Alexandre LE David ANATON



Warfare

Rapport de développement





1. Table des matières

1. Ta	ble des matières	2
2. His	storique des modifications	2
3. Int	roduction	3
4. Mis	ssion 1 Remplissage automatisé de la soute d'un bateau	3.
4.1.	Présentation du problème	3
4.2.	Modélisation	4
4.3.	Algorithme	4
4.4.	Résultat	
5. Mis	ssion 2- Transport des bateaux entre zones de combat	8
5.1.	Présentation	8
5.2.	Modélisation	8
5.3.	Algorithme utilisé	8
5.4.	Résultat	12
6. Mis	ssion 3- Automatisation des phases de combats	12.
6.1.	Présentation	12
6.2.	Modélsation	13
6.3.	Algorithme utilisé	14.
6.4.	Résultats	1.7
7. Co	onclusion	17

2. Historique des modifications

Name	Date(dd/mm/yy)	Reason For Changes	Version



3. Introduction

Ce rapport a pour vocation d'expliquer l'approche utilisée pour résoudre les 3 problèmes qui nous ont été posés.

Sans plus attendre, entrodisectement dans le vif du sujet.

4. Mission 1 _ Remplissage automatisé de la soute d'un b

4.1Présentation du problème

Une soute de 9 emplacements doit être remplie ave**c**otes neur de différentes contenances.

Chaque emplacement peut recevoirchteneurmaximum.

Lesconteneurdisponibles sont

- Vivres:
 - O Ces conteneurs sont à traiter en premier à l'arrivée du bateau et doivent être placés au sommet des piles.
- Artillerie:
 - Ces conteneurs sont les plus lourds et doivent être placés au bas des piles pour ne pas endomma ger les autres.
 - Ou fait de leurs poids et pour ne pas déséquilibrer le bateau, nous devons limiter le nombre de conteneurs d'artillerie à 2 par pile.
- Munitions:
 - Ces conteneurs sont susceptibles d'exploser et ne doivent pas se trouver à plus d'un exemplaire dans chaque pile.
 - En cas d'attaque du bateau, il faut accéder à un exemplaire de ce conteneur rapidement. Pour cela, en placer 1 à l'emplacement le plus proche du cockpit.
- Combat léger :
 - En cas d'attaque du bateau, il faut accéder à un exemplaire de ce conteneur rapidement. Pour cela, en placer 1 à l'emplacement le plus proche du cockpit.

Le bateau se schématise de la façon suivante :

Cockpit	Empla cement 1	Empla cement 2	Empla cement 3
	Empla cement 4	Empla cement 5	Empla cement 6
	Empla cement 7	Empla cement 8	Empla cement 9

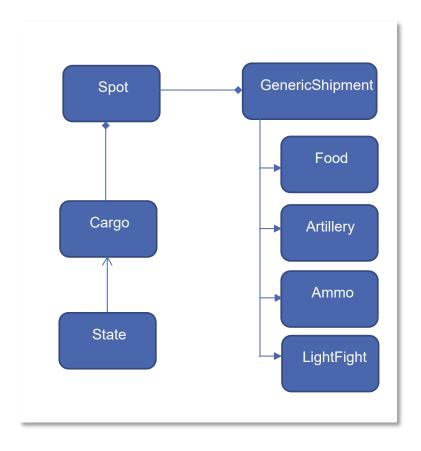
Dans la liste de conteneurs à embarquer, on trouve :

- 8 conteneurs d'Artillerie
- 11 conteneurs de vivres
- 9 conteneurs de munitions
- 8 conteneurs de combat léger



4.2Modélisation

Voici la représentation UML de la structure des données que nouactorptése :



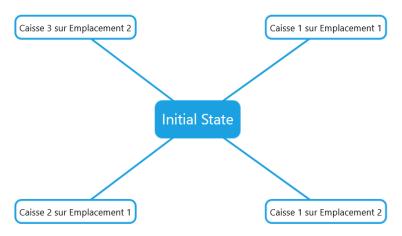
4.3Algorithme

Nous avons opté pour un algorithme DFS (Depth First Seerdle) nier favoriser la recherche en profondeur d'une solution.

