機器人競賽

塞格德大學的AI研究人員正在舉辦一場機器人編程競賽。 你的朋友Hanga決定參加這場比賽。目標是編寫一個稱為*Pulibot*的終極程式,讚美著著名的匈牙利牧羊犬品種Puli的偉大智慧。

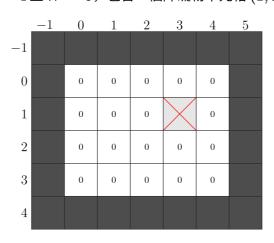
Pulibot將在一個由 $(H+2) \times (W+2)$ 個單元格組成的迷宮中進行測試。 網格的行從北到南編號為 -1 到 H, 列從西到東編號為 -1 到 W。 我們將網格中位於第 r 行第 c 列的單元格 $(-1 \le r \le H, -1 \le c \le W)$ 稱為單元格 (r,c)。

考慮一個滿足 $0 \le r < H$ 且 $0 \le c < W$ 的單元格 (r,c)。單元格 (r,c) 有 4 個相鄰單元格:

- 單元格 (r,c-1) 稱為單元格 (r,c) 的**西側**單元格;
- 單元格 (r+1,c) 稱為單元格 (r,c) 的**南側**單元格;
- 單元格 (r,c+1) 稱為單元格 (r,c) 的**東側**單元格;
- 單元格 (r-1,c) 稱為單元格 (r,c) 的**北側**單元格。

如果 r=-1 或 r=H 或 c=-1 或 c=W,則單元格 (r,c) 稱為迷宮的**邊界**單元格。 迷宮中不是邊界單元格的每個單元格都是**障礙物**單元格或**空白**單元格。 此外,每個空白單元格都有一個**顏色**,由介於 0 和 Z_{MAX} 之間的非負整數來表示。 最初,每個空白單元格的顏色都是 0。

例如,考慮一個迷宮,其中 H=4 且 W=5,包含一個障礙物單元格 (1,3) :



唯一的障礙物單元格用 X 表示。迷宮的邊界單元格被陰影覆蓋。 每個空白單元格內的數字表示它的顏色。

從單元格 (r_0,c_0) 到單元格 (r_ℓ,c_ℓ) 的長度為 ℓ $(\ell>0)$ 的**路徑**是一個由兩兩不同的*空白*單元格 $(r_0,c_0),(r_1,c_1),\ldots,(r_\ell,c_\ell)$ 組成的序列,其中對於每個 i $(0 \le i < \ell)$,單元格 (r_i,c_i) 和 (r_{i+1},c_{i+1}) 是相鄰的。

注意,長度為 ℓ 的路徑包含恰好 $\ell+1$ 個單元格。

在比賽中,研究人員設置了一個迷宮,從單元格 (0,0) 到單元格 (H-1,W-1) 至少存在一條路徑。 注意,這意味著單元格 (0,0) 和 (H-1,W-1) 保證是空白的。

Hanga不知道迷宮中的哪些單元格是空白的,哪些是障礙物。

你的任務是幫助Hanga編寫Pulibot的程式,使其能夠在研究人員設置的未知迷宮中找到從單元格 (0,0) 到單元格 (H-1,W-1) 的*最短路徑*(即最小長度的路徑)。下面描述了Pulibot的規格和比賽的規則。

Pulibot的規則

對於每個 -1 < r < H 和 -1 < c < W,將單元格 (r,c) 的**狀態**定義為一個整數,使得:

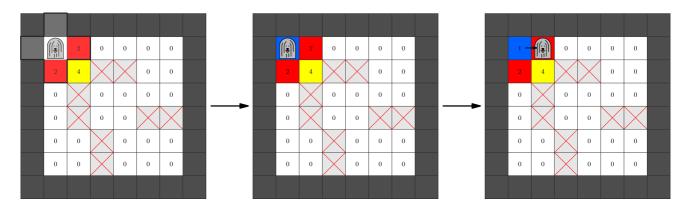
- 如果單元格 (r,c) 是邊界單元格,則其狀態為 -2 ;
- 如果單元格 (r,c) 是障礙物單元格,則其狀態為 -1 ;
- 如果單元格 (r,c) 是空白單元格,則其狀態為該單元格的顏色。

