

## Project2 補充說明

### 1. 輸入測資說明：

- (1) 第一行輸入地圖的 row, column, battery 參數中間要空一格
- (2) 地圖之間不需要空格
- (3) 最外圍一定要被 1 包圍，除了 R 可以設置在外圍
- (4) 地圖左上角的座標為(0, 0)

```
7 10 30
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1
1 0 0 0 1 0 0 0 0 1
1 0 0 0 1 0 0 0 0 1
1 0 0 0 1 0 0 0 0 1
1 0 1 1 1 1 1 1 0 1
1 0 0 0 0 0 0 0 0 1
1 1 1 1 R 1 1 1 1 1
```

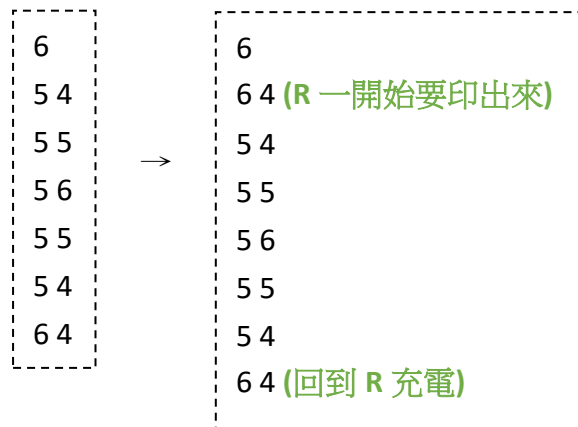
根據以上 Sample 的測試輸入應該為：

```
7 10 30
1111111111
1000100001
1000100001
1000100001
1011111101
1000000001
1111R11111
```

### 2. 輸出測資說明

- (1) 起始點必須從 R 開始，且第一步要印出 R 的位置，故原先檔案的 Output example 應修改為下。

Note：這個 output 只列出部分輸出，正確的 output 必須清掃完整張地圖。



※簡而言之，機器人出現在地圖上的任何位置都需要印出來，從 R 開始以及回到 R 的路徑全部都要印到輸出。

(2) 必須進入到 R 的位置，如上範例為 6 4 才可以進行充電，充電前後位置不變，充電完仍然從 6 4 開始進行移動