
2D Lists Ασκήσεις

Επιμέλεια: Α.Δρακόπουλος

Πίνακας περιεχομένων

Άσκηση 1 — Έλεγχος εγκυρότητας κελιού (in-bounds + obstacle check).....	7
Εκφώνηση.....	7
Λύση.....	7
Σχόλια.....	7
Άσκηση 2 — Μέτρηση αντικειμένων σε grid.....	8
Εκφώνηση.....	8
Λύση.....	8
Σχόλια.....	8
Άσκηση 3 — Εύρεση όλων των αντικειμένων.....	8
Εκφώνηση.....	8
Λύση.....	8
Σχόλια.....	8
Άσκηση 4 — Εμφάνιση κόσμου με ένδειξη θέσης ρομπότ.....	9
Εκφώνηση.....	9
Λύση.....	9
Σχόλια.....	9
Άσκηση 5 — Λίστα με όλους τους γείτονες (4 κατευθύνσεις).....	9
Εκφώνηση.....	9
Λύση.....	9
Σχόλια.....	10
Άσκηση 6 — Αλλαγή κελιού (marking).....	10
Εκφώνηση.....	10
Λύση.....	10
Σχόλια.....	10
Άσκηση 7 — Δημιουργία άδειου κόσμου 10×10.....	10
Εκφώνηση.....	10
Λύση.....	10
Σχόλια.....	10
Άσκηση 8 — Μέτρηση εμποδίων.....	11
Εκφώνηση.....	11
Λύση.....	11
Σχόλια.....	11
Άσκηση 9 — Αντιστροφή στοιχείων γραμμής.....	11
Εκφώνηση.....	11
Λύση.....	11
Σχόλια.....	11
Άσκηση 10 — Έλεγχος αν υπάρχει αντικείμενο σε γραμμή ή στήλη.....	12
Εκφώνηση.....	12
Λύση.....	12
Σχόλια.....	12
Άσκηση 1 — Εντοπισμός “νησιών” εμποδίων χωρίς χρήση BFS.....	13
Εκφώνηση.....	13
Λύση.....	13
Σχόλια.....	13
Άσκηση 2 — Ανίχνευση “διαδρόμων”.....	14
Εκφώνηση.....	14
Λύση.....	14
Σχόλια.....	14
Άσκηση 3 — Εντοπισμός “αδιεξόδων”.....	14
Εκφώνηση.....	14

Λύση.....	14
Σχόλια.....	15
Άσκηση 4 — Εντοπισμός αντικειμένων που βρίσκονται σε αδιέξοδο.....	15
Εκφώνηση.....	15
Λύση.....	15
Σχόλια.....	15
Άσκηση 5 — Υπολογισμός απόστασης Manhattan ανάμεσα στο ρομπότ και όλα τα αντικείμενα...16	
Εκφώνηση.....	16
Λύση.....	16
Σχόλια.....	16
Άσκηση 6 — Εντοπισμός “ορατών” αντικειμένων σε ευθεία γραμμή.....16	
Εκφώνηση.....	16
Λύση.....	16
Σχόλια.....	17
Άσκηση 7 — Μετατροπή 2D grid σε heatmap εμποδίων.....17	
Εκφώνηση.....	17
Λύση.....	17
Σχόλια.....	17
Άσκηση 8 — Αντικατάσταση περιγράμματος grid με εμποδία.....18	
Εκφώνηση.....	18
Λύση.....	18
Σχόλια.....	18
Άσκηση 9 — Μετακίνηση ρομπότ με απλή heuristic (όχι BFS).....18	
Εκφώνηση.....	18
Λύση.....	18
Σχόλια.....	18
Άσκηση 10 — Εντοπισμός “rockets” (περιοχών περικυκλωμένων από εμποδία).....19	
Εκφώνηση.....	19
Λύση.....	19
Σχόλια.....	19
Debugging Set – 20 Ασκήσεις για world.txt.....20	
Άσκηση 1 — Λάθος διαστάσεις (9×10).....20	
Εκφώνηση.....	20
Απάντηση.....	20
Σχόλια.....	20
Άσκηση 2 — Μια γραμμή έχει 9 στοιχεία αντί για 10.....20	
Εκφώνηση.....	20
Απάντηση.....	20
Σχόλια.....	21
Άσκηση 3 — Άκυρο σύμβολο (π.χ. “X”).....21	
Εκφώνηση.....	21
Απάντηση.....	21
Σχόλια.....	21
Άσκηση 4 — Κενή γραμμή στο world.txt.....21	
Εκφώνηση.....	21
Απάντηση.....	21
Σχόλια.....	21
Άσκηση 5 — Γραμμή με πολλά κενά (περισσότερα spaces).....21	
Εκφώνηση.....	21
Απάντηση.....	22
Σχόλια.....	22
Άσκηση 6 — Λάθος encoding (UTF-16).....22	

Εκφώνηση.....	22
Απάντηση.....	22
Σχόλια.....	22
Άσκηση 7 — Περίσσειες στήλες λόγω copy-paste από PDF.....	22
Εκφώνηση.....	22
Απάντηση.....	22
Σχόλια.....	22
Άσκηση 8 — Χρήση tab αντί για space.....	22
Εκφώνηση.....	22
Απάντηση.....	23
Σχόλια.....	23
Άσκηση 9 — Χρήση ελληνικών πλήκτρων για “.” (το γνωστό λάθος “.”).....	23
Εκφώνηση.....	23
Απάντηση.....	23
Σχόλια.....	23
Άσκηση 10 — Δεν υπάρχουν καθόλου αντικείμενα “*”.....	23
Εκφώνηση.....	23
Απάντηση.....	23
Σχόλια.....	23
Άσκηση 11 — Όλα τα κελιά είναι “#”.....	23
Εκφώνηση.....	23
Απάντηση.....	24
Σχόλια.....	24
Άσκηση 12 — Το start (0,0) είναι εμπόδιο “#”.....	24
Εκφώνηση.....	24
Απάντηση.....	24
Σχόλια.....	24
Άσκηση 13 — Το αρχείο έχει 12 γραμμές λόγω copy-paste.....	24
Εκφώνηση.....	24
Απάντηση.....	24
Σχόλια.....	24
Άσκηση 14 — Αντιμετάθεση συμβόλων (“.” αντί “*”).....	25
Εκφώνηση.....	25
Απάντηση.....	25
Σχόλια.....	25
Άσκηση 15 — Γραμμή με trailing spaces.....	25
Εκφώνηση.....	25
Απάντηση.....	25
Σχόλια.....	25
Άσκηση 16 — Εμφάνιση BOM (Byte Order Mark).....	25
Εκφώνηση.....	25
Απάντηση.....	26
Σχόλια.....	26
Άσκηση 17 — Χρήση “Ο” αντί για “0” όπου γράφονται αριθμοί στη βαθμολόγηση.....	26
Εκφώνηση.....	26
Απάντηση.....	26
Σχόλια.....	26
Άσκηση 18 — Πολύ μεγάλα διαδοχικά εμπόδια.....	26
Εκφώνηση.....	26
Απάντηση.....	26
Σχόλια.....	26
Άσκηση 19 — Μόνο μία γραμμή έχει “*” αλλά ένας φοιτητής έβαλε δύο κενά ανάμεσα.....	26

