

- Giả sử Robot đang ở tọa độ (x, y). Mỗi lần di chuyển, tọa độ tiếp theo của Robot có thể:
  - + Vị trí 0: (x 1, y)
  - +  $V_i$  trí 1: (x, y + 1)
  - + Vị trí 2: (x + 1, y)
  - + Ví trí 3: (x, y 1)
- Tổng quát, nếu tọa độ hiện hành của robot là (x, y) thì tọa độ tiếp theo có dạng (x + dx, y + dy).
- Sử dụng 2 mảng hằng lưu trữ giá trị của dx và dy tương ứng với các hướng

```
int dx[4] = {-1, 0, 1, 0};
int dy[4] = {0, 1, 0, -1};
```

- Giả sử hướng hiện tại của robot là t. Ban đầu t=1. Ta khảo sát hướng tiếp theo của robot khi gặp lệnh tương ứng
  - + G: hướng không thay đổi
  - + L: t = (t 1 + 4) % 4
  - + R: t = (t + 1) % 4
  - + B: t = (t 2 + 4) % 4

```
for (dãy lệnh)
{
    if (lệnh là L) t = (t+3) % 4;
    else if (lệnh là R) t = (t+1) % 4;
    else if (lệnh là B) t = (t+2) % 4;

    x = x + dx[t], y = y + dy[t];
}
```