

情報関係基礎

第3問・第4問は、いずれか1問を選択し、解答しなさい。

第3問 (選択問題) 次の文章を読み、下の問い(問1～3)に答えよ。(配点 35)

吉野さんはロボットを操作して宝探しをするゲームを作成している。図1はゲーム画面の完成予想図である。ゲーム画面には、横 YOKO マス×縦 TATE マスで構成されたゲームボード(以降、ボードと呼ぶ)、各種情報、ロボットを操作するためのボタンが表示される。ボードのマスには宝が一つ、罫が複数隠されている。ゲームの目的は、ボード上のロボットを上下左右に1歩(=1マス)ずつ移動させ、罫を探知して避けながら、決められた操作回数以内で宝のマスに入れることである。

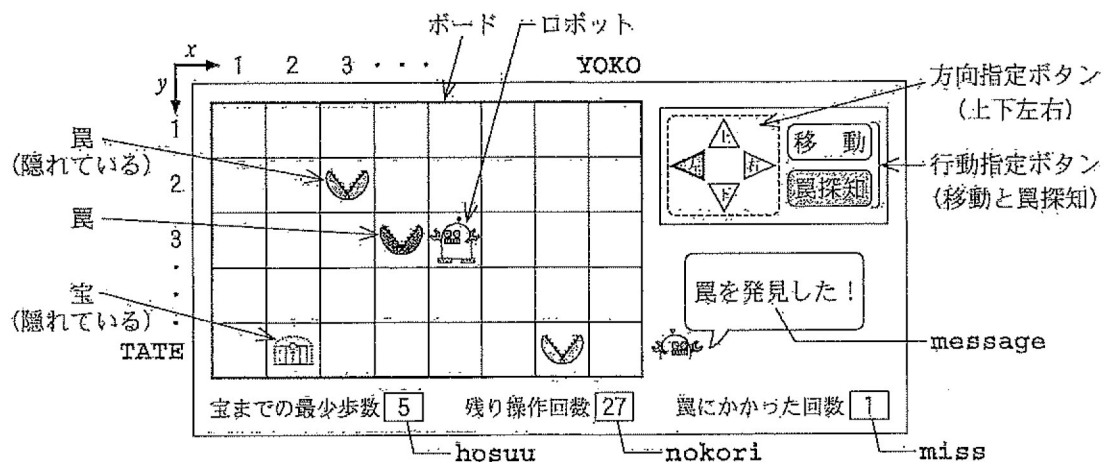


図1 ゲーム画面

学習指導要領 (3) - 思・判・表 - イ
学習内容 (3) - イ アルゴリズムとプログラム

問1 次の文章を読み、空欄 **ア** ～ **カ** に入れるのに最も適当なものを、次ページの解答群のうちから一つずつ選べ。

ロボットと宝の位置は、マスの座標(x , y)で示す。ロボットの位置は変数 $robo_x$, $robo_y$, 宝の位置は変数 $takara_x$, $takara_y$ に格納する。ゲーム開始時にはロボットと宝は異なるマスに配置される。

ロボットの操作は、方向指定ボタンの一つを押し、続いて行動指定ボタンを押すことで行う。行動指定ボタンには移動ボタンと罫探知ボタンがある。図2は移動ボタンが押されたときの手続きである。方向指定ボタンで方向を指定して移動ボタンを押すと、指定した方向にロボットを移動させるための変数 d_x , d_y に適切な値が代入されて図2が実行される。例えば、下方向を指定した場合は「 $d_x \leftarrow 0$, $d_y \leftarrow 1$ 」、右方向を指定した場合は「 $d_x \leftarrow$ **ア**」, $d_y \leftarrow$ **イ**」の代入がされて図2が実行される。

変数 $nokori$ には残り操作回数、変数 $message$ にはゲームの状況を示す

メッセージを格納する。変数の値が更新されるとゲーム画面の数値やメッセージに反映される。図2では、ロボットのボード外への移動を防ぐ処理、残り操作回数を1減らす処理、宝のマスに入ったことを表示するための処理も行う。

```

(01) もし robo_x + d_x > 0 かつ robo_x + d_x ≤  かつ
      robo_y + d_y > 0 かつ robo_y + d_y ≤  ならば
(02)   robo_x ← robo_x + d_x
(03)   robo_y ← robo_y + d_y
(04)   を実行する
(05)   nokori ← nokori - 1
(06)   もし takara_x = robo_x かつ takara_y = robo_y ならば
(07)     message ← 「宝を見つけた! 宝探し成功!」
(08)   を実行する

