



Estrutura de Dados / Programação 2

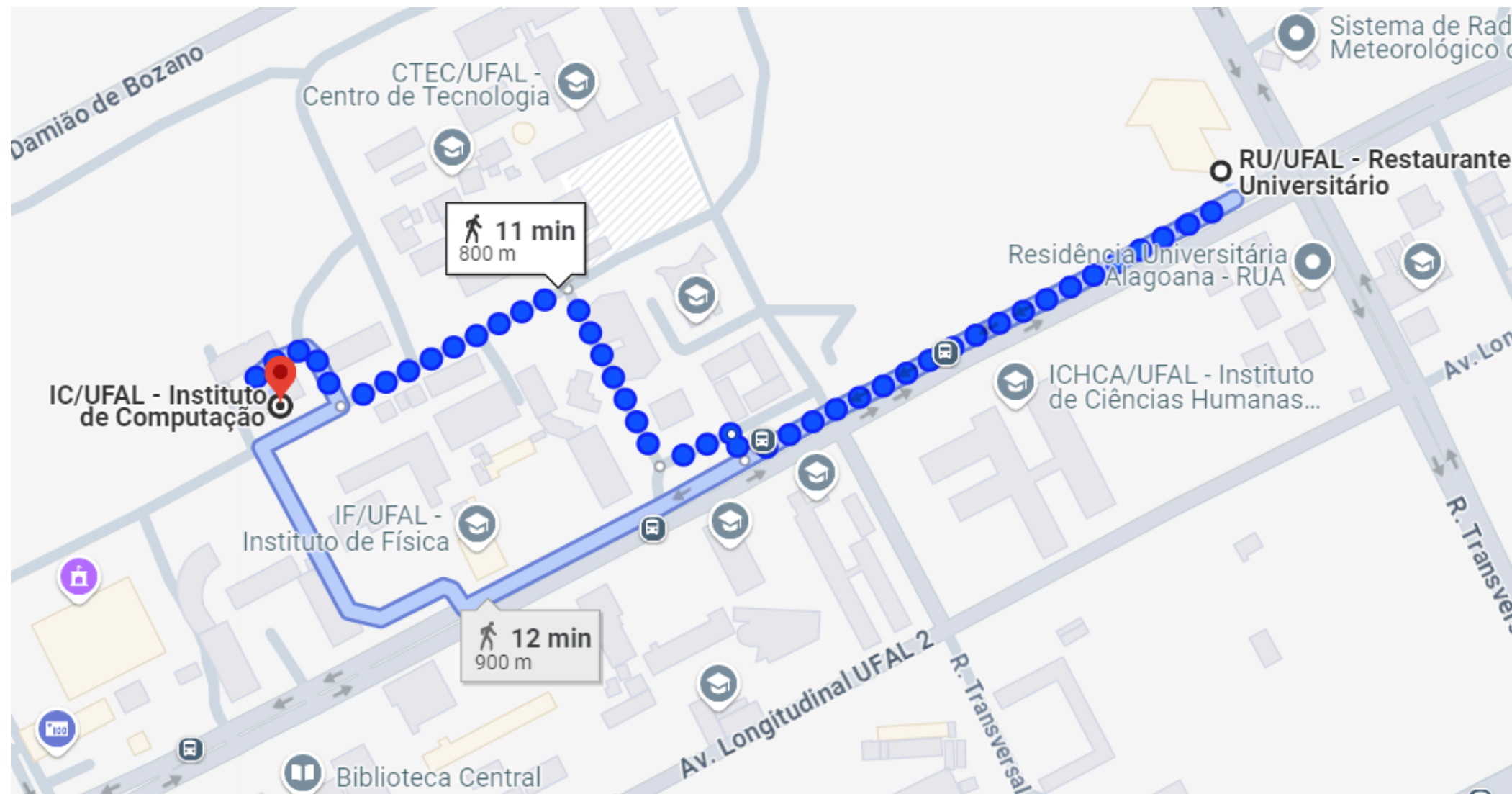
A*

Davi Celestino
Humberto Barros
João Tenório

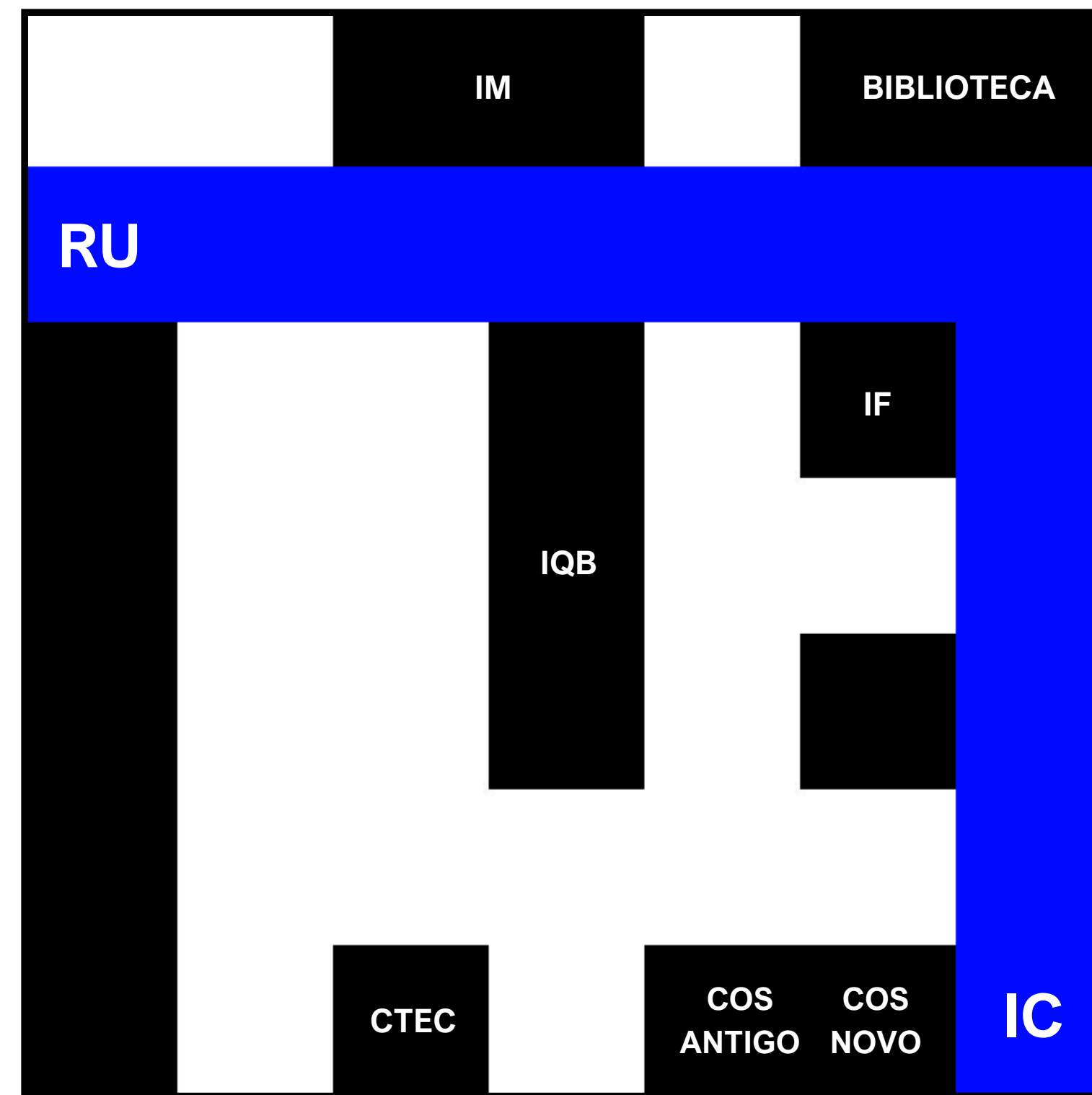
