Bláznivá križovatka

Škola: Slovenská Technická Univerzita v Bratislave Fakulta: Fakulta informatiky a informačných technológií

Predmet: Umelá inteligencia Študent: Bc. František Gič Cvičiaci: Ing. Ivan Kapustík

Zadanie

Úlohou je nájsť riešenie hlavolamu *Bláznivá križovatka*. Hlavolam je reprezentovaný mriežkou, ktorá má rozmery 6 krát 6 políčok a obsahuje niekoľko vozidiel (áut a nákladiakov) rozložených na mriežke tak, aby sa neprekrývali. Všetky vozidlá majú šírku 1 políčko, autá sú dlhé 2 a nákladiaky sú dlhé 3 políčka. V prípade, že vozidlo nie je blokované iným vozidlom alebo okrajom mriežky, môže sa posúvať dopredu alebo dozadu, nie však do strany, ani sa nemôže otáčať. V jednom kroku sa môže pohybovať len jedno vozidlo. V prípade, že je pred (za) vozidlom voľných n políčok, môže sa vozidlo pohnúť o 1 až n políčok dopredu (dozadu). Ak sú napríklad pred vozidlom voľné 3 políčka (napr. oranžové vozidlo na počiatočnej pozícii, obr. 1), to sa môže posunúť buď o 1, 2, alebo 3 políčka. Hlavolam je vyriešený, keď je červené auto (v smere jeho jazdy) na okraji križovatky a môže z nej teda dostať von. Predpokladajte, že červené auto je vždy otočené horizontálne a smeruje doprava. Je potrebné nájsť postupnosť posunov vozidiel (nie pre všetky počiatočné pozície táto postupnosť existuje) tak, aby sa červené auto dostalo von z križovatky alebo vypísať, že úloha nemá riešenie.

Implementácia

K vypracovaniu tohto zadania boli použité algoritmy neinformovaného prehľadávania stavového priestoru Depth-first search a Breadth-first search - konkrétne bez použitia rekurzie.

Programoval som v jazyku *JavaScript* , lokálnom environmente - *Node.js* s použitím supersetu *Typescript* pre striktné otypovanie.

Inštalácia

Prerekvizity:

- Node.js (https://nodejs.org)
- Node package manager (https://npmjs.com)

V root adresári spustite nasledovné príkazy:

npm install		

A následne, pre každú transpiláciu typescriptového kódu na javascript a spustenie kódu v node.js:

npm run dev

Algoritmus

Základný scenár pre prehľadávanie stavov znie nasledovne a jednotlivé body si vysvetlíme na konkrétnej ukážke kódu:

1. Vytvor počiatočný uzol a umiestni medzi vytvorené a zatial nespracované uzly

```
const queue: Crossroad[] = [];
const visitedStates: StateMap = {};
queue.push(crossroad);
```

Na obrázku máme možnosť vidieť - *crossroad* je parameter algoritmu, je to počiatočný stav križovatky a umiestňujeme ho do *queue* - náš stack nespracovaných uzlov

2. Ak neexistuje žiadny vytvorený a zatiaľ nespracovaný uzol, skonči s neúspechom – riešenie neexistuje.

Táto časť algoritmu je reprezentovaná klasickým while cyklom.

```
while(queue.length) {
...
```

- 3. Vyber najvhodnejší uzol z vytvorených a zatiaľ nespracovaných, označ ho aktuálny
 - Ak tento uzol predstavuje cieľový stav, skonči s úspechom vypíš riešenie
 - Vytvor nasledovníkov aktuálneho uzla a zaraď ho medzi spracované uzly
 - Vytrieď nasledovníkov a ulož ich medzi vytvorené a zatiaľ nespracované

```
while (queue.length != 0) {
    const state = queue.shift()!;
    state.vehicles.forEach((vehicle: Vehicle) => {
        directions.forEach((direction: DIRECTION) => {
            const movedState = state.move(direction, state, vehicle, steps: 1);
            if (!movedState) return;
            const hash = md5(JSON.stringify(movedState));
            if (visitedStates[hash]) return;
            visitedStates[hash] = toStateObject(state, movedState, direction, vehicle);
            if (vehicle.id == targetCar.id && movedState.vehicleExits(vehicle.id)) {
                printOperators(visitedStates, md5(JSON.stringify(crossroad)), hash);
                process.exit();
            }
            algorithm == 'dfs' ? queue.unshift(movedState) : queue.push(movedState);
        });
    });
console.log(chalk.red('Hlavolam nema riesenie.'));
```

