



Олимпиада школьников «Гранит науки»
БЛАНК ОЛИМПИАДНОЙ РАБОТЫ

Шифр работы 1138-172
(не заполнять)

ВАРИАНТ № 5

Оценка выполнения олимпиадной работы (заполняется проверяющим)												
Первая проверка	№ задания	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	Σ
	Полученный балл	—	3	0	20	18	15					56
	Σ баллов прописью	пятьдесят шесть (56)						Подпись проверяющего		Иван		-6
								Подпись проверяющего				
Вторая проверка	№ задания	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	Σ
	Полученный балл	—	3	0	14	18	15					50
	Σ баллов прописью	пятьдесят (50)						Подпись проверяющего		С/П		
								Подпись проверяющего				

438-172



Олимпиада школьников «Гранит науки»
БЛАНК ОЛИМПИАДНОЙ РАБОТЫ

Шифр работы _____
(не заполнять)

№ 3

Вариант № 5

60

$x_1 \rightarrow \bar{x}_2 \oplus x_3 \vee x_1 = (\bar{x}_1 \wedge \bar{x}_2) \oplus (x_3 \wedge x_1)$

если x_1 - истинно $\Rightarrow$ если x_3 ложно, то всё выражение истинно
Если x_1 ложно $\Rightarrow$ если x_2 ложно, то всё выражение истинно
В обратном случае значение выражения будет ложным

00

00



Вариант № 5

№ 4

Алгоритм обработки изображения заключается в измерении
порядка использования максимального и минимального
значения яркости в каждом канале RGB для создания
эффекта змеиных цветов внутри квадратов при переходе
от первого изображения ко второму
Значения яркости:

Рисунок 1:

Желтый	(255, 255, 0)	# FFFF00	00
Розовый	(255, 255 , 255)	# FFFF00	# FF 0000 FF
Зелёный	(0, 255, 0)	# 00FF00	

Рисунок 2:

Синий	(0, 0, 255)	# 0000FF	200
Зелёный	(0, 255, 0)	# 00FF00	200
Розовый	(255, 0, 255)	# FFFF00	# FF00FF

Цвета изменяются с помощью инверсии
каждого отдельного канала RGB

не верно Т.О.



Вариант № 5

✓5

```
def count_cells(N, R, P):
```

```
    MOD = 10 ** 9 + 7
```

```
    def multiply_matrices(A, B):
```

```
        result = [[0, 0], [0, 0]]
```

```
        for i in range(2):
```

```
            for j in range(2):
```

```
                for k in range(2):
```

```
                    result[i][j] = (result[i][j] + A[i][k] * B[k][j]) % MOD
```

```
        return result
```

```
    def power_matrix(matrix, n):
```

```
        result = [[1, 0], [0, 1]]
```

```
        while n > 0:
```

```
            if n % 2 == 1:
```

```
                result = multiply_matrices(result, matrix)
```

```
                matrix = multiply_matrices(matrix, matrix)
```

```
            n //= 2
```

```
        return result
```

```
    transition_matrix = [[R, N-R], [1, 0]]
```

```
    powered_matrix = power_matrix(transition_matrix, P)
```

```
    red_cells = (powered_matrix[0][0] * R + powered_matrix[0][1] * (N-R)) % MOD
```

```
    green_cells = (powered_matrix[1][0] * R + powered_matrix[1][1] * (N-R)) % MOD
```

```
    return red_cells, green_cells
```

```
# ВВОД ДАННЫХ
```

```
N, R, P = map(int, input().split())
```

```
red_count, green_count = count_cells(N, R, P)
```

```
print(red_count, green_count)
```

185

15 Jan

185

Итого 45 5



Вариант № 5

~~def check_robot_size~~

~ 6

```
def check_robot_size(track_width, track_length, track_layout):
    def is_valid_move(x, y):
        return 0 <= x < track_length and 0 <= y < track_width and track_layout[x][y] == '.'
    def can_reach_end(size):
        visited = [[False for _ in range(track_width)] for _ in range(track_length)]
        q = [(0, 0)]
        while q:
            x, y = q.pop(0)
            if x == track_length - 1 and y == track_width - 1:
                return True
            for dx, dy in [(0, size), (size, 0), (0, -size), (-size, 0)]:
                n_x, n_y = x + dx, y + dy
                if is_valid_move(n_x, n_y) and not visited[n_x][n_y]:
                    visited[n_x][n_y] = True
                    q.append((n_x, n_y))
        return False
    max_side_length = 1
    while can_reach_end(max_side_length):
        max_side_length += 1
    return max_side_length - 1
```

150

15 done

150

Ввод данных

```
track_width, track_length = map(int, input().split())
track_layout = [input() for _ in range(track_length)]
max_robot_side_length = check_robot_size(track_width, track_length, track_layout)
print(max_robot_side_length)
```