Aufgabe 3: Abbiegen

Teilnahme-Id: 52493

Bearbeiter/-in dieser Aufgabe:   
Christoph Waffler

19. April 2020

Inhaltsverzeichnis

[Lösungsidee 2](#_Toc38200770)

[Erstellung des Graphen 2](#_Toc38200771)

[Ermittlung des kürzesten Wegs 2](#_Toc38200772)

[Berechnung der maximalen Länge des neuen Wegs *s* 3](#_Toc38200773)

[Finden eines Wegs mit geringster Anzahl an Abbiegevorgängen 3](#_Toc38200774)

[Erweiterung: uneingeschränkter Pfad mit geringster Anzahl an Abbiegevorgängen 4](#_Toc38200775)

[Umsetzung 4](#_Toc38200776)

[Datenstruktur Graph 4](#_Toc38200777)

[Klasse Berechnungen 5](#_Toc38200778)

[Initialisierung 5](#_Toc38200779)

[Methoden zur Berechnung der Längen 5](#_Toc38200780)

[Methoden zur Bestimmung der Anzahl der Abbiegevorgänge 6](#_Toc38200781)

[A\*-Algorithmus 6](#_Toc38200782)

[Methode zum Finden eines optimalsten Wegs mit gegebener Länge 7](#_Toc38200783)

[Erweiterung: Methode zum Finden des Pfades mit minimaler Anzahl an Abbiegevorgängen ohne Längenbegrenzung 8](#_Toc38200784)

[Main-Methode 9](#_Toc38200785)

[Beispiele 10](#_Toc38200786)

[Komplexität und Laufzeitanalyse 20](#_Toc38200787)

[Quellcode 21](#_Toc38200788)

[Methoden zur Bestimmung der Anzahl der Abbiegevorgänge 21](#_Toc38200789)

[A\*-Algorithmus für kürzester Weg 22](#_Toc38200790)

[Methode zum Finden des optimalen Wegs mit gegebener Länge 24](#_Toc38200791)

[Erweiterung: Methoden zur Bestimmung des Wegs mit min. Anzahl an Abbiegevorgängen ohne Längenbegrenzung 26](#_Toc38200792)

[Main-Methode 27](#_Toc38200793)

# Lösungsidee

*Anmerkung: In der Dokumentation wird eine Abfolge von Knoten sowohl als Weg als auch als Pfad angegeben.  
Bei dieser Aufgabe sind alle Knoten der erstellten Wege unterschiedlich und können somit auch als Pfad bezeichnet werden.  
Ebenfalls kann die Gewichtung einer Kante mit Kosten bezeichnet werden.*

Ziel dieser Aufgabe ist es, von dem kürzesten Weg aus einen Weg mit gegebener, maximaler prozentualen Verlängerung zu finden, bei welchem Bilal so wenig wie möglich abbiegen muss.

Die Lösungsidee kann in folgende Schritte zusammengefasst werden:

1. Erzeuge einen ungerichteten, gewichteten Graphen *G* aus dem gegebenen Straßennetz. Die Kreuzungen der Straßen sind die Knoten von *G* und die dazugehörigen Straßen sind die Kanten von *G*.
2. Finde mithilfe des A\*-Algorithmus den kürzesten Weg vom gegebenen Startpunkt zum Zielpunkt.
3. Berechne aus der gegebenen prozentualen Abweichung, die maximale Länge *l* des neuen Wegs.
4. Finde den Weg *s* mit maximaler Länge *l* mithilfe einer Tiefensuche in *G*. Im Weg *s* soll so wenig wie möglich abgebogen werden müssen.  
   🡪 Gebe diesen Weg *s* aus.
5. Erweiterung: Finde den Weg *d* mit uneingeschränkter Länge, in dem am wenigsten abgebogen werden muss.

Die gefundenen Wege sollen mit ihren beinhaltenen Knoten in der Konsole ausgegeben werden. Eine Visualisierung erfolgt ebenfalls mithilfe eines GUIs.

## Erstellung des Graphen

Die Straßen sind im Format des BwInf als direkte Verbindung zwischen zwei Kreuzungen dargestellt. Von den beiden Kreuzungen ist die x- und y-Koordinate gegeben.  
Jede Straße *k* zwischen den beiden Kreuzungen *P, P‘* wird zum Graph als Kante hinzugefügt. Die Gewichtung der Kante ist der euklidische Abstand zwischen den beiden Kreuzungen *P* und *P‘*, welche die jeweiligen Knoten der Kante darstellen. Die Kanten sollen in beide Richtungen befahren werden können.  
Somit ergibt sich ein gewichteter, ungerichteter Graph.

## Ermittlung des kürzesten Wegs

Die Berechnung des kürzesten Wegs *w* im Graphen *G* ist für diese Aufgabe essenziell, da von der Länge von *w* mithilfe der maximalen Verlängerung die Länge *l* berechnet werden soll. Die Länge *l* gibt die maximale Länge des Wegs *s* an, in welchem so wenig wie möglich abgebogen werden soll.

Der kürzeste Weg *w* wird mithilfe des A\*-Algorithmus berechnet, da dieser im Gegensatz zum Dijkstra-Algorithmus durch Verwendung einer Heuristik eine zielgerichtete Suche ermöglicht und somit seine Laufzeit verringert.[[1]](#footnote-1)

Der Dijkstra-Algorithmus besitzt eine Komplexität von bei einem Graph mit *n* Knoten[[2]](#footnote-2), welche vom A\*-Algorithmus nur im worst-case erreicht werden könnte1.

Beim A\*-Algorithmus werden immer diejenigen Knoten zuerst untersucht, die wahrscheinlich schnellstmöglich zum Ziel führen. Jedem bekannten Knoten wird dabei ein bestimmter *f-*Wert zugeordnet, mit welchem abgeschätzt werden kann, wie lang der Pfad vom Start- zum Zielknoten über diesen betrachteten Knoten ist.

Der *f-*Wert setzt sich aus der Summe des *g*- und des *h-*Werts zusammen.

Der *g-*Wert gibt an, wie hoch die bisherigen Kosten vom Start- zum aktuellen Knoten sind.  
Der *h-*Wert gibt mithilfe einer heuristischen Funktion die geschätzten Kosten vom aktuell betrachteten Knoten zum Zielknoten an. Als heuristische Funktion wird in dieser Aufgabe die euklidische Distanz verwendet, da diese die Luftlinie darstellt und jene Knoten mit einem geringeren Wert näher am Zielkoten sind.

Somit gilt für den aktuell betrachteten Knoten *k*:

Der A\*-Algorithmus wählt somit immer den Knoten mit dem besten *f-*Wert aus, wodurch diese Suche auch als „best first search“ bezeichnet werden kann.[[3]](#footnote-3)

## Berechnung der maximalen Länge des neuen Wegs *s*

Aus der Länge *x* des kürzesten Wegs *w* wird mithilfe der eingegebenen prozentualen Verlängerung *p* die maximale Länge *l* des neuen Wegs *s* berechnet.   
Die Länge *l* ergibt sich aus der Summe von *x* und *x* multipliziert mit *p/100*:

Im Weg *s* mit der Länge *l* soll nun ein Weg mit geringem Abbiegen wie möglich gefunden werden.

## Finden des Wegs *s* mit geringster Anzahl an Abbiegevorgängen

Ziel der Tiefensuche ist es, den optimalsten Pfad *fopt* im Graph *G* zu finden, der möglichst wenige Abbiegevorgänge beinhaltet und dabei die Länge *l* nicht überschreitet. Start- und Zielknoten des Wegs sollen die gegebenen Start- und Zielpunkte der Straßenkarte sein.  
Folgende Schritte werden bei dieser Tiefensuche ausgeführt:

1. Füge den aktuellen Knoten *k* zum aktuellen Pfad *f*.
2. Prüfe, ob die Länge von *f* geringer als die maximale Länge *l* ist.  
   Fahre nur mit der Tiefensuche fort, wenn dies wahr ist.
3. Prüfe, ob die Anzahl der Abbiegevorgänge des aktuellen Pfads *f* kleiner (oder gleich) der Anzahl der Abbiegevorgänge des bisher optimalsten Pfads *fopt* ist.  
   Fahre nur mit der Tiefensuche fort, wenn dies wahr ist.
4. Ist der aktuelle Knoten *k* gleich dem Zielknoten, so wurde ein neuer optimaler Pfad mit weniger Abbiegevorgängen gefunden. Setzte *fopt*auf *f*.
5. Heuristik: Sortiere die Nachfolgeknoten *N* anhand ihrer Entfernung zum Zielknoten aufsteigend an, sodass zuerst diejenigen Nachfolgeknoten besucht werden, die näher am Zielknoten liegen.  
   Rufe für die geordneten Nachfolgeknoten *N* die Tiefensuche rekursiv auf und übergebe dabei den aktuell optimalen Pfad *fopt* weiter.

Ist die Tiefensuche beendet, so ist *fopt* der bestmöglichste Pfad im Graph *g*, d.h., dass *fopt* derjenige Pfad ist, der die geringste Anzahl an Abbiegevorgängen hat und dabei die maximale Länge *l* nicht überschreitet.

Dieser Pfad *fopt* soll ausgegeben werden.

Anmerkung zur Heuristik:  
Die Heuristik ist, wie bereits erwähnt, so gewählt, dass jene Nachbarknoten zuerst bearbeitet werden, die nahe am Zielknoten liegen. So wird systematisch die Länge des Pfades verlängert und dabei der optimalste Pfad gefunden.

## Erweiterung: uneingeschränkter Pfad mit geringster Anzahl an Abbiegevorgängen

Als Erweiterung soll ausgewählt werden können, ob das Programm zusätzlich denjenigen Pfad in *G* auswählen soll, in welchem man am wenigsten abbiegen muss. Dieser Pfad ist nicht längenbegrenzt wie *fopt*.   
So könnte Bilal bei bestem Wetter entspannt diesen Weg nehmen, wo er am wenigsten häufig abbiegen muss.

Dieser Pfad wird mit *fminAbbiegen* bezeichnet.  
Start- und Zielknoten von *fminAbbiegen* sollen die gegebenen Start- und Zielpunkte der Straßenkarte sein.

Die Ermittlung von *fminAbbiegen* wird ebenfalls mit einer ähnlichen Tiefensuche wie für *fopt* durchgeführt. Einzige Abweichung sind, dass die Tiefensuche nicht durch eine maximale Länge eingegrenzt wird.  
Ebenfalls wird die Tiefensuche durch eine Heuristik optimiert.   
Die Heuristik wird so gewählt, dass derjenige Nachbarknoten *n* ausgewählt wird, bei dem die Anzahl der Abbiegevorgänge in *fminAbbiegen* zusammen *n* am geringsten ist. Dadurch wird die Laufzeit verringert.

