Алгоритм зональной пространственно-временной Дейкстры с оценкой идеальности маршрута

СОДЕРЖАНИЕ:

[СОДЕРЖАНИЕ: 1](#_Toc33985705)

[1. Этапы 2](#_Toc33985706)

[1.1. 2](#_Toc33985707)

[2. Оценка идеальности маршрута 2](#_Toc33985708)

[Источники 3](#_Toc33985709)

1. Понятия
2. (ЭПД) Эталонные пути дейксты – пути, просчитывающиеся при иницизации карты, или ее изменениях алгоритмом дейкстры, то есть гарантированно самые короткие.
3. (ТПД) Точка прямого доступа – точка, от которой можно по прямой линии добраться в любую точку некоторой зоны.
4. Формат карты

Требования:

1. Все границы зон, должны храниться в локальном блоке. Если есть длинная линия, она разбивается на мелкие.

Делать это стоит, только если от этого повышается производительность. А она нужна, ведь карта меняется на ходу и Эталонные Пути Дейкстры придется пересчитывать на ходу.

1. Этапы
   1. Нахождение точек прямого доступа

Инициализация при изменении ландшафта.

* 1. Расчет эталонных путей Дейкстры между путями ТПД

Инициализация при изменении ландшафта.

* 1. А\*
     1. Выбирает текущий эталон (ближайшие точки к точкам А и Б).
     2. Из границ зон создается локальный граф доступных точек (=маршрутов)
     3. Оценка идеальности маршрутов в соответствии с текущим эталоном

Параллельность вроде неплохо работает.

Источники