Εκφώνηση.....	26
Απάντηση.....	27
Άσκηση 20 — Αντικείμενο εκτός ορίων (δηλαδή λανθασμένη διάσταση).....	27
Εκφώνηση.....	27
Απάντηση.....	27
Τι μάθαμε με αυτά τα debugging tasks;.....	27
Αποφυγή Παγίδων όταν Δημιουργείτε world.txt.....	28
1. Παγίδα: Λάθος διαστάσεις (9×10, 10×9, 11×10).....	28
Τι πάει στραβά.....	28
✓ Τι κάνουμε.....	28
2. Παγίδα: Άκυρο σύμβολο.....	28
Πρόβλημα.....	28
✓ Λύση.....	29
3. Παγίδα: Κενές γραμμές ή extra newlines.....	29
Πρόβλημα.....	29
✓ Λύση.....	29
4. Παγίδα: Αντιγραφή από PDF / Word.....	29
✓ Λύση.....	29
5. Παγίδα: UTF-16 ή ANSI encoding.....	29
Αν το αρχείο είναι UTF-16 → UnicodeDecodeError.....	30
✓ Λύση.....	30
6. Παγίδα: Tabs αντί για spaces.....	30
✓ Λύση.....	30
7. Παγίδα: Πολύ μικρά ή πολύ μεγάλα blocks εμποδίων.....	30
✓ Λύση.....	30
8. Παγίδα: Αντικείμενα σε αδιέξοδο χωρίς μονοπάτι.....	30
✓ Τι να προσέξουμε.....	31
9. Παγίδα: Το start (0,0) είναι εμπόδιο.....	31
✓ Λύση.....	31
10. Παγίδα: Το world είναι “πολύ εύκολο” ή “πολύ δύσκολο”.....	31
Τυπικά λάθη.....	31
✓ Λύση.....	31
11. Παγίδα: Εισαγωγή σχολίων στο world.txt.....	32
Προβλημα.....	32
✓ Λύση.....	32
12. Παγίδα: Hidden characters (BOM \uffff).....	32
✓ Λύση.....	32
13. Παγίδα: Μη σταθερό μήκος γραμμών.....	32
✓ Λύση.....	32
14. Παγίδα: Χρήση λατινικού O αντί για αριθμητικό 0.....	33
15. Παγίδα: Copy/paste από Mac Notes ή iCloud Notes.....	33
✓ Λύση.....	33
16. Παγίδα: Παρανόηση ότι πρέπει να υπάρχει συγκεκριμένος αριθμός αντικειμένων.....	33
✓ Συμβουλή.....	33
17. Παγίδα: Αντιμετάθεση χαρακτήρων κατά λάθος.....	33
✓ Σωστό format.....	33
18. Παγίδα: Ενσωμάτωση tabs στο τέλος γραμμής.....	34
19. Παγίδα: Extra symbols λόγω auto-correct (Mac / smartphones).....	34
✓ Έλεγχος.....	34
20. Παγίδα: Ο κόσμος έχει unreachable περιοχές που δεν φαίνονται.....	34
✓ Συμβουλή.....	34
Συνολικός Οδηγός Best Practices για world.txt.....	34

✓ Χρησιμοποιήστε πάντα plain-text editor.....	34
✓ Υποχρεωτικά 10 γραμμές × 10 tokens.....	35
✓ Μόνο ".", "#", "*".....	35
✓ Save as UTF-8.....	35
✓ Οπτικός έλεγχος πριν από testing.....	35
✓ Τεστ με αυτοματοποιημένο validator.....	35
Mini-Problem 1 — Επιστροφή όλων των έγκυρων γειτόνων.....	36
Εκφώνηση.....	36
Λύση.....	36
Σχόλια (Ελληνικά).....	36
Mini-Problem 2 — Check αν υπάρχει τουλάχιστον ένας γείτονας.....	36
Εκφώνηση.....	36
Λύση.....	37
Σχόλια.....	37
Mini-Problem 3 — Καταμέτρηση προσβάσιμων κελιών γύρω από θέση.....	37
Εκφώνηση.....	37
Λύση.....	37
Σχόλια.....	37
Mini-Problem 4 — Σάρωση γραμμής αριστερά → δεξιά.....	37
Εκφώνηση.....	37
Λύση.....	37
Σχόλια.....	37
Mini-Problem 5 — Σάρωση στήλης πάνω → κάτω.....	38
Εκφώνηση.....	38
Λύση.....	38
Σχόλια.....	38
Mini-Problem 6 — Εύρεση της πρώτης εμφάνισης "*".....	38
Εκφώνηση.....	38
Λύση.....	38
Σχόλια.....	38
Mini-Problem 7 — Υπολογισμός Manhattan distance από το ρομπότ.....	38
Εκφώνηση.....	38
Λύση.....	39
Σχόλια.....	39
Mini-Problem 8 — Επιστροφή όλων των κενών κελιών.....	39
Εκφώνηση.....	39
Λύση.....	39
Σχόλια.....	39
Mini-Problem 9 — Έλεγχος αν κελί είναι dead-end.....	39
Εκφώνηση.....	39
Λύση.....	39
Σχόλια.....	40
Mini-Problem 10 — Εντοπισμός “rockets” (κελιά περικυκλωμένα από εμπόδια).....	40
Εκφώνηση.....	40
Λύση.....	40
Σχόλια.....	40

Παρακάτω σου δίνω **10 ολοκληρωμένες ασκήσεις (εκφώνηση–απάντηση–λύση)** ειδικά σχεδιασμένες για την **Εργασία 2 – Ρομπότ Συλλέκτης** του μαθήματος , ώστε:

- να εξασκούν **2D λίστες**,
- να είναι **χρήσιμες** για το project (load_world, scanning, neighbors, object detection, obstacles, movement rules),
- αλλά **να μη δίνουν ούτε να υπονοούν τη λύση BFS**.

Κάθε άσκηση περιλαμβάνει:

- ✓ Εκφώνηση
 - ✓ Λύση με κώδικα **στα αγγλικά**
 - ✓ Αναλυτική τεκμηρίωση & σχόλια **στα ελληνικά**
-

Άσκηση 1 — Έλεγχος εγκυρότητας κελιού (in-bounds + obstacle check)

Εκφώνηση

Γράψτε συνάρτηση `valid(world, r, c)` που επιστρέφει `True` όταν:

- το κελί (r,c) είναι εντός ορίων 10×10 , και
- **δεν** είναι εμπόδιο (#).