Dadurch ergeben sich folgende Schritte für die rekursive Tiefensuche von *fminAbbiegen*:

1. Füge den aktuellen Knoten *k* zum aktuellen Pfad *f*.
2. Prüfe, ob die Anzahl der Abbiegevorgänge des aktuellen Pfads *f* kleiner (oder gleich) der Anzahl der Abbiegevorgänge des bisher besten Pfads *fminAbbiegen* ist.  
   Fahre nur mit der Tiefensuche fort, wenn dies wahr ist.
3. Ist der aktuelle Knoten *k* gleich dem Zielknoten, so wurde ein neuer Pfad mit geringerer Anzahl an Abbiegevorgängen gefunden. Setze *fminAbbiegen* auf *f*.
4. Rufe für die Nachbarknoten *N* die heuristische Funktion auf, welche *N* aufsteigend sortiert, sodass die Tiefensuche mit dem Nachbarknoten *n* fortgefahren wird, der den geringsten Wert besitzt.
5. Rufe die Tiefensuche für *nbest*, *nbest  N,* rekursiv auf und übergebe dabei den aktuell besten Pfad *fminAbbiegen.*

# Umsetzung

Die Lösungsidee wird objektorientiert in Python implementiert.  
*(Anmerkung: Die hier in der Umsetzung verwendete Bezeichnung für Variablen kann von der Bezeichnung der Variablen im Quellcode abweichen.)*

Die zwei relevantesten Klassen sind die Klasse Graph und die Klasse Berechnungen.  
In der Klasse Graph wird die Datenstruktur eines Graphs verwaltet und die Klasse Berechnungen die jeweiligen Pfade.  
Die Eingabe der Straßenkarte mit dazugehöriger Verlängerung und die Auswahl, ob die Erweiterung zusätzlich berechnet werden soll, erfolgt ebenso wie die Visualisierung der Pfade und Straßenkarte in einer eigenen Klasse.

## Datenstruktur Graph

Die Datenstruktur Graph wird in Form einer Adjazenzliste implementiert. Der Graph soll dabei ungerichtet und kantengewichtet sein.  
Die Adjazenzliste speichert in einem Dictionary alle Startknoten als Key und die Zielknoten mit deren dazugehörigen Gewichtungen in einer Liste als Item des Keys. Die Zielknoten und die Gewichtung der jeweiligen Kante wird dabei ebenfalls als in einem eigenen Dictionary gespeichert, indem der Zielknoten als Key fungiert und der Betrag der Gewichtung als dazugehöriges Item.  
Die Adjazenzliste könnte zum Beispiel dann so aussehen:

{

(1, 1): [

{ (1, 2): 1 }

],

(1, 2): [

{ (1, 1): 1}

]

}

Hier stehen {…} für ein Dictionary und […] für eine Liste, (x, y) für die Koordinaten eines Knotens.  
Das oben gezeigte Beispiel zeigt, dass von (1, 1) eine Kante zu (1, 2) und von (1, 2) eine Kante zu (1, 1) verläuft, welche jeweils mit 1 gewichtet sind.

Im Folgenden werden die Methoden der Klasse Graph kurz dargestellt.

Mithilfe der Methode *add\_Kante(knoten1, knoten2, gewichtung)* wird zur Adjazenzliste eine neue Kante einmal mit *knoten1* als Startknoten und *knoten2* als Zielknoten und einmal mit *knoten2* als Startknoten und *knoten1* als Zielknoten hinzugefügt. Die Gewichtung der beiden Kanten ist der gegebene Wert *gewichtung*.

Durch die Methode *\_\_getitem\_\_(key)* kann mithilfe des „Eckigen-Klammern-Operators“ [] die Adjazenzliste indiziert werden.

Durch die Verwendung des ‚@property‘-Operators vor der Methode *knoten()* kann die Methode als Eigenschaft des Graphen verwendet und aufgerufen werden.  
In dieser Methode wird ein Set aus den gesamten Keys der Adjazenzliste zurückgegeben. Dieses Set enthält somit alle Knoten des Graphen.

## Klasse Berechnungen

Die Klasse Berechnungen ist jene Klasse, in der alles Wichtige bezüglich der Aufgabenstellung ermittelt wird.  
Einige Methoden und Verfahren werden im Folgenden erklärt, da die Main-Methode sich auf diese aufbaut.

### Initialisierung

Zu Beginn wird die Klasse Berechnungen vom Eingabefenster aufgerufen und erhält eine Liste mit Strings, welche die Eingabe enthalten (z.B. ['14', '(0,0)', '(4,3)', '(0,0)', '(0,1)', '(0,1)', '(0,2)', '(0,2)', '(0,3)', … ]).  
Das erste Element dieser Liste ist die Anzahl der Straßen. Das zweite und dritte sind der Start- bzw. Zielpunkt von Bilals Weg. Danach folgen die Straßen, die durch zwei Koordinatenpaare (x, y) dargestellt werden.  
Alle Daten werden so eingelesen und zum Datentyp *int* konvertiert.  
Die Straßen werden alle zusammen in *self.liste\_verbindungen* gespeichert.

Die Klasse Berechnungen erhält ebenfalls vom Benutzer, wie lange die maximale Verlängerung in Prozent ist, und ob die Erweiterung (unbegrenzter Weg mit min. Abbiegen) mitberechnet werden soll.

In der Initialisierungsmethode *\_\_init\_\_(…)* wird am Schluss die main-Methode aufgerufen.

### Methoden zur Berechnung der Längen

Mithilfe der Methode *berechneLänge(knoten1, knoten2)* wird die euklidische Distanz zwischen dem ersten und dem zweiten Knoten berechnet. Dabei wird der Satz des Pythagoras verwendet.  
Für die Punkte *P(x1, y1)* und *P‘(x2, y2)* würde diese Distanz wie folgt berechnet werden:

In der Methode *berechneLängePfad(pfad)* wird die Längenbestimmung auf einen Pfad erweitert, dessen Länge durch Aufrufen der Methode *berechneLänge(…)* berechnet wird.  
So wird für jeden Punkt *P* von *pfad* (außer dem ersten) der Abstand *s* zu seinem Vorgänger *P‘* über die Methode *berechneLänge(P, P‘)*. Die Abstände *s* werden alle addiert, sodass die Summe die Länge von *pfad* beschreibt.  
Diese Summe wird zurückgegeben.

### Methoden zur Bestimmung der Anzahl der Abbiegevorgänge

Die Methode *berechneSteigungKante(kante)* ermittelt zuerst und aus den beiden Knoten von *kante*.  
Die Steigung ergibt sich dann durch den Quotienten aus . Falls ist, so wird der Steigung der Wert unendlich zugewiesen.  
Die Steigung ist der Rückgabewert der Methode.

Die Methode *berechneAnzahlAbbiegenPfad(pfad)* berechnet im gegebenen Pfad *pfad* die Anzahl der notwendigen Abbiegevorgänge.

Jeder Punkt *P* (außer dem ersten) von *pfad* stellt zusammen mit seinem Vorgänger *P‘* eine Kante *m* dar, von der die Steigung mithilfe der Methode *berechneSteigungKante(m)* berechnet wird. Alle Steigungen werden in der Liste *q* gespeichert.

Nun wird über die Liste *q* iteriert und jedes Mal, wenn sich die Steigung ändert, wird der Zähler *a* um eins erhöht.  
Der Zähler *a* gibt am Schluss die Anzahl der Abbiegevorgänge an und ist der Rückgabewert dieser Methode.

### A\*-Algorithmus für den kürzesten Weg

Die Methode *astar(start, ziel, graph)* soll im gegebenen Graph *graph* vom Startknoten *start* zum Zielknoten *ziel* den kürzesten Weg berechnen.  
Die Schätzfunktion *heuristik\_astar(…)* berechnet den *h-*Wert, indem die Methode *berechneLänge(…)* für den aktuellen und den Zielknoten aufgerufen wird.

Wie bereits in der Lösungsidee erwähnt, setzt sich der *f-*Wert aus zusammen.

Zu Beginn der Methode *astar* werden zwei leere Dictionary *fDict*und *gDict* erstellt, in denen die *f-* und *g-*Werte für die besuchten Knoten gespeichert werden. Der *g-*Wert für den Startknoten *start* ist zu Beginn 0 und der *f‑*Wert von *start* besteht daher nur noch aus dem heuristischen Wert, der mithilfe der Methode *heuristik\_astar(…)* berechnet wird.

Noch offene und bereits geschlossene Knoten werden in jeweils einem Set *offene\_knoten* und *geschlossene\_knoten* gespeichert. Zu Beginn wird der Startknoten *start* zu *offene­\_knoten* hinzugefügt.  
Der Verlauf des Wegs kann - falls der Zielknoten erreicht wird - mithilfe des Dictionary *gekommen\_von* zurückverfolgt werden.

Mit einer while-Schleife werden folgende Anweisungen solange ausgeführt, bis keine Knoten mehr in *offene\_knoten* sind:

* Wähle mithilfe einer for-Schleife denjenigen Knoten von *offene\_knoten* aus, der den geringsten *f-*Wert besitzt. Dies wird mithilfe von *fDict* realisiert. Dieser Knoten ist nun der aktuelle Knoten *k*.
* Abbruchbedingung der while-Schleife: Ist der aktuelle Knoten *k*gleich dem Zielknoten *ziel*, so wird der Pfad rückwärtsgegangen, indem mit einer while-Schliefe über das Dictionary *gekommen\_von* iteriert wird und die jeweiligen Vorgänger zur Liste *p* hinzugefügt werden.  
  Die Liste *p* wird umgekehrt, damit der Zielknoten an letzter und der Startknoten an erster Stelle ist.  
  Die Liste *p* wird mit der Länge *l* des kürzesten Wegs (*p*) zurückgegeben. Die Länge *l* ist der *f‑*Wert des Zielknoten *ziel* (hier identisch mit dem aktuellen Knoten *k*).
* Ist die Abbruchbedingung nicht eingetreten, so markiere den aktuellen Knoten *k* als geschlossen. Daher wird *k* von *offene\_knoten* entfernt und zu *geschlossene\_knoten* hinzugefügt.
* Aktualisiere anschließend die *g-*Werte für die Nachbarknoten *N*, welche die Nachfolgeknoten des aktuellen Knoten *k* sind.  
  Mithilfe einer for-Schleife wird für jeden Nachbarknoten *n, n N*, zuerst überprüft, ob dieser bereits ausgeschöpft ist und daher *n* in *geschlossene\_knoten* ist.  
  Ist dies der Fall, so wird durch ‚*continue‘* mit dem nächsten Nachbarknoten die for-Schleife fortgesetzt.  
    
  Wenn nicht, so wird für *n* ein neuer *g-*Wert berechnet, der mit *g\_wert\_kandidat* bezeichnet wird.  
  Ist *n* noch nicht in *offene\_knoten* gespeichert, so wird er zu *offene\_knoten* hinzugefügt.  
    
  Anschließend wird überprüft, ob der neue Wert *g\_wert\_kandidat* schlechter (=kleiner) ist, als der vorher gefundene.  
  Ist dies der Fall, so wird durch ‚*continue‘* mit dem nächsten Element die for-Schleife fortgesetzt.  
    
  Wenn nicht, so wird der *g*-Wert von *n* im Dictionary *gDict* auf den Wert *g\_wert\_kandidat* gesetzt. Der Vorgänger von *n* wird im Dictionary *gekommen\_von* auf den aktuellen Knoten gesetzt.  
    
  Nun wird der Abstand zum Zielknoten mithilfe der Methode *heuristik\_astar(…)* geschätzt.  
  Der neue *f-*Wert von *n* wird in *fDict* aktualisiert, der sich aus der Summe des heuristischen Werts und des *g-*Werts in *gDict* ergibt.

Endet die while-Schleife ohne die Abbruchbedingung zu erreichen, so wurde kein Weg gefunden und es wird *None* zurückgegeben.

### Methode zum Finden eines optimalen Wegs mit gegebener Länge

Die rekursive Methode *optimalsterPfad(graph, start, ziel, max\_länge, pfad=[], bisher\_optimalster\_pfad=None, länge\_bisherOptimalsterPfad=math.inf, anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad=math.inf)* berechnet im gegebenen Graphen mithilfe des Verfahrens der Tiefensuche den optimalsten Weg. Dieser Weg hat maximal die Länge *max\_länge* und hat so wenig Abbiegevorgänge wie möglich.

