Aufgabe 1: Schiebeparkplatz

Team-ID: 00067

Team-Name: Panic! at the Kernel

Bearbeiter/-innen dieser Aufgabe: Christopher Besch

19. November 2021

Inhaltsverzeichnis

1	Lösungsidee 1.1 Bestimmung der Kategorien und Verschiebungsbestimmungen	1 2
2	Umsetzung und Quellcode	2
3	Beisniele	5

1 Lösungsidee

Im Folgenden werden querstehende Autos mit "Q-Auto" abgekuerzt; alle nicht querstehenden Autos werden "Auto" genannt. Ein Feld—eine moegliche Position fuer ein Q-Auto—selbst kann nicht verschoben werden, allerdings wird im Folgenden diese Terminologie verwendet. Hierbei wird festgelegt, dass ein Feld soweit verschoben werden kann, wie das an dieser Stelle stehendes Q-Auto verschoben werden kann. Wenn kein Q-Auto auf einem Feld steht, kann es beliebig verschoben werden.

Es laesst sich feststellen, dass jedes Feld in einer von drei Kategorien eingeordnet werden kann:

- Das Feld kann zweifach nach links verschoben werden. Eine Verschiebung um mehr als zwei Positionen ist nie notwendig da die Laenge eines Q-Autos zwei entspricht. Diese Verschiebungen werden ignoriert.
- 2. Das Feld kann genau einfach nach links verschoben werden.
- 3. Das Feld kann nicht nach links verschoben werden.

Diese Kategorien gelten analog fuer Rechtsverschiebungen.

Nun kann fuer jedes Feld A bestimmt werden, welche anderen Felder wieweit verschoben werden muessen, damit A seiner Kategorie entsprechend maximal verschoben werden kann. Hierbei werden alle Felder, die nicht mit einem Q-Auto besetzt sind, per Definition als nicht zu verschieben angesehen. Diese Information wird linke beziehungsweise rechte volle Verschiebungsbestimmung des Feldes A genannt. Eine Verschiebungsbestimmung Λ fuer das Feld A bei insgesamt n Feldern entspricht der Liste mit den Indizes $0,1,\ldots,n-1$. Das Element e am Index i entspricht 1, wenn es einfach verschoben werden muss, 2 wenn es zweifach verschoben werden muss und 0 wenn es nicht verschoben werden muss.

Wenn ein Feld zweifach verschoben werden kann, das Feld allerdings nur einfach verschoben werden muss, kann die reduzierte Verschiebungsbestimmung verwendet werden kann. Die reduzierte Verschiebungsbestimmung Λ , wobei jeder Wert e von Λ um 1 reduziert wird, wenn e>0. Dies laesst sich dadurch zeigen, dass wenn ein Q-Auto einmal weniger verschoben werden muss alle anderen notwendigen Verschiebungen ebenfalls einmal weniger durchgefuehrt

Team-ID: 00067

werden muessen. Die fuer eine bestimmte Verschiebung notwendige Verschiebungsbestimmung (entweder voll oder reduziert) wird notwendige Verschiebungsbestimmung genannt.

Nun muss fuer jedes Feld sowohl die linke und rechte Kategorie als auch die Verschiebungsbestimmungen vorliegen. Damit laesst sich recht einfach bestimmen:

- Ob ein beliebiges Auto ausfahren kann: Dies ist der Fall wenn mindestens eine Kategorie des betroffenen Feldes mindestens Kategorie 1 entspricht.
- Ob die Verschiebung nach links oder recht optimal ist: Wenn die Verschiebung nach links weniger Q-Autos bewegt als die nach rechts ist sie optimal. Die Menge an zu verschiebenden Autos entspricht der Haelfte der Menge an Elemente e in der notwendigen Verschiebungsbestimmung mit e > 0.
- Welche Q-Autos wie verschoben werden muessen, damit das betreffende Auto ausfahren kann. Hierzu kann wie bereits beschrieben die notwendige Verschiebungsbestimmung angewendet werden. Es ist nur zu beachten, dass sowohl das linke als auch rechte Feld des Q-Autos in der Verschiebungsbestimmung vorkommen. Diese Doppelung muss ausgefiltert werden.

