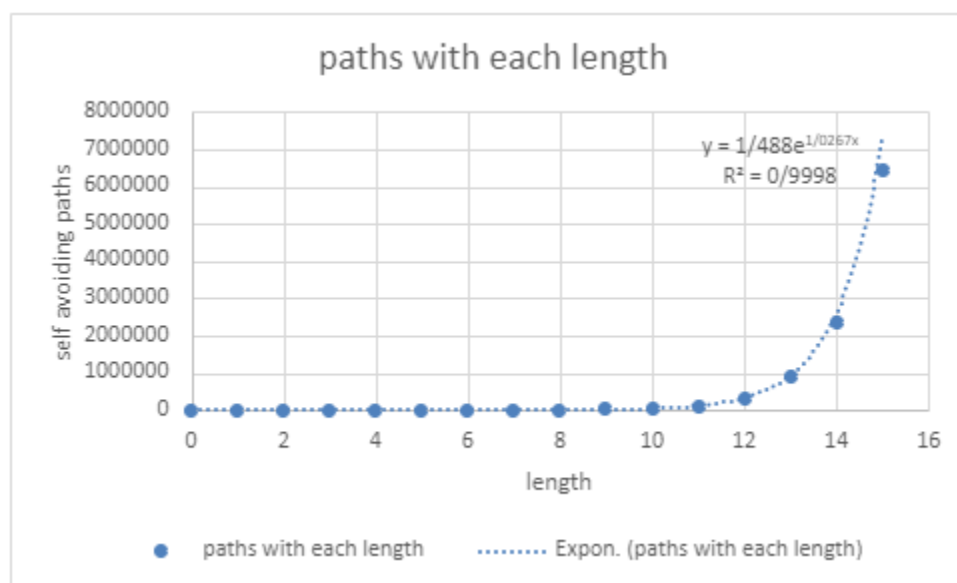


گزارش کار 4.7 گشت های خودپرهیز

مشکات صدی 97100919

الگوریتم:

یک تابع بازگشتی داریم، که هربار فضا (خانه های گذر شده یک و بقیه صفر اند) و مختصات ولگرد در حالت فعلی و مراحل پیش رفته و یک متغیر دیگر را که t نامیده ام میگیرد. استفاده ی متغیر t برای همان کم کردن محاسبات است، تمام حالاتی را می شمارم که اولین حرکن به راست است و اگر هم خواست پیچشی ایجاد شود به سمت بالا خواهد بود، تعداد این حالات را ضربدر چهار میکنم برای تقارن در جهت حرکت اول حرکت اول و ضربدر دو میکنم برای تقارن محوری؛ آنگاه منهای چهار میکنم زیرا حالات خط راست به جای چهار بار هشت بار شمرده شده اند.



اکسل path_vs_n16 به پیوست است

نسبت تعداد حالات خود پرهیز به گشت های آزاد نیز در شکل زیر است:

