- 전달인자를 받아 반환인자로 리턴하는 함수를 활용할 것.
- for, if, while 문 등을 반드시 사용할 것. (단순 printf 금지)
- 단순 조건문 반복은 인정하지 않음.
- 주어진 조건을 모두 만족해야 함.

# 1. 기본 입출력 및 알고리즘 테스트

Bit 간의 OR 연산은 비교하는 두 비트가 모두 0일 때 0을 출력하며, 그 외에는 1을 출력한다. AND 연산은 비교하는 두 비트가 모두 1일 때만 1을 출력하며, 그 외에는 0을 출력한다.

0~999의 십진수 2개를 입력받아 아래와 같은 결과를 출력하는 코드를 작성하시오. 입력받은 십진수를 각각 10bit 이진수로 변환하여 계산한다.

이진수 논리연산 결과를 십진수로 변환한다.

#### 입력 :

>> 271 150

#### 출력 :

- >> 271 (10) = 01 0000 1111 (2)
- >> 150 (10) = 00 1001 0110 (2)
- >> 01 0000 1111 (2) AND 00 1001 0110 (2) = 00 0000 0110 (2) = 6 (10)
- >> 01 0000 1111 (2) OR 00 1001 0110 (2) = 01 1001 1111 (2) = 415 (10)

- 전달인자를 받아 반환인자로 리턴하는 함수를 활용할 것.
- for, if, while 문 등을 반드시 사용할 것. (단순 printf 금지)
- 단순 조건문 반복은 인정하지 않음.
- 주어진 조건을 모두 만족해야 함.

# 2. 좌수법/우수법 탈출

좌수법 혹은 우수법은 미로에서 현재 좌표기준으로 왼쪽 혹은 오른쪽 의 벽을 따라 미로를 탈출하는 알고리즘이다.

5 by 5의 미로가 있으며 시작 위치에서 출발하여 종료 위치까지 좌수법/우수법을 이용해 이동하면 된다. 그때 이동하는 좌표를 출력하라.

- 미로는 5by5 matrix로 만들어야 하며, 좌수법/우수법은 알고리즘으로 구현해야함 (단순 좌표출력 x)
- 이미 지나온 칸과 현재의 칸은 벽으로 막혀 있다고 가정한다.
- 아래 예시의 그림에서 벽 위치는 무시한다. (별도 데이터로 사전 작성하지 않아도 된다.)
- 예) (1,5)->(1,4)->(1,3)...->(3,3) (좌수법)
- 예) (1,1)->(1,2)->(1,3)...->(3,3) (우수법)

| (5.1)       | (5,2) | (5.3)                | (5,4) | (5.5)<br>(4.5) |  |
|-------------|-------|----------------------|-------|----------------|--|
| (4,1)       | (4,2) | (4.3)<br>중로<br>(3.3) | (3.4) |                |  |
| (3.1)       |       |                      |       |                |  |
| (2,1)       | (2,2) | (2.3)                | (2.4) | (2.5)          |  |
| 시작<br>(1.1) | (1,2) | (1,3)                | (1,4) | (1,5)          |  |

| (5,1) | (5.2) | (5,3)       | (5,4) | (5,5)       |
|-------|-------|-------------|-------|-------------|
| (4.1) | (4.2) | (4,3)       | (4.4) | (4,5)       |
| (3_1) | (3.2) | 종료<br>(3,3) | (3,4) | (3,5)       |
| (2,1) | (2.2) | (2,3)       | (2,4) | (2,5)       |
| (1.1) | (1,2) | (1,3)       | (1,4) | 시작<br>(1,5) |

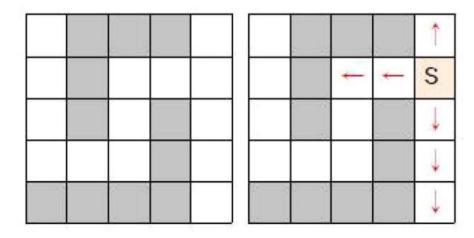
- 전달인자를 받아 반환인자로 리턴하는 함수를 활용할 것.
- for, if, while 문 등을 반드시 사용할 것. (단순 printf 금지)
- 단순 조건문 반복은 인정하지 않음.
- 주어진 조건을 모두 만족해야 함.

#### 3. 경로 설정

맵 정보는 현재의 위치에서 갈 수 있는 경로를 나타내 주어야 한다. 주어진 5 by 5 미로에서 임의의 좌표를 입력했을 때, 해당 좌표에서 벽을 만나기 전까지 직선으로 가장 많이 갈 수 있는 방향 및 이동 경로를 출력하라.

- 입력한 좌표가 벽이라면 벽이라고 출력되게 하시오.
- 갈 수 있는 경로의 칸수가 동일하다면 둘다 출력 되게 하시오.

예) (4,5) 입력 시 경로 '하', (3,5)->(2,5)->(1,5) 출력



- 전달인자를 받아 반환인자로 리턴하는 함수를 활용할 것.
- for, if, while 문 등을 반드시 사용할 것. (단순 printf 금지)
- 단순 조건문 반복은 인정하지 않음.
- 주어진 조건을 모두 만족해야 함.