1.1 Bestimmung der Kategorien und Verschiebungsbestimmungen

Das Verfahren wird fuer die Linksverschiebungen beschrieben, kann allerdings ebenfalls fuer Rechtsverschiebungen angewendet werden.

Wenn an einem Feld kein Q-Auto vorhanden ist, kann es zweifach verschoben werden. Andernfalls gilt:

- Damit ein Feld einfach verschoben werden kann muss das direkt links am Q-Auto angrenzende Feld mindestens einfach verschiebbar sein.
- Damit ein Feld zweifach verschoben werden kann muss das links am Q-Auto angrenzende Feld zweifach verschiebbar sein. Zudem muss das uebernaechste linke Feld mindestens einfach verschiebbar sein.

Diese Information kann rekursiv berechnet werden, wobei der Rekursionsanker dem linken Rand entspricht. Der Rand kann nicht verschoben werden.

Fuer die Verschiebungsbestimmungen kann ein aehnliches Verfahren angewendet werden. Die Summe α zweier Verschiebungsbestimmungen Λ und Γ entspricht fuer jedes Element aus α dem Maximum der jeweiligen Element aus Λ und Γ .

- Wenn ein Feld nur einfach verschoben werden kann entspricht dessen Verschiebungsbestimmung der notwendigen Verschiebungsbestimmung fuer die einfache Verschiebung des links angrenzenden Feldes.
- Kann es zweifach verschoben werden entspricht sie der Summe aus
 - a) der notwendigen Verschiebungsbestimmung fuer die zweifache Verschiebung des direkt angrenzenden Feldes und
 - b) der notwendigen verschiebungsbestimmung fuer die einfache Verschiebung des uebernaechsten Feldes.

Diese Information kann ebenfalls rekursiv bestimmt werden. Die Rekursionsanker sind die freien Felder, die verschoben werden koennen, ohne ein anderes Feld zu beruehren.

Nun wird das Prinzip der dynamischen Programmierung verwendet. Es laesst sich erkennen, dass die Information eines Feldes immer nur von den Feldern zur Linken abhaengt. Daher koennen alle Felder von links nach rechts durchgegangen werden und der Kategorie und Verschiebungsbestimmung mithilfe der bereits berechneten Werte bestimmt werden.

Um das Verfahren zu optimieren muessen nur alle Felder mit Q-Autos betrachtet werden. Alle leeren Felder koennen immer beliebig verschoben werden und kein Q-Auto muss verschoben werden, um dies zu erreichen.

2 Umsetzung und Quellcode

Die Loesungsidee wird in C++ implementiert. Die Kategorie wird als vector repraesentiert:

```
1 // 2 -> can be moved two paces
   // 1 -> can only be moved once
3 // 0 -> unable to be moved at all
   // initially all cars can be moved as far as possible
5 std::vector<int> move_left_possible(cars_amount, 2);
   std::vector<int> move_right_possible(cars_amount, 2);
```

Die Verschiebungsbestimmungen als zweidimensionaler vector:

```
// 0 -> doesn't have to be moved
2 // 1 -> has to be moved once
// 2 -> has to be moved twice
4 // initially no cars have to be moved
std::vector<std::vector<int>> left_shift(cars_amount, std::vector<int>(cars_amount, 0));
6 std::vector<std::vector<int>> right_shift(cars_amount, std::vector<int>(cars_amount, 0));
```

Hierbei entspricht $left_shift[a]$ der vollen Verschiebungsbestimmung des Feldes mit dem Index a. Alle Felder werden von links bei 0 anfangend indiziert. Damit kann mit k $left_shift[a][b]$ die dafuer benoetigte Verschiebung des Feldes mit dem Index b erhalten werden.

Die Funktion update_row_dir bildet die Summe der beiden Verschiebungsbestimmungen source und target. Das Ergebnis ueberschreibt target.