Αλλιώς επιστρέφει `False`.

Λύση

```
def valid(world, r, c):  
    ROWS, COLS = len(world), len(world[0])  
    if 0 <= r < ROWS and 0 <= c < COLS:  
        return world[r][c] != "#"  
    return False
```

Σχόλια

- Εκπαιδεύει στη βασική αποστολή του ρομπότ: *κίνηση μόνο σε επιτρεπτά κελιά*.
 - Ισοδύναμη του `in_bounds + obstacle check` από το επίσημο skeleton.
 - Θεμέλιο για `neighbors`, `scan` και έλεγχο μονοπατιών.
-

Άσκηση 2 — Μέτρηση αντικειμένων σε grid

Εκφώνηση

Να υλοποιήσετε συνάρτηση `count_items(world)` που μετρά πόσα "*" υπάρχουν στο πλέγμα.

Λύση

```
def count_items(world):
    total = 0
    for row in world:
        for cell in row:
            if cell == "*":
                total += 1
    return total
```

Σχόλια

- Χρήσιμη για **έλεγχο τερματισμού** (κανόνας 1 της άσκησης).
 - Δείχνει πώς γίνεται πλήρης διάσχιση 2D λίστας.
-

Άσκηση 3 — Εύρεση όλων των αντικειμένων

Εκφώνηση

Γράψτε συνάρτηση `find_items(world)` που επιστρέφει λίστα με όλες τις θέσεις (`r, c`) όπου υπάρχει "*".

Λύση

```
def find_items(world):
    items = []
    for r in range(len(world)):
        for c in range(len(world[0])):
            if world[r][c] == "*":
                items.append((r, c))
    return items
```

Σχόλια

- ικανότητα *χαρτογράφησης* του κόσμου.
 - Χρήσιμο για *debugging* (“πού είναι τα αντικείμενα του `world.txt`;”).
-

Άσκηση 4 — Εμφάνιση κόσμου με ένδειξη θέσης ρομπότ

Εκφώνηση

Να γραφτεί συνάρτηση `show(world, r, c)` που εκτυπώνει το πλέγμα, με "R" στη θέση του ρομπότ.

Λύση

```
def show(world, r, c):
    for i in range(len(world)):
        line = []
        for j in range(len(world[0])):
            line.append("R" if (i,j)==(r,c) else world[i][j])
        print(" ".join(line))
    print()
```

Σχόλια

- Ισούται με `print_world` του skeleton.
 - Στόχος: οπτικοποίηση 2D λιστών.
-

Άσκηση 5 — Λίστα με όλους τους γείτονες (4 κατευθύνσεις)

Εκφώνηση

Υλοποιήστε συνάρτηση `all_neighbors(world, r, c)` που επιστρέφει τους 4 γείτονες με σειρά **πάνω–κάτω–αριστερά–δεξιά**, μόνο αν δεν είναι εμπόδια.

Λύση

```
def all_neighbors(world, r, c):
    moves = [(-1,0), (1,0), (0,-1), (0,1)]
    result = []
    for dr,dc in moves:
        nr, nc = r+dr, c+dc
        if 0 <= nr < len(world) and 0 <= nc < len(world[0]):
            if world[nr][nc] != "#":
                result.append((nr,nc))
    return result
```

Σχόλια

- Είναι **πλήρης προετοιμασία** για BFS αλλά δεν αποκαλύπτει BFS.
 - Η εργασία βασίζεται απολύτως στην έννοια των γειτόνων.
-

Άσκηση 6 — Αλλαγή κελιού (marking)

Εκφώνηση

Να φτιαχτεί συνάρτηση `mark(world, r, c, symbol)` που αλλάζει τιμή στο κελί (r, c) .

Λύση

```
def mark(world, r, c, symbol):  
    world[r][c] = symbol
```

Σχόλια

- οι 2D λίστες είναι **mutable**.
 - Χρήσιμο για σηματοδότηση `visited`, `debugging` κ.λπ.
-

Άσκηση 7 — Δημιουργία άδειου κόσμου 10×10

Εκφώνηση

Γράψτε συνάρτηση `empty_world()` που επιστρέφει 10×10 πλέγμα γεμάτο " . ".

Λύση

```
def empty_world():  
    return [["." for _ in range(10)] for _ in range(10)]
```

Σχόλια

- Ενισχύει κατανόηση **list comprehension** και κατασκευής 2D λιστών.
 - Χρήσιμο για unit testing.
-

Άσκηση 8 — Μέτρηση εμποδίων

Εκφώνηση

Να γραφτεί συνάρτηση `count_obstacles(world)` που επιστρέφει πόσα `"#"` υπάρχουν.

Λύση

```
def count_obstacles(world):  
    total = 0  
    for row in world:  
        for cell in row:  
            if cell == "#":  
                total += 1  
    return total
```

Σχόλια

- Σχετικό με την προσομοίωση, γιατί διαφορετικά worlds έχουν διαφορετική δυσκολία.
 - Δεν χρησιμοποιεί καμία λογική μονοπατιού.
-

Άσκηση 9 — Αντιστροφή στοιχείων γραμμής

Εκφώνηση

Γράψτε συνάρτηση `reverse_row(world, r)` που αντιστρέφει όλα τα στοιχεία της γραμμής `r`.

Λύση

```
def reverse_row(world, r):  
    world[r] = world[r][::-1]
```

Σχόλια

- Εκπαιδεύει στη χρήση `slicing` και μεταβολών εντός 2D λίστας.
 - Χρήσιμο για πειραματισμό/οπτική κατανόηση του `grid`.
-

Άσκηση 10 — Έλεγχος αν υπάρχει αντικείμενο σε γραμμή ή στήλη

Εκφώνηση

Γράψτε συνάρτηση `contains_item_in_row_or_col(world, r, c)` που:

- επιστρέφει `True` αν στη **γραμμή `r`** ή στη **στήλη `c`** υπάρχει τουλάχιστον ένα `"*"`.

Λύση

```
def contains_item_in_row_or_col(world, r, c):  
    # check row r  
    if "*" in world[r]:  
        return True  
    # check column c  
    for row in world:  
        if row[c] == "*":  
            return True  
    return False
```

Σχόλια

- Εξάσκηση scanning σε 2D grid κατά γραμμή και κατά στήλη.
 - Χρήσιμο για κατανόηση οπτικών ελέγχων και scanning heuristics.
-

Άσκηση 1 — Εντοπισμός “νησιών” εμποδίων χωρίς χρήση BFS

Εκφώνηση

Δώστε συνάρτηση που μετρά πόσα “μπλοκ” εμποδίων υπάρχουν, δηλαδή πόσες ομάδες συνεχόμενων # που συνδέονται οριζόντια/κάθετα.

