

# It's time for study

Daily Reminder



beautiful things happen  
when you do the work to reprogram  
that negative voice in your head

# 判题器

## 交互

判题器

选手程序



### 输入格式 (文本格式)

### 场面信息

### 初始的一字符地图

### 每帧交互

### 帧号 金钱

1144 199346

9 工作台数

1 (43.75 49.25) 0 0 1

2 45.75 49.25 0 0 1

3 47.75 49.25 0 0 1

4 43.75 47.25 -1 0 0

5 45.75 47.25 168 0 0

6 47.75 47.25 -1 0 0

7 44.75 45.25 -1 0 0

8 46.75 45.25 -1 0 0

9 46.25 42.25 -1 0 0

### 线速度

### 坐标

5 3 0.9657950401 1 0 0 0 -0.3755806088 (47.5760498 47.40252686)

-1 0 0 0 0 0 0 -0.006108176429 (43.75140762 48.23157501)

-1 0 0 0 0 0 0 (3.25 2.25)

-1 0 0 0 0 0 0 (45.75 1.75)

OK

名称	数据类型	说明
所处工作台 ID	整数	<ul style="list-style-type: none"> <li>-1: 表示当前没有处于任何工作台附近</li> <li>[0, 工作台总数-1]: 表示某工作台的下标, 从 0 开始, 按输入顺序定。当前机器人的所有购买、出售行为均针对该工作台进行。</li> </ul>
携带物品类型	整数	范围[0,7]。 <ul style="list-style-type: none"> <li>0 表示未携带物品。</li> <li>1-7 表示对应物品。</li> </ul>
时间价值系数	浮点	携带物品时为[0.8, 1]的浮点数, 不携带物品时为 0
碰撞价值系数	浮点	携带物品时为[0.8, 1]的浮点数, 不携带物品时为 0。

名称	数据类型	说明
角速度	浮点	单位: 弧度/秒。 <ul style="list-style-type: none"> <li>正数: 表示逆时针。</li> <li>负数: 表示顺时针。</li> </ul>
线速度	2 个浮点 x,y	由二维向量描述线速度, 单位: 米/秒
朝向	浮点	弧度, 范围 $[-\pi, \pi]$ 。方向示例: <ul style="list-style-type: none"> <li>0: 表示右方向。</li> <li><math>\pi/2</math>: 表示上方向。</li> <li><math>-\pi/2</math>: 表示下方向。</li> </ul>
坐标	2 个浮点 x,y	无

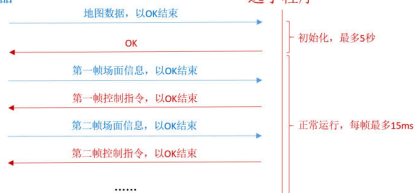
# 输出格式 控制指令

初始化

输入地图数据, 选手 → OK

判题器

选手程序



指令	参数 1	参数 2	说明
forward	机器人 ID 取值[0, 3]	[-2,6]之间的浮点数	设置前进速度, 单位为米/秒。 • 正数表示前进。 • 负数表示后退。
rotate	机器人 ID 取值[0, 3]	$[-\pi, \pi]$ 之间的浮点数	设置旋转速度, 单位为弧度/秒。 • 负数表示顺时针旋转。 • 正数表示逆时针旋转。
buy	机器人 ID 取值[0, 3]	无	购买当前工作台的物品, 以输入数据的身处工作台 ID 为准。
sell	机器人 ID 取值[0, 3]	无	出售物品给当前工作台, 以输入数据的身处工作台 ID 为准。
destroy	机器人 ID 取值[0, 3]	无	销毁物品。

保留整数

1140 帧ID

forward 0 4.5

rotate 0 3.14159

forward 2 5

forward 3 -5

sell 1

buy 1

买卖同时进行

指令

OK