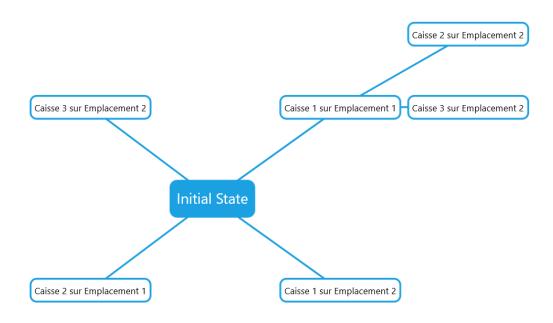
Voici le principe de cet algorithn(de façon schématique, bien sûr)



1) A partir de l'état initial, on génère les états possibles.



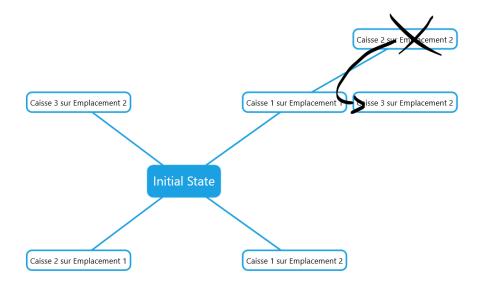
2) On choisit le premier état qui arrive et on trouve lesséquit peuvent être atteints à partir de ce dernier.



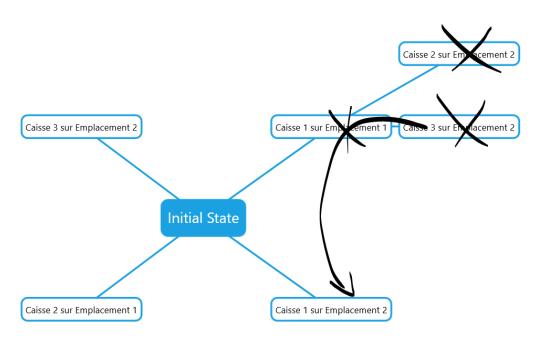
3) On choisit le premier enfant rencontré et développe ses enfants. Dans notre cas, Caisse 1 est sur l'emplacement 1 et Caisse 2 sur l'emplacement 2. Caisse 3 ne pouvant pas se placer sur une caisse y pet Caissel ou Caisse 2, le nœud où l'on est se



retrouve sans enfant. On passe donc à son voisin direct.

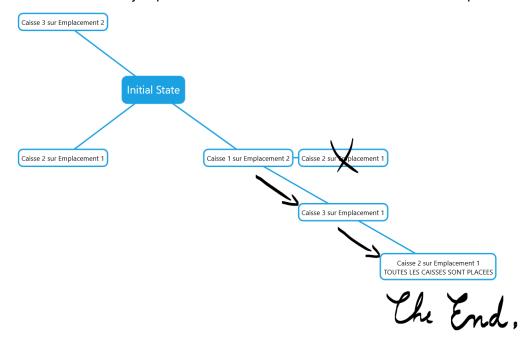


4) Supposons maintenante le nœud où l'on est maintenant n'a toujours pas de descendant. Il n'a pas non plus de voisin. On remonte donc d'un niveau et passe au voisin de soprécurseur





5) Nous explorons maintenant les enfants du nœud où nous sommes et appliquons le même raisonnement jusqu'à trouver un nœud où toutes les caisses sont placées



Ce type d'algorithme est particulièrement adapté lorsque le nombre de choix possibles à chaque niveau de l'arbre est très important et qu'il suffit de trouver une seule configuration validant certaines conditions (même s'il en existe plus**lieules**)ent indispensable lorsque la pertinence des nœuds parents ne peut pas être établie sans la connaissance des nœuds enfants.