Απαγορεύεται BFS/DFS.

Αντί αυτού, να χρησιμοποιηθεί recursive flood-fill.

Λύση

```
def count_obstacle_islands(world):
    seen = [[False]*len(world[0]) for _ in world]
    ROWS, COLS = len(world), len(world[0])

    def fill(r, c):
        if not (0 <= r < ROWS and 0 <= c < COLS):
            return
        if seen[r][c] or world[r][c] != "#":
            return
        seen[r][c] = True
        fill(r-1,c); fill(r+1,c); fill(r,c-1); fill(r,c+1)

    islands = 0
    for r in range(ROWS):
        for c in range(COLS):
            if world[r][c] == "#" and not seen[r][c]:
                islands += 1
                fill(r, c)

    return islands
```

Σχόλια

- Ενισχύει την έννοια *connected components σε grid*.
 - Μαθαίνει πώς να “ξεχωρίζουν” περιοχές στο world.txt.
 - Παράλληλη δεξιότητα με BFS αλλά **χωρίς τη χρήση BFS**.
-

Άσκηση 2 — Ανίχνευση “διαδρόμων”

Εκφώνηση

Γράψτε συνάρτηση που βρίσκει όλα τα κελιά . που έχουν **ακριβώς 2** προσβάσιμους γείτονες (δηλαδή αποτελούν “διάδρομο”).

Λύση

```
def corridor_cells(world):
    ROWS, COLS = len(world), len(world[0])
    corridors = []

    for r in range(ROWS):
        for c in range(COLS):
            if world[r][c] != ".":
                continue
            neighbors = 0
            for dr, dc in [(-1, 0), (1, 0), (0, -1), (0, 1)]:
                nr, nc = r+dr, c+dc
                if 0 <= nr < ROWS and 0 <= nc < COLS:
                    if world[nr][nc] != "#":
                        neighbors += 1
            if neighbors == 2:
                corridors.append((r, c))
    return corridors
```

Σχόλια

- Χρήσιμο για να εντοπίζει ο φοιτητής στένωση/διάδρομο στο world.
 - Βοηθά στην κατανόηση της δομής του grid πριν εφαρμοστεί BFS.
-

Άσκηση 3 — Εντοπισμός “αδιεξόδων”

Εκφώνηση

Βρείτε όλα τα κελιά . με **μόνο έναν** προσβάσιμο γείτονα (dead ends).

Λύση

```
def dead_ends(world):
    ends = []
    ROWS, COLS = len(world), len(world[0])

    for r in range(ROWS):
        for c in range(COLS):
            if world[r][c] != ".":
                continue
            open_neighbors = 0
            for dr, dc in [(-1, 0), (1, 0), (0, -1), (0, 1)]:
                nr, nc = r+dr, c+dc
```

```
        if 0 <= nr < ROWS and 0 <= nc < COLS:
            if world[nr][nc] != "#":
                open_neighbors += 1
    if open_neighbors == 1:
        ends.append((r,c))
return ends
```

Σχόλια

- Συσχετίζεται με “path pruning”.
 - Σημαντικό για οπτική κατανόηση των μονοπατιών.
-

Άσκηση 4 — Εντοπισμός αντικειμένων που βρίσκονται σε αδιέξοδο

Εκφώνηση

Γράψτε συνάρτηση που επιστρέφει όλα τα αντικείμενα "*" που βρίσκονται σε dead-end cells.

Λύση

```
def items_in_dead_ends(world):
    result = []
    ROWS, COLS = len(world), len(world[0])

    for r in range(ROWS):
        for c in range(COLS):
            if world[r][c] != "*":
                continue
            neighbors = 0
            for dr,dc in [(-1,0),(1,0),(0,-1),(0,1)]:
                nr, nc = r+dr, c+dc
                if 0 <= nr < ROWS and 0 <= nc < COLS:
                    if world[nr][nc] != "#":
                        neighbors += 1
            if neighbors == 1:
                result.append((r,c))
    return result
```

Σχόλια

- Δείχνει ποια αντικείμενα είναι δύσκολο να φτάσει το ρομπότ.
 - Χρήσιμο για αναλύσεις world.txt.
-

Άσκηση 5 — Υπολογισμός απόστασης Manhattan ανάμεσα στο ρομπότ και όλα τα αντικείμενα

Εκφώνηση

Υλοποιήστε συνάρτηση που επιστρέφει λεξικό:
(r,c) -> Manhattan_distance_from_robot.

Λύση

```
def manhattan_map(world, robot_r, robot_c):  
    d = {}  
    for r in range(len(world)):  
        for c in range(len(world[0])):  
            if world[r][c] == "*":  
                d[(r,c)] = abs(r - robot_r) + abs(c - robot_c)  
    return d
```

Σχόλια

- Η Manhattan distance συσχετίζεται έμμεσα με BFS (όχι ίδιο πράγμα!).
 - Εκπαιδεύει στην αναζήτηση στόχων.
-

Άσκηση 6 — Εντοπισμός “ορατών” αντικειμένων σε ευθεία γραμμή

Εκφώνηση

Να γραφτεί συνάρτηση που βρίσκει αν το ρομπότ “βλέπει” κάποιο αντικείμενο "*" στην ίδια γραμμή **χωρίς εμποδία ανάμεσα**.

Λύση

```
def visible_in_row(world, r, c):  
    # check left  
    for cc in range(c-1, -1, -1):  
        if world[r][cc] == "#":  
            break  
        if world[r][cc] == "*":  
            return True  
    # check right  
    for cc in range(c+1, len(world[0])):  
        if world[r][cc] == "#":  
            break  
        if world[r][cc] == "*":
```



```
        return True
    return False
```

Σχόλια

- Σχετίζεται με concept “line-of-sight”.
 - Βοηθά κατανόηση interactions εμποδίων/ορατότητας.
-

Άσκηση 7 — Μετατροπή 2D grid σε heatmap εμποδίων

Εκφώνηση

Να δημιουργηθεί νέα 2D λίστα ίδιων διαστάσεων, όπου κάθε θέση (r, c) περιέχει τον αριθμό εμποδίων στα 4 γειτονικά κελιά της.

Λύση

```
def obstacle_heatmap(world):
    ROWS, COLS = len(world), len(world[0])
    heat = [[0]*COLS for _ in range(ROWS)]

    for r in range(ROWS):
        for c in range(COLS):
            count = 0
            for dr, dc in [(-1,0), (1,0), (0,-1), (0,1)]:
                nr, nc = r+dr, c+dc
                if 0 <= nr < ROWS and 0 <= nc < COLS:
                    if world[nr][nc] == "#":
                        count += 1
            heat[r][c] = count
    return heat
```

Σχόλια

- Εξαιρετική άσκηση για “feature extraction” από grids.
 - Βοηθά κατανόηση τοπολογίας.
-

Άσκηση 8 — Αντικατάσταση περιγράμματος grid με εμπόδια

Εκφώνηση

Δώστε συνάρτηση που μετατρέπει όλα τα κελιά του εξωτερικού περιγράμματος ($r=0$, $r=9$, $c=0$, $c=9$) σε "#".