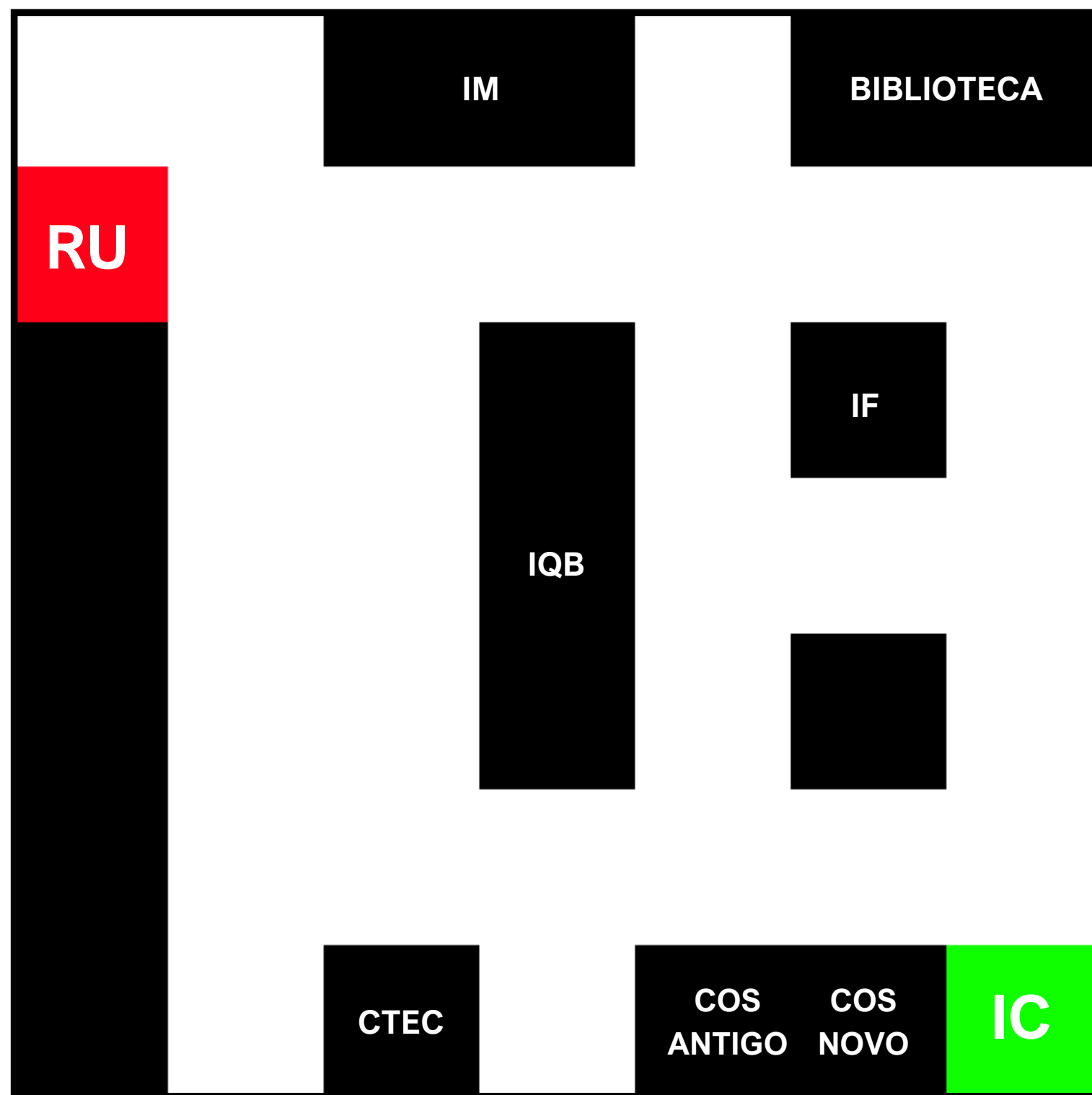
<https://github.com/Davicsb/Estrutura-de-Dadosnk>

Introdução

- Como podemos achar o **menor** caminho de um ponto a outro no mapa?



