1. Template set: 利用Unordered\_map和stack实现了对maze数据的存储。代码在maze.h中的class set。
2. Maze generate: 在action.cpp中的do\_action()中，根据解析的args，分别调用recursive\_generator和prim\_generator，这两个子类继承自父类grow\_tree\_generator.h，共享代码，区别在于get\_next\_cell()
3. Path finding: 利用stack深度搜索maze，并记录每个maze中每个cell 的pev cell信息，根据是否能从终点找到顶点判断是否有出口。
4. 总结： --lb命令没测，用的答案中的代码。--sb命令测了。Set后面可以考虑用红黑树实现，从而改进。