Pulibot的程式被執行為一系列步驟。 在每個步驟中,Pulibot識別附近單元格的狀態,然後執行一個指令。 它執行的指令由識別到的狀態確定。 以下是更詳細的描述。

假設在當前步驟的開始時,Pulibot位於一個空白單元格 (r,c)。 步驟執行如下:

- 1. 首先,Pulibot識別當前的**狀態數組**,即由單元格 (r,c) 和所有相鄰單元格的狀態組成的數組 S = [S[0], S[1], S[2], S[3], S[4]]:
 - \circ S[0] 是單元格 (r,c) 的狀態。
 - \circ S[1] 是西側單元格的狀態。
 - \circ $S^{[2]}$ 是南側單元格的狀態。
 - \circ S[3] 是東側單元格的狀態。
 - \circ S[4] 是北側單元格的狀態。
- 2. 然後,Pulibot確定對應於識別到的狀態數組的**指令** (Z,A)。
- 3. 最後,Pulibot執行該指令:將單元格 (r,c) 的顏色設置為顏色 Z,然後執行動作 A,該動作是以下動作之一:
 - 在單元格 (r,c) 上停留;
 - 。 移動到4個相鄰單元格之一;
 - 。 終止程式。

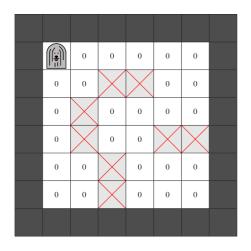
例如,考慮下圖左側顯示的情景。 Pulibot目前位於顏色為0的單元格(0,0)。 Pulibot識別到的狀態數組為 S=[0,-2,2,2,-2]。 Pulibot可能有一個程式,在識別到這個數組時,將當前單元格的顏色設置為 Z=1,然後向東移動,如圖中間和右側所示:

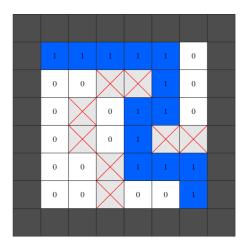


機器人比賽規則

- 開始時,Pulibot被放置在單元格 (0,0) 並開始執行其程式。
- Pulibot不允許移動到非空的單元格。
- Pulibot的程式必須在最多 500,000 步後終止。
- 在Pulibot的程式終止後,迷宮中的空單元格應該被著色,使得:
 - 。 從 (0,0) 到 (H-1,W-1) 存在一條最短路徑,該路徑上每個單元格的顏色都是 1。
 - 。 其他所有空單元格的顏色都是 0。
- Pulibot可以在任何空單元格終止其程式。

例如,下圖顯示了一個可能的迷宮,其中 H=W=6。 左側顯示了起始配置,右側顯示了一個終止後可接受的空單元格的著色:





實現細節

您應該實現以下程序。

void program_pulibot()

- 這個程序應該生成Pulibot的程式。該程式應該對所有的 H 和 W 的值以及滿足任務限制的任何迷宮都能正確運行。
- 對於每個測試用例,這個程序只會被調用一次。

這個程序可以調用以下程序來生成Pulibot的程式:

void set_instruction(int[] S, int Z, char A)

- *S*: 長度為 5 的描述狀態數組。
- Z:表示顏色的非負整數。
- A: 表示Pulibot動作的單個字符,如下所示:
 - H: 停留;
 - 。 W: 向西移動;
 - 。 S: 向南移動;
 - 。 E: 向東移動;
 - 。 N: 向北移動;
 - o T: 終止程式。
- 調用此程序指示Pulibot在識別到狀態 S 時執行指令 (Z,A)。