4.4Résultat

Après implémentation en Java, le programme don roentaiguration suivante

CARGO	Emplacement 4 LightFight	Emplacement 7 Food
Emplacement 1 LightFight Ammo Artillery Artillery	Ammo Artillery Artillery Emplacement 5 LightFight	Food Food Ammo Emplacement 8 Food
Emplacement 2 LightFight Ammo	LightFight LightFight LightFight Ammo	Food Food Ammo
Artillery Artillery Emplacement 3	Emplacement 6 Food Food	Emplacement 9 Food Food
LightFight Ammo Artillery	LightFight Ammo	Food Ammo
Artillery		REMAINING 0



5. Mission Transport des bateaux entre zones de combat

5.1Présentation

Une foises bateaux chargés il faut organiser leurs déplacets nvers le champ de bataille.

Nous avons donc 4 bateaux à déplacer

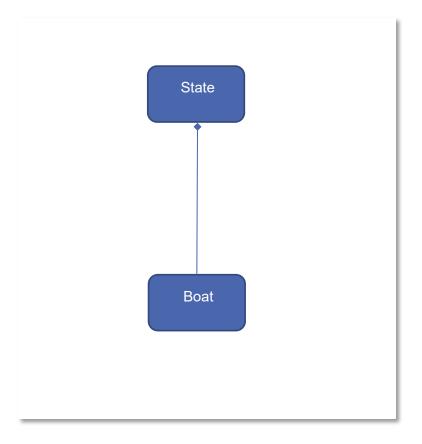
- Un XC21 qui effectue le trajet en 45 minutes.
- Un XC56 qui fait le trajet en 1 heure et 30 minutes.
- Un XC100 qui peut être splace après 3 heures et 45 minutes.
- Un XC800 qui met 6 heures à rejoindre les festivités.

Le problème étant que chaque bateau ne peut traverser les zones adverses que s'il est accompagné d'une équipe de sécurité. Nous ne disposons que d'une unique de sécurité et cette dernière peut protéger 2 bateaux à la fois.

Le but de ce problème est de minimiser la somme des temps de parcours de chaque convoi.

5.2Modélisation

Voici la représentation UML de la structure des données que nous avdés adop



5.3Algorithme utilisé

Nous avons opté pour un algorithme l'Apermet de favoriser l'exploration du nœud le plus prometteur dans la recherche d'une solution.



En voici un schéma simpl**ifié** but de l'exemple est de partir de init pour arriver à en**d**ssa passer par les cases noires. Le prix d'un déplacement horizontal/vertical est 1x 10 = 10. Le prix d'un déplacement

1) On souhaite trouver le plus court chemin entre init et end

		end
init		

2) On marque init comme visité et on trouve desids accessibles à partir de l'état initial. Dans chaque case bleue, on se souvient alors que le parent de la case en question est init.



3) On évalue le côt de chaque couppour le coup, c'est cocasse) et, surtout, l'heuristique de chaque coup (i.eun minorant de distance à laquelle le nœud est de la destination).

Prenons l'exemple de la case en haut à dro**ite**ur y aller, on a dépensé une case en diagonale, soit **F** prix_diagonale = 14. Son heuristique est ded2agonales soit H = 2 x prix_diagonale28. S = H +F.

T 2 x prix_diagonalo20. 0 TT TT.				
				end
F:14, H:48	F:10, H:38	F:14, H:28		
S:62	S:48	S:42		
F:10, H:52	init	F:10, H:38		
S:62	IIIIL	S:48		



4) Lenœud promettant alors te us court chemin est la case en haut à droite avec un coût de trajet total de 42 (c'est toujours la bonne réponse). C'est cette case qu'on visite.