Die Funktion update_row_red fuehrt dasselbe durch nur reduziert es zuerst source.

Um die Kategorien und Verschiebungsbestimmungen zu berechnen wird die Funktion load_possible_moves verwendet. Diese kann sowohl Links- als auch Rechtsverschiebungen berechnen.

```
void load_possible_moves(
      const std::vector<std::pair<int, char>>& cross_cars,
      int
                                                 cars amount.
                                                 shift,
      std::vector<std::vector<int>>&
      std::vector<int>&
                                                 move_possible,
6
      bool
                                                 go_left)
  {
      int start = go_left ? 0 : cross_cars.size() - 1;
      int end = go_left ? cross_cars.size() : -1;
      for(int c = start; c != end; go_left ? ++c : --c) {
          int first, second, next, next_but_one;
          if(go_left) {
               // location of cross_car
              \ensuremath{//} this pace gets primarily moved
              first = cross_cars[c].first;
              // secondary move
16
              second = cross_cars[c].first + 1;
              // places left or right of cross_car
18
              next = first - 1;
              next_but_one = first - 2;
          else {
                           = cross_cars[c].first + 1;
              first
              second
                           = cross_cars[c].first;
24
                           = first + 1;
              next
              next_but_one = first + 2;
26
```

```
// check if can be moved twice
          if(next_but_one >= 0 &&
             next_but_one < cars_amount &&
30
              move_possible[next] == 2 &&
              move_possible[next_but_one] >= 1) {
              // can be moved twice
               move_possible[first]
              move_possible[second] = 2;
               // this car obviously has to be moved
               shift[first][first]
                                     = 2:
               shift[first][second]
                                     = 2;
               shift[second][first]
               shift[second][second] = 2;
               \ensuremath{//} this one always has to be moved two paces
               update_row_dir(shift[next], shift[first]);
               update_row_dir(shift[next], shift[second]);
               // only reduce when one too much
               if (move_possible[next_but_one] == 2) {
46
                   // right one only has to move once
                   // only half movement required
                   update_row_red(shift[next_but_one], shift[first]);
                   update_row_red(shift[next_but_one], shift[second]);
               }
               else {
                   // full movement required
                   update_row_dir(shift[next_but_one], shift[first]);
                   update_row_dir(shift[next_but_one], shift[second]);
               }
          // can be moved once at least?
          else if(next >= 0 &&
                   next < cars_amount &&</pre>
                   move_possible[next] >= 1) {
               // can be moved once
62
              move_possible[first] = 1;
               move_possible[second] = 1;
               // obviously has to be moved once
               shift[first][first]
                                     = 1;
               shift[first][second]
68
               shift[second][first]
               shift[second][second] = 1;
               if (move_possible[next] == 2) {
                   update_row_red(shift[next], shift[first]);
                   update_row_red(shift[next], shift[second]);
               }
               else {
                   update_row_dir(shift[next], shift[first]);
                   update_row_dir(shift[next], shift[second]);
               }
          }
          // can't be moved
          else {
              move_possible[first] = 0;
              move_possible[second] = 0;
84
          }
86
      }
  }
```

Diese Funktion ist die Aufwendigste und da sie jedes Q-Auto einmalig durchlaeuft, ist die Laufzeit dieser Implementation linear.

Nachdem diese Funktion fuer Links- und Rechtsverschiebungen ausgefuehrt wurde, wird fuer jedes Feld bestimmt, welche Verschiebung optimal ist und entsprechen ausgegeben. Hierfuer wird die Funktion better_shift verwendet:

```
// which shift moves fewer cross cars?
2 bool better_shift(const std::vector<int>& a, const std::vector<int>& b)
{
```

```
int count_a {0}, count_b {0};
      int moves_a {0}, moves_b {0};
      for(int i = 0; i < a.size(); ++i) {
          if(a[i]) {
               ++count_a;
               moves_a += a[i];
          if(b[i]) {
               ++count_b;
               moves_b += b[i];
      if(count_a < count_b)</pre>
16
          return true;
      if(count_a > count_b)
          return false;
      if(moves_a < moves_b)</pre>
20
          return true:
      if(moves_a > moves_b)
          return false;
      return true;
```

An dieser Stelle wird die Aufgabe erweitert: Laut der Aufgabe sind zwei Loesungen dann gleichwertig, wenn sie gleich viele Q-Autos verschieben. Die Implementation entscheidet in diesen Faellen allerdings immer so, dass die Q-Autos so wenig wie moeglich verschoben werden.