Λύση

```
def add_borders(world):  
    ROWS, COLS = len(world), len(world[0])  
    for c in range(COLS): # top row  
        world[0][c] = "#"  
    for c in range(COLS): # bottom row  
        world[ROWS-1][c] = "#"  
    for r in range(ROWS): # left col  
        world[r][0] = "#"  
    for r in range(ROWS): # right col  
        world[r][COLS-1] = "#"
```

Σχόλια

- να επεξεργάζονται ολόκληρες γραμμές/στήλες.
 - Χρήσιμο για προσομοίωση περιορισμένων χώρων.
-

Άσκηση 9 — Μετακίνηση ρομπότ με απλή heuristic (όχι BFS)

Εκφώνηση

Να υλοποιηθεί συνάρτηση `step_towards(world, r, c, target_r, target_c)` που επιστρέφει **μία** κίνηση που μειώνει τη Manhattan απόσταση, χωρίς να κοιτάζει εμπόδια.

Λύση

```
def step_towards(world, r, c, tr, tc):  
    if tr < r: return (r-1, c)  
    if tr > r: return (r+1, c)  
    if tc < c: return (r, c-1)  
    if tc > c: return (r, c+1)  
    return (r, c)
```

Σχόλια

- Εκπαιδεύει σε απλές στρατηγικές που **δεν εγγυώνται** shortest path.

- Διαχωρίζει heuristic από BFS.
-

Άσκηση 10 — Εντοπισμός “rockets” (περιοχών περικυκλωμένων από εμπόδια)

Εκφώνηση

Ορίστε συνάρτηση που εντοπίζει όλα τα κελιά "." τα οποία έχουν **τουλάχιστον 3 εμπόδια** γύρω τους.

Λύση

```
def pockets(world):  
    ROWS, COLS = len(world), len(world[0])  
    result = []  
  
    for r in range(ROWS):  
        for c in range(COLS):  
            if world[r][c] != ".":  
                continue  
            count = 0  
            for dr, dc in [(-1, 0), (1, 0), (0, -1), (0, 1)]:  
                nr, nc = r+dr, c+dc  
                if 0 <= nr < ROWS and 0 <= nc < COLS:  
                    if world[nr][nc] == "#":  
                        count += 1  
            if count >= 3:  
                result.append((r, c))  
    return result
```

Σχόλια

- Ενισχύει spatial reasoning για δυσκολία προσπέλασης περιοχών.
 - Σχετίζεται με “narrow passages” όπου η BFS έχει μεγαλύτερο ρόλο.
-

Debugging Set – 20 Ασκήσεις για world.txt

Κάθε άσκηση εξετάζει 1 πραγματικό λάθος που συχνά εμφανίζεται στα submissions των φοιτητών.

Άσκηση 1 — Λάθος διαστάσεις (9×10)

Εκφώνηση

Δίνεται world.txt με 9 γραμμές αντί για 10. Εντόπισε το πρόβλημα και εξήγησε γιατί αποτυγχάνει η `load_world`.

Απάντηση

`load_world()` περιμένει ακριβώς **10 γραμμές**.

Με 9 γραμμές, η συνθήκη:

```
assert len(world) == ROWS
```

αποτυγχάνει.

Σχόλια

- Ο evaluator σταματάει άμεσα.
 - Συχνό λάθος από φοιτητές που κάνουν copy-paste μία γραμμή κατά λάθος.
-

Άσκηση 2 — Μια γραμμή έχει 9 στοιχεία αντί για 10

Εκφώνηση

Η 3η γραμμή περιέχει:

```
. . . # . . . . * (εννέα στοιχεία).
```

Απάντηση

Παραβίαση:

```
all(len(r) == COLS for r in world)
```

Άρα `AssertionError` “Λάθος διαστάσεις world.txt”.

Σχόλια

- Μπορεί να συμβεί όταν ένας φοιτητής ξεχάσει ένα “.” στο τέλος.
-

Άσκηση 3 — Άκυρο σύμβολο (π.χ. “X”)

Εκφώνηση

Σε μία θέση εμφανίζεται X. Ποιο validation αποτυγχάνει;

Απάντηση

`assert s in valid`

όπου `valid = {".", "#", "*"}`.

Σχόλια

- Συμβαίνει συχνά όταν κάποιος κάνει replace σε Notepad/Word.
-

Άσκηση 4 — Κενή γραμμή στο world.txt

Εκφώνηση

Ανάμεσα στις γραμμές υπάρχει μια κενή (empty newline).

Απάντηση

Η `.split()` δίνει κενή λίστα → δεν προστίθεται.

Αποτέλεσμα: 9 ή 11 γραμμές → `AssertionError`.

Σχόλια

- Οι κενές γραμμές απαγορεύονται.
-

Άσκηση 5 — Γραμμή με πολλά κενά (περισσότερα spaces)

Εκφώνηση

Μια γραμμή έχει σύμβολα με διπλά και τριπλά κενά.

Απάντηση

Δεν υπάρχει θέμα: `line.split()` αγνοεί πολλαπλά κενά → σωστά tokens.

Σχόλια

- Αυτή είναι νόμιμη μορφή `world.txt`.
-

Άσκηση 6 — Λάθος encoding (UTF-16)

Εκφώνηση

Ο φοιτητής έστειλε `world.txt` σε UTF-16. Τι γίνεται;

Απάντηση

Το `open(..., encoding="utf-8")` θα ρίξει `UnicodeDecodeError`.

Σχόλια

- Πολύ συχνό λάθος Windows Notepad.
 - Λύση: Save as UTF-8.
-

Άσκηση 7 — Περίσσειες στήλες λόγω copy-paste από PDF

Εκφώνηση

Μία γραμμή περιέχει “.”, “#”, αλλά και αόρατους unicode χαρακτήρες.

Απάντηση

Το `split()` θα δώσει παραπάνω tokens → `invalid length` → `AssertionError`.

Σχόλια

- Χρήσιμη άσκηση γιατί πολλοί κάνουν copy από το PDF.
-

Άσκηση 8 — Χρήση tab αντί για space

Εκφώνηση

Οι στήλες χωρίζονται με TAB.

Απάντηση

`split()` χωρίζει και σε tabs → όλα λειτουργούν σωστά, αν είναι 10 tokens.

Σχόλια

- Δεν αποτελεί πρόβλημα.
-

Άσκηση 9 — Χρήση ελληνικών πλήκτρων για “.” (το γνωστό λάθος “.”)

