作業1: python - A*搜尋演算法

106626001 邱韜

1. 程式使用方法:

- 1. 在本目錄中,有兩個 py 檔及一個 txt 資料檔,分別如下:
 - 1. A*search.py:主程式,由 python 3.5 實作,完成 A* 搜尋演算法,輸出最佳路徑所經過的點。程式最上方的部分可由使用者調整是否輸出、儲存動畫、動畫幀率、以及地圖檔的路徑。程式有基本的偵錯功能,會判斷使用者指定邏輯、直譯器版本、檔案路徑上可能的錯誤,並適當地處理之。
 - 2. mplib_1_0.py:繪圖模組,由套件 matplotlib 2.0.2 實作完成,紀錄程式實作的過程,圖像化輸出。
 - 3. Map.txt:記錄地圖的資料檔,由 ASCII 字元組成,字元的相對位置代表地圖上的空間關係。其中,「.」代表可行走、「#」代表障礙、「S」「E」分別代表起點與終點,為避免程式判斷錯誤,地圖的每一列必須有相同的字元數。

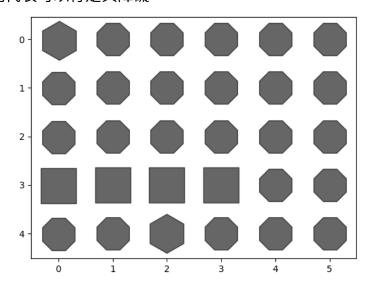
2. 執行方法:

- 程式開始執行後,會讀入地圖檔,並執行該演算法,若找到最佳路徑,則輸出最佳路徑上,所經過的點在空間中的位置。

2. 參考測資與輸出結果:

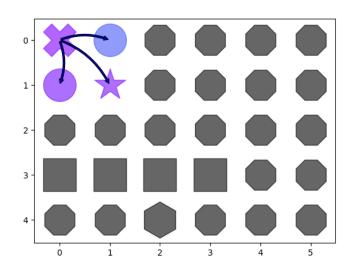
 参考測資:下表為參考測資的佈局方式,而下圖則是與之對應的關係圖,六角型代表 起點與終點、八角形與四方形分別代表可以行走與障礙。

S					•
	-	-	-	-	-
	•	•	•	•	•
#	#	#	#		•
•	•	E	•		

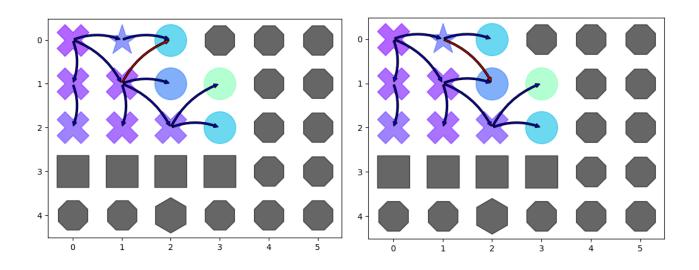


2. 圖像化演示過程:

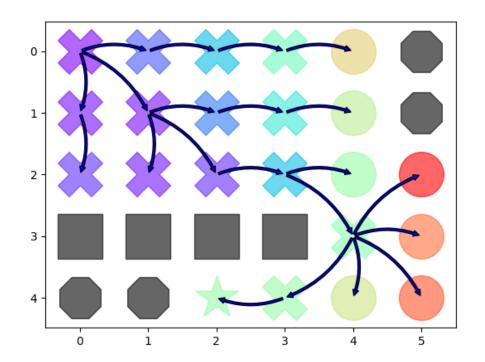
1. 星號是最近一次被加入 closed list 的結點,代表其f(n) 值在目前的 open list 中最低;藍色箭頭代表路徑;圓形則代表 open list 中的結點;而 X 號代表 closed list 之結點;最後,顏色代表 f(n),其值越接近紫色越低、越接近紅色越高。



2. 程式會在星號周圍找尋下一個可以行走的節點,也就是範圍中,不在 closed list、亦不是障礙之結點;並且在計算路線至該節點所需的累計成本 g(n) 以及到該節點後,與終點的估計距離 h(n) 後,將該路徑加入 open list。其中,若下一個可行走之結點已被列入 open list,則比較兩者之累計成本,若新的路徑有較低的成本,則更改路徑。



3. 輸出結果:程式的輸出結果與圖像化的呈現如下,當終點被加入 closed list 後,代表找到了抵達終點的最佳路徑。由圖可見此演算法成功地找到了避開障礙、通往終點的最小成本路徑。



3. 參考資料:

- 1. http://www.policyalmanac.org/games/aStarTutorial.htm
- https://www.dropbox.com/sh/hvavm91kdpuo9rt/AAAPFDVT7JmlsPzp32rthxUka? dl=0&preview=HW1.docx