Kurze Erklärung der Parameter:

* *graph*: Datenstruktur Graph, der die Straßenkarte speichert
* *start*: aktueller Knoten, der zu *pfad* hinzugefügt werden soll
* *ziel*: Zielknoten, der am Ende erreicht werden soll
* *max\_länge*: Länge des optimalsten Wegs, die mithilfe der prozentualen Verlängerung aus der Länge des kürzesten Wegs berechnet wurde
* *pfad*: Liste zum Speichern des aktuellen Wegs (mit Knoten des Graphs)
* *bisher\_optimalster\_pfad*: zu Beginn ‚*None*‘, soll später den bisher besten Pfad beinhalten
* *länge\_bisherOptimalsterPfad*: zu Beginn ‚unendlich‘, soll später die Länge von *bisher\_optimalster\_pfad* speichern
* *anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad*: zu Beginn ‚unendlich‘, soll später die Anzahl der Abbiegevorgänge von *bisher\_optimalster\_pfad* speichern.

Zu Beginn der Methode *optimalsterPfad* wird der aktuelle Knoten *start* zu *pfad* hinzugefügt.  
Anschließend wird die Länge *länge\_aktueller\_pfad* mithilfe der Methode *berechneLängePfad(pfad)* berechnet.

Dann wird überprüft, ob die berechnete Länge *länge\_aktueller\_pfad* kleiner als die (bzw. oder gleich der) maximale Länge *max\_länge* ist. Es wird nur mit der Tiefensuche fortgefahren, wenn dies war ist.

Danach wird die Anzahl der Abbiegevorgänge von *pfad* berechnet. Auch hier wird die Tiefensuche mit dem aktuellen Pfad *pfad* nur fortgesetzt, wenn diese Anzahl kleiner (oder gleich) dem Wert *anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad* ist.

Jetzt wird überprüft, ob der aktuelle Knoten *start* gleich dem Zielknoten *ziel* ist.

* Ist die Anzahl der Abbiegevorgänge kleiner als *anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad* so wird der *bisher\_optimalster\_pfad* wie folgt aktualisiert, da der bisher beste gefundene Pfad nun der aktuelle Pfad *pfad* ist.  
  Der *bisher\_optimalster\_pfad* wird auf *pfad* gesetzt, der Variablen *länge\_bisherOptimalsterPfad* wird der Wert *länge\_aktueller\_pfad* zugewiesen und die Variable *anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad* speichert nun die Anzahl der Abbiegevorgänge von *pfad*.
* Ist die Anzahl der Abbiegevorgänge gleich dem Wert *anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad* so muss die Länge *länge\_aktueller\_pfad* kleiner als *länge\_bisherOptimalsterPfad* sein, damit *bisher\_optimalster\_pfad* wie oben genannt aktualisiert wird.

Die Nachbarknoten *N* des aktuellen Knoten *start* werden mithilfe der Methode *berechneLänge(…)* nach ihrem Abstand zum Zielknoten aufsteigend sortiert.  
Anschließend werden mithilfe einer for-Schleife zuerst für nahe am Zielknoten liegende Nachbarknoten *n*, *n N*, die Methode *optimalsterPfad* rekursiv aufgerufen, falls *n* noch nicht in *pfad* ist. Somit wird *n* für den Parameter *start* übergeben.

Rückgabewerte der Methode *optimalsterPfad* sind der gefundene optimalste Pfad *bisher\_optimalster\_pfad*, dessen Länge *länge\_bisherOptimalsterPfad* und dessen Anzahl an Abbiegevorgängen *anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad*.

### Erweiterung: Methode zum Finden des Pfades mit minimaler Anzahl an Abbiegevorgängen ohne Längenbegrenzung

Die Methode *minAbbiegenPfad(graph, start, ziel, pfad=[], bisher\_minAbbiegen\_pfad=math.inf, anzahl\_abbiegen\_bisherMinAbbiegen\_pfad=math.inf)* berechnet ebenfalls mithilfe der Tiefensuche den Pfad auf dem so wenig wie möglich abgebogen werden muss. Diesmal ist die Länge nicht begrenzt.

Kurze Erklärung der Parameter:

* *graph*: Datenstruktur Graph, der die Straßenkarte speichert
* *start*: Startknoten, der zu *pfad* hinzugefügt wird
* *ziel*: Zielknoten, der am Ende erreicht werden soll
* *pfad*: Liste zum Speichern des aktuellen Wegs (mit Knoten des Graphs)  
  Wird kein Pfad beim Aufruf mitgegeben, so wird eine leere Liste erstellt.
* *bisher\_minAbbiegen\_pfad*: zu Beginn ‚*None*‘, speichert den Pfad, in welchem bisher am wenigsten häufig abgebogen werden muss
* *anzahl\_abbiegen\_bisherMinAbbiegen\_pfad*: speichert die Anzahl der Abbiegevorgänge des Pfads *bisher\_minAbbiegen\_pfad*

Zu Beginn der Methode *minAbbiegenPfad* wird der aktuelle Knoten *start* zu *pfad* hinzugefügt.  
Anschließend wird die Anzahl der Abbiegevorgänge im aktuellen Pfad berechnet, welche kleiner als *anzahl\_abbiegen\_bisherMinAbbiegen\_pfad* sein muss, ob mit dem aktuellen Pfad fortfahren zu können.

Nun wird überprüft, ob der Zielknoten erreicht wurde und somit der aktuelle Knoten *start* und der Zielknoten *ziel* gleich sind.  
Ist dies der Fall, so ist der aktuelle Pfad *pfad* der neue ‚beste‘ Pfad mit geringster Anzahl an Abbiegevorgängen.  
Somit wird der *bisher\_minAbbiegen\_pfad* auf *pfad* gesetzt und die Variable *anzahl\_abbiegen\_bisherMinAbbiegen\_pfad* speichert die Anzahl der Abbiegevorgänge von *pfad*.

Anschließend werden die Nachbarknoten *N* bezüglich ihrem heuristischem Wert, der mithilfe der Methode *heuristik\_dfs(…)* berechnet wird, aufsteigend sortiert.  
Die Methode *heuristik\_dfs(knoten, aktueller\_pfad)* ermittelt, wie oft im gegebenen Pfad *aktueller\_pfad* zusammen mit *knoten* abgebogen werden müsste. Diese Anzahl ist der heuristische Wert.

So wird zuerst derjenige Nachbarknoten *n, n N*, besucht, der den geringsten heuristischen Wert hat und somit die Anzahl der Abbiegevorgänge in *pfad* möglichst gering bleibt.

Die Methode *minAbbiegenPfad* wird rekursiv aufgerufen, wobei nun der Knoten *n* als aktueller Knoten *start* übergeben wird, falls *n* noch nicht in *pfad* ist.

Rückgabewerte der Methode *minAbbiegenPfad* sind der gefundene beste Pfad *bisher\_minAbbiegen\_pfad* und dessen Anzahl an Abbiegevorgänge *anzahl\_abbiegen\_bisherMinAbbiegen\_pfad*.

### Main-Methode

Zu Beginn der Methode *main()* wird ein neues Objekt *g* der Klasse Graph initiiert und jede Kante in der Liste *self.liste\_verbindungen* zu *G* hinzugefügt. Die Länge der jeweiligen Kante und somit deren Gewichtung wird durch die Methode *berechneLänge(…)* ermittelt.

Darauffolgend wird mithilfe des A\*-Algorithmus der kürzeste Weg in *G* vom gegebenen Startpunkt zum gegebenen Zielpunkt berechnet. Dabei wird die Methode *astar(…)* aufgerufen.

Die aufgerufene Methode *astar* gibt neben dem kürzesten Pfad auch dessen Länge *l* zurück, womit nun die maximale Länge berechnet werden kann.  
Die maximale Länge wird berechnet, indem Summe von gebildet wird. Die Verlängerung hat der Benutzer in Prozent eingegeben und wird daher noch in Dezimalschreibweise umgewandelt.

Nun kann die Methode *optimalsterPfad(…)* mit der eben berechneten maximalen Länge aufgerufen werden.  
Diese Methode gibt den für Bilal optimalen Pfad zurück.  
Ebenfalls wird noch der zufahrende Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg berechnet.

Obwohl bei einer maximalen Verlängerung von 0 % der berechnete kürzeste Weg in Frage kommen würde, wird die Methode *optimalsterPfad(…)* trotzdem aufgerufen, da es sein könnte, dass zwar der kürzeste Weg gefunden wurde, aber es nicht sicher ist, ob es nicht noch weitere kürzeste Pfad mit einer geringeren Anzahl an Abbiegevorgängen gibt.

Falls die Erweiterung aktiviert wurde, dass neben diesem optimalen längenbegrenzten Pfad auch der unbegrenzte Pfad mit geringster Anzahl an Abbiegevorgängen berechnet werden soll, wird die Methode *minAbbiegenPfad(…)* ebenfalls noch aufgerufen.  
Auch hier wird der zufahrende Umweg im Vergleich zum optimalen Pfad (längenbegrenzt) und zum kürzesten Pfad berechnet.

Eine Visualisierung erfolgt durch das Erzeugen eines Objekts der Klasse Koordinatensystem, welche mithilfe der Bibliothek *matplotlib* die Straßenkarte anschaulich darstellt.  
Der kürzeste Weg wird dabei blau, der optimale Weg gelb und der Weg der Erweiterung pink dargestellt.  
*(Eine genaue Beschreibung der Funktionsweise der Visualisierung der Straßenkarte ist dem Quellcode des Programms zu entnehmen)*.

Eine Konsolenausgabe mit den einzelnen Punkten des kürzesten Wegs, des optimalen Wegs und eventuell des Wegs der Erweiterung erfolgt ebenfalls. In allen drei Fällen werden die Anzahl der Abbiegevorgänge ebenfalls dargestellt sowie der zu fahrende Umweg für den optimalen Weg und den Weg der Erweiterung auch ausgegeben.

Eine Messung der Laufzeit erfolgt durch Stoppen der Zeit mithilfe des Moduls *time* am Anfang und am Ende der Methode *main()*. Die Laufzeit wird am Ende auch ausgegeben.