- Jayme estava no RU e está atrasado para sua apresentação do Huffman



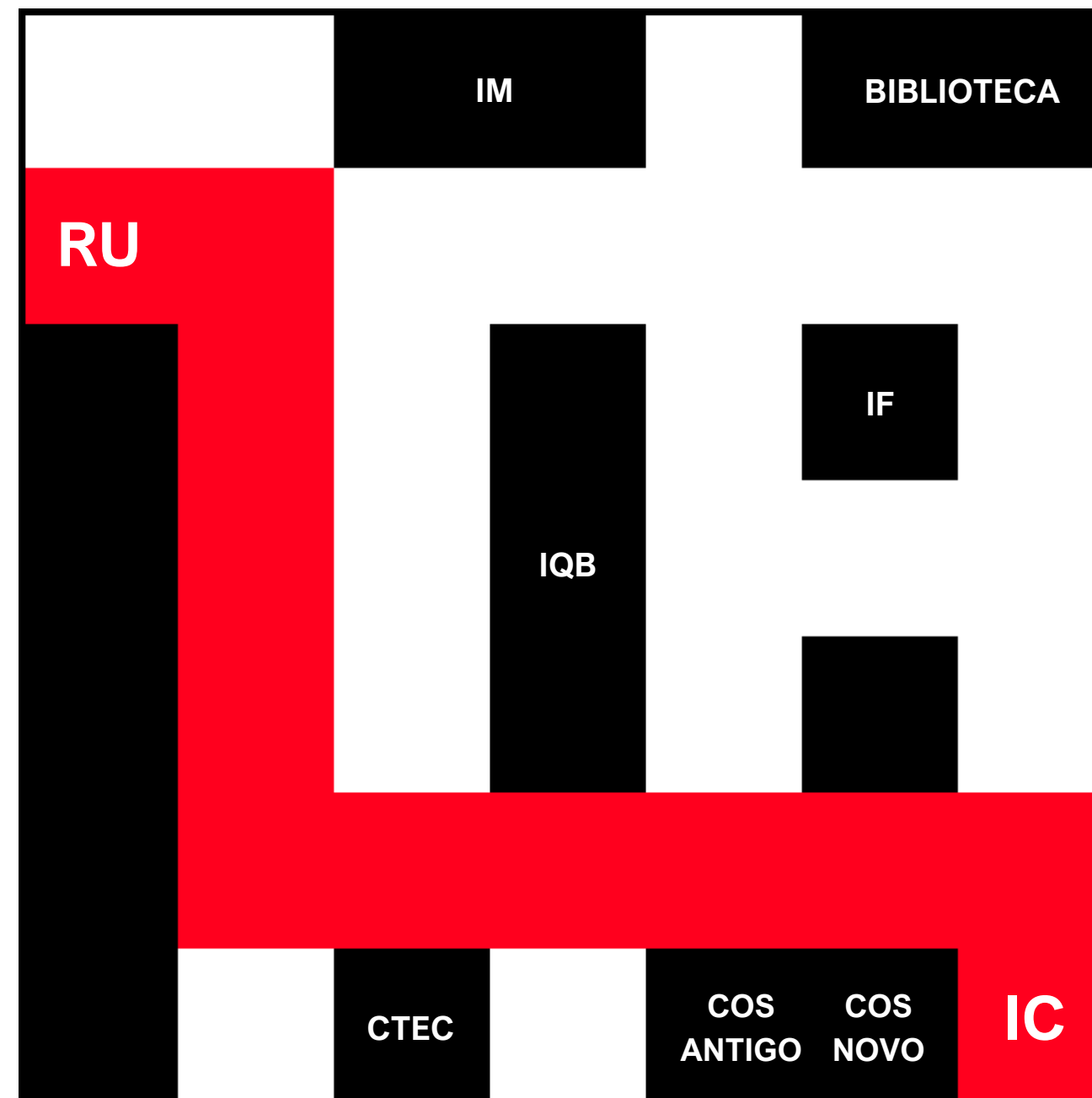
Nada eficiente...

A* !!



A*

- Um método que busca o caminho **mais curto** entre dois pontos.