```

図2 移動ボタンが押されたときの手続き

また、ゲームのヒントとして、ロボットの位置から宝までの最少歩数を表示する。最少歩数は変数 `hosuu` に格納され、値が更新されるとゲーム画面の数値に反映される。図3は `hosuu` の計算手続きである。

```

(01) sa_x ← takara_x - robo_x, sa_y ← takara_y - robo_y
(02) もし  ならば sa_x ← sa_x × (-1) を実行する
(03) もし  ならば sa_y ← sa_y × (-1) を実行する
(04) hosuu ← sa_x + sa_y

```

図3 宝までの最少歩数の計算手続き

~ の解答群

- | | | | | |
|---------------|---------------|------------|------------|--------|
| ① 0 | ② 1 | ③ -1 | ④ YOKO | ⑤ TATE |
| ⑥ sa_x < 0 | ⑦ sa_x > 0 | ⑧ sa_y < 0 | ⑨ sa_y > 0 | |
| ⑩ sa_x < YOKO | ⑪ sa_x > YOKO | | | |
| ⑫ sa_y < TATE | ⑬ sa_y > TATE | | | |

情報関係基礎

学習指導要領 (3) - 思・判・表 - イ
学習内容 (3) - イ アルゴリズムとプログラム

問 2 次の文章を読み、空欄 **キ** ~ **サ** に入れるのに最も適切なものを、次ページのそれぞれの解答群のうちから一つずつ選べ。

ゲーム開始時にボードに隠されている罾は WANA_{SUU} 個である。ロボットが罾のマスに入ると罾にかかる。罾に 3 回かかると「宝探し失敗」となる。

罾の位置は、ロボットや宝と同じくマスの座標で表す。罾は複数個あるため、座標は配列で管理する。i (≧ 1) 番目の罾の位置は、変数 Wana_x[i], 変数 Wana_y[i] で表す。なお、ゲーム開始時にはロボット、罾および宝はすべて異なるマスに配置される。

図 4 は、ロボットが罾のマスにいるかどうかを判定し、罾に 3 回かかったときに宝探し失敗のメッセージを表示するための手続きである。罾にかかった回数は、変数 miss で管理する。miss にはゲーム開始時に 0 を格納する。

```

(01) i を 1 から キ まで 1 ずつ増やしながら、
(02)   もし Wana_x[i] = robo_x かつ
        Wana_y[i] = robo_y ならば
(03)   |   message ← 「罾にかかった! ダメージを受けた!」
(04)   |   ク
(05)   |   を実行する
(06)   を繰り返す
(07)   もし ケ = 3 ならば
(08)   |   message ← 「3 回目だ! ついに壊れた…宝探し失敗!」
(09)   |   を実行する

```

図 4 罾のマス判定手続き

罾は、初期状態では表示されていないが、プレイヤーは「罾探知」をすることで罾の有無を確認できる。図 2 に罾探知ボタンが押されたときの処理を追加して図 5 の手続きを作成した。図 5 では押された行動指定ボタンに応じて「移動」または「罾探知」を行っている。ここで追加された手続きにおいて、プレイヤーが方向指定ボタンの一つを押し、続いて罾探知ボタンを押した場合に、隣接する指定方向のマスの罾があるかどうかを調べ、罾があればその罾を表示状態に切り替える。なお、1 回の「罾探知」で、残り操作回数が 1 回減る。

ここでは罾の非表示と表示を管理する配列 Wana_hyoji を用意する。

Wana_hyoji[i]は、i番目の罨が非表示ならば0、表示ならば1とする。

Wana_hyojiの各要素は、ゲーム開始時に0で初期化する。

- (01) (指定した方向に対応する値を d_x, d_y に代入)
- (02) もし押されたボタンが移動ボタンならば
- (03-10) | (移動ボタンが押されたときの手続き(図2)と同じ)
- (11) を実行し、そうでなくもし押されたボタンが
罨探知ボタンならば
- (12) | i を 1 から まで 1 ずつ増やしながら、
- (13) | | もし Wana_x[i] = robo_x + d_x かつ
| | Wana_y[i] = robo_y + d_y ならば
- (14) | | | message ← 「罨を発見した!」
- (15) | | |
- (16) | | を実行する
- (17) | を繰り返す
- (18) |
- (19) を実行する

