やりたいこと

①ランダムに置いてみる

②ゴールからいくつかのロボットをランダムに歩かせてみて「壁に当たったら曲がる」を繰り返す。曲がる方向もランダムで。来た方向に曲がれるように方向を指定するマスを置いてあげる

ゴールからの探索は、深さ優先探索でいいかな