Pour la case la plus en haut à gauche, toujours, le coût final est celui du nœud parent (14) + une horizon**te** = 24. Le reste du calcul est le même.

				end
F:14, H:48 S:62	F:10, H:38 S:48	F:14, H:28 S:42	F:24, H:24 S:48	
F:10, H:52 S:62	init	F:10, H:38 S:48	F:28, H:34 S:62	

5) Maintenant, les nœuds les plus promettant sont à 4βræ la plus petite heuristique.

			end
			Cita
F-10 H-38	F·14 H·28	F·24 H·24	F:34, H:20
S:48	S:42	S:48	S:54
		=	
	F:10. H:38	F:28. H:34	F:38, H:30
ınıt			
	5:48	5:62	S:68
	F:10, H:38 S:48 init	S:48 S:42 F:10 H:38	S:48 S:42 S:48 ipit F:10, H:38 F:28, H:34

6) A H et S égaux, peimporte, on choisit le premier.

•	ATT CLO CHARLET OF CHOISE IC PICTURE.					
					end	
	F:24, H:44					
	S:68					
	F:14, H:48	F:10, H:38	F:14, H:28	F:24, H:24	F:34, H:20	
	S:62	S:48	S:42	S:48	S:54	
ı	F:10, H:52	init	F:10, H:38	F:28, H:34	F:38, H:30	
	S:62	IIIIC	S:48	S:62	S:68	



7) Remarquez qu'en visitant la nouvelle case, la case plus foncée a vu ses valeurs mises à jour carles valeurs trouvées en passant par la case actuelle sont plus petites que les valeurs trouvées précédemment. Ainsi, la case foncée verra son paæjutumis

				end
F-04 11-44				
F:24, H:44				
S:68				
F:14, H:48	F:10, H:38	F:14, H:28	F:24, H:24	F:34, H:20
S:62	S:48	S:42	S:48	S:54
F:10, H:52	114	F:10, H:38	F:20, H:34	F:38, H:30
S:62	init	S:48	S:54	S:68

8) On continue le même algorite jusqu'à atteinditétat final.

F:34, H:40	F:38, H:30	F:48, H:20	F:58, H:10	end
S:74	S:68	S:68	S:68	
F:24, H:44				
S:68				
F:14, H:48	F:10, H:38	F:14, H:28	F:24, H:24	F:34, H:20
S:62	S:48	S:42	S:48	S:54
F:10, H:52	init	F:10, H:38	F:20, H:34	F:30, H:30
S:62	IIIIC	S:48	S:54	S:60

9) Il ne reste plus qu'à remonter d'enfant en parent jusqu'à trouver le chemin total.

F:34, H:40	F:38, H:30	F:48, H:20	F:58, H:10	end
S:74	S:68	S:68	S:68	
F:24, H:44 S:68				
F:14, H:48	F:10, H:38	F:14, H:28	F:24, H:24	F:34, H:20
S:62	S:48	S:42	S:48	S:54
F:10, H:52	init	F:10, H:38	F:20, H:34	F:30, H:30
S:62		S:48	S:54	S:60

Cet algorithme est particulièrement adapté danselaherche d'un plus court chemin. Son avantage sur le Djikstra est qu'il n'explore que les chemins les plus pronsatte des unique impose que l'état solution soit unique (ou qu'on puisse assimiler les différents états finaux à un même état).



5.4Résultat

Après implémentation, on obtient les instructions dans l'invite de commande d'Eclipse.

Etape 1		Etape 4	
XC21>		XC21	< XC56
XC56>			< XC800
XC100>			< XC100
XC800>		F:495 H:90	
F:0 H:0			
		Etape 5	
Etape 2		XC21>	XC800
XC100	< XC56	XC56>	XC100
XC800	< XC21	F:585 H:90	
F:90 H:405			
		Etape 6	
Etape 3			< XC800
XC21>	XC56		< XC100
XC100>			< XC56
XC800>			< XC21
F:135 H:450		F:675 H:0	

6. Mission 3 – Automatisation des phases de combats

6.1. Présentation

Un fois les soldats en place et les conteneurs livrés sur le champ de bataille, on s'occupe de gérer les déplacements et tirs de nos atouts pour limiter les pertes alliées et se débarrasser des forces ennemies.

