

[22.07.29] 얼음행성탐사

TS 얼음행성탐사

김 태 현

문 제

- R * C 크기의 빙하에 N개의 구조물이 있다.
- 로봇이 투하지역에 투하되어 탐사지역으로 이동한다.
- 이동은 상하좌우 4방향으로만 가능하고 한번 움직이면 구조물과 부딪힐 때까지 멈추거나 방향도 바꿀 수 없다. 범위를 벗어나면 바다에 빠진다.
- 탐사 지역을 지나치면 탐사가 완료된다.
- 탐사 완료시까지 구조물에 부딪히는 횟수를 최소로 해야 한다.

void init(**int** R, **int** C, **int** N, **int** sRow[], **int** sCol[])

빙하 크기 : R * C 5 ≤ R ≤ 700 , 5 ≤ C ≤ 10,000
구조물 개수 : N 0 ≤ N ≤ 30,000
구조물 좌표 : (sRow[i], sCol[i]) 0 ≤ i < N
좌표 범위 : (0,0) ~ (R-1, C-1)

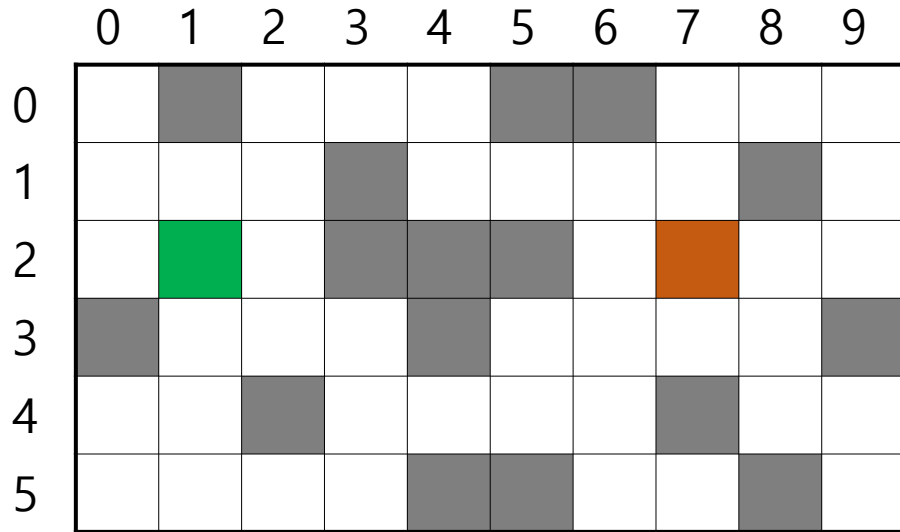
int minDamage(**int** sr, **int** sc, **int** er, **int** ec) ≤ 30

투하 지역 : (sr, sc)
탐사 지역 : (er, ec)
투하 지역에서 탐사 지역을 지나치기까지 구조물에 부딪히는 횟수를
최소로 하는 횟수 반환

Naive

BFS

- queue에 (row, col, damage) 등록
- 4방향 각각 한 칸씩 이동하며 바다 or 구조물 만날때까지 이동
- 구조물을 만나면 로봇 위치 (r, c)을 (r, c, damage+1)로 등록
- 로봇이 위치할 수 있는 위치 개수 : 구조물 개수 * 4 = 120,000
- $O(30 \times 700 \times 10,000 \times 4)$ 보다는 훨씬 적겠지만 최적화 필요해 보임



행, 열별 구조물 오름차순 관리

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0										
1										
2										
3										
4										
5										

- (row, col, damage) 의 R[row] 에서 col 이상인 가장 작은 값 선택 = c2
C[col] 에서 row 이상인 가장 작은 값 선택 = r2
=> linear search
- 위에서 선택한 바로 직전 값 선택 = r1 , c1
- 구조물 있는 경우만 queue에 등록
(r1+1, col) , (r2-1, col) , (row, c1+1) , (row, c2-1)
- 좌표 1씩 이동하면서 구조물을 찾는게 아닌 구조물 단위로 검색하니 더 효율적인 검색 가능

