算法最终方案：

自动寻路方案：1.方块寻找的解决

极端情况遍历半张地图，寻找方块，找到我方方块时夹取，找到敌方方块时在另半边地图映射到我方坐标，找到第三个块时停止遍历，判断我方机器人状态，若没有夹取到两个块，开始寻找夹取，若以及夹取了两个块，直接前往解密机器人，然后去夹取剩余方块

2.我方机器人到目标的的最短路径

使用BFS找到最短路径

3.敌我机器人冲突时最短路径的重新规划

当敌我机器人冲突时在地图上临时将敌方机器人坐标标记为一堵墙然后进行最短路径的重规划