*Anmerkung bei der Visualisierung:  
Falls sich bspw. der kürzeste Weg mit dem optimalsten Weg überlappt, so wird stets der optimale Weg (gelb) zu sehen sein, da dieser als letzter gezeichnet wird.*

# Beispiele

Beispiel ‚abbiegen0.txt‘ der BwInf-Website

bei 10 % Verlängerung

> Kürzester Weg: [(0, 0), (0, 1), (1, 1), (2, 2), (3, 3), (4, 3)]

>> Länge kürzester Weg: 5.82842712474619

>> Anzahl Abbiegen kürzester Weg: 3

> Optimaler Weg: [(0, 0), (0, 1), (1, 1), (2, 2), (3, 3), (4, 3)]

>> Länge optimaler Weg: 5.82842712474619

>> Anzahl Abbiegen optimaler Weg: 3

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 0.0;   
Maximal mögliche Länge war 6.411269837220809

>> Laufzeit des Programms: 0.6354389190673828 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

bei 15 % Verlängerung

*(kürzester Weg … siehe bei 10 %)*

> Optimaler Weg: [(0, 0), (0, 1), (0, 2), (1, 3), (2, 3), (3, 3), (4, 3)]

>> Länge optimaler Weg: 6.414213562373095

>> Anzahl Abbiegen optimaler Weg: 2

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 0.5857864376269051; Maximal mögliche Länge war 6.702691193458119

>> Laufzeit des Programms: 0.2276463508605957 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

bei 30 % Verlängerung

*(kürzester Weg … bei 10 %)*

> Optimaler Weg: [(0, 0), (0, 1), (0, 2), (0, 3), (1, 3), (2, 3), (3, 3), (4, 3)]

>> Länge optimaler Weg: 7.0

>> Anzahl Abbiegen optimaler Weg: 1

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 1.1715728752538102; Maximal mögliche Länge war 7.5769552621700464

>> Laufzeit des Programms: 0.2509956359863281 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

mit Erweiterung:

*(kürzester Weg … siehe bei 10 %)  
(optimalster Weg … siehe bei 30 %)*  
Erweiterung: Berechnung des Wegs mit geringster Anzahl an Abbiegevorgängen:

> 'min. Abbiegen Weg': [(0, 0), (0, 1), (0, 2), (0, 3), (1, 3), (2, 3), (3, 3), (4, 3)]

>> Länge von 'min. Abbiegen Weg': 7.0

>> Anzahl Abbiegen: 1

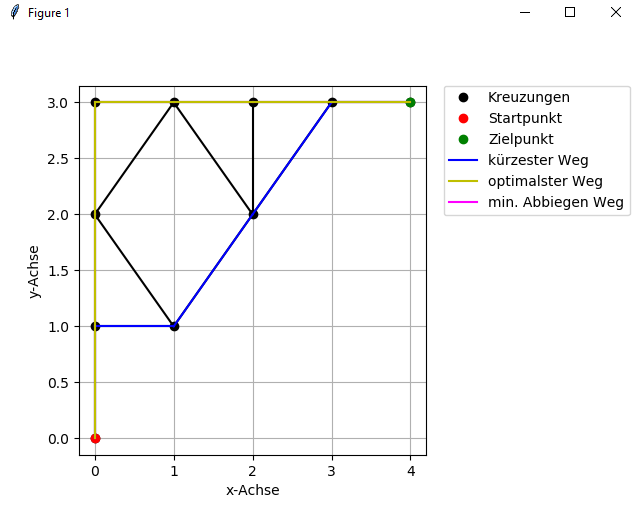
>>> Umweg im Vergleich zum optimalsten Weg: 0.0

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 1.1715728752538102

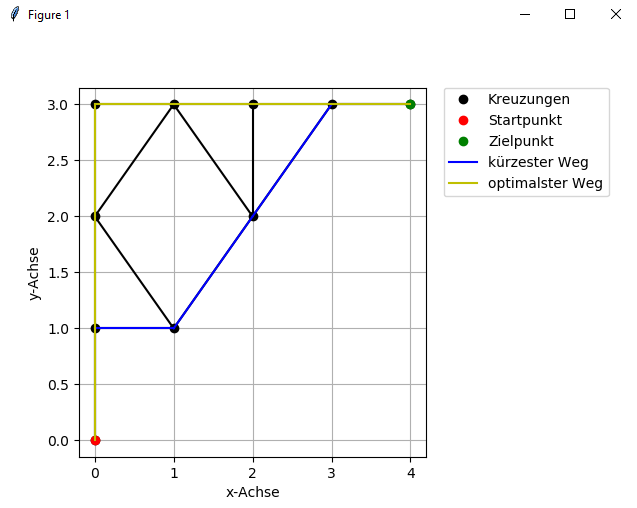
>> Laufzeit des Programms: 0.22898101806640625 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

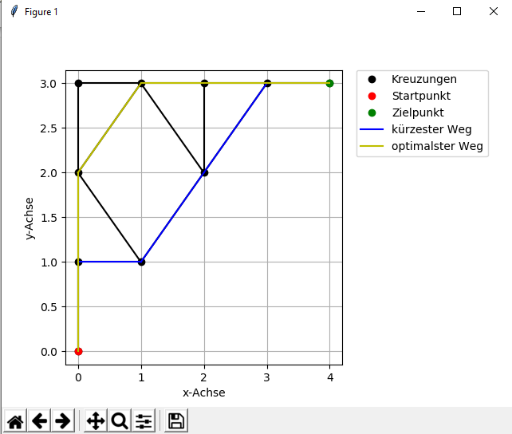
Beispiel ‚abbiegen1.txt‘ der BwInf-Website



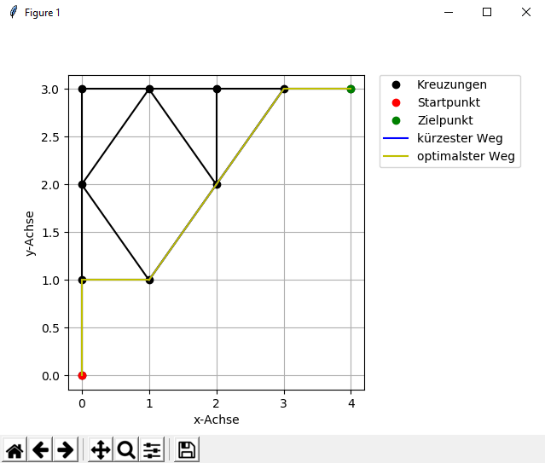
GUI bei 30 % Verlängerung des Beispiels ‚abbiegen0.txt‘  
mit Erweiterung   
(nicht sichtbar, da dies derselbe Weg wie der optimalste Weg ist und somit überdeckt wird)



GUI bei 30% Verlängerung des Beispiels ‚abbiegen0.txt‘



GUI bei 15% Verlängerung des Beispiels ‚abbiegen0.txt‘



GUI bei 10% Verlängerung des Beispiels ‚abbiegen0.txt‘

bei 10% Verlängerung

> Kürzester Weg: [(0, 0), (1, 0), (2, 0), (4, 1), (5, 1), (7, 2), (9, 3), (10, 2), (11, 2), (12, 2), (12, 1), (13, 1), (14, 1), (14, 0)]

>> Länge kürzester Weg: 17.122417494872465

>> Anzahl Abbiegen kürzester Weg: 8

> Optimaler Weg: [(0, 0), (1, 1), (2, 1), (3, 1), (4, 1), (5, 1), (7, 2), (9, 3), (10, 2), (10, 1), (11, 1), (12, 1), (13, 1), (14, 1), (14, 0)]

>> Länge optimaler Weg: 17.30056307974577

>> Anzahl Abbiegen optimaler Weg: 6

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 0.178145584873306; Maximal mögliche Länge war 18.834659244359713

>> Laufzeit des Programms: 2.8615520000457764 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

bei 15 % Verlängerung

*(kürzester Weg … siehe bei 10%)*

>> Länge kürzester Weg: 17.122417494872465

>> Anzahl Abbiegen kürzester Weg: 8

> Optimaler Weg: [(0, 0), (1, 1), (2, 1), (3, 1), (4, 1), (5, 1), (7, 2), (9, 3), (11, 4), (11, 3), (12, 3), (13, 3), (14, 3), (14, 2), (14, 1), (14, 0)]

>> Länge optimaler Weg: 19.122417494872465

>> Anzahl Abbiegen optimaler Weg: 5

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 2.0; Maximal mögliche Länge war 19.690780119103334

>> Laufzeit des Programms: 1.201186180114746 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

bei 30 % Verlängerung:

*(kürzester Weg … siehe bei 10%)*

> Optimaler Weg: [(0, 0), (1, 1), (2, 1), (3, 1), (4, 1), (5, 1), (7, 2), (9, 3), (11, 4), (11, 3), (12, 3), (13, 3), (14, 3), (14, 2), (14, 1), (14, 0)]

>> Länge optimaler Weg: 19.122417494872465

>> Anzahl Abbiegen optimaler Weg: 5

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 2.0; Maximal mögliche Länge war 22.259142743334206

>> Laufzeit des Programms: 1.2441883087158203 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

mit Erweiterung

*(kürzester Weg … siehe bei 10%)*

*(optimaler Weg … siehe bei 30%)*

Erweiterung: Berechnung des Wegs mit geringster Anzahl an Abbiegevorgängen:

> 'min. Abbiegen Weg': [(0, 0), (1, 1), (2, 1), (3, 1), (4, 1), (5, 1), (7, 2), (9, 3), (11, 4), (11, 3), (12, 3), (13, 3), (14, 3), (14, 2), (14, 1), (14, 0)]

>> Länge von 'min. Abbiegen Weg': 19.122417494872465

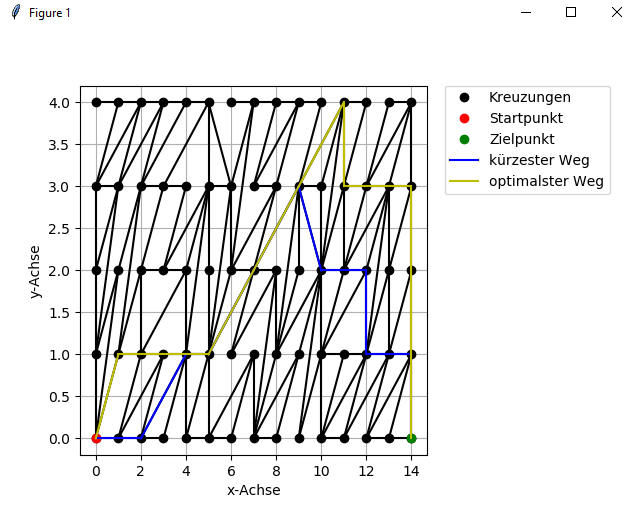
>> Anzahl Abbiegen: 5

>>> Umweg im Vergleich zum optimalsten Weg: 0.0

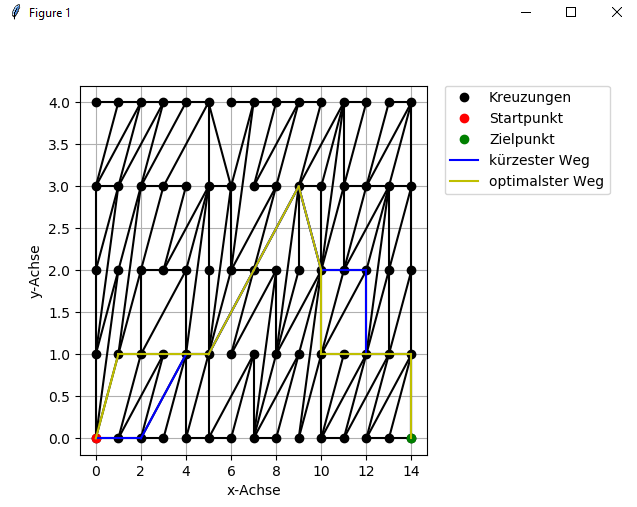
>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 2.0

>> Laufzeit des Programms: 2.2000036239624023 Sekunden

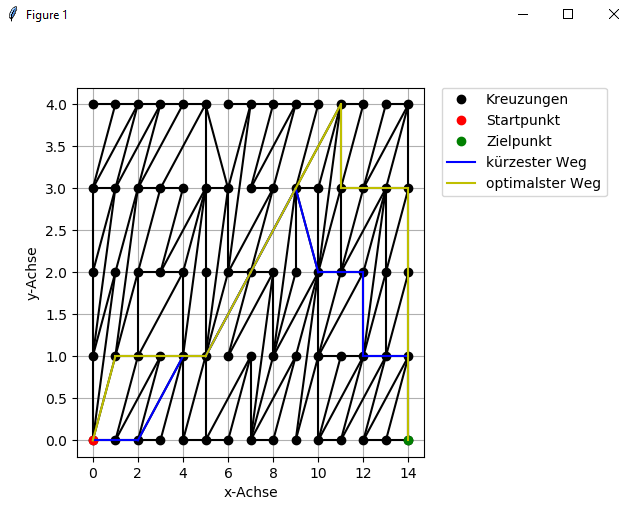
(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)



