Gồm có file Algorithm.py lưu các thuật toán.

3 thư mục còn lại dùng để visualize kết quả của thuật toán.

Trong mỗi thư mục có lưu trữ các bản đồ do em thiết kế dùng để kiểm tra thuật toán và 1 file.py.

Nhấn vào file py đó sẽ hiện ra cửa sổ sẽ hiện ra cửa sổ với các lựa chọn mê cung với kích thước cho trước.

Ở thư mục có điểm thưởng và cổng dịch chuyển, ta sẽ thu được luôn bản đồ đường đi tối ưu của nó vì chỉ có 1 thuật toán mà thôi.

Ở thư mục không có điểm thưởng thì sẽ ra thêm các lựa chọn chạy thuật toán nào khi đã chọn mê cung:

Chọn thuật toán mình muốn chạy và sẽ thu được bản đồ đường đi với thuật toán đã chọn

