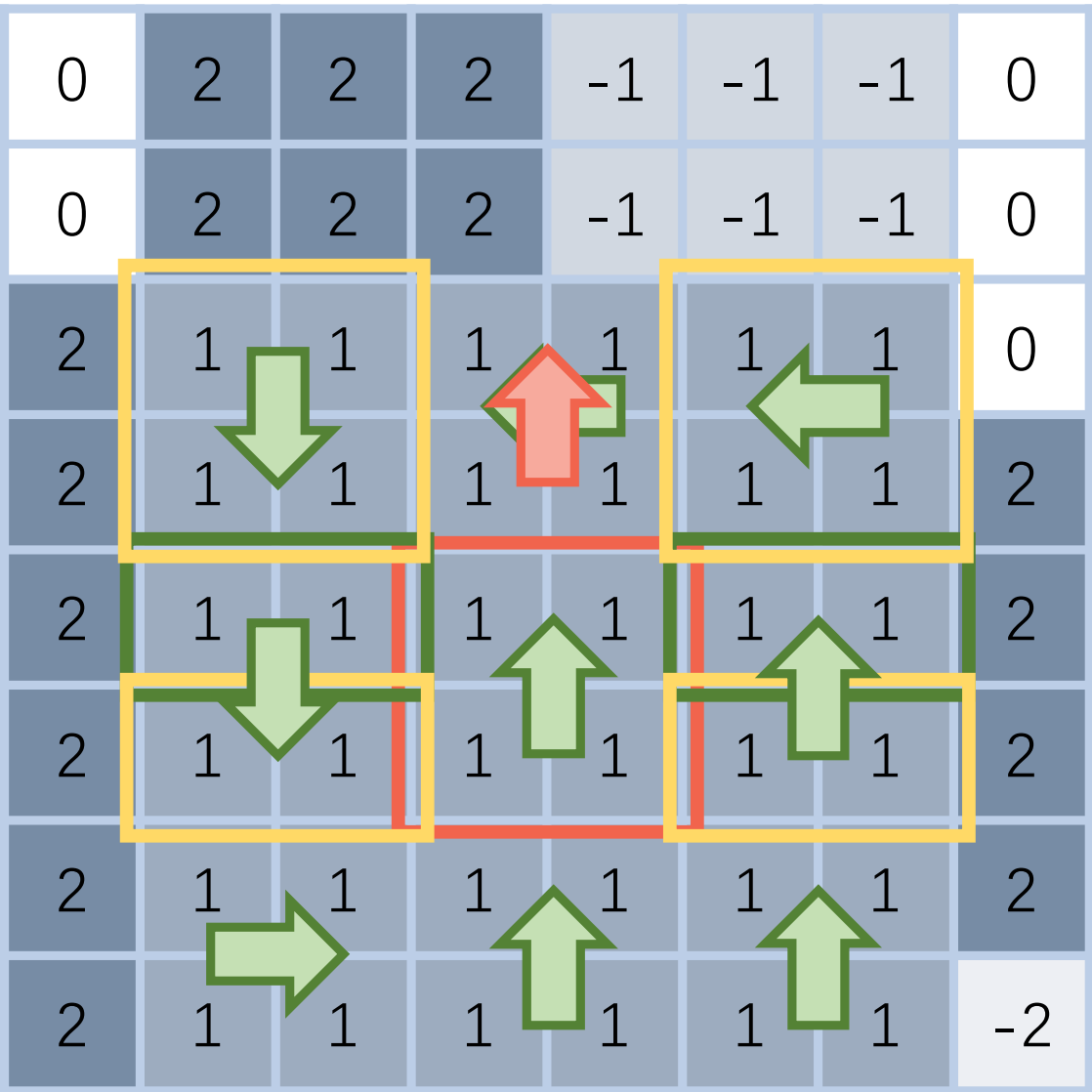


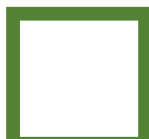
状态矩阵



当前智能体朝向



之前智能体朝向



检查区域



当前区域

道路过宽判别矩阵