図5 行動指定ボタンが押されたときの「移動」と「罨探知」の手続き

の解答群

- ① i ① robo_x ② robo_y
- ③ WANA_SUU ④ miss

の解答群

- ① miss ← 0 ① miss ← 1 ② nokori ← 0 ③ nokori ← 1
- ④ miss ← miss + 1 ⑤ miss ← miss - 1
- ⑥ nokori ← nokori + 1 ⑦ nokori ← nokori - 1
- ⑧ Wana_hyoji[i] ← 0 ⑨ Wana_hyoji[i] ← 1
- ⑩ Wana_hyoji[miss] ← 0 ⑪ Wana_hyoji[miss] ← 1

情報関係基礎

学習指導要領 (3) - 思・判・表 - イ
学習内容 (3) - イ アルゴリズムとプログラム

問 3 次の文章を読み、空欄 シ ~ タ に入れるのに最も適当なものを、
次ページのそれぞれの解答群のうちから一つずつ選べ。

図 6 は、これまでの手続きをまとめたゲーム全体の手続きである。ここで変数 $zyotai$ はゲームの状態を表し、「プレイ中」なら 0, 「宝探し成功」なら 1, 「宝探し失敗」なら -1 が格納される。また、ゲーム開始時の残り操作回数は SYOKIKAISUU 回である。

(01)	$zyotai \leftarrow 0, miss \leftarrow 0, nokori \leftarrow SYOKIKAISUU$
(02)	$message \leftarrow 「」$
(03-06)	(宝までの最少歩数の計算手続き(図 3)と同じ)
(07)	$zyotai = 0$ の間,
(08)	【ロボットの行動指定待ち】
(09)	$message \leftarrow 「」$
(10-28)	(行動指定ボタンが押されたときの「移動」と「罠探知」の 手続き(図 5)と同じ)
(29-37)	(罠のマス判定手続き(図 4)と同じ)
(38-41)	(宝までの最少歩数の計算手続き(図 3)と同じ)
(42)	を繰り返す

図 6 宝探しゲームの手続き

吉野さんは、図 6 で宝を見つけたときに適切にゲームを終了させるために、 $zyotai \leftarrow 1$ を シ に挿入し、罠に 3 回かかったときに適切にゲームを終了させるために、 $zyotai \leftarrow -1$ を ス に挿入した。

次に、図 7 の残り操作回数判定の手続きを作成した。適切にゲームを終了させるために、図 7 の (03) 行目で セ を実行するようにした上で、図 6 の (29-37) 行目「罠のマス判定手続き」の直後に挿入した。その際、ソ という問題が生じた。そこで、その問題を解決するために、図 7 の (01) 行目の条件である「 $nokori = 0$ 」を「 $nokori = 0$ タ」に修正した。

- (01) もし $nokori = 0$ ならば
 (02) $message \leftarrow$ 「動きすぎて壊れた。宝探し失敗！」
 (03) $\boxed{\text{セ}}$
 (04) を実行する

図7 残り操作回数判定の手続き

 $\boxed{\text{シ}}$ ・ $\boxed{\text{ス}}$ の解答群

- | | |
|------------------|------------------|
| ① 図2の(03)と(04)の間 | ① 図2の(07)と(08)の間 |
| ② 図2の(08)の下 | ③ 図4の(04)と(05)の間 |
| ④ 図4の(08)と(09)の間 | ⑤ 図4の(09)の下 |
| ⑥ 図5の(15)と(16)の間 | ⑦ 図5の(18)と(19)の間 |
| ⑧ 図5の(19)の下 | |

 $\boxed{\text{セ}}$ の解答群

- | | | |
|--------------------------------|------------------------------|--------------------------|
| ① $zyotai \leftarrow 0$ | ① $zyotai \leftarrow 1$ | ② $zyotai \leftarrow -1$ |
| ③ $miss \leftarrow 0$ | ④ $miss \leftarrow miss + 1$ | ⑤ $hosuu \leftarrow 0$ |
| ⑥ $hosuu \leftarrow hosuu - 1$ | | |

 $\boxed{\text{ソ}}$ の解答群

- ① 3回罫にかかったのに、「宝探し成功」になる場合がある
 ② 残り操作回数が0になったのに、ゲームが終了しない場合がある
 ③ 宝のマスに入ったのに、「宝探し失敗」になる場合がある
 ④ 罫探知を1回すると、残り操作回数が2減る場合がある

 $\boxed{\text{タ}}$ の解答群

- | | |
|---------------------|----------------------|
| ① $かつ\ zyotai = 0$ | ① $かつ\ zyotai = 1$ |
| ② $かつ\ zyotai = -1$ | ③ $または\ zyotai = 0$ |
| ④ $または\ zyotai = 1$ | ⑤ $または\ zyotai = -1$ |