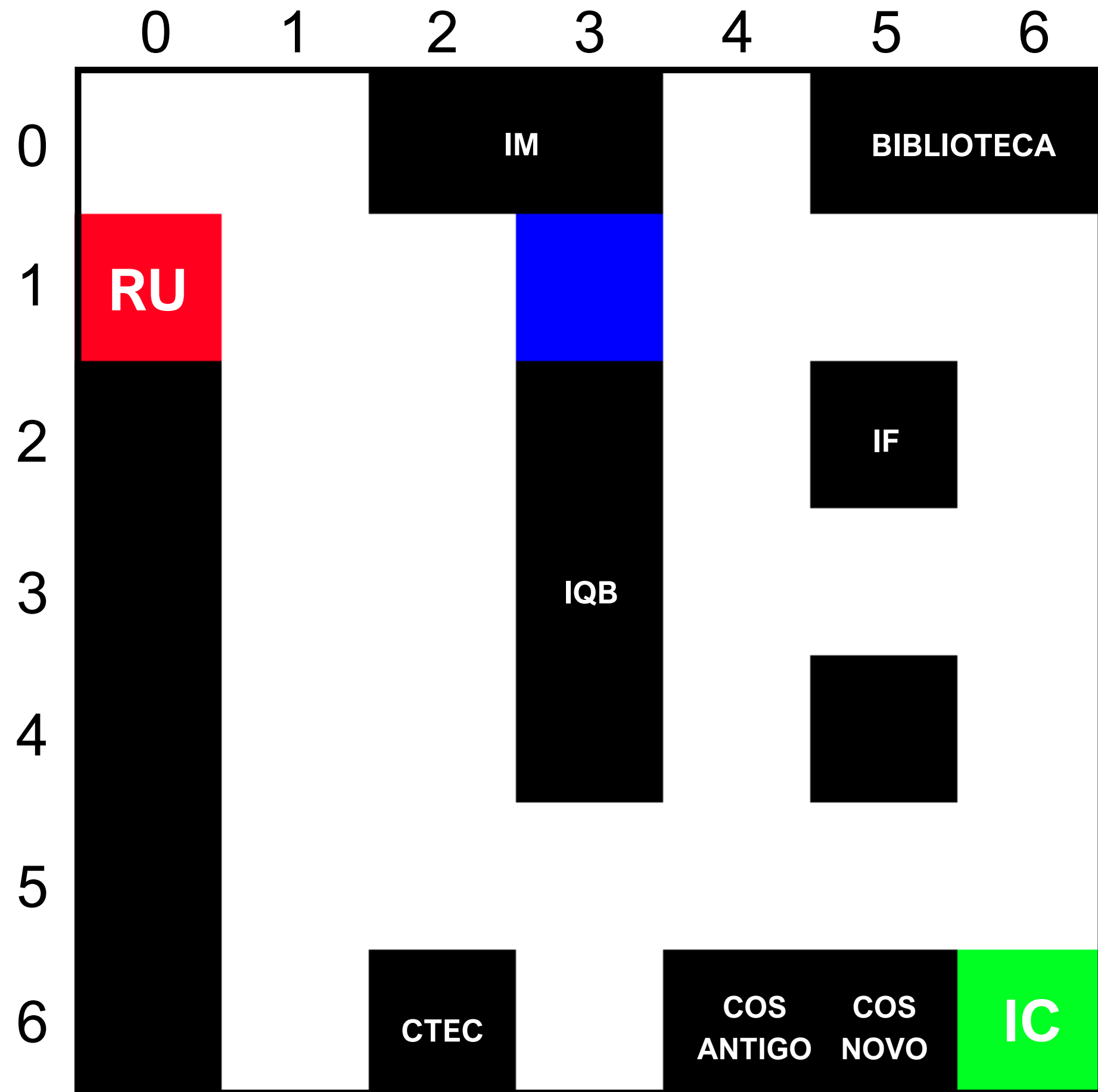


Definições

- **Partida:** célula de início do algoritmo.
- **Destino:** célula objetivo do algoritmo.
- **Custo G:** custo de “passos” da partida até a célula analisada acumulados.
- **Custo H:** custo de “passos restantes” da célula até o destino.
- **Custo F:** soma dos custos H e G.
- **Lista aberta:** a lista aberta contém pontos (coordenadas) que ainda não tiveram o seu custo calculado.
- **Lista fechada:** a lista fechada contém objetos que já tiveram seu custo calculados.

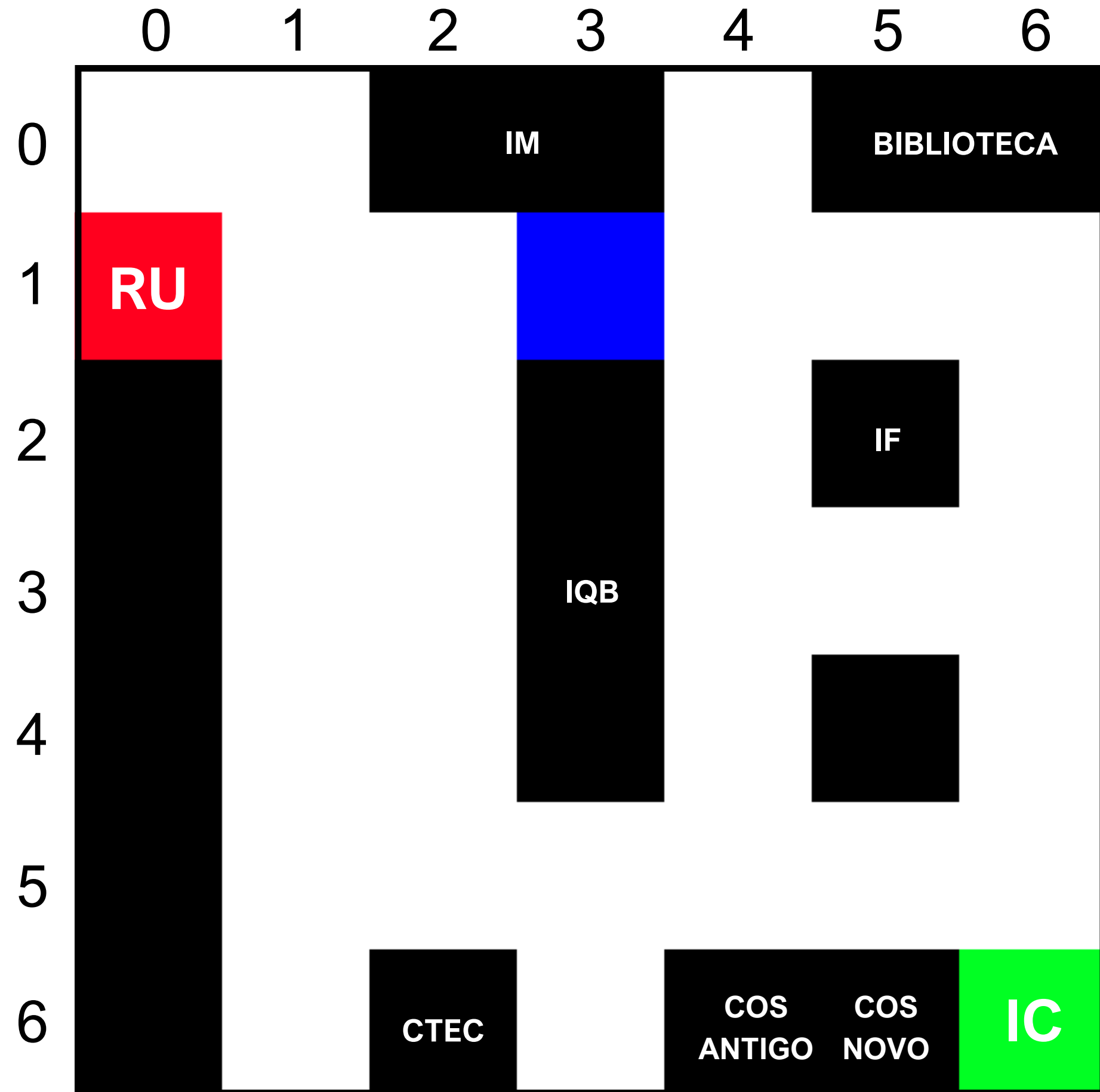
Definições

- Qual a **partida**?
- Qual o **destino**?
- Qual o custo **G**, **H** e **F** da célula em **azul**?



