

Documentatie

Apelare program:

Exemplu 1:

```
python main.py -in D:\facultate\IA\proiectIA\Input -out D:\facultate\IA\proiectIA\Output -nrsol 2 -time 10
```

Exemplu 2:

```
python main.py -in D:\facultate\IA\proiectIA\Input -out D:\facultate\IA\proiectIA\Output -nrsol 1 -time 5
```

Validari:

- **Verificarea corectitudinii datelor de intrare:** in metoda *citire* din clasa *Problema* se valideaza inputul:
 - Trebuie sa existe stare initiala si finala
 - Nu trebuie sa apara culori fara cost atribuit in starea initiala sau finala
 - Trebuie sa am 3 valori pentru fiecare vas din starea initiala si 2 valori pentru fiecare vas din starea finala
 - Trebuie sa am pe primele randuri cate un cost pentru fiecare culoare
 - Trebuie sa am un numar mai mare sau egal de vase in configuratia initiala decat in cea finala
- **Găsirea unui mod de a realiza din starea inițială că problema nu are soluții:** in metoda *stare_cu_potential* din clasa *NodParcurgere* se verifica daca starea curenta mai merita sa fie extinsa sau nu. Pentru o stare care nu merita sa fie extinsa putem garanta ca nu are solutii, insa pentru cele cu potential nu putem garanta acest lucru. Se apeleaza aceasta metoda pentru starea initiala.

Pentru a spune ca o stare nu are potential calculam cate din culorile finale s-au obtinut si verificam daca se mai pot face combinatii (vasele nu sunt toate pline si exista combinatii de culori posibile dintre cele curente). Daca ne-am blocat in configuratia curenta (nu mai putem face combinatii sau vasele sunt toate pline) si nu am ajuns la toate culorile finale, atunci starea poate fi considerata fara solutii.

Optimizari:

- **Gasirea unui mod de reprezentare a starii, cat mai eficient:** reprezentare sub forma de obiect de tip *NodParcurgere* cu datele membre:
 - *nod* => referinta catre un obiect de tip *Nod* care contine *info* (cum arata vasele la momentul curent -lista de tupluri-) si *h* (valoarea functiei *h*' -costul estimat de la nodul curent la un nod scop-)
 - *parinte* => referinta catre un obiect de tip *NodParcurgere* pentru a tine evidenta drumului
 - *g* => valoarea functiei *g* (costul de la nodul start la nodul curent)
 - *f* => valoarea functiei *f*' (costul estimat al unui drum) = $g + h$
- **Gasirea unor conditii din care sa reiasa ca o stare nu are cum sa contina in subarborele de succesori o stare finala deci nu mai merita expandata (nu are cum sa se ajunga prin starea respectiva la o stare scop):** metoda *stare_cu_potential* din clasa *NodParcurgere* prezentata si mai sus.

- **Implementarea eficienta a algoritmilor cu care se ruleaza programul, folosind eventual module care ofera structuri de date performante:** au fost folosite cozi (din queue.Queue) si stive (din queue.LifoQueue)

Euristici:

1. **Banala:** presupune atribuirea unei valori boolene pentru fiecare stare.

Daca starea este finala, valoarea atribuita va fi 0 pentru a favoriza selectarea ei in alegerea pasului urmator. In caz contrar, valoarea atribuita va fi 1.

Aceasta euristica este admisibila deoarece la fiecare pas are loc o turnare, deci costul este minim 1, iar ambele valori din euristica, 0 si 1, sunt mai mici decat minimul unei turnari. In acelasi timp, aceasta euristica grabeste ajungerea la o stare finala, astfel incat alege intotdeauna starea finala in defavoarea celorlalte (dat fiind faptul ca are loc o sortare crescatoare dupa f).

2. **Admisibila 1:** presupune atribuirea unei valori intregi pentru fiecare stare.

Pentru fiecare vas din starea curenta care nu se regaseste in starea finala, dar are o culoare din starea finala (altfel spus, culoarea este buna, dar cantitatea nu) se aduna la h' costul unui litru din acea culoare. Se considera culorile din starea finala sub forma de multime, pentru a nu exista duplicate, iar din aceasta multime se elimina culorile atunci cand se adauga costul la h' (pentru a nu avea o situatie de genul in care s-ar adauga de 2 ori costul culorii si ar genera o euristica inadmisibila: Stare curenta (4 3 mov), (6 5 mov); Stare finala (6 mov)). In acest caz, am presupus ca pentru a ajunge la cantitatea corecta din culoarea respectiva se toarna un litru de apa. In realitate, se va turna cel putin un litru de apa, fapt ce face ca $h' \leq h$ si deci euristica sa fie admisibila.

3. **Admisibila 2:** presupune atribuirea unei valori intregi pentru fiecare stare.

Pentru fiecare culoare din starea finala care nu se regaseste in starea curenta, se aduna la h' costul minim pentru a obtine acea culoare. Astfel, se cauta printre combinatiile care rezulta culoarea dorita costul minim (dintre cele 2 culori care se combina). Euristica este admisibila deoarece presupune ca pentru a ajunge la o culoare se foloseste un litru dintr-o culoare care contribuie la obtinerea ei. In realitate, va fi necesar fie minim un litru din acea culoare, fie o culoare cu un cost mai ridicat (indiferent de cantitatea ei, costul va fi mai mare decat cel dat de noi deoarece noi am considerat minimul).

4. **Neadmisibila:** presupune atribuirea unei valori intregi pentru fiecare stare.

Pentru fiecare vas care nu se regaseste in configuratia finala se adauga la h' costul culorii din acel vas (daca este o culoare valida). Aceasta euristica este inadmisibila deoarece nu ne intereseaza in starea finala ce culori si in ce cantitati sunt in celelalte vase. Cel mai simplu mod de a ilustra e de a lua o configuratie finala, precum (3 mov), si o stare curenta, de exemplu (5 3 mov), (2 2 rosu), (3 1 albastru). Valoarea h pentru starea curenta este 0 deoarece este stare finala, pe cand valoarea h' este costul culorii albastru + costul culorii rosu. Deci $h' > h$. Se poate observa de asemenea ca in cazul *inputului scurt* valoarea minima a drumului este 4, iar aceasta euristica furnizeaza valoarea 5, facand 2 turnari in loc de una.

Tabele

A* optimizat

Fisier	input_scurt.txt				input_lung.txt			
Euristica	<u>Banala</u>	<u>Admisibila1</u>	<u>Admisibila2</u>	<u>Neadmisibila</u>	<u>Banala</u>	<u>Admisibila1</u>	<u>Admisibila2</u>	<u>Neadmisibila</u>
Lg. drum	1	1	1	2	5	5	5	4
Cost drum	4	4	4	5	14	14	14	18
Nr. maxim noduri existente	4	4	4	4	1412	1949	2463	1695
Nr. total noduri	4	4	4	4	2740	3968	4988	3194
Timp	<1 ms	<1 ms	1 ms	1 ms	632 ms	1177 ms	1838 ms	1182 ms

A*

Fisier	input_scurt.txt				input_lung.txt			
Euristica	<u>Banala</u>	<u>Admisibila1</u>	<u>Admisibila2</u>	<u>Neadmisibila</u>	<u>Banala</u>	<u>Admisibila1</u>	<u>Admisibila2</u>	<u>Neadmisibila</u>
Lg. drum	1	1	1	2	5	-	-	4
Cost drum	4	4	4	5	14	-	-	18
Nr. maxim noduri existente	2	2	2	2	22661	-	-	21317
Nr. total noduri	4	4	4	4	24968	-	-	23537
Timp	1 ms	1 ms	<1 ms	1 ms	79515 ms	-	-	54237 ms

IDA*

Fisier	input_scurt.txt				input_lung.txt			
Euristica	<u>Banala</u>	<u>Admisibila1</u>	<u>Admisibila2</u>	<u>Neadmisibila</u>	<u>Banala</u>	<u>Admisibila1</u>	<u>Admisibila2</u>	<u>Neadmisibila</u>
Lg. drum	1	1	1	2	5	5	5	4
Cost drum	4	4	4	5	14	14	14	18
Nr. maxim noduri existente	3	3	3	3	458	1176	1215	111
Nr. total noduri	9	9	7	9	54667	91421	97788	28864
Timp	1 ms	<1 ms	<1 ms	1 ms	2436 ms	4296 ms	4382 ms	1207 ms

Algoritm	BFS		DFS	
Fisier	input_scurt.txt	input_lung.txt	input_scurt.txt	input_lung.txt
Lg. drum	1	4	2	-
Cost drum	4	16	5	-
Nr. maxim noduri existente	2	4579	3	-
Nr. total noduri	4	12523	4	-
Timp	1 ms	1699 ms	<1 ms	-

Algoritm	DFI	
Fisier	input_scurt.txt	input_lung.txt
Lg. drum	1	4
Cost drum	4	16

Nr. maxim noduri existente	3	434
Nr. total noduri	4	33984
Timp	1 ms	1367 ms

Observatii:

- Varianta optimizata de A* este mai rapida decat celelalte cautari informate.
- IDA* genereaza foarte multe noduri in total (o tot ia de la inceput). Similar DFI.
- Euristică neadmisibilă oferă drum de cost care nu e minim.
- Cea mai lentă euristică este Admisibilă2.
- În cazul A* optimizat, numărul de noduri generate în total poate fi de până la 3 ori mai mare decât numărul de noduri în memorie la un moment dat (pe când IDA* poate genera cu până la 260 ori mai multe noduri).
- Pe input lung, A* neoptimizat și DFS se descurcă cel mai rău.