3 Beispiele

Neben der noetigen Verschiebungen, um ein Auto an einem bestimmten Feld ausfahren zu lassen, werden die Kategorien (possible moves) und vollen Verschiebungsbestimmungen (shifts) ausgegeben.

```
1 cat examples/parkplatz0.txt | ./a.out
  ## LEFT
{\scriptscriptstyle 3} name possible moves shifts
  ABCDEFG
                      0 0 0 0 0 0 0
                      0 0 0 0 0 0 0
  В
9 C
                      0 0 2 2 0 0 0
       2
  D
                      0 0 2 2 0 0 0
                      0 0 0 0 0 0 0
11 E
  F
                      0 0 1 1 0 2 2
13 G
                      0 0 1 1 0 2 2
  ## RIGHT
17 name possible moves shifts
                      ABCDEFG
                      0 0 0 0 0 0 0
  В
       2
                      0 0 0 0 0 0 0
 С
                      0 0 1 1 0 0 0
                      0 0 1 1 0 0 0
  D
25 E
                      0 0 0 0 0 0 0
  F
                      0 0 0 0 0 0 0
                      0 0 0 0 0 0 0
27 G
29
  A:
31 B:
  C: H 1 rechts
33 D: H 1 links
  Ε:
```

```
35 F: H 1 links, I 2 links G: I 1 links
```

```
cat examples/parkplatz1.txt | ./a.out
2 ## LEFT
  name possible moves shifts
ABCDEFGHIJKLMN
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
8 B
                   0 1 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                   0 1 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  C
      1
10 D
      1
                    0 1 1 1 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                   0 1 1 1 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0
 Ε
      1
12 F
      2
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  G
                   0 1 1 1 1 0 2 2 0 0 0 0 0 0
                   0 1 1 1 1 0 2 2 0 0 0 0 0 0
14 H
 I
                  0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
16 J
      2
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 0 0
 K
      2
                  0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 0 0
 M
      2
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                  0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
20 N
  ## RIGHT
^{24} name possible moves shifts
 ABCDEFGHIJKLMN
28 A
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  В
                    0 2 2 2 2 0 1 1 0 0 0 0 0
                   0 2 2 2 2 0 1 1 0 0 0 0 0
30 C
  D
                   0 0 0 2 2 0 1 1 0 0 0 0 0
32 E
                   0 0 0 2 2 0 1 1 0 0 0 0 0
 F
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
34 G
                   0 0 0 0 0 0 2 2 0 0 0 0 0
 Н
                   0 0 0 0 0 0 2 2 0 0 0 0 0
      2
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
36 I
                  0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                  2
38 K
 L
                  0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
40 M
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  N
44 A:
  B: P 1 rechts, 0 1 rechts
46 C: O 1 links
  D: P 1 rechts
48 E: O 1 links, P 1 links
 F:
50 G: Q 1 rechts
  H: Q 1 links
52 I:
54 K: R 1 rechts
 L: R 1 links
56 M:
  N:
```

```
1 cat examples/parkplatz2.txt | ./a.out
  ## LEFT
{\scriptscriptstyle 3} name possible moves shifts
  _____
                     ABCDEFGHIJKLMN
7 A
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  В
9 C
                     0 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                     0 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  D
       2
11 E
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                     0 0 1 1 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0
 F
                     0 0 1 1 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0
13 G
       2
  Н
       2
                     0 0 1 1 0 2 2 2 2 0 0 0 0 0
                     0 0 1 1 0 2 2 2 2 0 0 0 0 0
15 I
                     0 0 1 1 0 2 2 2 2 2 2 0 0 0
  .T
       2
17 K
                     0 0 1 1 0 2 2 2 2 2 2 0 0 0
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
       2
 L
19 M
       2
                     0 0 0 0 0 1 1 1 1 1 1 0 2 2
  N
                     0 0 0 0 0 1 1 1 1 1 1 0 2 2
23 ## RIGHT
  name possible moves shifts
ABCDEFGHIJKLMN
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
      2
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
29 B
  C
       2
                     0 0 2 2 0 1 1 1 1 1 1 0 0 0
31 D
                     0 0 2 2 0 1 1 1 1 1 1 0 0 0
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  F.
       2
33 F
                     0 0 0 0 0 1 1 1 1 1 1 0 0 0
  G
                    0 0 0 0 0 1 1 1 1 1 1 0 0 0
       1
35 H
      1
                     0 0 0 0 0 0 0 1 1 1 1 0 0 0
 Ι
                     0 0 0 0 0 0 0 1 1 1 1 0 0 0
       1
37 J
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 1 0 0 0
       1
  K
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 1 0 0 0
39 L
       2
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  M
       Ω
41 N
       0
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
43
 A:
45 B:
  C: 0 1 rechts
47 D: 0 1 links
  E :
49 F: O 1 links, P 2 links
  G: P 1 links
_{\rm 51} H: R 1 rechts, Q 1 rechts
  I: P 1 links, Q 1 links
53 J: R 1 rechts
  K: P 1 links, Q 1 links, R 1 links
55 L:
  M: P 1 links, Q 1 links, R 1 links, S 2 links
57 N: S 1 links
```

```
11 E
                     0 1 1 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0
                     0 1 1 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0
  F
13 G
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  Н
                    0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 0 0 0 0
15 I
  J
                    0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 0 0 0 0
17 K
       2
                    0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 2 2 0 0
                    0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 2 2 0 0
 T.
19 M
                   0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 2 2 2 2
                   0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 2 2 2 2
  N
23 ## RIGHT
  name possible moves shifts
ABCDEFGHIJKLMN