Nous avons donc 3 types de ressources à notre disposition :

Noms																
Т	Tours mobiles (S)							ıs (L)			Mitra illeurs (R)					
					Mou	ivem	ents	possi	bles							
							T						D			
	S						L						R			
								1 1								
Tirs possibles											ı					
	C						т						D			
	S						L						R			

Le champ de bataille peut être initialement modélisé de la façon suivante :

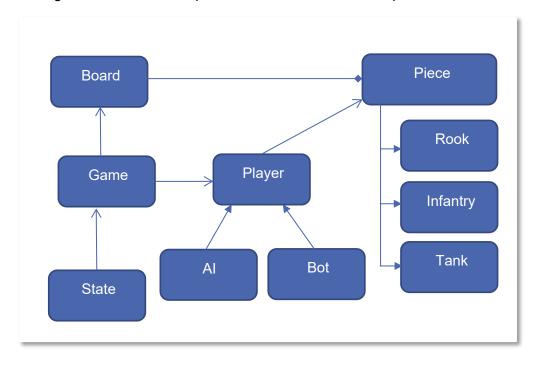


Warfare Sink or be sunk

			S		S				S				S		S			
		R														R		
			L	L		L		L		L		L		L	L			
	R						L		L		L						R	
	R						L		L		L						R	
			L	L		L		L		L		L		L	L	1		
		R													_	R		
			S		S				S				S		S			

6.2Modélisation

Voici le diagramme UML de la représentation des données adoptée

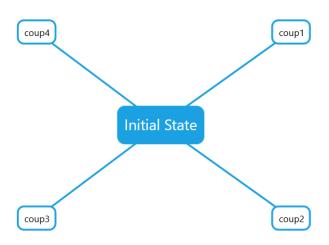




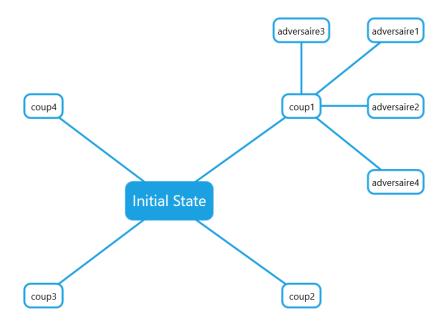
6.3Algorithme utilisé

On suppose que lieu auquel nous jouons jest noncoopératif synchrone à information complète (on a toutes les informations à dispositions) entre nulle (le score d'un joueur est l'inverse du score de l'adversaire). Cetternière hypothèse sera validée par le choix d notre valorisation des étatse choix de l'algorithme à utilisse été imposé. Nous avons donc utilisé un algorithme Minimax. Cet algorithme se base sur un DFS mais prend en compte l'aspect «jeu» du problème. Voici le détail de son fonctionnement

1) On génère tous les fils de l'état initial.

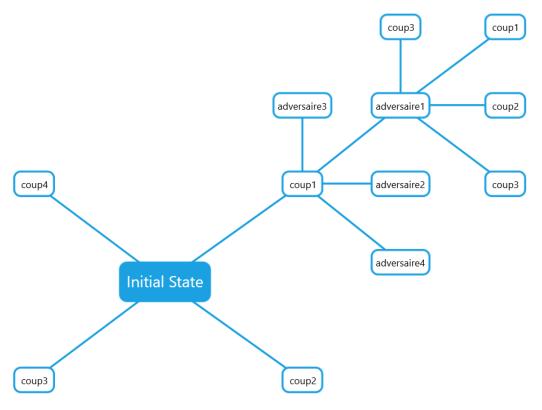


2) Comme pour le DFS, on génère le fils de son premier fils.