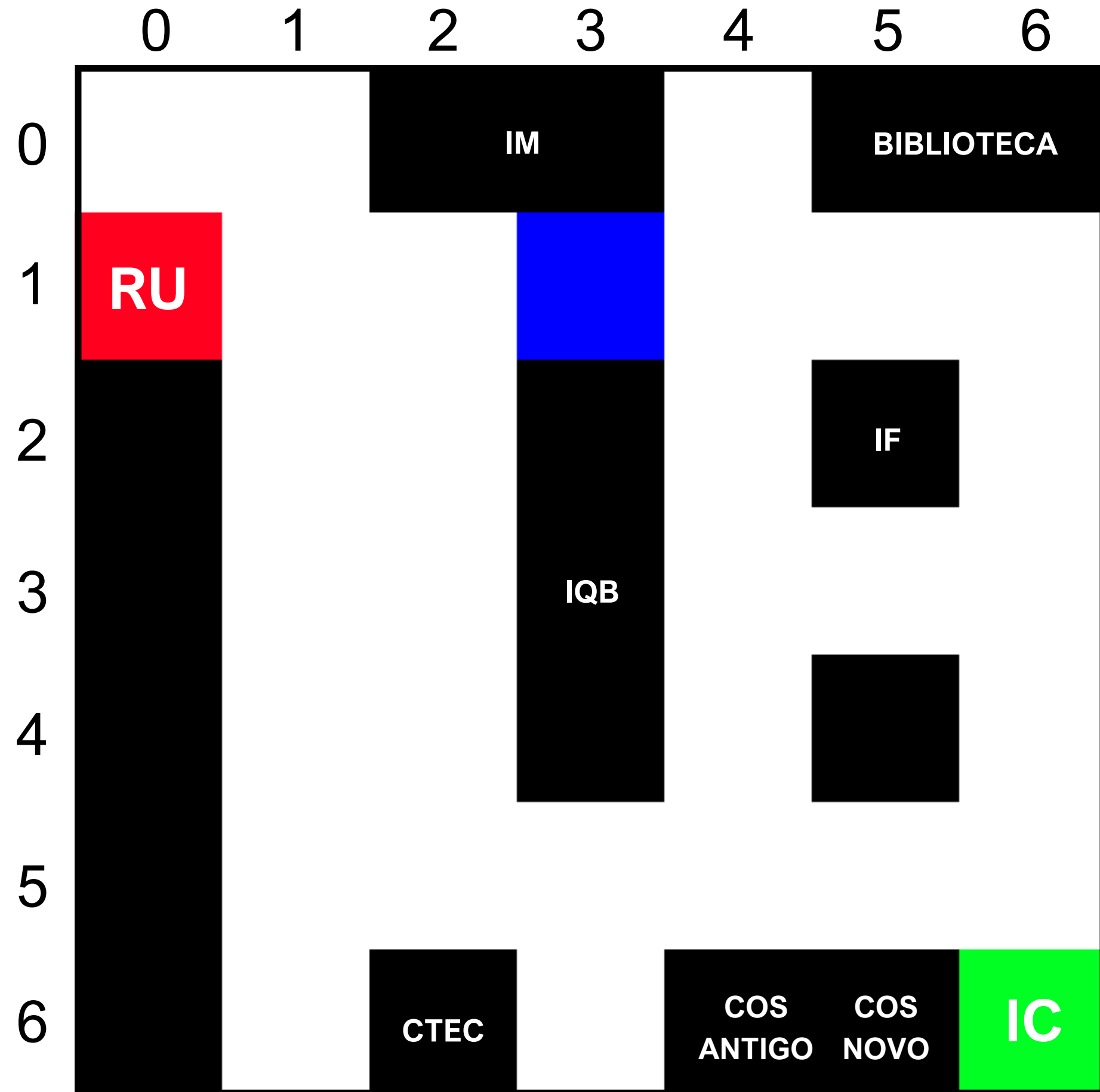
Definições

- Qual a **partida**?
 - Célula (1,0)
- Qual o **destino**?
- Qual o custo **G**, **H** e **F** da célula em **azul**?



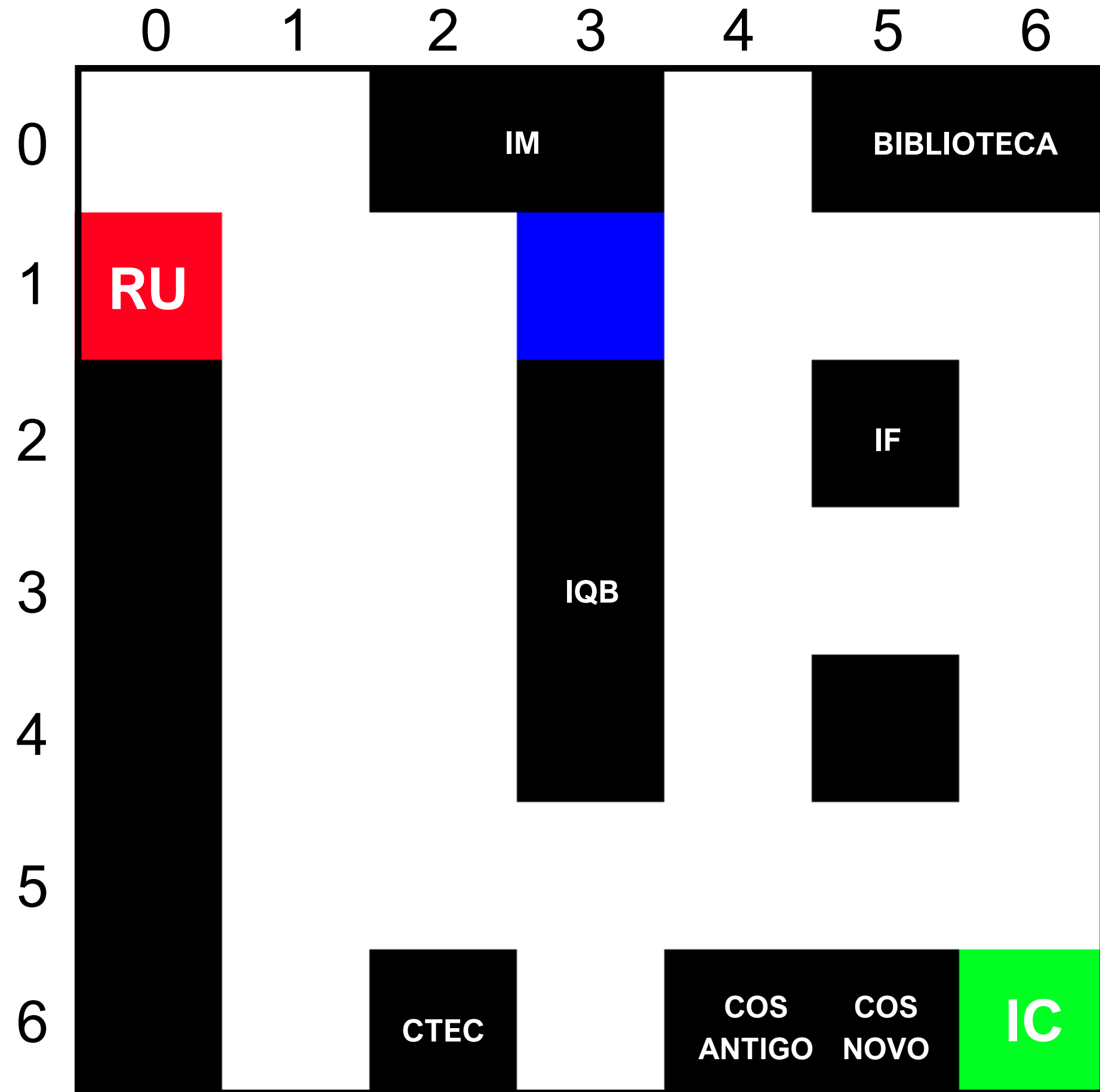
Definições

- Qual a **partida**?
 - Célula (1,0)
- Qual o **destino**?
 - Célula (6,6)
- Qual o custo **G**, **H** e **F** da célula em **azul**?



