

## TP 1 - Recherche de solutions

L'objectif de ce TP est d'implémenter différentes recherches de solutions dans un labyrinthe.

### 1 Découverte du code fourni

Votre code devra permettre de trouver une solution (pas forcément optimale) permettant d'aller d'un point A à un point B, en utilisant un parcours soit en profondeur, soit en largeur.

À titre d'exemple, le labyrinthe affiché à la figure 1 montre le chemin trouvé en jaune depuis le point de départ (case rouge) vers le point d'arrivée (case verte). Les cases explorées pour trouver ce chemin sont quant à elles colorées en rouge sombre.

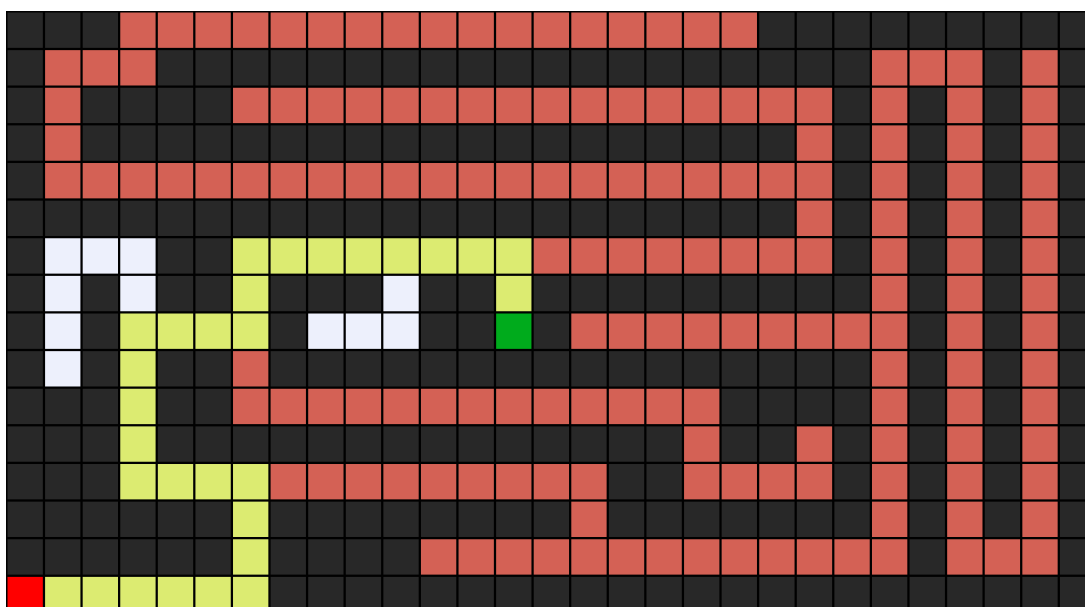


FIGURE 1 – Exemple de labyrinthe

Le programme en Python `maze.py` qui vous est fourni a un paramètre correspondant à un fichier textuel, contenant une description d'un labyrinthe (cinq exemples de fichier vous sont donnés). Vous disposez déjà d'une méthode fonctionnelle de recherche de solution ainsi que de deux modes d'affichage : une textuelle dans un terminal et une sous la forme d'une image dans un fichier nommé `maze.png`. Pour exécuter par exemple le programme sur le premier labyrinthe fourni, créez votre environnement python suivant la procédure du fichier `CONFIG.txt`, puis utilisez la commande :

```
python maze.py maze1.txt
```

L'implémentation donnée crée une frontière d'exploration des états, à l'aide de deux classes (`Node` et `StackFrontier`), ainsi qu'un ensemble des états explorés, au moyen de l'attribut `explored` de la classe `Maze`. Chaque état (`state`) est représenté par une paire d'entiers associés aux positions dans le labyrinthe. L'algorithme de recherche proprement dit est mis en œuvre par la méthode `solve()` de `Maze`. L'attribut `parent` de `node` permet de retrouver un chemin depuis l'état de départ (`start`) vers celui d'arrivée (`goal`).

## Question

1. Examinez le code de `solve()` et de `StackFrontier`. La méthode de recherche codée correspond-elle à un parcours en profondeur ou en largeur ?

## 2 Ajout d'options pour choisir le mode de recherche

Pour choisir l'algorithme de recherche utilisé, nous souhaitons ajouter les trois options suivantes au programme `maze.py` :

```
usage: maze.py [-h] [-d | -b | -a] maze.txt
```

Search a solution in a maze.

positional arguments:

`maze.txt`                      text file with a description of a maze

options:

`-h, --help`                    show this help message and exit  
`-d, --depth-first`            depth first search  
`-b, --breadth-first`          breadth first search  
`-a, --a-star`                A\* search

Pour insérer ces options, utilisez la bibliothèque `argparse`. Vous pourrez recourir à la fonction `add_mutually_exclusive_group()` pour rendre l'usage de ces options mutuellement exclusif.

Par défaut, le programme devra utiliser la mise en œuvre actuelle. La recherche de solution A\* sera quant à elle développée lors de la section suivante.

Pour implémenter le parcours en profondeur ou en largeur, vous créerez une classe héritant de `StackFrontier()`, puis vous l'utiliserez dans la méthode `solve()` en changeant le type de l'objet frontière.

## 3 Recherche guidée par une heuristique

La dernière option à coder `-a` est basée sur l'heuristique suivante, estimant la distance à parcourir depuis un nœud  $N$  pour atteindre la case d'arrivée  $B$  :

$$h(N) = |x_B - x_N| + |y_B - y_N| .$$

Définissez cette fonction comme méthode de la classe `Maze`.

Le principe de la recherche A\* est de sélectionner à chaque étape dans la frontière le nœud  $N^*$  qui a la valeur `valeur(N*)` la plus faible. Cette fonction `valeur` prend en compte à la fois la distance (coût) parcourue depuis la case de départ et la fonction heuristique  $h$  :

$$\text{valeur}(N) = \text{coût}(N) + h(N) .$$

Définissez une nouvelle classe `NodePriority` héritant de `Node` et ayant deux nouveaux attributs : `cost` et `value`. De même définissez une classe `PriorityQueueFrontier` héritant de `StackFrontier` pour retourner le nœud avec la plus haute valeur.

Pour finir l'implémentation de A\*, mettez à jour la méthode `solve()` de façon à incrémenter le coût à chaque création de nœud et à utiliser la classe `PriorityQueueFrontier`.

## Questions

1. Exécutez les trois algorithmes de recherche de solution sur chacun des cinq labyrinthes fournis. Comparez les nombres de chemins explorés.
2. Les solutions trouvées sont-elles optimales ?

## 4 Travail à rendre

Déposez par binôme, sur l'espace de cours, votre programme `maze.py` et un fichier texte contenant les réponses aux questions.