

Aufgabe 3: Zauberschule

Team-ID: 00099

Team-Name: Cryptellum

Bearbeiter/-innen dieser Aufgabe:
Selahaddin Inan

3. November 2023

Inhaltsverzeichnis

1	Lösungsidee	1
2	Umsetzung	1
2.1	Nachbarn im Array finden	1
2.2	Dijkstra-Algorithmus Implementation	2
3	Beispiele	2
4	Quellcode	6

1 Lösungsidee

Diese Aufgabe können wir mithilfe von einer erweiterten Breitensuche, nämlich dem Dijkstra-Algorithmus¹ lösen, was uns dabei helfen wird, den kürzesten Weg von einem gewählten Punkt A nach allen anderen Punkten in unserem 3-dimensionalen Array (Bugwarts) zu finden. Hierbei stellen wir uns jeden einzelnen Punkt im Array als ein Knote/Punkt in einem Graphen (auch Vertex genannt) vor. Dabei suchen wir uns dann den kürzesten Weg für die gegebene Punkt B.

2 Umsetzung

2.1 Nachbarn im Array finden

Nachdem wir die Eingabe gelesen, und die Koordinaten der Start-, bzw. Endpunkte gefunden haben, definieren wir eine Funktion namens `Nachbarn_Finden(array, knoten)`, was uns später bei der Algorithmus-Umsetzung helfen wird. Diese Funktion findet alle „gültigen“ Nachbarn vom gegebenen Knoten. Als gültig gelten alle Nachbarn, die kein „#“ sind, oder außerhalb des Arrays liegen (sonst würden wir ja einen `IndexError` bekommen). Falls wir einen gültigen Nachbar gefunden haben, fügen wir diese in eine Liste, und speichern gleichzeitig den Kosten (also 3 sek. für einen Ebenen Wechsel und 1sek. für ein Schritt in derselben Ebene) mit ein.

¹<https://de.wikipedia.org/wiki/Dijkstra-Algorithmus>

2.2 Dijkstra-Algorithmus Implementation

Zu Beginn erstellen wir drei Datenstrukturen: `distanzen`, `vorgänger` und `queue`. Im `distanzen`-Dictionary speichern wir die kumulativen Distanzen von einem Startknoten zu allen anderen Knoten im Graphen. Die Datenstruktur `vorgänger` hält den Vorgängerknoten jeden Knotens, was wir dann bei der Rekonstruktion des kürzesten Pfades brauchen. Die Datenstruktur `queue` ist eine Prioritätswarteschlange, die die Knoten und ihre (vorläufigen) Distanzwerte verwaltet. Der Dijkstra-Algorithmus wird in einer `while`-Schleife durchgeführt, die solange läuft, wie es noch unbesuchte Knoten in der Warteschlange gibt. In jedem Schleifendurchlauf wird der Knoten mit der kürzesten vorläufigen Distanz aus der Warteschlange entfernt. Für jeden Nachbarknoten des aktuellen Knotens wird die vorläufige Distanz berechnet und mit der bereits im `distanzen`-Dictionary gespeicherten Distanz verglichen. Wenn die neue Distanz kürzer ist, wird sie aktualisiert, und der Vorgängerknoten wird festgelegt. Sobald der Zielpunkt erreicht ist, wird der kürzeste Pfad durch Zurückverfolgen der Vorgängerknoten rekonstruiert und in `"pfad"` gespeichert. Die insgesamt benötigte Zeit für die Reise wird ebenfalls ermittelt und zurückgegeben.

3 Beispiele

```
zauberschule1.txt
#####
#...#...#...#...#
#.#.#.###.#.#.###.#
#.#.#...#.#.#...#
###.###.#.#.#####.###
#.#.#...#.#B...#...#
#.#.#.###.#^###.#####
#.#...#.#.#^<<#...#
#.#####.#.#####.#
#.....#
#####
#####
#.....#...#...#
#.###.#.#.###.#.###.#
#.....#.#.#...#.#.#
#####.#.#####.#.#
#.....#.#.#...#.#.#
#.###.#.#.###.###.#.#
#.#.#...#.#...#...#.#
#.#.#####.###.###.#
#.....#...#...#
#####
Gesamtkosten (in Sekunden): 4
```

```
zauberschule2.txt
#####
#...#...#...#...#...#...#...#...#...#...#...#...#
#.#.#.###.#####.#.#.#####.#.#.#####.#
#.#.#...#.#.#...#>>!#v#...#.#.#...#...#
###.###.#.#.#####v#.#.###.#.###.#.###
#.#.#...#.#.#...#>>B#.#...#.#...#.#.#
#.#.#.###.#####.#####.###.#.###.#.#
#.#...#.#.#...#.#.#...#.#...#.#.#.#
#.#####.#.#.#####.#.#.###.#.#####.#.#
#.....#...#...#...#...#...#...#...#...#...#
#.#####.#####.#.#.#####.#.#.#####.#.#
#.....#...#...#...#...#...#...#...#...#...#
#.#.#...#.#.#...#...#...#...#...#...#...#...#
```



```

#####.#####.#####.#####
#...#.#.#...#.....#.#.#.#...#
#.#.#####.#####.#####.#####
#.#.....#.#.....#.#.....#...#
#####.#####.#####.#####
#...#...#...#...#.#.#.#...#.#.#
###.#.#.#.###.#.###.#.#.#.#.#
#.#.#.#...#...#...#.#.#.#.#.#
#.#.#.#####.###.#####.###.#
#.#.#.....#.#.....#.....#.#.#
#.#.#####.#####.###.###.#.#
#.#.....#...#...#...#.#...#.#
#####.#####.#####.#####
#.#...#.#.#...#.....#.#.....#
#.#.#.#.#.#.#####.###.#####
#...#.#.#.#...#...#.#.#.#...#
#####.#####.#####.#####
#.....#.#.....#.#.#.#...#...#
#.#.#.#.#####.###.#.#.#.#.###
#...#.#.#.....#.#.....#.#.#.#.#
#.#.#####.###.#####.###.#.#
#.#.....#.#...#...#...#.#...#
#####.#####.#####.#####
#...#.....#.....#.....#
#####
Gesamtkosten (in Sekunden): 28

```

zauberschule4.txt

...

Gesamtkosten (in Sekunden): 84

zauberschule5.txt

...

Gesamtkosten (in Sekunden): 124

zauberschule6.txt (eigenes Beispiel)

```

####
#.#B#
#.#^#
#...#
#.#.#
####
#.###
#.#!#
#>>^#
#^#.#
Gesamtkosten (in Sekunden): 8

```

zauberschule7.txt (eigenes Beispiel)

```

#####
#v..#..#
#v#.#.#.
#v#.#..#
#v#.####
#!....##
##.###.#
#####
#####

```

```

#.#....#
#.#.##.#
#...#...#
##.##.##
#v..#...#
#v.##.##
#B#####
Gesamtkosten (in Sekunden): 9

```

zauberschule8.txt (eigenes Beispiel)

```

#####
#>>>>>>>v#
#.....v#
#.....v#
#.....v#
#.....v#
#.....v#
#.....v#
#.....!#
#####
#####
#.....#
#.....#
#.....#
#.....#
#.....#
#.....#
#.....#
#.....B#
#####
Gesamtkosten (in Sekunden): 18

```

zauberschule9.txt (Beispiel von der README Datei)

```

#####
#.....#
#####B###.#
#...!#^...#
#.#####.#
#.....#
#####
#####
#.....#.....#
#.#.#####.#
#...#>!...#
#.#.#.##.##.#
#.#...#...#.#
#####
Gesamtkosten (in Sekunden): 9

```

4 Quellcode

```

1 def nachbarn_finden(array, eckpunkt):
    nachbarn = []

3
    richtungen = [(1, 0, 0), (-1, 0, 0), (0, 1, 0),
5                  (0, -1, 0), (0, 0, 1), (0, 0, -1)]

7     # ueberprueft, ob die Nachbarn innerhalb des Arrays liegen und ob sie nicht "#"
    # sind, wenn nicht, werden sie der Liste "nachbarn" hinzugefuegt
    for dx, dy, dz in richtungen:
9         neu_x, neu_y, neu_z = eckpunkt[0] + dx, eckpunkt[1] + dy, eckpunkt[2] + dz

11        if (
12            0 <= neu_x < len(array) and
13            0 <= neu_y < len(array[0]) and
14            0 <= neu_z < len(array[0][0])
15        ):
16            if array[neu_x][neu_y][neu_z] != "#":
17                if neu_x == eckpunkt[0]:
18                    gewichtung = 1
19                    nachbarn.append(((neu_x, neu_y, neu_z), gewichtung))

21                elif neu_x != eckpunkt[0]:
22                    gewichtung = 3
23                    nachbarn.append(((neu_x, neu_y, neu_z), gewichtung))

25    return nachbarn

```

Nachbarn eines Eckpunkts finden

```

1 def dijkstra(array, start, end):
    distanzen = {}
3    vorgaenger = {} # speichert den Vorgaenger eines Knotens
    queue = [(0, start)]

5
    distanzen[start] = 0

7
    while queue:
9        derzeitige_distanz, eckpunkt = heapq.heappop(queue)

11        if eckpunkt == end:
12            pfad = []
13            while eckpunkt in vorgaenger:
14                pfad.insert(0, eckpunkt)
15                eckpunkt = vorgaenger[eckpunkt]
16            pfad.insert(0, start)

17            sekunden = distanzen[end]
18            return pfad, sekunden
19        if derzeitige_distanz > distanzen[eckpunkt]:
20            continue

21        for nachbar, gewichtung in nachbarn_finden(array, eckpunkt):
22            distanz = derzeitige_distanz + gewichtung

23
24            if nachbar not in distanzen or distanz < distanzen[nachbar]:
25                distanzen[nachbar] = distanz
26                vorgaenger[nachbar] = eckpunkt
27                heapq.heappush(queue, (distanz, nachbar))
28
29

```

Dijkstra-Algorithmus Umsetzung