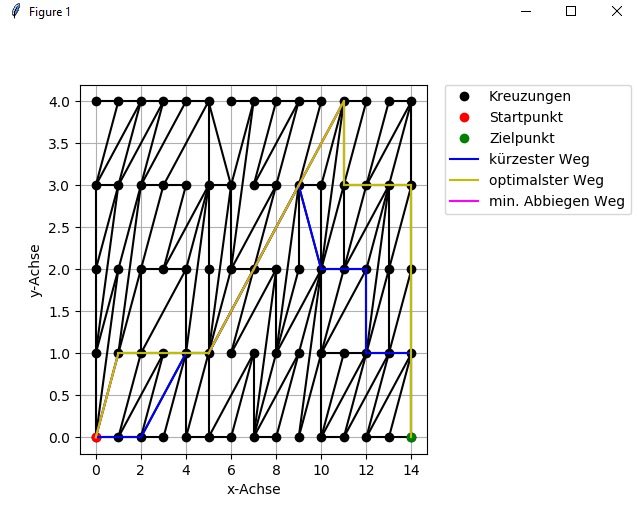
GUI bei 15% Verlängerung des Beispiels ‚abbiegen1.txt‘



GUI bei 10% Verlängerung des Beispiels ‚abbiegen1.txt‘



GUI bei 30% Verlängerung des Beispiels ‚abbiegen1.txt‘



GUI bei 30% Verlängerung des Beispiels ‚abbiegen1.txt‘  
mit dem Weg der Erweiterung (nicht sichtbar, da der optimale Weg und dieser hier identisch sind)

Beispiel ‚abbiegen2.txt‘ der BwInf-Website

mit 10 % Verlängerung

> Kürzester Weg: [(0, 0), (1, 0), (2, 0), (4, 1), (5, 1), (7, 2), (8, 2), (9, 1), (9, 0)]

>> Länge kürzester Weg: 10.886349517372675

>> Anzahl Abbiegen kürzester Weg: 6

> Optimaler Weg: [(0, 0), (1, 0), (3, 1), (4, 1), (5, 1), (6, 1), (7, 1), (8, 2), (9, 1), (9, 0)]

>> Länge optimaler Weg: 11.064495102245981

>> Anzahl Abbiegen optimaler Weg: 5

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 0.178145584873306; Maximal mögliche Länge war 11.974984469109943

>> Laufzeit des Programms: 0.9033563137054443 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

mit 15 % Verlängerung

*(kürzester Weg … siehe bei 10 % Verlängerung)*

> Optimaler Weg: [(0, 0), (1, 0), (3, 1), (4, 1), (5, 1), (6, 1), (7, 1), (8, 2), (9, 1), (9, 0)]

>> Länge optimaler Weg: 11.064495102245981

>> Anzahl Abbiegen optimaler Weg: 5

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 0.178145584873306; Maximal mögliche Länge war 12.519301944978576

>> Laufzeit des Programms: 1.0044758319854736 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

mit 30 % Verlängerung

*(kürzester Weg … siehe bei 10 % Verlängerung)*

> Optimaler Weg: [(0, 0), (1, 0), (3, 1), (4, 1), (5, 1), (6, 1), (7, 1), (8, 2), (9, 3), (9, 2), (9, 1), (9, 0)]

>> Länge optimaler Weg: 13.064495102245981

>> Anzahl Abbiegen optimaler Weg: 4

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 2.178145584873306; Maximal mögliche Länge war 14.152254372584478

>> Laufzeit des Programms: 0.735907793045044 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

mit Erweiterung  
*(kürzester Weg … siehe bei 10 %)  
(optimaler Weg … siehe bei 30 %)*

Erweiterung: Berechnung des Wegs mit geringster Anzahl an Abbiegevorgängen:

> 'min. Abbiegen Weg': [(0, 0), (0, 1), (1, 2), (2, 3), (3, 4), (4, 5), (5, 5), (6, 5), (7, 5), (8, 5), (9, 5), (9, 4), (9, 3), (9, 2), (9, 1), (9, 0)]

>> Länge von 'min. Abbiegen Weg': 16.65685424949238

>> Anzahl Abbiegen: 3

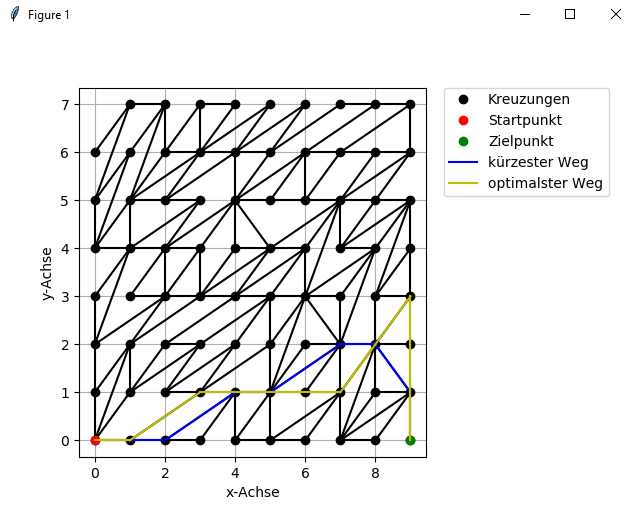
>>> Umweg im Vergleich zum optimalsten Weg: 3.5923591472463983

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 5.770504732119704

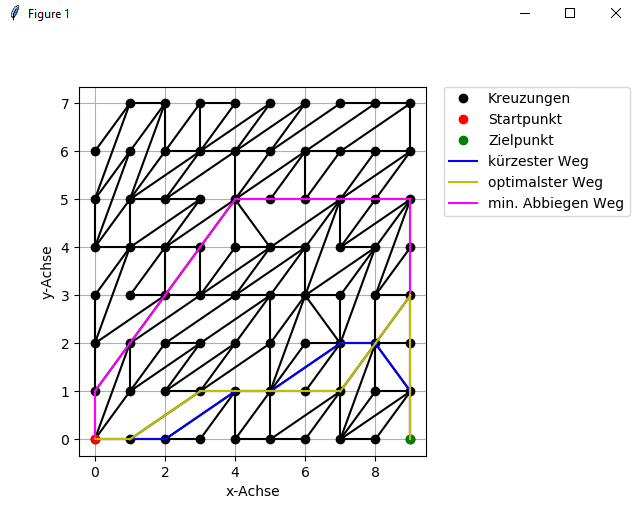
>> Laufzeit des Programms: 0.8239922523498535 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

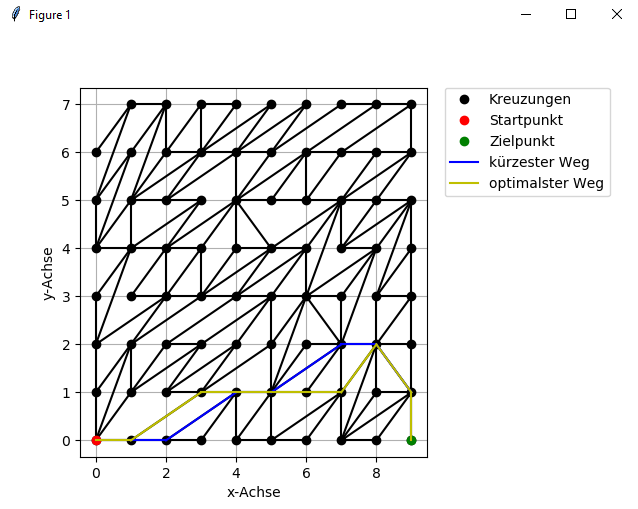
*Screenshots der jeweiligen GUIs*



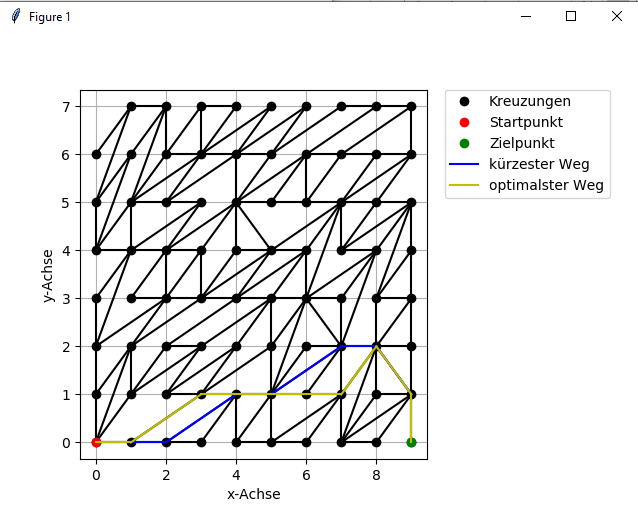
GUI bei 30% Verlängerung des Beispiels ‚abbiegen2.txt‘



GUI bei 30% Verlängerung des Beispiels ‚abbiegen2.txt‘  
mit dem Weg der Erweiterung (pink eingezeichnet)



GUI bei 30% Verlängerung des Beispiels ‚abbiegen2.txt‘



GUI bei 30% Verlängerung des Beispiels ‚abbiegen2.txt‘

Beispiel ‚abbiegen3.txt‘

mit 10 % Verlängerung

> Kürzester Weg: [(0, 0), (1, 0), (2, 0), (4, 1), (5, 1), (7, 2), (9, 3), (10, 2), (11, 2), (12, 2), (12, 1), (13, 1), (14, 1), (14, 0)]

>> Länge kürzester Weg: 17.122417494872465

>> Anzahl Abbiegen kürzester Weg: 8

> Optimaler Weg: [(0, 0), (1, 1), (2, 1), (3, 1), (4, 1), (5, 1), (7, 2), (9, 3), (10, 3), (11, 3), (12, 3), (13, 3), (14, 3), (14, 2), (14, 1), (14, 0)]

>> Länge optimaler Weg: 17.886349517372675

>> Anzahl Abbiegen optimaler Weg: 4

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 0.7639320225002102; Maximal mögliche Länge war 18.834659244359713

>> Laufzeit des Programms: 0.49481892585754395 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

mit 15 % Verlängerung

*(kürzester Weg … siehe bei 10 %)*

> Optimaler Weg: [(0, 0), (1, 1), (2, 1), (3, 1), (4, 1), (5, 1), (7, 2), (9, 3), (10, 3), (11, 3), (12, 3), (13, 3), (14, 3), (14, 2), (14, 1), (14, 0)]

>> Länge optimaler Weg: 17.886349517372675

>> Anzahl Abbiegen optimaler Weg: 4

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 0.7639320225002102; Maximal mögliche Länge war 19.690780119103334

>> Laufzeit des Programms: 0.5031797885894775 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

mit 30 % Verlängerung

*(kürzester Weg … siehe bei 10 %)*

> Optimaler Weg: [(0, 0), (1, 1), (2, 1), (3, 1), (4, 1), (5, 1), (7, 2), (9, 3), (10, 3), (11, 3), (12, 3), (13, 3), (14, 3), (14, 2), (14, 1), (14, 0)]

>> Länge optimaler Weg: 17.886349517372675

>> Anzahl Abbiegen optimaler Weg: 4

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 0.7639320225002102; Maximal mögliche Länge war 22.259142743334206

>> Laufzeit des Programms: 0.504692792892456 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

mit Erweiterung

*(kürzester Weg … siehe bei 10 %)  
(optimaler Weg … siehe bei 30 %)*

Erweiterung: Berechnung des Wegs mit geringster Anzahl an Abbiegevorgängen:

> 'min. Abbiegen Weg': [(0, 0), (1, 1), (2, 1), (3, 1), (4, 1), (5, 1), (7, 2), (9, 3), (10, 3), (11, 3), (12, 3), (13, 3), (14, 3), (14, 2), (14, 1), (14, 0)]

>> Länge von 'min. Abbiegen Weg': 17.886349517372675

>> Anzahl Abbiegen: 4

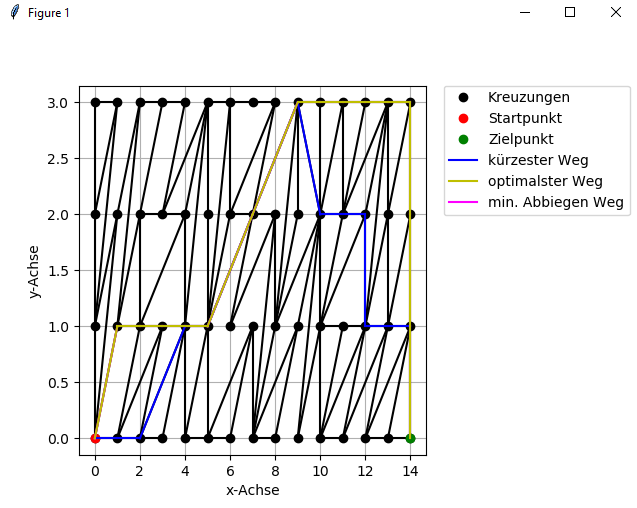
>>> Umweg im Vergleich zum optimalsten Weg: 0.0

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 0.7639320225002102

>> Laufzeit des Programms: 0.7000889778137207 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

*Hier bei Beispiel ‚abbiegen3.txt‘ wurde der Weg mit geringster Anzahl an Abbiegevorgängen, der überhaupt möglich ist, bereits bei 10 % Verlängerung gefunden.  
Die gezeichneten Straßenkarten der unterschiedlichen Verlängerungen unterscheiden sich nicht, daher wird ein Screenshot der 30% Verlängerung mit Erweiterung (nicht sichtbar) eingefügt.*



GUI des Beispiels ‚abbiegen3.txt‘  
hier mit 30 % und mit Erweiterung

Eigenes Beispiel (mit negativen Zahlen)

30

(-3,1)

(4,6)

(-2,1) (1,1)

(-2,1) (-2,2)

(-2,2) (0,2)

(0,2) (1,3)

(0,2) (1,1)

(1,1) (2,2)

(2,2) (3,3)

(3,3) (2,4)

(1,3) (1,4)

(1,4) (2,4)

(1,3) (3,3)

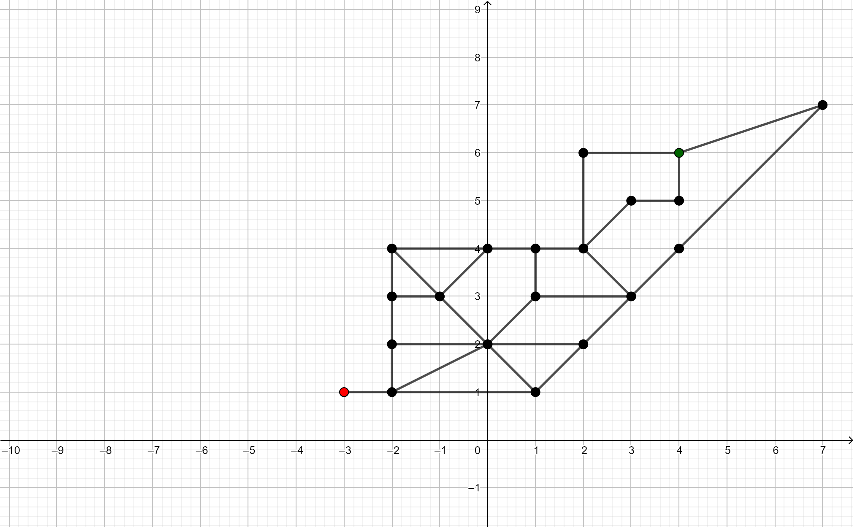
(-2,1) (0,2)

(0,2) (2,2)

(-3,1) (-2,1)

(-2,2) (-2,3)

(-1,3) (-2,3)



Screenshot aus Geogebra mit der Straßenkarte

(-1,3) (0,4)

(0,4) (1,4)

(-2,3) (-2,4)

(-2,4) (0,4)

(0,2) (-1,3)

(-1,3) (-2,4)

(3,3) (4,4)

(4,4) (7,7)

(7,7) (4,6)

(2,4) (3,5)

(2,4) (2,6)

(2,6) (4,6)

(3,5) (4,5)

(4,5) (4,6)

bei 10 % Verlängerung

> Kürzester Weg: [(-3, 1), (-2, 1), (0, 2), (1, 3), (1, 4), (2, 4), (3, 5), (4, 5), (4, 6)]

>> Länge kürzester Weg: 10.06449510224598

>> Anzahl Abbiegen kürzester Weg: 7

> Optimaler Weg: [(-3, 1), (-2, 1), (0, 2), (1, 3), (1, 4), (2, 4), (2, 6), (4, 6)]

>> Länge optimaler Weg: 10.650281539872886

>> Anzahl Abbiegen optimaler Weg: 6

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 0.585786437626906; Maximal mögliche Länge war 11.070944612470578

>> Laufzeit des Programms: 0.2514188289642334 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

bei 15 % Verlängerung

*(kürzester Weg … siehe bei 10 %)*

> Optimaler Weg: [(-3, 1), (-2, 1), (-2, 2), (-2, 3), (-2, 4), (0, 4), (1, 4), (2, 4), (3, 5), (4, 5), (4, 6)]

>> Länge optimaler Weg: 11.414213562373096

>> Anzahl Abbiegen optimaler Weg: 5

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 1.3497184601271162; Maximal mögliche Länge war 11.574169367582876

>> Laufzeit des Programms: 0.25887036323547363 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

bei 30 % Verlängerung

*(kürzester Weg … siehe bei 10 %)*

> Optimaler Weg: [(-3, 1), (-2, 1), (-2, 2), (-2, 3), (-2, 4), (0, 4), (1, 4), (2, 4), (2, 6), (4, 6)]

>> Länge optimaler Weg: 12.0

>> Anzahl Abbiegen optimaler Weg: 4

>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 1.9355048977540203; Maximal mögliche Länge war 13.083843632919773

>> Laufzeit des Programms: 0.25300025939941406 Sekunden

(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)

mit Erweiterung

*(kürzester Weg … siehe bei 10 %)  
(optimaler Weg … siehe bei 30 %)*

Erweiterung: Berechnung des Wegs mit geringster Anzahl an Abbiegevorgängen:

> 'min. Abbiegen Weg': [(-3, 1), (-2, 1), (1, 1), (2, 2), (3, 3), (4, 4), (7, 7), (4, 6)]

>> Länge von 'min. Abbiegen Weg': 15.647559034406951

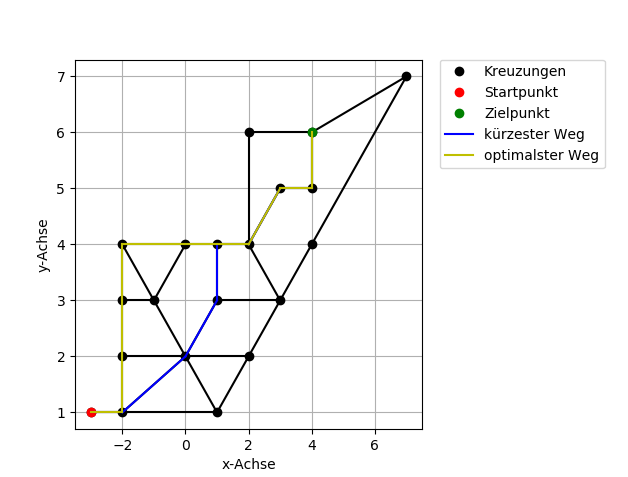
>> Anzahl Abbiegen: 2

>>> Umweg im Vergleich zum optimalsten Weg: 3.6475590344069513

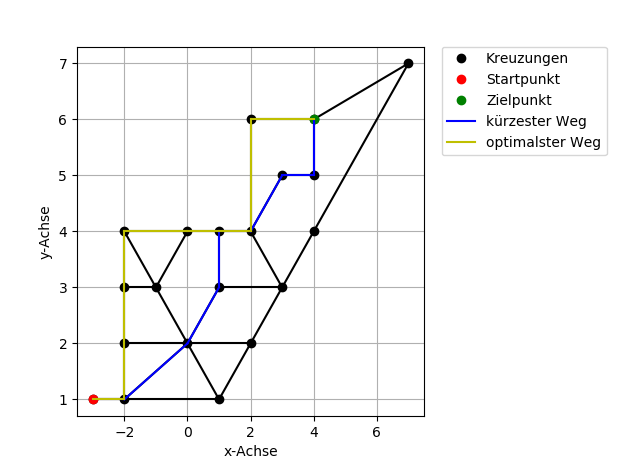
>>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: 5.583063932160972

>> Laufzeit des Programms: 0.2650899887084961 Sekunden

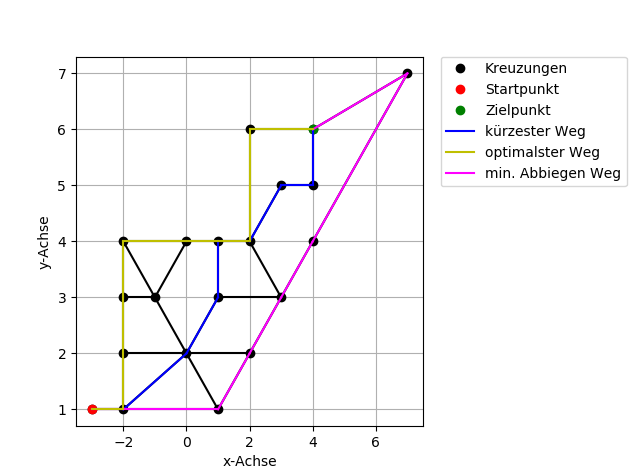
(Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)



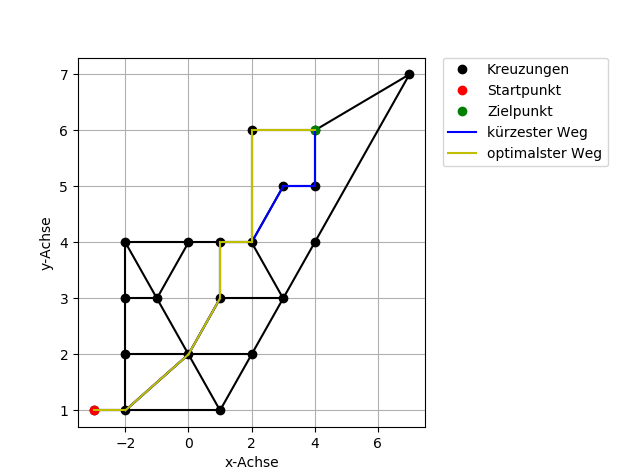
eigenes Beispiel mit 15 % Verlängerung



eigenes Beispiel mit 30 % Verlängerung



eigenes Beispiel mit 30 % und mit Erweiterung (pink)



eigenes Beispiel mit 10 % Verlängerung

# Komplexität und Laufzeitanalyse

Ohne Verwendung einer Heuristik für die Suche des optimalsten Wegs würde der Algorithmus in der Tiefensuche im schlimmsten Fall zuerst alle zu langen Wege vom Start- zum Zielpunkt besuchen und der Weg würde erst schrittweise kürzer werden.