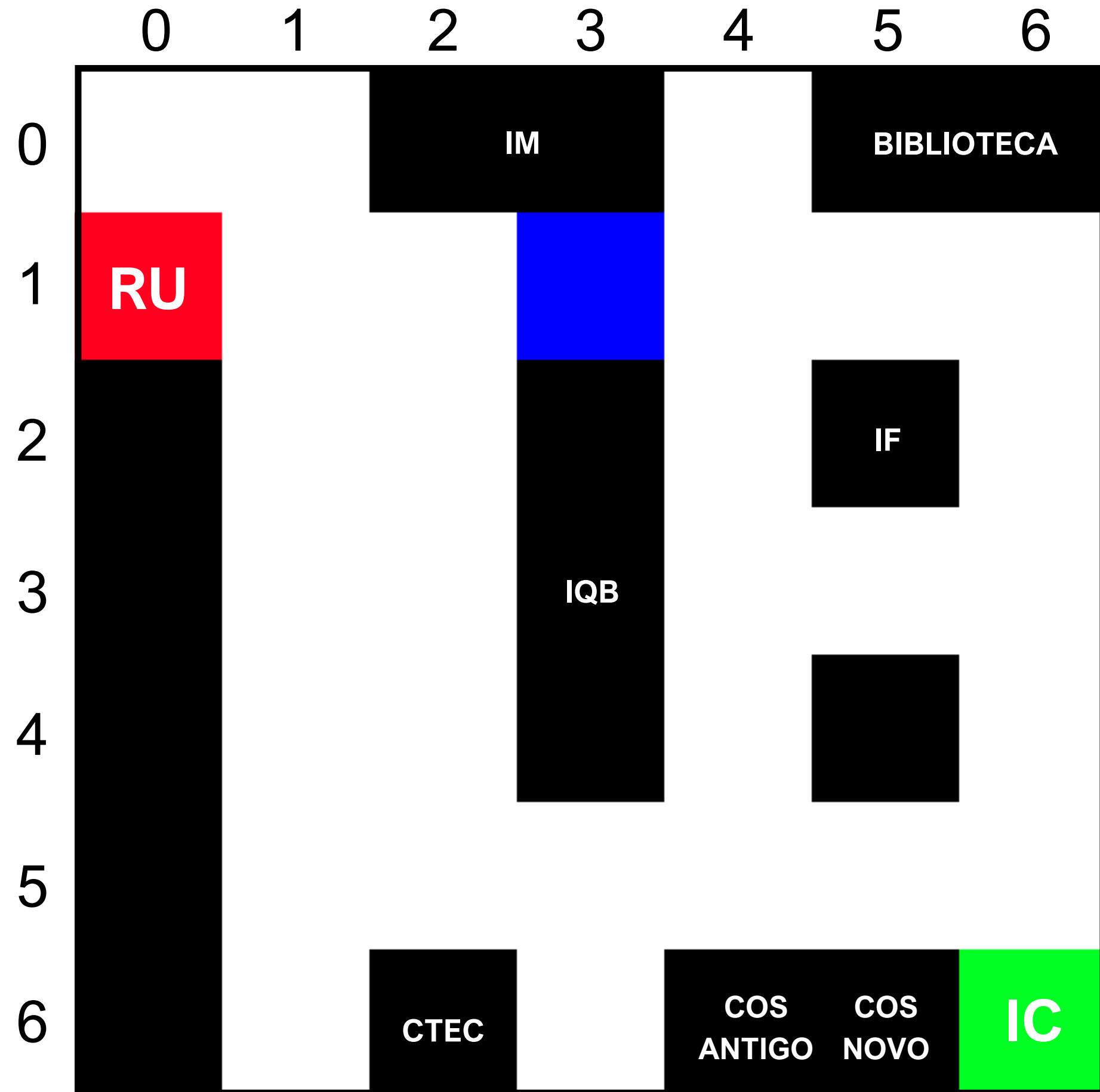
Definições

- Qual a **partida**?
 - Célula (1,0)
- Qual o **destino**?
 - Célula (6,6)
- Qual o custo **G**, **H** e **F** da célula em **azul**?
 - $G = 3$