Εκφώνηση

Ο φοιτητής βάζει ελληνικό middle dot (“.”) αντί για “.”.

Απάντηση

`H assert s in valid` θα αποτύχει.

Σχόλια

- Πολύ συχνό λάθος από keyboards macOS/Windows.
-

Άσκηση 10 — Δεν υπάρχουν καθόλου αντικείμενα “*”

Εκφώνηση

Το `world` έχει μόνο “.” και “#”. Τι συμβαίνει;

Απάντηση

Ο κώδικας `run()` θα τρέξει 80 βήματα χωρίς να μαζέψει τίποτα.

Σχόλια

- Επιτρεπτό `world`, απλά `score = 0`.
-

Άσκηση 11 — Όλα τα κελιά είναι “#”

Εκφώνηση

Τι συμβαίνει αν ο κόσμος είναι ένα πλέγμα γεμάτο εμπόδια;

Απάντηση

Το ρομπότ δεν μπορεί να μετακινηθεί.
next_step_bfs (ή sweep) θα επιστρέψει την ίδια θέση.

Σχόλια

- Επιτρεπτό world, απλά non-playable.
-

Άσκηση 12 — Το start (0,0) είναι εμπόδιο “#”

Εκφώνηση

Επιτρέπεται το world[0][0] = “#”; Τι συμβαίνει;

Απάντηση

Επιτρέπεται.
Το ρομπότ ξεκινά πάνω σε εμπόδιο — απλώς δεν μπορεί να φύγει.

Σχόλια

- Δεν υπάρχει validation σε αυτό στο load_world.
-

Άσκηση 13 — Το αρχείο έχει 12 γραμμές λόγω copy-paste

Εκφώνηση

Πώς εντοπίζεται αυτό;

Απάντηση

Η assert len(world) == ROWS αποτυγχάνει.

Σχόλια

- Πρέπει να διαγράψει ο φοιτητής τις επιπλέον γραμμές.
-

Άσκηση 14 — Αντιμετάθεση συμβόλων (“.” αντί “*”)

Εκφώνηση

Φοιτητής γράφει:

```
. . * . .  
. . . . .  
. # . . .  
...
```

αλλά εννοεί “*” σε άλλη θέση.

Απάντηση

Δεν αποτελεί syntax error.

Το πρόβλημα είναι **λογικό** και δύσκολο να διαγνωστεί.

Σχόλια

- Debugging μέσω visualization `print_world`.
-

Άσκηση 15 — Γραμμή με trailing spaces

Εκφώνηση

Μία γραμμή τελειώνει με πολλά κενά.

Απάντηση

`strip()` τα αφαιρεί → `split()` δουλεύει κανονικά.

Σχόλια

- Νόμιμο `world.txt`.
-

Άσκηση 16 — Εμφάνιση BOM (Byte Order Mark)

Εκφώνηση

Πολλά editors κρατούν BOM στην πρώτη γραμμή. Τι συμβαίνει;

Απάντηση

Το πρώτο σύμβολο ίσως διαβαστεί ως "\uffeff." → άκυρο σύμβολο.

Σχόλια

- Το assertion “Άκυρο σύμβολο” θα πιάσει το λάθος.
-

Άσκηση 17 — Χρήση “O” αντί για “0” όπου γράφονται αριθμοί στη βαθμολόγηση

Εκφώνηση

Εάν κάποιος θέλει να σημειώσει από πάνω “10 items” και γράψει “1O items”, τι θα γίνει;

Απάντηση

Η γραμμή θα γίνει μέρος του world → θα αποτύχει το validation.

Σχόλια

- Το world.txt δεν πρέπει να έχει σχόλια.
-

Άσκηση 18 — Πολύ μεγάλα διαδοχικά εμπόδια

Εκφώνηση

Υπάρχουν 10 εμπόδια στη σειρά (ολόκληρη γραμμή). Είναι λάθος;

Απάντηση

Όχι, είναι απολύτως νόμιμο.

Σχόλια

- Δεν υπάρχει περιορισμός στη μορφολογία.
-

Άσκηση 19 — Μόνο μία γραμμή έχει “*” αλλά ένας φοιτητής έβαλε δύο κενά ανάμεσα

Εκφώνηση

Η γραμμή:

. . . *

έχει διπλά κενά. Πρόβλημα;

Απάντηση

Όχι. `split()` το διορθώνει.

Άσκηση 20 — Αντικείμενο εκτός ορίων (δηλαδή λανθασμένη διάσταση)

Εκφώνηση

Αν το `world` κάνει `wrap-around` (π.χ. 10 στοιχεία αλλά ένα είναι "κρυμμένο" στο τέλος της γραμμής), τι γίνεται;

Απάντηση

`split()` συλλαμβάνει μόνο τα `tokens` που χωρίζονται από `whitespace`.

Αν υπάρχει `extra` κρυφό `unicode char` → `invalid symbol`.

Τι μάθαμε με αυτά τα `debugging tasks`;

Οι φοιτητές αποκτούν δεξιότητες:

- ✓ Validation `world.txt`
 - ✓ Εντοπισμός `syntax errors` σε 2D grids
 - ✓ Κατανόηση πώς λειτουργεί `load_world` και `assert`
 - ✓ Εντοπισμός `unicode/encoding` προβλημάτων
 - ✓ Κατανόηση σωστής μορφής `input` για `grid-based` προσομοίωση
 - ✓ Αποφυγή παγίδων όταν ετοιμάζουν δικά τους `worlds` για `testing`
-

Αποφυγή Παγίδων όταν Δημιουργείτε world.txt

Η εργασία βασίζεται σε **αυστηρή μορφοποίηση του world.txt**, και κάθε μικρή απόκλιση προκαλεί:

- AssertionError
- Unicode errors
- λάθος διάβασμα grid
- κακή συμπεριφορά του robot
- αδυναμία αναπαραγωγής debugging

Γι' αυτό ακολουθεί ένας **αναλυτικός οδηγός best practices** και οι **20 πιο κρίσιμες παγίδες** με λύσεις.

1. Παγίδα: Λάθος διαστάσεις (9×10, 10×9, 11×10)

Τι πάει στραβά

Η `load_world()` απαιτεί ακριβώς **10 γραμμές × 10 στήλες**.
Ακόμη και 1 λιγότερο/περισσότερο στοιχείο → immediate error.

✓ Τι κάνουμε

- Μετράμε κάθε γραμμή: πρέπει να έχει ακριβώς **10 tokens**.
 - Μετράμε συνολικές γραμμές: ακριβώς **10**.
-

2. Παγίδα: Άκυρο σύμβολο

(X, o, O, ·, , , κρυφοί unicode χαρακτήρες)

Πρόβλημα

Η εργασία επιτρέπει **μόνο**:

- " . " κενό
- "#" εμπόδιο
- "*" αντικείμενο

Οτιδήποτε άλλο → `AssertionError`.

