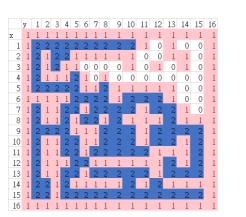
HW1

在寫作業的過程中,發現自己跑的結果和助教給的截圖不太一樣,因此發現助教的 (x, y) index 定義剛好和一般的認知相反(x水平,y是垂直),因此作業中所使用的x y座標軸如(圖一)所示。



(圖一)

另外,rat.cpp中第205~211行解開註解後,可以顯示最終走過路線(2代表走過) (圖二) 將其複製貼上excel後,用逗號做資料剖析,並設定儲存格規則即可得到如(圖一)的結果

(圖二)

將結果視覺化後檢查結果是正確,但在步數上和助教提供的截圖不一致(有些許誤差)

Environment

IDE 使用 CLion 2021.2.3,專案採用c++14標準,cmake 的最低版本要求為 3.20

執行截圖

HW1 1

輸入檔名:

輸入開始和結束位置:

13 15

1 12



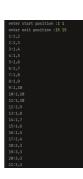
逃脫失敗:

201:6,10
202:6,11
203:6,12
204:7,12
205:7,13
206:8,13
207:9,14
208:9,15
209:10,15
210:11,15
211:12,15
212:13,14
213:13,13
214:12,13
215:12,13
216:12,13
217:13,13
218:13,14
Failed to escape.

輸入開始和結束位置:

11

15 15



逃脫成功:

126:12,6
127:12,6
128:12,6
129:13,5
130:13,4
131:14,4
132:15,4
133:15,5
136:15,7
136:15,8
137:15,9
138:15,10
139:15,11
140:15,12
141:15,13
142:15,14
143:15,14
143:15,15
successfully escaped!!

-1 -1 結束程式:

enter start position :-1 -1 end the code. Process finished with exit code 0

HW1 2