So würden im worst-case zuerst alle einfachen Pfade vom Start- zum Zielpunkt berechnet werden, was eine Komplexität von besitzt.

So hat der Tiefensuche-Algorithmus für den optimalen Pfad bei 15% Verlängerung des Beispiels ‚abbiegen1.txt‘ ohne Heuristik eine Laufzeit von ca. 22,2 Sekunden, was keineswegs ideal ist.

Durch die Heuristik werden zuerst jene Knoten besucht, die sich nahe am Zielpunkt befinden.  
Dadurch nähert sich die Tiefensuche von kürzeren Wegen ausgehend dem optimalen Weg an.  
So kann die Laufzeit drastisch gesenkt werden und das eben genannte Beispiel benötigt nur noch ca. 1,22 Sekunden, was sehr akzeptabel ist.

# Quellcode

## Methoden zur Bestimmung der Anzahl der Abbiegevorgänge

def berechneAnzahlAbbiegenPfad(self, pfad: list):

    """ Berechnung der Anzahl, wie häufig auf dem gegebenen Pfad (Liste von Punkten) abgebogen werden muss.

    Args:

        pfad (list): Pfad

    Returns:

        float. Anzahl der Abbiegevorgänge im gegebenen Pfad

    """

    # Liste mit allen Steigungen der gegebenen Strecken wird berechnet

    steigungen = []

    for i in range(len(pfad)):

        if i > 0:

            steigungen.append(

                self.berechneSteigungKante((pfad[i-1], pfad[i]))

            )

    # Für jeden Änderung des Betrags der aktuellen Steigerung wird der Zähler um 1 erhöht

    # die Anzahl der Abbiegevorgänge beträgt zu Beginn 0

    anzahl\_abbiegen = 0

    for i in range(len(steigungen)):

        # die Steigung der aktuellen Strecke wird zugewiesen

        aktuell = steigungen[i]

        # falls es eine Strecke vor der aktuellen Strecke gibt

        if i > 0:

            # die Steigung der Strecke vor der aktuellen Strecke wird zugewiesen

            zuvor = steigungen[i-1]

            # wenn die beiden zugewiesenen Steigungen unterschiedlich sind,

            # wird der Zähler erhöht

            if aktuell != zuvor:

                anzahl\_abbiegen += 1

    return anzahl\_abbiegen

def berechneSteigungKante(self, kante):

    """berechnet die Steigung der eingegebenen Kante."""

    """ Methode zur Berechnung der aktuellen Steigung in der gegebenen Kante

    Args:

        kante: Liste aus zwei Punkten (Knoten)

    Returns:

        float. Steigung der Strecke der beiden Punkte

    """

    (x1, y1), (x2, y2) = kante

    # Differenz der y-Koordinaten des Start- und Zielpunktes der gegebenen Kante

    y\_diff = y2 - y1

    # Differenz der x-Koordinaten des Start- und Zielpunktes der gegebenen Kante

    x\_diff = x2 - x1

    try:

        steigung = y\_diff / x\_diff

    # falls keine Veränderung in x-Richtung vorliegt, wird der Steigung die 'Zahl' unendlich zugewiesen

    except ZeroDivisionError:

        steigung = math.inf

    return steigung

## A\*-Algorithmus für kürzesten Weg

def astar(self, start, ziel, graph):

    """ A\*-Algorithmus zur Berechnung des kürzesten Weg.

    Im gegebenen Graph soll vom Start- zum Zielknoten der kürzeste Weg berechnet werden.

    Dabei wird eine Schätzfunktion verwendet, um das Verfahren zu optimieren, indem der Abstand zum Zielknoten berechnet wird.

    Als Schätzfunktion wird die Methode heuristik\_astar() verwendet, welche die Luftlinie berechnet.

    Args:

        start (tuple): Startknoten

        ziel (tuple): Zielknoten

        graph (Graph): Graph als Datenstruktur

    Returns:

        list. Pfad mit dem Weg vom Start- zum Zielknoten

        float. Kosten für diesen Weg

    """

    # Tatsächliche Kosten zu jedem Knoten vom Startknoten aus

    G = {}

    # Geschätzte Kosten vom Start zum Ende über die Knoten

    F = {}

    # Initialisierung der Startwerte

    G[start] = 0

    F[start] = self.heuristik\_astar(start, ziel)

    # offene und geschlossene Knoten werden in einem Set gespeichert

    geschlossene\_knoten = set()

    # zu Beginn wird der Startknoten zu den offenen Knoten hinzugefügt

    offene\_knoten = set([start])

    # Verlauf des Wegs wir in gekommen\_von gespeichert

    gekommen\_von = {}

    # Solange noch ein Knoten offen ist:

    while len(offene\_knoten) > 0:

        # Wähle den Knoten von der offenen Liste aus, der den geringsten F-Wert besitzen

        aktueller\_knoten = None

        aktueller\_F\_wert = None

        for knoten in offene\_knoten:

            if aktueller\_knoten is None or F[knoten] < aktueller\_F\_wert:

                aktueller\_F\_wert = F[knoten]

                aktueller\_knoten = knoten

        # Überprüfe, ob der Zielknoten erreicht wurde

        if aktueller\_knoten == ziel:

            # falls ja, wird die Route rückwärts gegangen

            pfad = [aktueller\_knoten]

            while aktueller\_knoten in gekommen\_von:

                aktueller\_knoten = gekommen\_von[aktueller\_knoten]

                pfad.append(aktueller\_knoten)

            # Pfad wird umgekehrt

            pfad.reverse()

            # der Pfad wird mit der Länge zurückgegeben

            return pfad, F[ziel]  # Fertig!

        # Markiere den aktuellen Knoten als geschlossen

        offene\_knoten.remove(aktueller\_knoten)

        geschlossene\_knoten.add(aktueller\_knoten)

        # Aktualisierung der Werte für die Nachbarknoten neben dem aktuellen Knoten

        for item in graph[aktueller\_knoten]:

            nachbar\_knoten, gewichtung = item[0]

            if nachbar\_knoten in geschlossene\_knoten:

                # dieser Knoten wurde bereits ausgeschöpft

                continue

            g\_wert\_kandidat = G[aktueller\_knoten] + gewichtung

            # falls der Nachbarknoten noch nicht offen ist,

            # wird er als offener gespeichert

            if nachbar\_knoten not in offene\_knoten:

                offene\_knoten.add(nachbar\_knoten)

            elif g\_wert\_kandidat >= G[nachbar\_knoten]:

                # Wenn der G-Wert schlechter als der vorher gefundene ist

                continue

            # G-Wert wird angepasst

            gekommen\_von[nachbar\_knoten] = aktueller\_knoten

            G[nachbar\_knoten] = g\_wert\_kandidat

            # Abstand zum Zielknoten wird geschätzt

            H = self.heuristik\_astar(nachbar\_knoten, ziel)

            F[nachbar\_knoten] = G[nachbar\_knoten] + H

    # Falls kein Weg gefunden wurde wird None zurückgegeben

    return None

def heuristik\_astar(self, knoten1, knoten2):

    """ Methode als heuristische Funktion im A\*-Algorithmus

    Es wird der euklidische Abstand (Luftlinie) zwischen den beiden gegebenen Knoten berechnet.

    Args:

        knoten1: Startpunkt

        knoten2: Zielpunkt

    Returns:

        float. euklidische Distanz zwischen Start- und Zielpunkt

    """

    # Methode berechneLänge wird verwendet

    return self.berechneLänge(knoten1, knoten2)

## Methoden zum Finden des optimalen Wegs mit gegebener Länge

def optimalsterPfad(self, graph, start: tuple, ziel: tuple, max\_länge: int, pfad=[], bisher\_optimalster\_pfad=None, länge\_bisherOptimalsterPfad=math.inf, anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad=math.inf):

    """ rekursive Methode zur Tiefensuche im gegebenen Graph

    Dabei wird die Tiefensuche abgebrochen, falls der aktuelle Pfad länger als maximal erlaubt ist.

    Ebenfalls wird die Tiefensuche abgebrochen, falls im aktuellen Pfad öfters abgebogen wird als der bisher optimalste Pfad (bisher beste)

    Args:

        graph (Graph): Datenstruktur Graph zum Verwalten der Straßen

        start (tuple): Startknoten

        ziel (tuple): Zielknoten

        max\_länge (int): maximale Länge des optimalen Pfads, wurde berechnet aus der maximalen Verlängerung (Eingabe des Benutzers)

        pfad (list): aktueller Pfad, zu dem der Startknoten hinzugefügt wird

        bisher\_optimalster\_pfad (list): zu Beginn 'None'. Falls der aktuelle Pfad den Zielknoten erreicht und nicht davor abgebrochen wird,

                                        gilt dieser Pfad als bisher optimalster Pfad.

        länge\_bisherOptimalsterPfad (float): zu Beginn 'unendlich'. Wird ein bisher\_optimalster\_pfad gefunden, so wird die Länge dieses Pfades aktualisiert.

        anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad (float): zu Beginn 'unendlich'. Wird ein bisher\_optimalster\_pfad gefunden, so wird die Anzahl der Abbiegevorgänge dieses Pfades aktualisiert.

    Returns:

        list. der bisher\_optimalster\_pfad ist zum Schluss der Methode der beste optimalste Pfad und wird zurückgegeben

        float. Länge des besten optimalsten Pfades wird zurückgegeben

        float. Anzahl der Abbiegevorgänge des optimalesten Pfades wird zurückgegeben.

    """

    # Startknoten wird zum aktuellen Pfad hinzugefügt

    pfad.append(start)

    # Länge des aktuellen Pfads wird berechnet

    länge\_aktueller\_pfad = self.berechneLängePfad(pfad)

    # Länge des aktuellen Pfads darf nicht länger als die maximale Länge sein

    if länge\_aktueller\_pfad <= max\_länge:

        # die Anzahl der Abbiegevorgänge des aktuellen Pfads wird berechnet

        anzahl\_abbiegen\_aktueller\_pfad = self.berechneAnzahlAbbiegenPfad(pfad)

        # die Anzahl der Abbiegevorgänge des aktuellen Pfads sollen weniger sein als beim bisher optimalsten Pfad

        if anzahl\_abbiegen\_aktueller\_pfad <= anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad:

            # falls der aktuelle Knoten der Zielknoten ist

            if start == ziel:

                # Sonderfall: Anzahl Abbiegevorgänge des aktuellen und bisher optimalsten sind gleich,

                # so wird der kürzere weiter verwendet

                if anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad == anzahl\_abbiegen\_aktueller\_pfad:

                    if länge\_aktueller\_pfad < länge\_bisherOptimalsterPfad:

                        bisher\_optimalster\_pfad = pfad

                        länge\_bisherOptimalsterPfad = länge\_aktueller\_pfad

                        anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad = anzahl\_abbiegen\_aktueller\_pfad

                # die Eigenschaften des bisher optimalsten Pfades werden aktualisiert,

                # da der aktuelle Pfad besser ist

                else:

                    bisher\_optimalster\_pfad = pfad

                    länge\_bisherOptimalsterPfad = länge\_aktueller\_pfad

                    anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad = anzahl\_abbiegen\_aktueller\_pfad

            # Die Nachfolgeknoten werden anhand ihrem Abstand zum Zielknoten aufsteigend sortiert

            sortierte\_liste\_nachfolger = sorted(graph[start],

                                                key=lambda item: self.berechneLänge(item[0][0], self.zielpunkt))

            for nachfolger\_item in sortierte\_liste\_nachfolger:

                knoten, gewichtung = nachfolger\_item[0]

                # rekursiver Aufruf mit den Nachfolgerknoten

                if knoten not in pfad:

                    bisher\_optimalster\_pfad, länge\_bisherOptimalsterPfad, anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad = self.optimalsterPfad(graph, knoten, ziel, max\_länge,

                                                                                                                                        pfad.copy(), bisher\_optimalster\_pfad, länge\_bisherOptimalsterPfad, anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad)

    # der in diesem Teilgraphen optimalster Pfad wird zusammen mit seinen Eigenschaften zurückgegeben.

    return bisher\_optimalster\_pfad, länge\_bisherOptimalsterPfad, anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad

## Erweiterung: Methoden zur Bestimmung des Wegs mit min. Anzahl an Abbiegevorgängen ohne Längenbegrenzung

def heuristik\_dfs(self, knoten: tuple, aktueller\_pfad: list):

    """ Funktion zur Optimierung der Tiefensuche der Methode minAbbiegenPfad()

    Hierfür wird berechnet, wie oft man abbiegen müsste, falls der gegebene Knoten im aktuellen Pfad sein würde

    Diese Anzahl der Abbiegevorgänge im neuen Pfad wird zurückgegeben.