Na obrázku máme možnosť vidieť kompletný algoritmus. Pokúsim sa ho teda opísať:

- Z queue uzlov vyberáme prvý. (Nemáme heuristiku, ideme za radom.)
- Pre každe z vozidiel vehicles vyskúšame všetky možné smery directions.
- Pokial je možné vozidlom pohnúť daným smerom, vznikne nám nový stav (uzol) movedState
- Následne uzol so stavom vkladáme do hashmapy *visitedStates*. Pokiaľ tam už existoval predtým, daný stav neanalyzujeme.
- Skontrolujeme či v danom stave nie je vozidlo práve naše cieľové (algoritmus je abstraktný, cieľovým vozidlom môže byť hociktoré z áut)
- Ak nie, daný stav vložíme:
 - Na koniec zoznamu queue v prípade BFS
 - Na začiatok zoznamu v prípade DFS

Riešenie

Zadanie som spracoval modulárne pre všetky možné vstupy. Jednotlivé vozidlá sú nastaviteľné, majú nastaviteľné poradie, mená, farebnú reprezentáciu, ako aj ich umiestnenie - čo sa mi veľmi osvedčilo pri generovaní testovacích súborov - stačilo zmeniť súbor so súradnicami a je možné vygenerovať N testov.

Modulárna je taktiež *MxN* veľkosť križovatky a *V* vozidiel, *D* dĺžok a taktiež auta, ktoré je našim cieľom - stačí napísať jeho meno - napr. *cervene*. Východ z križovatky - *exit* sa tak nastaví na pravý okraj križovatky v leveli daného auta.



Za povšimnutie taktiež stojí grafický mód výstupu - okrem stavových reprezentácii, počtu cieľových operátorov ako aj celkový počet uzlov reprezentujem križovatku aj *graficky* v konzole.

- V štandardnom móde sa do konzole vykreslí počiatočný a koncový stav.
- V grafickom móde sa vykreslí priebežný stav po každom z operátorov (výsledných správneho riešenia) - čo ma síce núti pamatäť si i stavy, nielen zoznam uzlov a operátorov-Pre zapnutie grafického módu treba v script.ts nastaviť process.env.PRINT_GRAPHS = '1';

Reprezentácia údajov problému

Stav

V mojom riešení predstavuje stav samotná trieda *Crossroad*. Predstavuje objekt obsahujúci dvojrozmerné pole križovatky, veľkosť (keďže je modulárna). Obsahuje taktiež pole vozidiel.

Vozidlo

Údaje o samotnom vozidle vyzerajú nasledovne:

```
export interface Vehicle {
    varid: number;
    variance string;
    variance string;
    variance string;
    variance vehicle {
    variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        variance vehicle {
        vehicle {
```

- vozidlo je v dvojrozmernom poli križovatky reprezentované číslom, id.
- pre ludsku reprezentaciu vsak vo vystupe operatorov drzime aj nazov vozidla pod stringom name.
- tretie pole je pre samotný algoritmus nepodstatný, iba pre grafickú reprezentáciu hovorí akou farbou má byť vykreslené v konzole.
- moje vozidlá maju modulárnu dĺžku, nie len 2 a 3 length.
- polarita
- pozícia pole dvoch čísel [i,j]

Operátory

Operátor reprezentuje v každom z uzlov akciu ktorá sa vykonala, aby prišlo k danému stavu. Obsahuje teda

- smer, ktorým sa pohybovala (RIGHT,LEFT, UP, DOWN)
- vozidlo (v skrátenej forme, iba id a názov)
- počet krokov (koľko krokov sa daným smerom pohybovalo)

```
export interface Operator {
    direction: string;
    vehicle: {
        id: number;
        name: string;
        steps: number;
}
```

Uzol

U nás je daný stav križovatky reprezentovaný triedou *Crossroad*, týmpádom je troška mylné pomenovať uzol ako State.