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
 Α
29 B
       2
                     0 2 2 0 1 1 0 0 0 0 0 0 0 0
  С
                     0 2 2 0 1 1 0 0 0 0 0 0 0 0
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
31 D
  Ε
       2
                    0 0 0 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0
33 F
                     0 0 0 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0
       2
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  G
35 H
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  Ι
       0
37 J
       0
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                   39 L
     0
 M
       0
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
41 N
43
  A:
45 B: 0 1 rechts
  C: O 1 links
47 D:
  E: P 1 rechts
49 F: P 1 links
 G:
51 H:
  I: Q 2 links
53 J: Q 1 links
  K: Q 2 links, R 2 links
^{55} L: Q 1 links, R 1 links M: Q 2 links, R 2 links, S 2 links
57 N: Q 1 links, R 1 links, S 1 links
```

```
1 cat examples/parkplatz4.txt | ./a.out
  ## LEFT
3 name possible moves shifts
 ABCDEFGHIJKLMNOP
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
7 A
  В
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
9 C
      0
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  D
      0
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
11 E
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
 F
      2
13 G
                    0 0 0 0 0 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0
 Н
                   0 0 0 0 0 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0
      2
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
15 I
      2
      2
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 0 0 0 0
17 K
      2
 L
      2
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 0 0 0 0
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
19 M
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 1 0 2 2 0
  N
      2
                                        8/12
```

```
21 0
                      0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  Ρ
25 ## RIGHT
  name possible moves shifts
ABCDEFGHIJKLMNOP
                      2 2 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  Α
31 B
                      2 2 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                      0 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  C
33 D
                      0 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
       2
  Ε
       2
                      0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
35 F
                      0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  G
                      0 0 0 0 0 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0
       2
37 H
                      0 0 0 0 0 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0
                      0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  Ι
39 J
       2
                      0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  K
                      0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 0 1 1 0
                      0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 0 1 1 0
41 L
       2
  М
       2
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
43 N
                      0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 1 0
       1
                      0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 1 0
  Ω
       1
45 P
                       \  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0
  A: R 1 rechts, Q 1 rechts
_{49} B: R 2 rechts, Q 2 rechts
  C: R 1 rechts
51 D: R 2 rechts
  E :
53 F:
  G: S 1 rechts
55 H: S 1 links
57 J:
  K: T 1 rechts
59 L: T 1 links
  М:
61 N: U 1 rechts
  0: U 1 links
63 P:
```

```
1 cat examples/parkplatz5.txt | ./a.out
  ## LEFT
\ensuremath{_{3}} name possible moves shifts
       ______
                     ABCDEFGHIJKLMNO
                      0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
7 A
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  В
9 C
                      0 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  D
                     0 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
       2
                     0 0 2 2 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0
11 E
  F
                     0 0 2 2 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0
13 G
       2
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  Н
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
15 I
                     0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 0 0 0 0
                     0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 0 0 0 0 0
  J
       2
17 K
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 0
19 M
       2
  N
       2
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 0
                     0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
21 0
  ## RIGHT
```

```
25 name possible moves shifts
  ---- ------------
                   ABCDEFGHIJKLMNO
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
29 A
  В
                    0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                    0 0 2 2 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0
31 C
                   0 0 2 2 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0
  D
33 E
                   0 0 0 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                   0 0 0 0 2 2 0 0 0 0 0 0 0 0
 F
      2
35 G
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
                   0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 0 0 0 0
37 I
      2
      2
                   0 0 0 0 0 0 0 0 2 2 0 0 0 0
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
39 K
                  L
    2
1
41 M
                   0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 1 0
N
43 O
                  0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
    2
45
  A:
47 B:
 C: P 2 links
49 D: P 1 links
 E: Q 1 rechts
51 F: Q 2 rechts
53 H:
  I: R 1 rechts
55 J: R 1 links
 Κ:
57 L:
 M: S 1 rechts
59 N: S 1 links
  0:
```

