说明文档

进阶功能实现

1. 难度设置和随机地图生成
2. 分为3个难度等级。随着难度等级的提高，到达灯位置的路径会变少，灯的数量和所在高度会增加。
3. 地图行列数随机取8-14之间的任意整数。随机设置机器人初始坐标和方向、各个灯的坐标。
4. 保存和读取

保存难度等级（已有地图记为0），地图名，机器人坐标和方向，游戏已经进行的时间，已经点亮的灯的序号

1. 计时功能

计算初始地图加载出来的时间到游戏胜利的时间，存档时可保存，读档后继续计时

1. 排行榜
2. 针对不同难度的随机地图设置排行榜，显示各难度前5名的玩家的用时（秒）和昵称（玩家创造记录后输入）。
3. 用时相同按照记录的先后顺序排名，先产生记录的排在前面，追平第5名的记录不能进入排行榜。
4. 可以在游戏开始前查看排行榜，可以选择清除查看的排行榜。产生记录时同样会显示更新后的排行榜。
5. 已存在的排行榜记录在1.r，2.r，3.r文件中（对应难度等级），文件在第一次产生相应记录时创建。记录少于5次时，未产生的记录时间记为99999，昵称记为---。
6. 处理连续命令
7. 可以处理连续命令（命令之间不加空格），回车后打印出处理后的地图（只打印一次）。
8. 命令中存在非法操作会打印提示，但这串命令中正确的部分仍可以执行并打印地图。