使用相同的狀態數組S來多次調用 $set_instruction$ 將導致輸出不正確的判決。

不需要對每個可能的狀態數組 S 都調用 $set_instruction$ 。然而,如果Pulibot稍後識別到一個未設置指令的狀態,則會得到輸出不正確的判決。

在program_pulibot完成後,評分機將在一個或多個迷宮上調用Pulibot的程式。這些調用不計入解決方案的時間限制。評分機不是自適應的,也就是說,每個測試用例中的迷宮集合是預先定義的。

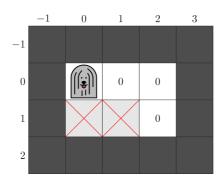
如果Pulibot在終止其程式之前違反了任何機器人比賽規則,則會得到輸出不正確的判決。

樣例

program_pulibot程序可以如下調用set_instruction:

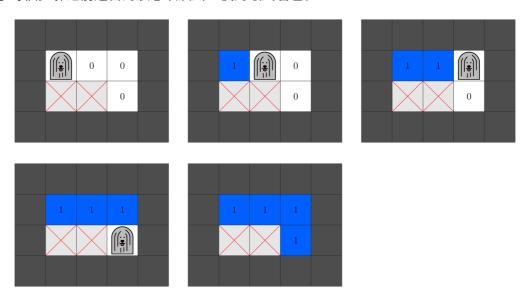
調用	狀態數組 S 的指令
set_instruction([0, -2, -1, 0, -2], 1, E)	設置顏色為1並向東移動
set_instruction([0, 1, -1, 0, -2], 1, E)	設置顏色為1並向東移動
set_instruction([0, 1, 0, -2, -2], 1, S)	設置顏色為1並向南移動
set_instruction([0, -1, -2, -2, 1], 1, T)	設置顏色為1並終止程式

考慮一個場景,其中H=2且W=3,迷宮顯示在下圖中。



對於這個特定的迷宮,Pulibot的程式運行了四個步驟。Pulibot識別到的狀態數組和執行的指令與上面的四次set_instruction調用完全對應。其中最後一個指令終止了程式。

下圖顯示了每個步驟之前迷宮的狀態以及終止後的最終著色。



但是,請注意,這個包含 4 個指令的程式可能無法在其他有效的迷宮中找到最短路徑。 因此,如果提交, 它將收到輸出不正確的判決。

約束條件

 $Z_{MAX}=19$ 。因此,Pulibot可以使用從0到19的顏色。

對於用於測試Pulibot的每個迷宮:

- $2 \le H, W \le 15$
- 從單元格 (0,0) 到單元格 (H − 1, W − 1) 至少存在一條路徑。

子任務

- 1. (6分) 迷宮中沒有障礙單元格。
- 2. (10分) H=2
- 3. (18分) 每對空單元格之間恰好存在一條路徑。
- 4. (20分) 從單元格 (0,0) 到單元格 (H-1,W-1) 的每條最短路徑的長度爲 H+W-2。
- 5. (46分) 沒有額外的約束條件。

如果在任何測試用例中,對set_instruction過程的調用或Pulibot的程序在執行過程中不符合實現細節中描述的約束條件,則該子任務的解決方案得分爲 0。

在每個子任務中,您可以通過生成幾乎正確的着色來獲得部分分數。

具體而言:

- 如果空單元格的最終着色滿足機器人競賽規則,則測試用例的解決方案是**完整的**。
- 如果最終着色如下所示,則測試用例的解決方案是**部分的**:
 - 。 存在一條從 (0,0) 到 (H-1,W-1) 的最短路徑,路徑中每個單元格的顏色爲 1。
 - 。 網格中沒有其他顏色爲1的空單元格。
 - \circ 網格中的某個空單元格的顏色不是0和1 \circ

如果您對測試用例的解決方案既不完整也不部分,則相應測試用例的得分爲0。

在子任務1-4中,全解的得分為100%,而部份解的得分是該子任務分數的50%。

在子任務5中,您的得分取決於Pulibot程序中使用的顏色數量。 更具體地說,設 Z^* 是對 set instruction的所有調用中Z的最大值。根據以下表格計算測試用例的得分:

條件	得分(完整)	得分(部分)
$11 \leq Z^\star \leq 19$	$20+(19-Z^\star)$	$12+(19-Z^\star)$
$Z^\star=10$	31	23
$Z^\star=9$	34	26
$Z^{\star}=8$	38	29
$Z^\star=7$	42	32
$Z^\star \leq 6$	46	36

每個子任務的得分是該子任務中測試用例的最低得分。

樣例評分器

樣例評分器按以下格式讀取輸入:

- 第1行: HW
- 第2 + r行 $(0 \le r < H)$: m[r][0] m[r][1] ... m[r][W-1]

這裏,m是一個包含 H 個 W 個整數數組的數組,描述了迷宮的非邊界單元格。 如果單元格 (r,c) 是空單元格,則 m[r][c]=0,如果單元格 (r,c) 是障礙單元格,則 m[r][c]=1。

樣例評分器首先調用program_pulibot()。 如果樣例評分器檢測到協議違規,樣例評分器會打印 Protocol Violation: <MSG>並終止,其中<MSG>是以下錯誤消息之一:

- Invalid array: 對於某些i, $-2 < S[i] < Z_{MAX}$ 未滿足,或者S的長度不是5。
- Invalid color: $0 < Z < Z_{MAX}$ 未滿足。
- Invalid action: 字符 A 不是H、W、S、E、N或T。
- Same state array: set_instruction至少兩次使用相同的數組 \$S`。

否則,當program_pulibot完成時,樣例評分器在輸入描述的迷宮中執行Pulibot的程序。

樣例評分器生成兩個輸出。

首先,樣例評分器將Pulibot的動作日誌寫入工作目錄中的文件robot.bin。該文件作爲下一節中描述的可視化工具的輸入。

其次,如果Pulibot的程序沒有成功終止,樣例評分器會打印以下錯誤消息之一:

- Unexpected state:Pulibot識別到一個set_instruction未使用的狀態數組。
- Invalid move: 執行一個動作導致Pulibot移動到一個非空單元格。
- Too many steps:Pulibot執行了500000步而沒有終止其程序。

否則,設e[r][c]是Pulibot程序終止後單元格(r,c)的狀態。 樣例評分器以以下格式打印H行:

• $\$1 + r + (0 \le r < H) : e[r][0] e[r][1] ... e[r][W-1]$

顯示工具

此任務的附件包含一個名為 display.py 的文件。 當調用時,這個 Python 腳本會在由樣本評分器的輸入描述的迷宮中顯示 Pulibot 的動作。 為此,二進制文件 robot.bin 必須存在於工作目錄中。

要調用腳本,執行以下命令。

python3 display.py

一個簡單的圖形界面會出現。主要功能如下:

- 您可以觀察整個迷宮的狀態。Pulibot 的當前位置會用一個矩形突出顯示。
- 您可以通過點擊箭頭按鈕或按下它們的熱鍵來瀏覽 Pulibot 的步驟。您還可以跳轉到特定的步驟。
- Pulibot 程序中即將到來的步驟顯示在底部。 它顯示當前狀態數組和它將執行的指令。 在最後一步 之後,它會顯示評分器的錯誤消息之一,或者如果程序成功終止則顯示 Terminated。
- 對於表示顏色的每個數字,您可以分配一個背景顏色以及一個顯示文字。該顯示文字應為一個短字符串,並應該出現在每個具有相同顏色的單元格中。您可以以以下任一方式分配背景顏色和顯示文本:
 - o 在點擊 Colors 按鈕後,在對話窗口中設置它們。
 - 。 編輯 colors.txt 文件的內容。
- 要重新加載 robot.bin, 請使用 Reload 按鈕。如果 robot.bin 的內容已更改,這很有用。