

一、编程题

ACM:路口最短时间问题

题目描述:

假定街道是棋盘型的, 每格距离相等, 车辆通过每格街道需要时间均为 `timePerRoad`; 街道的街口(交叉点)有交通灯, 灯的周期 $T(=lights[row][col])$ 各不相同; 车辆可直行、左转和右转, 其中直行和左转需要等相应 T 时间的交通灯才可通行, 右转无需等待。

现给出 $n*m$ 个街口的交通灯周期, 以及起止街口的坐标, 计算车辆经过两个街口的最短时间。

其中:

- 1) 起点和终点的交通灯不计入时间, 且可以任意方向经过街口
- 2) 不可超出 $n*m$ 个街口, 不可跳跃, 但边线也是道路 (即 `lights[0][0] -> lights[0][1]` 是有效路径)

入口函数定义:

```
/**
 * lights : n*m 个街口每个交通灯的周期, 值范围[0,120], n 和 m 的范围为[1,9]
 * timePerRoad : 相邻两个街口之间街道的通过时间, 范围为[0,600]
 * rowStart : 起点的行号
 * colStart : 起点的列号
 * rowEnd : 终点的行号
 * colEnd : 终点的列号
 * return : lights[rowStart][colStart] 与 lights[rowEnd][colEnd] 两个街口之间的最短通行时间
 */
int calcTime(int[][] lights, int timePerRoad, int rowStart, int colStart, int rowEnd, int colEnd)
```

补充说明:

示例 1

输入:

`[[1,2,3],[4,5,6],[7,8,9]],60,0,0,2,2`

输出:

`245`

说明:

行走路线为 $(0,0) \rightarrow (0,1) \rightarrow (1,1) \rightarrow (1,2) \rightarrow (2,2)$ 走了 4 格路, 2 个右转, 1 个左转, 共耗时 $60+0+60+5+60+0+60=245$

代码:

```
#
# 返回通过指定路口之间的最短时间
# @param lights int 整型二维数组 n*m 个街口每个交通灯的周期, 值范围[0,120], n 和 m 的范围为[1,9]
# @param timePerRoad int 整型 相邻两个街口之间街道的通过时间, 范围为[0,600]
# @param rowStart int 整型 起点的行号
# @param colStart int 整型 起点的列号
```

```

# @param rowEnd int 整型 终点的行号
# @param colEnd int 整型 终点的列号
# @return int 整型
#
class Solution:
    def is_turn_right(self, cur_row, rowEnd, cur_col, colEnd, x, y):
        if (x==0 and y==0):
            return False
        if (cur_row == rowEnd+1 and cur_col == colEnd):
            #right turn
            if (x==1 and y==0):
                return True
            else: #straight or turn left
                return False
        elif (cur_row == rowEnd-1 and cur_col == colEnd):
            #right turn
            if (x== -1 and y==0):
                return True
            else: #straight or turn left
                return False
        elif (cur_row == rowEnd and cur_col == colEnd+1):
            #right turn
            if (x==0 and y== -1):
                return True
            else: #straight or turn left
                return False
        elif (cur_row == rowEnd and cur_col == colEnd-1):
            #right turn
            if (x==0 and y==1):
                return True
            else: #straight or turn left
                return False

    def dfs(self, lights, total_time, num_rows, num_cols, cur_time, timePerRoad,
            cur_row, cur_col, rowEnd, colEnd, x, y):
        if (cur_row == rowEnd and cur_col == colEnd):
            self.total_time.append(total_time)
            return
        total_time += timePerRoad
        next_direction = []
        if (rowEnd > cur_row):
            next_direction.append([0,1])
        elif (rowEnd < cur_row):
            next_direction.append([0,-1])

```

```

        if (colEnd > cur_col):
            next_direction.append([1,0])
        elif (colEnd < cur_col):
            next_direction.append([-1,0])

    for [next_x, next_y] in next_direction:
        next_col = cur_col + next_x
        next_row = cur_row + next_y
        if (next_row >= num_rows or next_row < 0 or next_col >= num_cols or next_col <
0):
            continue
        #print(total_time)
        flag = self.is_turn_right(cur_row,next_row,cur_col,next_col,x,y)
        if (not flag) and not (x==0 and y==0):
            total_time += cur_time
        #print(flag, cur_row, next_row, cur_col, next_col, x, y)
        #print(total_time)
        self.dfs(lights, total_time, num_rows, num_cols, lights[next_row][next_col],
timePerRoad,
                    next_row, next_col, rowEnd, colEnd, next_x, next_y)

```

```

def calcTime(self , lights , timePerRoad , rowStart , colStart , rowEnd , colEnd ):
    # write code here
    num_rows = len(lights)
    num_cols = len(lights[0])
    self.total_time = []
    #total_time = abs(rowEnd-rowStart)*abs(colEnd-colStart)*timePerRoad
    self.dfs(lights , 0, num_rows, num_cols, 0, timePerRoad ,
            rowStart , colStart , rowEnd , colEnd, 0, 0)
    return min(self.total_time)

```