# 4. 최적 주행속도 구하기

다음 조건에 해당하는 입력 변수의 값을 함수에 입력하였을 때 목표 지점에 도달하는 최단 시간을 구하는 함수를 만드시오. (0.1초당 속도값과 이동 거리를 출력) (아래 사이트 참고)

https://www.linearmotiontips.com/how-to-calculate-velocity/

### [조건]

## 입력 변수

- 1. 출발 속도 (m/s)
- 2. 도착 속도 (m/s)
- 3. 최고 속도 (m/s)
- 4. 최고 가속도&감속도 (m/s)
- 5. 총 거리: 90m

## 입력 및 출력 예시

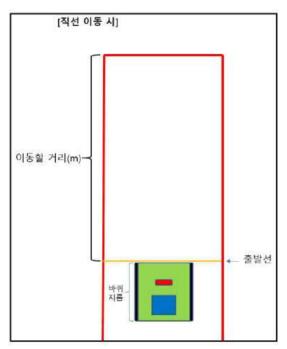
```
출발 속도를 입력하시오(m/s) : 0
도착 속도를 입력하시오(m/s) : 10
최고 속도를 입력하시오(m/s) : 10
최고 가속도 & 감속도를 입력하시오(m/s^2) : 2
총 거리를 입력하시오(m) : 60
0.00sec : 0.00m/s, 0.00m
0.10sec : 0.20m/s, 0.01m
0.20sec : 0.40m/s, 0.04m
0.30sec : 0.60m/s, 0.09m
10.60sec : 0.60m/s, 56.16m
10.70sec : 0.60m/s, 57.09m
10.80sec : 0.40m/s, 58.04m
10.90sec : 0.20m/s, 59.01m
11.00sec : -0.00m/s, 60.00m
tr = 5.00 ts = 1.00 tf = 5.00
```

(tr: Rising Time, ts: Steady time tf: Falling Time)

- 전달인자를 받아 반환인자로 리턴하는 함수를 활용할 것.
- for, if, while 문 등을 반드시 사용할 것. (단순 printf 금지)
- 단순 조건문 반복은 인정하지 않음.
- 주어진 조건을 모두 만족해야 함.

# 5. 바퀴 회전수 구하기

# 5.1 직선이동



바퀴가 달린 이동 로봇 (마이크로마우스 등) 의 경우, 바퀴의 회전 수로 이동 거리를 표시한다.

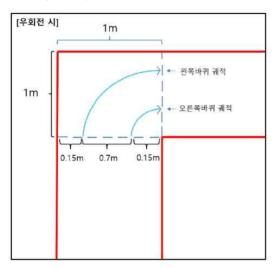
바퀴의 지름과 목표 이동 거리를 입력하면 바퀴의 회전 수를 출력하는 코드를 작성하시오.

입력 및 출력 예시

1. 이동할 거리(m) : 10 2. 바퀴의 지름(m) : 0.1 1. 회전해야할 바퀴의 회전 수, 각도 : 31.83바퀴 , 11459.16도

- 전달인자를 받아 반환인자로 리턴하는 함수를 활용할 것.
- for, if, while 문 등을 반드시 사용할 것. (단순 printf 금지)
- 단순 조건문 반복은 인정하지 않음.
- 주어진 조건을 모두 만족해야 함.

# 5.2 회전이동



바퀴가 달린 이동 로봇이 위의 그림과 같이 회전할 경우, 좌/우 바퀴의 회전 수에 차이가 발생한다. 조건이 다음과 같이 주어졌을 때, 두 바퀴 각각의 회전 각도를 계산하시오.

# [조건]

도로의 폭 : 1m

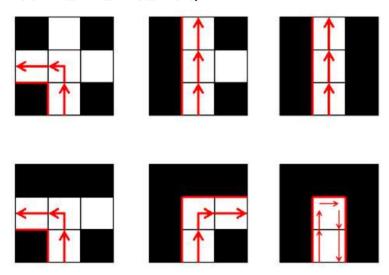
두 바퀴사이의 거리: 0.7m

회전 각도 : 90도 입력 및 출력 예시

```
바퀴의 자름을 입력하시오.(0.1m): 1
회전 방향을 입력하시오(1: 조, 2: 우): 1
회전 시간을 입력하시오(s): 5
1. 우측 바퀴 회전수: 0.43바퀴, 회전량: 153,00도
2. 좌측 바퀴 회전수: 0.07바퀴, 회전량: 27.00도
3. 0.1초당 회전 각도출력:
time: right - left
0.00: 0.00 - 0.00
0.10: 3.06 - 0.54
0.20: 6.12 - 1.08
0.30: 9.18 - 1.62
```

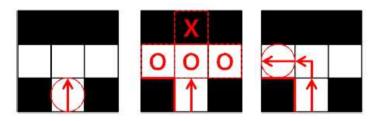
4.60 : 140.76 - 24.84 4.70 : 143.82 - 25.38 4.80 : 146.88 - 25.92 4.90 : 149.94 - 26.46 5.00 : 153.00 - 27.00

# 추가설명 <좌수법 탈출> 좌수법 탈출 알고리즘 예시)



좌수법의 중요한 점은 '진행방향의 왼쪽 벽' 이므로, 진행방향의 업데 이트와 진행 방향 쪽의 벽면체크 알고리즘이 필수이다. 이것은 5번 메뉴와 밀접한 관련이 있다.

# 좌수법 탈출 알고리즘 순서 예시)



1. 진행방향 판별 2. 주파가능성판별 3. 위치 이동