Aufgabe 3: Zauberschule

Team-ID: 00879

Bearbeiter/-in dieser Aufgabe: Karl Zschiebsch

12. November 2023

Inhaltsverzeichnis

Lösungsidee	1
Umsetzung	
Beispiele	
Quellcode	

Lösungsidee

Ziel ist, den schnellsten Weg vom Startfeld zum Zielfeld zu finden.

Inspiriert wurde die Lösungsidee vom Breath-First Search Algorithmus. Bei diesem Algorithmus wird ein Labyrinth als Graph dargestellt. Die einzelnen Kreuzungen sind die Knotenpunkte des Graphen. Ausgehend vom Startfeld werden verbundenen Knoten markiert, welche wiederum ihre verbunden Knoten markieren. Dies wird wiederholt, bis ein Knoten das Zielfeld markiert.

Auf dieses Problem angewendet wird die Zauberschule als Labyrinth auf einen Graphen reduziert. Um den kürzesten Weg zu finden, wird vom Startfeld ausgehend alle Nachbarn markiert. Die markierten Felder markieren wiederum ihre Nachbarn. Dies wird solange wiederholt, bis ein Feld das Zielfeld markiert. Dann wird vom Zielfeld zurückverfolgt, von welchen Feldern diese jeweils selbst markiert wurden. Der Weg, der darüber zurückverfolgt wurde, ist der schnellste.

Hinzu kommt, dass nicht alle Felder "gleichzeitig" ihre Nachbarn markieren, sondern es eine Zeitverzögerung gibt von 1 bzw. 3 Sekunden gibt. Diese Zeitverzögerung wird durch einen Queue und Aktionen erreicht. Das Queue beinhaltet immer drei Listen. Wenn neue Felder markiert werden sollen, wird die vorderste Liste entfernt und hinten eine neue Liste eingefügt. Dadurch rotieren die Listen und somit auch ihre Elemente. Dann wird die gerade entfernte Liste abgearbeitet. Wie oben beschrieben, werden die Felder markiert. Für jedes markierte Feld wird eine Aktion für jedes Nachbarfeld erstellt und in das Queue eingefügt. Es wenn die Aktion im Queue abgearbeitet wurde, wird auch das Feld markiert. Soll ein Feld auf dem selben Stockwerk markiert werden, wird eine Aktion in der ersten Liste eingefügt, ansonsten in der dritten Liste.

Umsetzung

Position ist eine hier eine einfache Utility-Klasse, die nur die Positionen der Felder bzw. Aktionen als Koordinaten darstellt.

Building liest beim erstellen eine Datei ein, um daraus das Gebäude mit ihren Feldern zu erstellen. Dabei werden alle Felder in fields gespeichert. Während des Einlesens wird das Startfeld in start zwischengespeichert. n und m sind die Höhe bzw. Breite der Stockwerke. Es wird angenommen, dass es immer nur zwei Stockwerke gibt. schedule ist dabei das Queue. Das Queue wurde über eine Python Liste ermöglicht. Die Hauptmethode ist hierbei find_fastest. Dabei wird zunächst beim Startfeld, welches zwischengespeichert wurde, eine neue Aktion erstellt und die Methode conquer dort aufgerufen. Diese Methode erstellt für alle Nachbarn wie oben beschrieben eine Action. Diese Klasse markiert, wenn sie im Queue abgearbeitet wird, das Feld target. Gleichzeitig speichert es für später die Aktion origin ab, von der es selbst markiert wurde. Wenn eine Aktion das Zielfeld erfolgreich markiert, wird die Funktion traceback aufgerufen. Diese rekursive Funktion verfolgt den Wert origin, bis es wieder beim Startfeld angekommen ist, und speichert alle Aktionen auf diesem Weg ab. Wenn in find_fastest die Funktion traceback ausgegeben wurde, ist damit das Programm beendet.

Die Felder selbst werden durch die Klasse Field dargestellt. Diese Klasse hat die Funktion neighbours, welche eine Liste der angrenzenden freien Felder zurück gibt, sowie mehrere Funktionen, um zu bestimmen, welche Art von Feld es ist. Ein Feld zählt genau dann als frei bzw. verfügbar, wenn es ein Flur oder Zielfeld ist und noch nicht markiert wurde.

Beispiele

Unten angefügt sind alle Ergebnisse für die jeweilige Dateien. Die Symbole, um den Weg darzustellen, sind die selben wie in der README.txt beschrieben. Vor dem Weg steht jeweils noch die Zeit, die man für den Weg brauchen würde. Es gibt keine weiteren Beispiele in task.log.

Quellcode

Dies ist der Quellcode in Python. Es werden keine Bibliotheken benötigt.

```
class Position:
        for x in range(self.m):
    c = Field(Position(x, y, z), reader.read(1))
                           self.fields[z][y].append(c)
                       reader.read(1)
        while True:
    self.schedule.append([])
                  if action.target.occupied is None:
    action.target.occupied = action.origin
                  if action.target.is_end():
        build =
        for z in range(len(self.fields)):
    for y in range(self.n):
        for x in range(self.m):
                       build += self.fields[z][y][x].type
```

```
return build
         raise AssertionError(f'Invalid type for {p}')
     self.type = t
     return (self.is_floor() or self.is_end()) and self.occupied is None
def is_end(self) -> bool:
     return self.type == 'B'
     neighbours = []
          p_0 = Position(self.p.x + i, self.p.y, self.p.z)
         neighbours.append(b.get_field(p_0))
p_1 = Position(self.p.x, self.p.y + i, self.p.z)
          if b.is_available(p_1):
             neighbours.append(b.get_field(p_1))
def __init__(self, target: Field, origin: 'Action' = None):
    self.target = target
    self.origin = origin
     b.schedule[0].append(Action(f, origin=self))
pos = Position(t.p.x, t.p.y, (1, 0)[t.p.z])
     if b.is_available(pos):
         b.schedule[2].append(Action(f, origin=self))
def get_action(self) -> str:
     diff = self.target.p - self.origin.target.p
     if diff.x < 0:
     if diff.x > 0:
```

```
def traceback(self) -> str:
    if self.target.is_start():
        return ''
    return self.origin.traceback() + self.get_action()

def get_runtime(self) -> int:
    time = 0
    for char in self.traceback():
        if char == '!':
            time += 3
        else:
            time += 1
    return time
```