Obsahuje však:

- *previousHash* keďže JavaScript nemá smerníky, referencujeme sa do hashmapy pomocou kľúča ktorým je jedinečný hash na predchádzajúci stav
- currentState samotný stav ktorý uzol reprezentuje
- operator akcia, operátor ktorý sa vykonal aby sa prešlo z predchádzajúceho na aktuálny

```
export interface State {
    previousHash: string;
    currentState: Crossroad;
    operator: Operator;
}
```

Testovanie

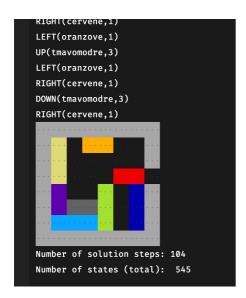
V testovaní som vykonal 6 rôznych testov, v ktorých som menil polohy vozidiel, ako aj aj poradie operátorov. Následne som porovnával počet celkových uzlov, počet reálnych krokov.

Test 1 (zadanie)

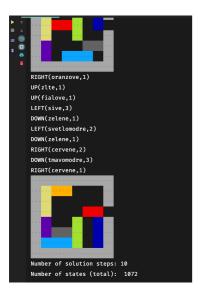
Počiatočný stav: ako v zadaní Cieľové vozidlo: ako v zadaní

Smery (poradie): UP, RIGHT, DOWN, LEFT

DFS



BFS



Vidíme, že v prípade Depth-first searchu prehladal daný algoritmu síce menej jednotlivých uzlov - stavov, avšak výsledná sekvencia operátorov je príliš dlhá na spracovanie. Opačne, Breadth-first search prešiel množstvo rôznych stavov, ale prvá cieľová sekvencia ktorú našiel bola dlhá len 10 krokov (operátorov)!

Poznámka: Pre debugovacie potreby sme upravili výpis programu - grafické časti, ako aj výpis operandov pokiaľ je dlhší

V tomto teste sme len zmenili horizontálnu pozíciu zeleného a horizontálnu tmavomodrého nákladiaku.

DFS

```
Pociatocny stav: {"cervene":[3,2],"oranzove":[1,1],"zlte":[2,1],"fialove":[5,1],"sive":[5,2],"zelene":[2,5],
    "svetlomodre":[6,3],"tmavomodre":[4,6]}

Cielove vozidlo: cervene

Smery: [ 0, 1, 2, 3 ] (0 - UP, 1 - RIGHT, 2 - DOWN, 3 - LEFT)

Number of solution steps: 450

Number of states (total): 2341
```

BFS

```
Pociatocny stav: {"cervene":[3,2],"oranzove":[1,1],"zlte":[2,1],"fialove":[5,1],"sive":[5,2],"zelene":[2,5],
    "svetlomodre":[6,3],"tmavomodre":[4,6]}

Cielove vozidlo: cervene

Smery: [ 0, 1, 2, 3 ] (0 - UP, 1 - RIGHT, 2 - DOWN, 3 - LEFT)

RIGHT(cervene,1)

DOWN(zelene,1)

LEFT(svetlomodre,1)

DOWN(zelene,1)

RIGHT(cervene,2)

Number of solution steps: 5

Number of states (total): 581
```

Vidíme že v tomto teste sa DFS veľmi potrápil - a to ide len o tri kroky ktoré človek vidí na prvý pohľad. Chápeme však, čo je za tým. Dôležitým faktorom v oboch algoritmoch je poradie áut, i poradie operátorov. V tomto teste prešiel skoro všetky ostatné vozidlá až kým sa dostal k zelenému - čo vytvára veľké množstvo stavov.

Schválne sme vybrali nastavenie, ktoré je jednoznačné. Nastavili sme ako prvý smer doprava, a vozidlá sme upravili tak, aby cieľové vozidlo malo voľnú cestu. Predpokladali sme, že BFS totálne zvalcuje DFS a tak sa aj stalo. Týmto sme potvrdili hypotézu o vplyve poradia smerov na počet celkových uzlov algoritmu.

