



链滴

# Leetcode 每日抑题 (LCP 03. 机器人大冒险)

作者: [ludengke95](#)

原文链接: <https://ld246.com/article/1601437305852>

来源网站: [链滴](#)

许可协议: [署名-相同方式共享 4.0 国际 \(CC BY-SA 4.0\)](#)



LeetCode的每日抑题系列，LeetCode会每天随机一道题作为签到题.我也是菜鸡,如果今天没A掉,那只证明我离大神又进了一步.

PS: 最近几天的每日抑题都好水, 我就不写了, 最近的每日抑题是我自己找的中等难度的题, 因为比赛的时候中等难度的题都有好多做不出来, 困难题就更别说了.

## 题目链接

题名	通过率	难度
<a href="#">LCP 03. 机器人大冒险</a>	20.4%	中等

力扣团队买了一个可编程机器人，机器人初始位置在原点(0, 0)。小伙伴事先给机器人输入一串指令command，机器人就会无限循环这条指令的步骤进行移动。指令有两种：

U: 向y轴正方向移动一格

R: 向x轴正方向移动一格。

不幸的是，在xy平面上还有一些障碍物，他们的坐标用obstacles表示。机器人一旦碰到障碍物就会损毁。

给定终点坐标(x, y)，返回机器人能否完好地到达终点。如果能，返回true；否则返回false。

示例 1：

输入： command = "URR", obstacles = [], x = 3, y = 2

输出： true

解释： U(0, 1) -> R(1, 1) -> R(2, 1) -> U(2, 2) -> R(3, 2)。

示例 2:

输入: command = "URR", obstacles = [[2, 2]], x = 3, y = 2

输出: false

解释: 机器人在到达终点前会碰到(2, 2)的障碍物。

示例 3:

输入: command = "URR", obstacles = [[4, 2]], x = 3, y = 2

输出: true

解释: 到达终点后, 再碰到障碍物也不影响返回结果。

来源: 力扣 (LeetCode)

链接: <https://leetcode-cn.com/problems/programmable-robot>

著作权归领扣网络所有。商业转载请联系官方授权, 非商业转载请注明出处。

## 解题思路

其实蛮简单的题,就是因为数量级的问题导致模拟的方式会出现超时,但是可以简化.

1. 计算出点可能在第几次循环
2. 判断这几次的循环是否覆盖障碍点.

## java代码

```
/**  
 * 描述:  
 *  
 * @author ludengke  
 * @create 2020-09-29 11:42  
 */  
public class LeetCodeLCP03 {  
    public boolean robot(String command, int[][] obstacles, int x, int y) {  
        /**  
         * 用于记录第一个循环的走过的x,y坐标, 以及走过的横向和纵向偏移量  
         */  
        int[] pointX = new int[command.length()];  
        int[] pointY = new int[command.length()];  
        int startX = 0, startY = 0, xMax = 0, yMax = 0;  
        for (int i = 0; i < command.length(); i++) {  
            if (command.charAt(i) == 'U') {  
                startY += 1;  
            } else if (command.charAt(i) == 'R') {  
                startX += 1;  
            }  
            pointX[i] = startX;  
            pointY[i] = startY;  
            xMax = pointX[i] > xMax ? pointX[i] : xMax;  
            yMax = pointY[i] > yMax ? pointY[i] : yMax;  
        }  
    }  
}
```

```

for (int i = 0; i < obstacles.length; i++) {
    if(obstacles[i][0] <= x && obstacles[i][1] <= y){
        /**
         * 计算出到达obstacles[i]可能需要几个循环,保险起见上下各加一个
         * 双层循环判断某点是否在某个循环上.
         */
        int num = obstacles[i][0] / xMax;
        for(int k = num-1;k <= num+1;k++){
            for (int j = 0; j < command.length(); j++) {
                if(startX * k + pointX[j] == obstacles[i][0] && startY * k + pointY[j] == obstacles[i][1]){
                    return false;
                }
            }
        }
    }
}

/**
 * 计算出到达终点可能需要几个循环,保险起见上下各加一个
 * 双层循环判断终点是否在某个循环上, 判断机器人是否能够到达终点
 */
int num = x / xMax;
for(int k = num-1;k <= num+1;k++){
    for (int j = 0; j < command.length(); j++) {
        if(startX * k + pointX[j] == x && startY * k + pointY[j] == y){
            return true;
        }
    }
}
return false;
}

public static void main(String[] args) {
    LeetCodeLCP03 l = new LeetCodeLCP03();
//    System.out.println(l.robot());
}

```

## 算法or数据结构

### 1. 模拟