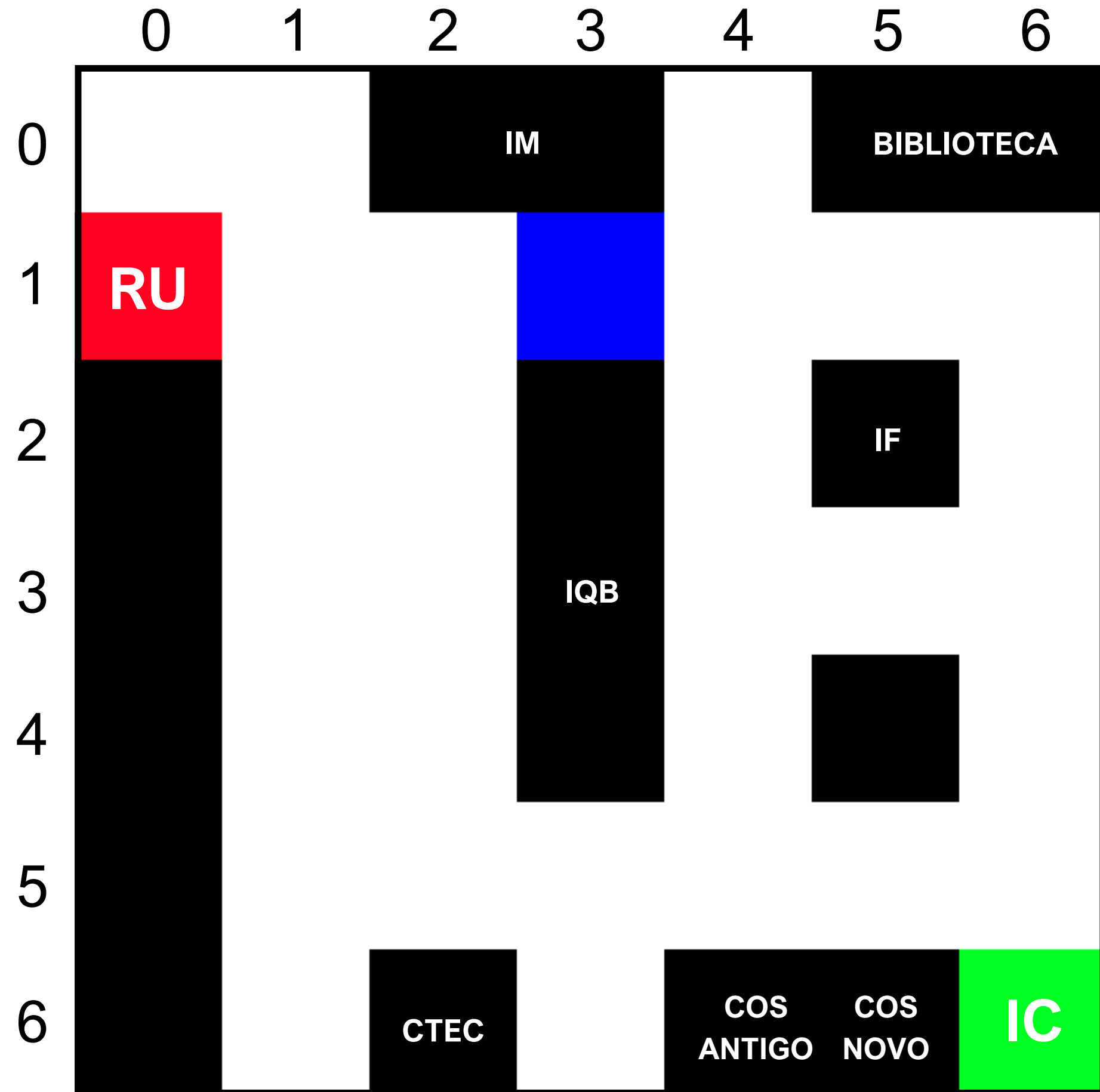
Definições

- Qual a **partida**?
 - Célula (1,0)
- Qual o **destino**?
 - Célula (6,6)
- Qual o custo **G**, **H** e **F** da célula em **azul**?
 - $G = 3$
 - $H = 8$



Definições

- Qual a **partida**?
 - Célula (1,0)
- Qual o **destino**?
 - Célula (6,6)
- Qual o custo **G**, **H** e **F** da célula em **azul**?
 - $G = 3$
 - $H = 8$
 - $F = 11$



Código

```
#define MAX_CELULAS 100  
#define LINHAS 7  
#define COLUNAS 7
```

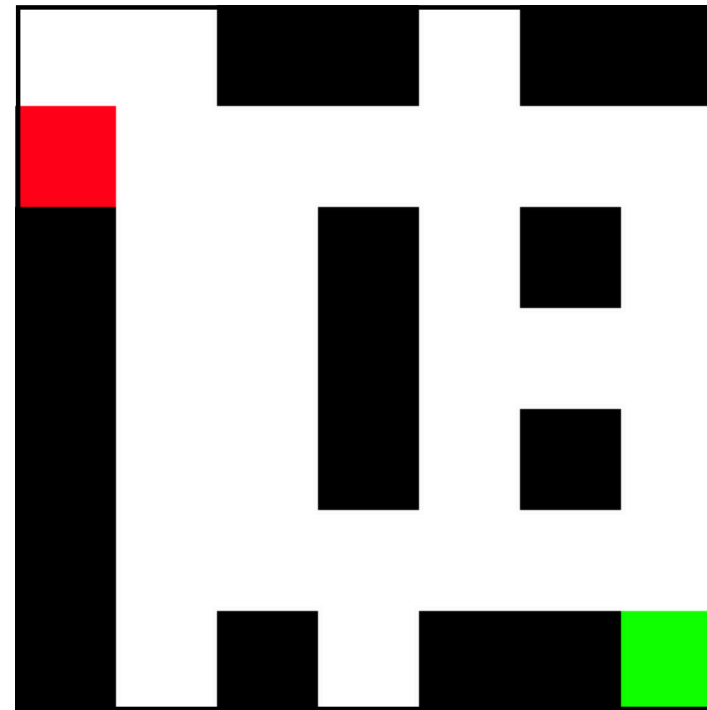
```
typedef struct {  
    int linha;  
    int coluna;  
    int caminhaivel;  
    int f;  
    int g;  
    int h;  
} No;
```

```
typedef struct {  
    No* nos[MAX_CELULAS];  
    int tamanho;  
} FilaPrioridade;
```

```

No labirinto[LINHAS][COLUNAS] = {
    {{0, 0, 1}, {0, 1, 1}, {0, 2, 0}, {0, 3, 0}, {0, 4, 1}, {0, 5, 0}, {0, 6, 0}},
    {{1, 0, 1}, {1, 1, 1}, {1, 2, 1}, {1, 3, 1}, {1, 4, 1}, {1, 5, 1}, {1, 6, 1}},
    {{2, 0, 0}, {2, 1, 1}, {2, 2, 1}, {2, 3, 0}, {2, 4, 1}, {2, 5, 0}, {2, 6, 1}},
    {{3, 0, 0}, {3, 1, 1}, {3, 2, 1}, {3, 3, 0}, {3, 4, 1}, {3, 5, 1}, {3, 6, 1}},
    {{4, 0, 0}, {4, 1, 1}, {4, 2, 1}, {4, 3, 0}, {4, 4, 1}, {4, 5, 0}, {4, 6, 1}},
    {{5, 0, 0}, {5, 1, 1}, {5, 2, 1}, {5, 3, 1}, {5, 4, 1}, {5, 5, 1}, {5, 6, 1}},
    {{6, 0, 0}, {6, 1, 1}, {6, 2, 0}, {6, 3, 1}, {6, 4, 0}, {6, 5, 0}, {6, 6, 1}}
};

