資料結構HW4 作業報告

本次我總共把題目分成7個階段，分別為

1. 開檔
2. 讀入資料
3. 建立地圖

以一個名為 \_map的point指標指向一串跟根據讀入資料的長寬所動態建立的point記憶體，並且將point.x point.y point.data都寫入相對應的資料。接著寫入起終點和障礙物。

1. 寫入波前數值

方法同老師講議

1. 回溯答案至vector容器內

方法同上，只是進行小修改而已

1. 整理成線段

把answer\_route這個向量裡的點拿出來檢查，只要是轉彎的點(比對他們的x值or y值是否與上個一點相同)就放入answer\_route\_line這個向量裡。

1. 寫出結果

就只是file out 至 txt檔裡

總共建立了兩個class

1. Point

這個是一個點資料，為平面基本。裡頭有三種資料：

1. Data(那個點所代表的數字)
2. X(X座標)
3. Y(Y座標)

並且有一種方法用來將起終點寫入地圖中。

1. Plane

這是一個平面，儲存obs的資料，裡頭有四個資料

1. L\_x(左上x座標點)
2. L\_y(左上y座標點)
3. R\_x(右下x座標點)
4. R\_y(右下y座標點)

並且也有一個方法，用來將obs寫入地圖中

開發環境

Windows 8.1

使用的IDE為 Code::Block 13.12 32bits版

所使用的Compiler為 GUN GCC Compiler (MinGW-Minimalist GNU for Windows)

版本控制使用Git

Github 連結：<https://github.com/et84121/Data_struct_HW>