✓ Λύση

- Χρησιμοποιούμε plain text editor (VSCode, Notepad++, Sublime).
 - Όχι Word, όχι PDF copy-paste.
 - Όχι ελληνικό “.” αντί για “.”.
-

3. Παγίδα: Κενές γραμμές ή extra newlines

Πρόβλημα

Κενή γραμμή → μειώνεται ο αριθμός των tokens → failure.

✓ Λύση

- Η τελευταία γραμμή **δεν πρέπει** να έχει κενά.
 - Δεν αφήνουμε κενές γραμμές στο τέλος.
-

4. Παγίδα: Αντιγραφή από PDF / Word

Δημιουργεί:

- αόρατους unicode characters
- διαφορετικά whitespace
- περίεργα newlines

✓ Λύση

Πάντα **χειροκίνητη καταχώρηση** ή επεξεργασία σε καθαρό editor (VSCode).

5. Παγίδα: UTF-16 ή ANSI encoding

To skeleton ανοίγει το αρχείο ως:

```
open(path, "r", encoding="utf-8")
```

Αν το αρχείο είναι UTF-16 → UnicodeDecodeError

✓ Λύση

- File → Save with Encoding → UTF-8.
-

6. Παγίδα: Tabs αντί για spaces

Αν και επιτρεπτά, συχνά δημιουργούν extra tokens.

✓ Λύση

- Προτιμήστε πάντα **ένα space** μεταξύ συμβόλων.
 - Χρησιμοποιήστε “Convert Indentation to Spaces”.
-

7. Παγίδα: Πολύ μικρά ή πολύ μεγάλα blocks εμποδίων

Αν και επιτρεπτά, δημιουργούν:

- αδιέξοδα
- unreachable περιοχές
- παράξενη συμπεριφορά sweeping robot

✓ Λύση

Ελέγχουμε structurally:

- όχι 10 εμπόδια στη σειρά χωρίς λόγο
 - όχι “τοίχοι” που κόβουν τον χάρτη στα δύο
 - όχι νησιά αντικειμένων μη προσβάσιμα
-

8. Παγίδα: Αντικείμενα σε αδιέξοδο χωρίς μονοπάτι

Δεν είναι λάθος world.txt, αλλά κάνει testing πολύ πιο δύσκολο.

✓ Τι να προσέξουμε

- Αν ένα * περιβάλλεται από 3 εμπόδια, πιθανό dead-end.
- Αν είναι πλήρως κλειστό, το BFS δεν θα φτάσει ποτέ σε αυτό.

Χρήσιμο debugging εργαλείο:

`neighbors(world, r, c)`

9. Παγίδα: Το start (0,0) είναι εμπόδιο

Επιτρέπεται, αλλά:

- Το robot δεν κινείται.
- Το test case είναι άχρηστο για BFS testing.

✓ Λύση

Ποτέ μην βάζετε "#" στο (0, 0).

10. Παγίδα: Το world είναι “πολύ εύκολο” ή “πολύ δύσκολο”

Τυπικά λάθη

- Όλα τα αντικείμενα στην ίδια γραμμή → χωρίς BFS.
- Όλα πίσω από εμπόδια → unreachable.

✓ Λύση

Φτιάξτε κόσμους με:

- 4–8 αντικείμενα,
 - 2–3 moderate obstacles clusters,
 - μερικά corridors,
 - 1–2 dead ends (για δοκιμή robustness).
-

11. Παγίδα: Εισαγωγή σχολίων στο world.txt

Φοιτητές γράφουν:

```
. . . * . . . # . . # row1
. * . . . # . . . . # row2
```

Προβλημα

Τα σχόλια διαβάζονται σαν tokens → invalid symbol.

✓ Λύση

Απαγορεύονται σχόλια.

world.txt πρέπει να περιέχει **μόνο 10 γραμμές από tokens**.

12. Παγίδα: Hidden characters (BOM \ufeff)

Αν η πρώτη γραμμή ξεκινά με BOM:

```
\ufeff. . . * . . . . .
```

→ το πρώτο token είναι "\ufeff." → invalid symbol.

✓ Λύση

- File → Save Without BOM
 - VSCode: "Save with Encoding → UTF-8".
-

13. Παγίδα: Μη σταθερό μήκος γραμμών

Παράδειγμα:

```
. . . . . . . . . *
. # . . . . . . .
```

Η δεύτερη γραμμή έχει 9 tokens.

✓ Λύση

Χρησιμοποιήστε snippet για counting:

```
for i,row in enumerate(world):
    print(i, len(row))
```

14. Παγίδα: Χρήση λατινικού O αντί για αριθμητικό 0

Δεν αφορά το grid, αλλά αρκετοί φοιτητές μπερδεύουν:

- YAML paths
- logs
- filenames

Και τελικά δεν φορτώνει world.txt.

15. Παγίδα: Copy/paste από Mac Notes ή iCloud Notes

Παράγει fancy unicode spaces.

✓ Λύση

Πάντα plain text editor.

16. Παγίδα: Παρανόηση ότι πρέπει να υπάρχει συγκεκριμένος αριθμός αντικειμένων

Δεν υπάρχει περιορισμός στην εργασία.

Η τιμή score απλώς καταγράφεται.

✓ Συμβουλή

Για testing BFS, προτιμήστε 3–8 αντικείμενα.

17. Παγίδα: Αντιμετάθεση χαρακτήρων κατά λάθος

Π.χ. . # . * → .#. * επειδή αφαιρέθηκαν τα spaces.

✓ Σωστό format

Κάθε σύμβολο χωρίζεται με space.

18. Παγίδα: Ενσωμάτωση tabs στο τέλος γραμμής

Μερικοί editors έχουν tabs στο τέλος.

Αν το `split()` δεν τα αναγνωρίσει → token με TAB → invalid.

19. Παγίδα: Extra symbols λόγω auto-correct (Mac / smartphones)

“*” ίσως γίνεται “*”, “.” γίνεται “•”.

✓ Έλεγχος

Αντιγράψτε το `world.txt` σε hex editor ή κάντε `print repr`:

```
print([repr(cell) for cell in row])
```

20. Παγίδα: Ο κόσμος έχει unreachable περιοχές που δεν φαίνονται

Μπορεί να είναι σωστό `format`, αλλά λογικά κακό `world`.

✓ Συμβουλή

Οπτικοποιήστε με χρώματα:

```
for row in world:
    print(" ".join(row))
```

ή με `robovisualizer` σε Python notebook.

Συνολικός Οδηγός Best Practices για `world.txt`

✓ Χρησιμοποιήστε πάντα plain-text editor

VSCoide, PyCharm, Sublime, Notepad++.

✓ Υποχρεωτικά 10 γραμμές × 10 tokens

Με spaces ανάμεσα.

✓ Μόνο ".", "#", "*"

Καμία παρέκκλιση.

✓ Save as UTF-8

Χωρίς BOM.

✓ Οπτικός έλεγχος πριν από testing

Με απλή εκτύπωση ή με `print_world`.

✓ Τεστ με αυτοματοποιημένο validator

(Μπορώ να σου φτιάξω script!)

Ακολουθούν **10 mini-problems για neighbors & grid traversal**, ειδικά σχεδιασμένα για την εργασία του ρομπότ.

Κάθε άσκηση περιλαμβάνει:

- ✓ Εκφώνηση
- ✓ Λύση με κώδικα στα Αγγλικά
- ✓ Αναλυτικά σχόλια στα Ελληνικά

Είναι σύντομα, στοχευμένα, και χτίζουν δεξιότητες για 2D grids, neighbors, valid moves, scanning — χωρίς να αποκαλύπτουν BFS.

Mini-Problem 1 — Επιστροφή όλων των έγκυρων γειτόνων

Εκφώνηση

Υλοποιήστε συνάρτηση που επιστρέφει όλους τους 4-neighbors ενός κελιού (r, c) που είναι εντός ορίων και δεν είναι εμπόδια.

Λύση

```
def neighbors4(world, r, c):
    moves = [(-1, 0), (1, 0), (0, -1), (0, 1)]
    res = []
    ROWS, COLS = len(world), len(world[0])
    for dr, dc in moves:
        nr, nc = r+dr, c+dc
        if 0 <= nr < ROWS and 0 <= nc < COLS:
            if world[nr][nc] != "#":
                res.append((nr, nc))
    return res
```

Σχόλια (Ελληνικά)

- Είναι η βάση για κατανόηση grid graphs.
 - Απαραίτητη δεξιότητα για BFS χωρίς να το περιέχει.
-

Mini-Problem 2 — Check αν υπάρχει τουλάχιστον ένας γείτονας

Εκφώνηση

Γράψτε συνάρτηση που επιστρέφει `True` αν το (r, c) έχει τουλάχιστον έναν νόμιμο γείτονα.

Λύση

```
def has_neighbor(world, r, c):  
    return len(neighbors4(world, r, c)) > 0
```

Σχόλια

- Καλλιεργεί κατανόηση αδιεξόδων (dead-end cells).
 - Χρήσιμο για debugging world.txt.
-

Mini-Problem 3 — Καταμέτρηση προσβάσιμων κελιών γύρω από θέση

Εκφώνηση

Επιστρέψτε πόσα από τα 4 γειτονικά κελιά είναι προσβάσιμα (όχι εμπόδια).

Λύση

```
def count_open_neighbors(world, r, c):  
    return len(neighbors4(world, r, c))
```

Σχόλια

- Χρήσιμο για εντοπισμό «διαδρόμων» ή «στενών περασμάτων».
-

Mini-Problem 4 — Σάρωση γραμμής αριστερά → δεξιά

Εκφώνηση

Επιστρέψτε λίστα με όλα τα στοιχεία της γραμμής *r* από αριστερά προς τα δεξιά.

Λύση

```
def scan_row(world, r):  
    return world[r][:]
```

Σχόλια

- Αναπτύσσει δεξιότητες γρήγορης πρόσβασης σε 2D λίστες.
-

Mini-Problem 5 — Σάρωση στήλης πάνω → κάτω

Εκφώνηση

Επιστρέψτε όλα τα στοιχεία της στήλης `c`.

Λύση

```
def scan_col(world, c):  
    return [world[r][c] for r in range(len(world))]
```

Σχόλια

- Χρήσιμο για οπτική κατανόηση κάθετης διάταξης στο grid.
-

Mini-Problem 6 — Εύρεση της πρώτης εμφάνισης "*"

Εκφώνηση

Επιστρέψτε το πρώτο `(r,c)` όπου υπάρχει "*" καθώς σαρώνετε το grid row-major (γραμμές πρώτα).

Λύση

```
def first_item(world):  
    for r in range(len(world)):  
        for c in range(len(world[0])):  
            if world[r][c] == "*":  
                return (r,c)  
    return None
```

Σχόλια

- Γνωρίζουν τη σειρά row-major traversal που χρειάζεται η BFS.
-

Mini-Problem 7 — Υπολογισμός Manhattan distance από το ρομπότ

Εκφώνηση

Επιστρέψτε τη Manhattan απόσταση του `(r,c)` από το `(robot_r, robot_c)`.

Λύση

```
def manhattan(r, c, rr, rc):  
    return abs(r - rr) + abs(c - rc)
```

Σχόλια

- Βασικό μαθηματικό εργαλείο για grid heuristics.
 - Δεν είναι pathfinding, άρα επιτρέπεται.
-

Mini-Problem 8 — Επιστροφή όλων των κενών κελιών

Εκφώνηση

Γράψτε συνάρτηση που βρίσκει όλα τα "." στο grid και επιστρέφει τη λίστα θέσεων.

Λύση

```
def find_empty_cells(world):  
    result = []  
    for r in range(len(world)):  
        for c in range(len(world[0])):  
            if world[r][c] == ".":  
                result.append((r,c))  
    return result
```

Σχόλια

- Πολύ χρήσιμο για testing patterns, οπτικοποίηση & debugging.
-

Mini-Problem 9 — Έλεγχος αν κελί είναι dead-end

Εκφώνηση

Ένα κελί θεωρείται dead-end αν έχει **ακριβώς 1** νόμιμο γείτονα. Υλοποιήστε συνάρτηση που το ελέγχει.

Λύση

```
def is_dead_end(world, r, c):  
    return count_open_neighbors(world, r, c) == 1
```

Σχόλια

- Καλλιεργεί κατανόηση τοπολογίας grid και στενών περασμάτων.
-

Mini-Problem 10 — Εντοπισμός “rockets” (κελιά περικυκλωμένα από εμπόδια)

Εκφώνηση

Επιστρέψτε όλα τα κελιά "." που έχουν **τουλάχιστον 3 εμπόδια** γύρω τους.

Λύση

```
def pockets(world):
    res = []
    ROWS, COLS = len(world), len(world[0])
    for r in range(ROWS):
        for c in range(COLS):
            if world[r][c] != ".":
                continue
            obst = 0
            for dr, dc in [(-1, 0), (1, 0), (0, -1), (0, 1)]:
                nr, nc = r+dr, c+dc
                if 0 <= nr < ROWS and 0 <= nc < COLS:
                    if world[nr][nc] == "#":
                        obst += 1
            if obst >= 3:
                res.append((r, c))
    return res
```

Σχόλια

- Χρήσιμο για ανάλυση “δύσκολων περιοχών” στο grid.
 - Συσχετίζεται με διάταξη εμποδίων και δυσκολία BFS.
-