Relatório - Projeto III

Caminhos em Mapas utilizando Backtracking

Samuel Dias (18169) e Victor Avelino (18172)

Introdução:

Empresas famosas e softwares de transporte utilizam algoritmos muito bem conceituados em seus programas de locomoção, como o Algoritmo de Dijkstra. Utilizando nosso novo capítulo, que trata das aplicações com a estrutura de árvores binárias, devemos desenvolver o nosso Google Maps / Waze / Aplicativo de Mapas, mas com uma situação hipotética de civilização terráquea em Marte. O relatório a seguir reflete nosso desenvolvimento do projeto, bem como nossas dificuldades e soluções encontradas.

Desenvolvimento:

- 23/05: início do desenvolvimento do projeto pela criação da classe ArvoreBinaria e inclusão da classe NoArvore:
- 29/05: inclusão dos métodos Incluir() e ExisteDado() na classe ArvoreBinaria:
- 13/06: inclusão das classe Cidade, Caminho e da leitura do arquivo CidadesMarte.txt;
- 14/06: programação da leitura de arquivos texto e do evento Click do btnBuscar;
- 17/06: programação parcial do evento Click do btnBuscar e inclusão do desenho da árvore binária;
- 18/06: continuação do evento do btnBuscar e programação do melhor caminho;
- 19/06: término da programação do evento CellClick no dgvCaminho. Com isso, o projeto está, praticamente, finalizado. Apenas alteramos a lista de Caminhos para uma

lista de Cidades a fim de garantir um código menos propenso a erros;

Dificuldades Encontradas:

• 14/06: problemas com o desenho das linhas que ligam as cidades. Corrigimos retirando as confusões com as variáveis e as dimensões das linhas:



- 17/06: problemas com a lógica inserida no btnBuscar.
 Resolvemos reiniciando o pensamento e com auxílio da apostila;
- 18/06: problemas com o melhor caminho. Utilizamos o método Clone() para obter um código mais seguro e funcionou;
- 19/06: havíamos esquecido de utilizar o método Invalidate(), que faz com que a pintura se atualize. Após corrigir isso, conseguimos ver, parcialmente, os desenhos. Além disso, o Rowlndex estava menor que 0. Logo, fizemos uma verificação;

Conclusão:

Em conclusão, com este projeto, pudemos aplicar conceitos envolvendo estruturas como pilhas e árvores binárias, além do uso de propriedades gráficas dos frameworks de C# (classe Graphics ou SolidBrush). Esperamos, agora, poder implementar restrições como a para custo do deslocamento, que veremos na próxima

etapa desta matéria. Seguem, abaixo, fotografias da execução do projeto logo após o término:









