KAUNO TECHNOLOGIJOS UNIVERSITETAS INFORMATIKOS FAKULTETAS

Programavimo kalbų teorija (P175B124) Laboratorinių darbų ataskaita

Atliko:

IFF-7/2 gr. studentas Justas Milišiūnas 2020-04-01

Priėmė:

Doc. Aštrys Kirvaitis

TURINYS

1. Python (L1)	3
1.1. Darbo užduotis	
1.2. Programos tekstas	
1.3. Pradiniai duomenys ir rezultatas	
2. Scala (L2)	3
2.1. Darbo užduotis	
2.2. Programos tekstas	3
2.3. Rezultatai	
3. Haskell (L3)	6
4. Prolog (L4)	6

1. Python (L1)

1.1. Darbo užduotis

Dažna rašymo problema yra paspausti klaviatūros raidę per vieną į dešinę. Pvz. vietoje "Q" paspaudžiama "W", "J" parašomą kaip "K". Užduotis yra gauto teksto raides perstumti per viena poziciją į kairę pagal QWERTY klaviatūros išdėstymą.

1.2. Programos tekstas

```
class Converter:
  def __init__(self, _rows):
    self.rows = _rows
  def convert(self, _input):
    output = ""
    for letter in _input:
         if letter == ' ':
              output += letter
              continue
         index = self.find index(letter)
         output += self.rows[index[0]][index[1] - 1]
    return output
  def find_index(self, letter):
    for i, rows in enumerate(self.rows):
         for j, item in enumerate(rows):
              if item == letter:
                   return [i, j]
```

1.3. Pradiniai duomenys ir rezultatas

```
Pradiniai duomenys:
input = "0 S, GOMR YPFSU/"
Rezultatas:
Input text: O S, GOMR YPFSU/
Output text: I AM FINE TODAY.
```

2. Scala (L2)

2.1. Darbo užduotis

- 1. Panaudoti bent kelis master boto išleidžiamus botų padėjėjų tipus (pvz.: minos, raketos į priešus, "kamikadzės", rinkikai, masalas ir pan.)
- 2. Panaudoti bet kuri viena iš kelio radimo algoritmų (DFS, BFS, A*, Greedy, Dijkstra).

Šiame laboratoriniame darbe panaudoti padejėjų tipai: minos, raketas į priešus. Kelio radimui naudojamas BFS algoritmas.

2.2. Programos tekstas

```
BFS kelio radimas:
def getPathBFS(position: XY, bot: Bot): Option[Array[XY]] = {
  val positionAbs = this.absPosFromRelPos(position)
  var visitedCells = Set[(XY, XY)]()
  var queue = mutable.Queue[XY]()
  val centerPos = this.center

queue.enqueue(centerPos)
  while (queue.nonEmpty) {
   val current = queue.dequeue()

  val neighbours = getNeighbours(current, bot)
  for (neighbour <- neighbours) {</pre>
```

```
// Checks if current neighbour was not visited
           if (!visitedCells.exists(c => c._1.equals(neighbour))) {
             visitedCells += Tuple2(neighbour, current)
             if (neighbour.equals(positionAbs))
               return Some(extractPath(centerPos, positionAbs, visitedCells))
             queue.enqueue(neighbour)
         }
      }
       None
     }
Kelio išgavimas iš aplankytų langelių:
def extractPath(startPos: XY, endPos: XY, visitedCells: Set[(XY, XY)]): Array[XY] = \{
  var path = mutable.ArrayBuffer[XY]()
  path += endPos
  var currentPos = endPos
  while (currentPos != startPos) {
    val nextPos = visitedCells.filter(c => c._1.equals(currentPos)).toArray
    currentPos = nextPos(0)._2
    path += currentPos
  path.toArray.dropRight(1).reverse.map(c => relPosFromAbsPos(c))
Šalia esančių langelių gavimas:
def getNeighbours(position: XY, bot: Bot): Set[XY] = {
  var neighbours = Set[XY]()
  val allCells = Array(XY.UpLeft, XY.Up, XY.RightUp, XY.Right, XY.DownRight,
XY.Down, XY.LeftDown, XY.Left)
  for (cell <- allCells) {</pre>
    val cellAbsPos = position + cell
    if (cellAbsPos.x >= 0 && cellAbsPos.x < size &&</pre>
      cellAbsPos.y >= 0 && cellAbsPos.y < size) {</pre>
      val cellValue = this.cellAtAbsPos(position + cell)
      if (cellValue != 'W' && cellValue != 'M' && cellValue != 'S' &&
        cellValue != 's' && cellValue != 'p') {
         if (!bot.isSlave) {
           if (cellValue != 'm' && cellValue != 'b')
             neighbours += cell + position
         } else {
           neighbours += cell + position
      }
    }
  }
  neighbours
```

```
Geriausios krypties radimas:
def directionToBestTarget(bot: Bot, targetPriority: Array[Char]): (XY, Char) = {
   for (target <- targetPriority) {</pre>
     bot.view.offsetToNearest(target) match {
       case Some(offset) =>
         bot.log("[Mini-Bot] Nearest offset found: " + offset)
         bot.view.getPathBFS(offset, bot) match {
           case Some(path) =>
             var pathString = "Found path:\n"
             for (shit <- path) {</pre>
               pathString += shit.toString + "\n"
             bot.log(pathString)
             return (path(0), target)
           case None =>
             bot.log("[Mini-Bot] Nearest path not found: ")
         }
       case None =>
         bot.log("[Mini-Bot] Nearest offset not found: ")
   }
   (XY.Zero, '_')
Master tipo boto valdymas:
def forMaster(bot: Bot): Unit = {
   val targetPriority = Array('B', 'P', '?')
   val direction = directionToBestTarget(bot, targetPriority)
   bot.move(direction._1)
   if (bot.energy \geq 200 && bot.slaves < 4) {
     tryLaunchMissile(bot)
}
Padejėjo tipo boto valdymas:
def forSlave(bot: MiniBot): Unit = {
   val targetPriority = Array('m', 'b')
   val direction = directionToBestTarget(bot, targetPriority)
   bot.move(direction._1)
   if (bot.collision.isDefined) {
     bot.explode(3)
   }
   else
     bot.view.offsetToNearest(direction._2) match {
       case Some(offset) =>
         val distance = offset.length
         if (distance < 3)</pre>
           bot.explode(6)
       case None =>
     }
Bandymas paleisti raketa:
def tryLaunchMissile(bot: Bot): Unit = {
    bot.view.offsetToNearest('m') match {
      case Some(offset) =>
        bot.log("Missile launched!")
        val mine = bot.slaves == 0
        bot.spawn(offset, ("slaveDirection", offset), ("isMine", mine))
      case None =>
    }
  }
```

2.3. Rezultatai

Po 20 raundų šis botas surinko 5078 taškus. Reference botas surinko 5325 taškus. Iš šių rezultatų matome, kad šių botų surinktas taškų skaičius labai panašūs. Taip atsitiko dėl to, kad botai atlieka beveik tas pačias funkcijas.

last 1: Justas327:8298, Reference:6369 last 5: Justas327:5179, Reference:4636 last 20: Reference:5325, Justas327:5078 all time: Reference:5325, Justas327:5078



- 3. Haskell (L3)
- 4. Prolog (L4)