DFS

```
/usr/local/bin/node "/Users/feri/Library/Mobile Documents/com~apple~CloudDocs/STU/1.Ing/LS/UI/zadania/02_blazniva krizovatka/dist/script.js"

Pociatocny stav: {"cervene":[3,2],"oranzove":[1,1],"zlte":[2,1],"fialove":[5,1],"sive":[5,2],"zelene":[4,5],
    "svetlomodre":[1,4],"tmavomodre":[4,6]}

Cielove vozidlo: cervene

Smery: [1,0,2,3](0 - UP, 1 - RIGHT, 2 - DOWN, 3 - LEFT)

Number of solution steps: 44

Number of states (total): 242
```

Schválny test, na otestovanie správnosti implementácie algoritmov.

DFS

```
/ visr/local/bin/node "/Users/feri/Library/Mobile Documents/com~apple~CloudDocs/STU/1.Ing/LS/UI/zadania/02_blazniva krizovatka/dist/script.js"

Pociatocny stav: {"cervene":[3,2],"oranzove":[1,1],"zlte":[2,1],"fialove":[5,1],"sive":[3,5],"zelene":[4,5],

"svetlomodre":[1,4],"tmavomodre":[4,6]}

Cielove vozidlo: cervene

Smery: [0, 1, 2, 3](0 - UP, 1 - RIGHT, 2 - DOWN, 3 - LEFT)

Hlavolam nema riesenie.
```

```
/usr/local/bin/node "/Users/feri/Library/Mobile Documents/com~apple~CloudDocs/STU/1.Ing/LS/UI/zadania/02_blazniva krizovatka/dist/script.js"

Pociatocny stav: {"cervene":[3,2],"oranzove":[1,1],"zlte":[2,1],"fialove":[5,1],"sive":[3,5],"zelene":[4,5],
    "svetlomodre":[1,4],"tmavomodre":[4,6]}

Cielove vozidlo: cervene

Smery: [ 0, 1, 2, 3 ] (0 - UP, 1 - RIGHT, 2 - DOWN, 3 - LEFT)

Hlavolam nema riesenie.
```

Pre demonštráciu modularity cieľového vozidla sme vytvorili test s blokádou sivého autíčka a nastavním sivého ako nášho cieľového vozidla.

DFS

```
// with the control of the control o
```

Posledným krokom je demonštrácia modularity samotnej križovatky. A taktiež demonštrácia, že BFS (aj keď to z niektorých naších testov vyzeralo) nemusí byť vždy lepší. Všetko totiž závisí od daného vstupu, a preto sme vytvorili jeden nasledovný. Zväčšili sme plán na 8x8, cieľové autíčko je sivé a zablokovali sme ho. V prípade DFS - prvý hit, síce 626 krokov, ale málo (6k) uzlov. Tento setup však bol oriešok pre BFS a trval asi najviac zo všetkých - okolo jednej minúty (Quad core i5 2.4GhZ, 16GB RAM). 55 tisic uzlov!

DFS

```
/usr/local/bin/node "/Users/feri/Library/Mobile Documents/com-apple~CloudDocs/STU/1.Ing/LS/UI/zadania/02_blazniva krizovatka/dist/script.js"

Pociatocny stav: {"cervene":[3,2],"oranzove":[1,1],"zlte":[4,4],"fialove":[5,1],"sive":[5,2],"zelene":[4,5],
    "svetlomodre":[1,4],"tmavomodre":[4,6]}

Cielove vozidlo: sive

Smery: [1,2,0,3](0 - UP, 1 - RIGHT, 2 - DOWN, 3 - LEFT)

DOWN(zlte,2)

RIGHT(sive,1)

DOWN(zelene,2)

RIGHT(sive,1)

DOWN(tmavomodre,2)

RIGHT(sive,3)

Number of solution steps: 6

Number of states (total): 54816
```

Záver

Väčšinu problémov som vysvetlil v samotnom testovaní. Z neho vyplýva nasledovné: Úspešnosť neinformovaných prehľadávaní bez akéhokoľvek ohodnotenia daných stavov je síce v niektorých prípadoch výhodné, ale veľmi závisí od daného nastavenia - vstupu, pozície autíčok, poradiu operátorov - smerov. V mojom zadaní by som vylepšil napríklad počet krokov - momentálne sa autíčka pohybujú v jednej operácií o jeden krok, i keď je to pripravené na modulárny pohyb (stačí zmeniť parameter funkcie). Bolo by zaujímave sledovať napríklad správanie pri maximálnom možnom pohybe - pohybovať vozidlo, kým nenarazí.