    Args:

        knoten (tuple): Knoten, der zu aktueller\_pfad hinzugefügt wird

        aktueller\_pfad (list): Ausgangspfad

    Returns:

        int. Anzahl der Abbiegevorgänge im neu entstandenen Pfad

    """

    # Falls überhaupt bereits Knoten im aktuellen Pfad sind

    if aktueller\_pfad:

        neuer\_pfad = aktueller\_pfad.copy()

        neuer\_pfad.append(knoten)

        return self.berechneAnzahlAbbiegenPfad(neuer\_pfad)

    # sind keine Knoten im aktuellen Pfad, so wird 0 zurückgegeben

    else:

        return 0

def minAbbiegenPfad(self, graph, start: tuple, ziel: tuple, pfad=[], bisher\_minAbbiegen\_pfad=None, anzahl\_abbiegen\_bisherMinAbbiegen\_pfad=math.inf):

    """ Methode zum Berechnen des Pfades mit minimalen Abbiegen ohne Eingrenzung

    Ziel dieser Methode ist es, denjenigen Pfad zu finden, in dem am wenigsten Mal abgebogen werden muss.

    Dabei wird der aktuelle Pfad verworfen, wenn man in diesem öfters abbiegen muss, als in dem bisher 'besten' Pfad (bisher\_minAbbiegen\_pfad).

    Args:

        graph (Graph): Datenstruktur Graph zum Verwalten der Straßen

        start (tuple): Startknoten

        ziel (tuple): Zielknoten

        pfad (list): aktueller Pfad, zu dem der Startknoten hinzugefügt wird

        bisher\_optimalster\_pfad (list): zu Beginn 'None'.

            Falls der aktuelle Pfad den Zielknoten erreicht und nicht davor abgebrochen wird,

            gilt dieser Pfad als bisher optimalster Pfad.

        anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad (float): zu Beginn 'unendlich'.

            Wird ein bisher\_optimalster\_pfad gefunden, so wird die Anzahl der Abbiegevorgänge dieses Pfades,

            also anzahl\_abbiegen\_bisherOptimalsterPfad, aktualisiert.

    Returns:

        list. der bisher\_optimalster\_pfad ist zum Schluss der Methode der beste optimalste Pfad und wird zurückgegeben

        float. Anzahl der Abbiegevorgänge des optimalesten Pfades wird zurückgegeben.

    """

    # Aktueller Startknoten wird zum aktuellen Knoten hinzugefügt

    pfad.append(start)

    # Die Anzahl der Abbiegevorgänge im aktuellen Pfad werden berechnet

    anzahl\_abbiegen\_aktueller\_pfad = self.berechneAnzahlAbbiegenPfad(pfad)

    # Falls diese Anzahl geringer als die Anzahl der Abbiegevorgänge des bisher 'besten' Pfades ist,

    # kann mit diesem aktuellen Pfad fortgefahren werden.

    if anzahl\_abbiegen\_aktueller\_pfad < anzahl\_abbiegen\_bisherMinAbbiegen\_pfad:

        # falls der aktuelle Knoten der Zielknoten ist

        if start == ziel:

            # aktueller Pfad ist nun der neue 'beste' Pfad mit geringster Anzahl an Abbiegevorgängen

            bisher\_minAbbiegen\_pfad = pfad

            anzahl\_abbiegen\_bisherMinAbbiegen\_pfad = anzahl\_abbiegen\_aktueller\_pfad

        # mithilfe der heuristischen Funktion heuristik\_dfs wird für jedem Nachbarknoten ein Wert bestimmt

        # der beste Nachbarknoten ist derjenige, mit dem geringsten heuristischen Wert

        sortierte\_liste\_nachfolger = sorted(graph[start],

                                            key=lambda item: self.heuristik\_dfs(item[0][0], pfad))

        for nachfolger\_item in sortierte\_liste\_nachfolger:

            nachfolger, gewichtung = nachfolger\_item[0]

            if nachfolger not in pfad:

                # die Methode wird rekursiv aufgerufen

                bisher\_minAbbiegen\_pfad, anzahl\_abbiegen\_bisherMinAbbiegen\_pfad = self.minAbbiegenPfad(graph, nachfolger,

                                                                                                        ziel, pfad.copy(), bisher\_minAbbiegen\_pfad, anzahl\_abbiegen\_bisherMinAbbiegen\_pfad)

    return bisher\_minAbbiegen\_pfad, anzahl\_abbiegen\_bisherMinAbbiegen\_pfad

## Main-Methode

def main(self):

    """ Hauptmethode der Klasse und wird von \_\_init\_\_() aufgerufen """

    # Zeitmessung wird gestartet

    start\_zeit = time.time()

    # ein Graph-Objekt wird erzeugt

    # dieser Graph besteht aus Kanten, welche wiederum aus zwei Knoten bestehen

    # die Länge einer Kante dient als Gewichtung

    self.graph = Graph()

    for kante in self.liste\_verbindungen:

        strecke = self.berechneLänge(\*kante)

        self.graph.add\_Kante(\*kante, strecke)

    # Initialisierung des Koordinatensystem zum Zeigen der Straßenkarte

    self.koordinatensystem = Koordinatensystem(self.erweiterung\_minAbbiegen)

    self.koordinatensystem.zeichneStraßenkarte(

        self.startpunkt,

        self.zielpunkt,

        liste\_knoten=self.graph.knoten,

        liste\_verbindungen=self.liste\_verbindungen

    )

    # Kürzester Weg vom Start- zum Zielpunkt und dessen Länge wird berechnet

    # A\*-Algorithmus wird dabei verwendet

    kürzester\_weg, länge\_kürzester\_weg = self.astar(self.startpunkt, self.zielpunkt, self.graph)

    anzahl\_abbiegen\_kürzester\_weg = self.berechneAnzahlAbbiegenPfad(kürzester\_weg)

    # der kürzeste Weg wird blau im Koordinatensystem dargestellt

    self.koordinatensystem.zeichnePfad(kürzester\_weg, 'b-')

    # maximale Länge wird mithilfe der gegebenen maximalen Verlängerung (in %) berechnet

    maximale\_länge = länge\_kürzester\_weg + \

        länge\_kürzester\_weg\*(self.maximale\_verlängerung/100)

    # optimaler Pfad wird ermittelt

    optimaler\_pfad, länge\_optimaler\_pfad, anzahl\_abbiegen\_optimaler\_pfad = self.optimalsterPfad(self.graph, self.startpunkt, self.zielpunkt, maximale\_länge)

    umweg\_optimaler\_imVergleich\_kürzester = länge\_optimaler\_pfad - länge\_kürzester\_weg

    if self.erweiterung\_minAbbiegen:

        #### Erweiterung

        # Pfad mit minimalstem Abbiegen (ohne Eingrenzung) wird berechnet

        minAbbiegen\_pfad, anzahl\_abbiegen\_minAbbiegen\_pfad = self.minAbbiegenPfad(self.graph, self.startpunkt, self.zielpunkt)

        # Länge dieses Pfades

        länge\_minAbbiegen\_pfad = self.berechneLängePfad(minAbbiegen\_pfad)

        # Umweg im Vergleich zum optimalen Pfad

        umweg\_minAbbiegen\_imVergleich\_optimaler = länge\_minAbbiegen\_pfad - länge\_optimaler\_pfad

        # Umweg im Vergleich zum kürzesten Pfad

        umweg\_minAbbiegen\_imVergleich\_kürzester = länge\_minAbbiegen\_pfad - länge\_kürzester\_weg

        # min Abbiegen-Pfad wird gezeichnet

        self.koordinatensystem.zeichnePfad(minAbbiegen\_pfad, 'fuchsia')

    # optimaler Pfad wird gezeichnet am Schluss gezeichnet

    self.koordinatensystem.zeichnePfad(optimaler\_pfad, 'y-')

    # Zeitmessung wird beendet

    ende\_zeit = time.time()

    #### Konsolenausgaben

    # Kürzester

    print(f"> Kürzester Weg: {kürzester\_weg}")

    print(f" >> Länge kürzester Weg: {länge\_kürzester\_weg}")

    print(f" >> Anzahl Abbiegen kürzester Weg: {anzahl\_abbiegen\_kürzester\_weg}")

    # Optimaler

    print(f"\n> Optimaler Weg: {optimaler\_pfad}")

    print(f" >> Länge optimaler Weg: {länge\_optimaler\_pfad}")

    print(f" >> Anzahl Abbiegen optimaler Weg: {anzahl\_abbiegen\_optimaler\_pfad}")

    print(f" >>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: {umweg\_optimaler\_imVergleich\_kürzester}; Maximal mögliche Länge war {maximale\_länge}")

    if self.erweiterung\_minAbbiegen:

        ### Erweiterung

        # Min Abbiegen

        print(f"\nErweiterung: Berechnung des Wegs mit geringster Anzahl an Abbiegevorgängen:")

        print(f"> 'min. Abbiegen Weg': {minAbbiegen\_pfad}")

        print(f" >> Länge von 'min. Abbiegen Weg': {länge\_minAbbiegen\_pfad}")

        print(f" >> Anzahl Abbiegen: {anzahl\_abbiegen\_minAbbiegen\_pfad}")

        print(f" >>> Umweg im Vergleich zum optimalsten Weg: {umweg\_minAbbiegen\_imVergleich\_optimaler}")

        print(f" >>> Umweg im Vergleich zum kürzesten Weg: {umweg\_minAbbiegen\_imVergleich\_kürzester}")

    # Zeitmessung wird ausgegeben

    print(f"\n>> Laufzeit des Programms: {ende\_zeit-start\_zeit} Sekunden \n (Start der Zeitmessung bei Aufruf der main-Methode)")

    self.koordinatensystem.show()

1. *Quelle: A\*-Algorithmus -* [*https://de.wikipedia.org*](https://de.wikipedia.org/wiki/special:search/A*-Algorithmus) [↑](#footnote-ref-1)
2. *Quelle: Dijkstra-Algorithmus -* [*https://de.wikipedia.org*](https://de.wikipedia.org/wiki/special:search/Dijkstra-Algorithmus) [↑](#footnote-ref-2)
3. *Quelle: Difference and advantages between Dijkstra & A star -* [*https://stackoverflow.com/*](https://stackoverflow.com/questions/13031462/difference-and-advantages-between-dijkstra-a-star/13033503#13033503) [↑](#footnote-ref-3)