R

row	[cols,..]
0	1, 5, 6
1	3, 8
2	3, 4, 5
3	0, 4, 9
4	2, 7
5	4, 5, 8

C

col	[rows,..]
0	3
1	1
2	4
3	1, 2
4	2, 3, 5
5	0, 2, 5
6	0
7	4
8	1, 5
9	3

lower_bound()

크거나 같은 가장 작은 위치 검색

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0										
1										
2										
3										
4										
5										

- (row, col, damage) 의 R[row] 에서 col 이상인 가장 작은 값 선택 = c2
C[col] 에서 row 이상인 가장 작은 값 선택 = r2
=> lower_bound
- 위에서 선택한 바로 직전 값 선택 = r1 , c2
- 구조물 있는 경우만 queue에 등록
(r1+1, col) , (r2-1, col) , (row, c1+1) , (row, c2-1)
- 만나게 되는 구조물을 log 복잡도로 구하기 때문에 안정적

R

row	[cols,..]
0	1, 5, 6
1	3, 8
2	3, 4, 5
3	0, 4, 9
4	2, 7
5	4, 5, 8

C

col	[rows,..]
0	3
1	1
2	4
3	1, 2
4	2, 3, 5
5	0, 2, 5
6	0
7	4
8	1, 5
9	3

구현 스타일

행, 열 별 관리

1. vector, sort
2. set

바다 처리(예외 처리)

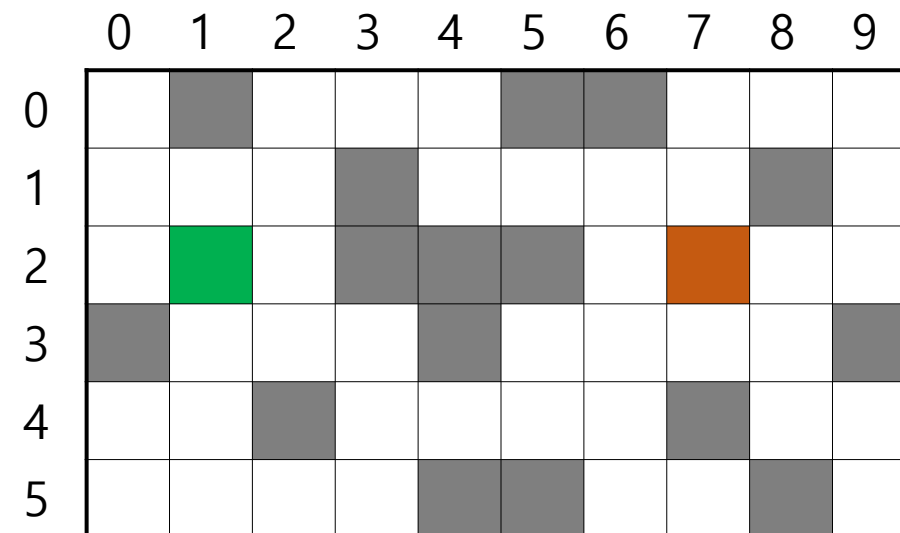
1. 양 끝 (row, -1), (row, C), (-1, col), (R, col) 등록
2. 등록하지 않고 end(), begin() 으로 예외 처리

목표 지점 도달 확인

1. (er, ec) 등록하고 만나는지 확인 (set인 경우)
2. $r1 < \rightarrow r2$, $c1 < \rightarrow c2$ 구간에 포함되는지 확인

R	row	[cols,...]
	0	1, 5, 6
	1	3, 8
	2	3, 4, 5
	3	0, 4, 9
	4	2, 7
	5	4, 5, 8

C	col	[rows,...]
	0	3
	1	1
	2	4
	3	1, 2
	4	2, 3, 5
	5	0, 2, 5
	6	0
	7	4
	8	1, 5
	9	3



감사합니다