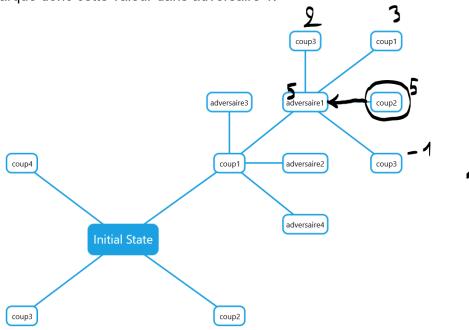




3) On continue jusqu'à arriver à la profondeur désirée (nous avons choisi 3).

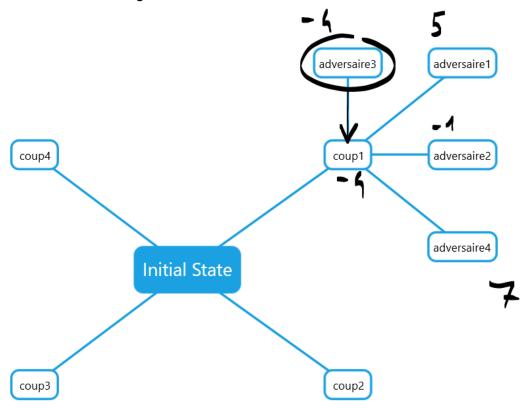


4) On calcule un score correspondant à chaque état généré. Dans notre casons us a choisi le nombre de pièce et avons essayé d'ajouter une notion de terbianiscle cas où l'adversaire joue son coup 1, on pourra, au MAXIMUM, marquer 5 points. On marque donc cette valeur dans adversaire 1.

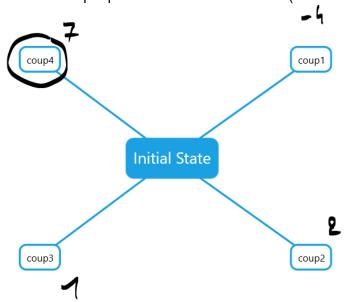




5) On applique le même raisonnement portaque nœud du niveau supérieur. On suppose ensuite que l'adversaire jouera son coup optimal. Notre score après son coup sera donc au MINIMAL égal-à.



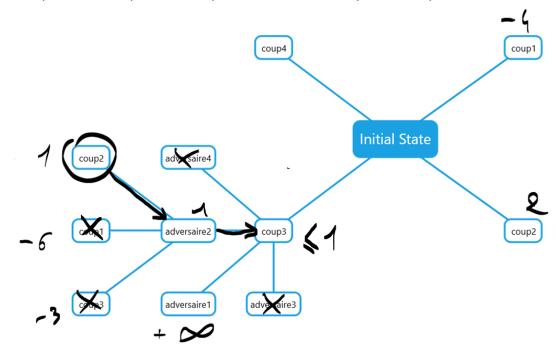
6) On alterneensuite ces phases de minimisations et maximisations jusqu'àcresnplir nos choix de niveau 1. Il apparait ensuite de façon évidente que le meilleur coup à jouer est le coup 4 pour un score minimal de 7 (selon la qualité de jeu de l'adversaire)





7) Bonus utilisation d'un couple alphæta. On peut également réduire grandement le temps de parcours de notre graphe. Pour cela, lors du remplissage du coup3, on peut remarquer que dès que l'on trouve une valeur inférieure à 2 (valorisation du coup 2 de riveau 1)ce dernier (ou un autre état avec une valorisation encore plus faible) sera choisi par l'adversair

Onc le coup 3 nous sera toujours moins avantageux que le coup 2 et on n'explore même pas le reste de l'arbre pour le coup 3.



6.4Résultats

Nous avons donc une IA qui gagne systématiquement toutes ses parties contre un robot jouant de façon aléatoire.

7. Conclusion

Merci pour votre attention.