```



```

void aEstrela (No labirinto[LINHAS][COLUNAS], No* inicio, No* destino, No*
caminho[MAX_CELULAS], int* caminho_comprimento) {

    FilaPrioridade filaAberta;
    inicializarFila(&filaAberta);

    int listaFechada[LINHAS][COLUNAS] = {0};
    No* mapaCaminho[LINHAS][COLUNAS];

    for (int i = 0; i < LINHAS; i++) {
        for (int j = 0; j < COLUNAS; j++) {
            labirinto[i][j].g = INT_MAX;
            labirinto[i][j].f = INT_MAX;
            mapaCaminho[i][j] = NULL;
        }
    }

    inicio->g = 0;
    inicio->h = calcularH(inicio, destino);
    inicio->f = inicio->g + inicio->h;

    enfileirar(&filaAberta, inicio);

```




```

while (!estaVazia(&filaAberta)) {
    No* atual = desenfileirar(&filaAberta);
    listaFechada[atual->linha][atual->coluna] = 1;

    if (atual->linha == destino->linha && atual->coluna == destino->coluna) {
        No* c = destino;
        *caminho_comprimento = 0;
        while (c != NULL) {
            caminho[(*caminho_comprimento)++] = c;
            c = mapaCaminho[c->linha][c->coluna];
        }
        return;
    }

    int direcoes[4][2] = {{-1, 0}, {1, 0}, {0, -1}, {0, 1}};

    for (int i = 0; i < 4; i++) {
        int linha_vizinha = atual->linha + direcoes[i][0];
        int coluna_vizinha = atual->coluna + direcoes[i][1];

        if (linha_vizinha >= 0 && linha_vizinha < LINHAS && coluna_vizinha >= 0 && coluna_vizinha < COLUNAS && labirinto[linha_vizinha]
[coluna_vizinha].caminhavel && !listaFechada[linha_vizinha][coluna_vizinha]) {

            No* vizinho = &labirinto[linha_vizinha][coluna_vizinha];
            int novo_g = atual->g + 1;

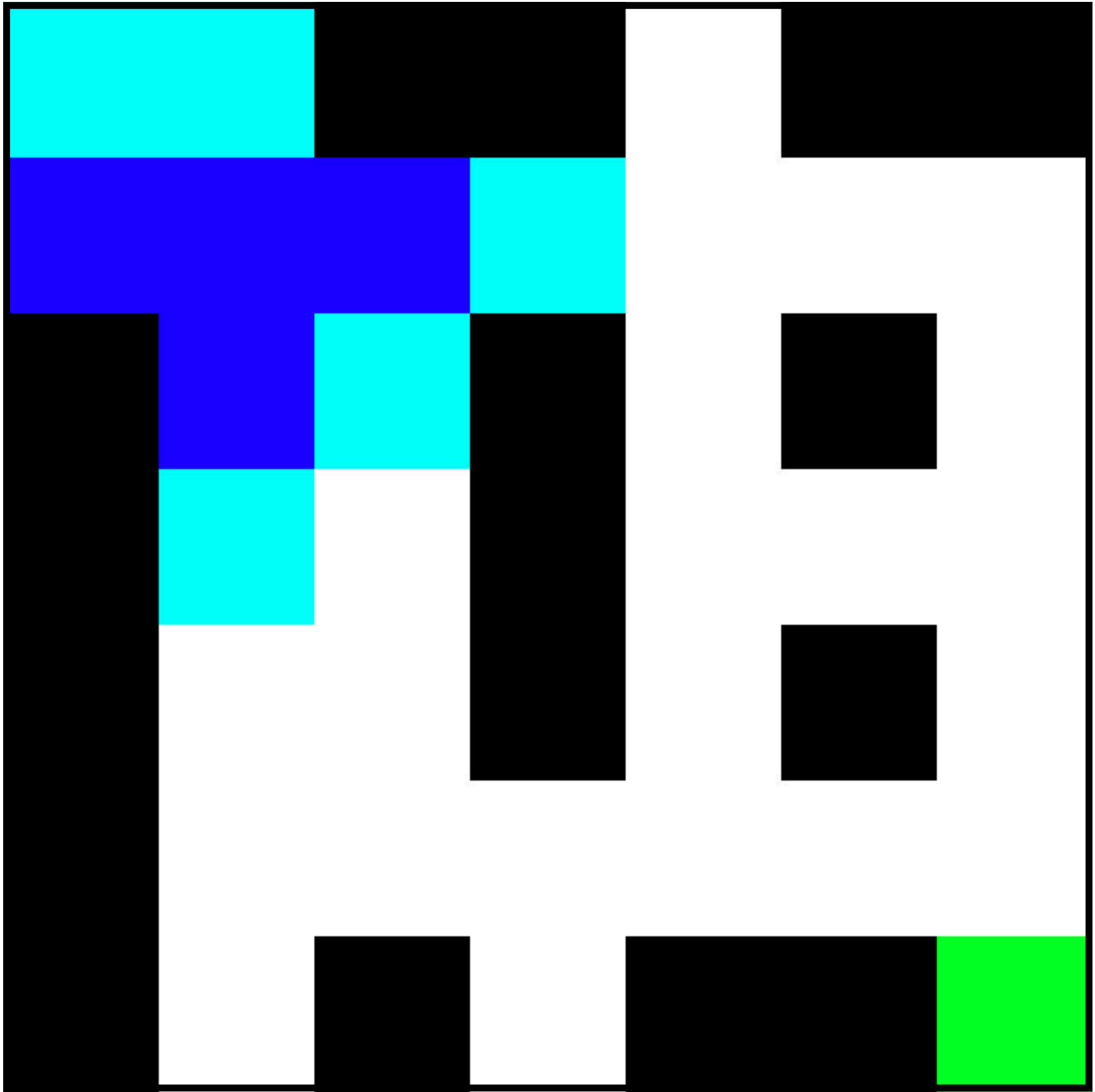
            if (novo_g < vizinho->g) {
                vizinho->g = novo_g;
                vizinho->h = calcularH(vizinho, destino);
                vizinho->f = vizinho->g + vizinho->h;
                mapaCaminho[linha_vizinha][coluna_vizinha] = atual;

                enfileirar(&filaAberta, vizinho);
            }
        }
        *caminho_comprimento = 0;
    }
}

```



Animação



De volta à Motivação

- Pegando o caminho mais rápido, graças ao algoritmo, Jayme chegou a tempo de apresentar e começará a **perder pontos pelo professor Márcio.**