Unloesbares Beispiel

```
cat examples/my_parkplate0.txt | ./a.out
2 ## LEFT
 name possible moves shifts
A B
   0
                0 0
 Α
8 B
     0
                 0 0
 ## RIGHT
12 name possible moves shifts
 ---- ------
     0
               0 0
 В
                0 0
     0
20 A: unmoeglich
 B: unmoeglich
```

Leeres Beispiel

```
1 cat examples/my_parkplate1.txt | ./a.out
    ## LEFT
3 name possible moves shifts
```

```
A B C D E F G H I J K L M N O P Q R S T U V W X Y Z
                    7 A
                    В
9 C
                    D
                    2
11 E
                    F
                    13 G
      2
                    Н
                    15 I
                    J
      2
17 K
      2
                    L
19 M
      2
                    N
                    21 0
      2
  Р
      2
                    23 Q
      2
                    R.
      2
25 S
                    Т
      2
                    27 U
  V
                    29 W
                    2
  X
      2
                    31 Y
                    Z
                    35 ## R.T.GHT
  name possible moves shifts
37 ---- ------
                    A B C D E F G H I J K L M N O P Q R S T U V W X Y Z
39
                    Α
41 B
      2
                    С
                    2
43 D
                    E
                    45 F
                    2
  G
      2
                    47 H
                    Ι
      2
49
  J
      2
                    K
                    51 I.
      2
                    М
                    2
                    53 N
      2
  n
      2
                    55 P
                    Q
      2
57 R
      2
                    S
      2
                     \  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\  \, 0\ \,
59 T
                    2
  U
      2
                    61 V
      2
                    W
                    63 X
                    Y
      2
65 Z
                    67
  A:
69 B:
  C:
71 D:
  E:
73 F:
  G:
75 H:
  I:
```

- 77 J:
 K:
 79 L:
 M:
 N:
 O:
 83 P:
 Q:
- 85 **R:**
- S: 87 T: U:

- 89 V: W: 91 X: Y: 93 **Z:**