

# Reitinhaku liikkuvan vihollisen luokse pääsemiseen



1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1  
1 1 0 1 0 1 1 0 0 1 1 0 1 1 1 1 1 1 0 0 0 0 1 1 1 0 1 0 0 1 1 1 0 1 1 0 1 1 0 1  
1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 1 1 0 1 1 1 1 1 0 0 0 0 1 1 1 0 1 1 0 0 1 1 1 0 0 1 1 0 1 1  
0 0 0 0 0 0 0 1 1 0 1 1 0 0 0 1 0 1 1 1 0 0 0 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1  
1 1 1 1 1 1 0 1 1 0 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 0 0 1 1 1 0 0 0 0 0 0 0 0 1 1 0 1 1  
1 0 1 1 0 0 0 1 1 0 1 1 1 1 0 0 0 1 1 1 1 1 0 0 0 0 1 1 1 1 0 1 1 1 0 1 1 1 0 1  
1 0 1 1 0 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 0 0 0 1 1 0 1 1 0 0 1 1 1 0 1  
1 0 1 1 1 1 1 1 0 0 0 0 1 1 0 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 0 0 1 0 1 1 0 1 1 0 1 0 1  
1 0 1 0 0 0 0 0 0 1 1 1 1 1 0 0 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 0 0 1 1  
1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 0 0 0 0 1 1 0 0 1 1 1 1 1 0 1 1 0 1 1 0 1 1 0  
0 0 0 1 1 0 1 0 0 0 0 0 0 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 0 0 1 1 1 0 0 0 0 1 0 1 1 1 1 1 0  
1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 0 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0 1 0 1 0  
1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 1 1 0 1 1 0 0 0 0 0 1 0 1 1 1 0 0 0 0 1 0 1 0 0 0 0 0 0 1 1  
1 0 1 0 1 1 1 1 1 0 1 1 0 1 1 0 1 1 1 1 1 0 1 1 1 0 0 1 1 1 1 1 1 1 1 0 0 1 1 1  
1 0 0 1 1 1 1 0 1 0 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 0 1 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 0 0 0 1 1  
1 1 1 1 0 0 1 0 1 1 1 1 0 1 1 0 1 1 0 0 0 0 0 0 0 1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 0 0 0 1  
0 0 1 0 1 1 0 0 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 1 0 0 0 1 1 0 0 1 1 1 1 0 0 1 1 1 1 0 0 0 0  
1 1 0 1 1 1 1 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 1 1 0 0 0 1 1 0 0 1 1 1 1 0 0 1 1 1 1 0 0 0 0  
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 0 1 1 0 0 0 1 1 0 0 1 1 1 1 0 0 1 1 1 1 0 0 0 1  
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 0 1 1 0 0 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 0 1 1  
1 1 1 1 1 0 0 0 0 1 0 1 1 0 1 1 0 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 0 1 1  
1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 0 0 0 1 1 0 0 0 1 0 1 1 0 0 0 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1  
0 0 0 1 0 0 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 1 0 0 1 1 1  
1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 0 1 1 0 1 1 1 1 1 0 1 0 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 1 1 1  
1 0 0 1 1 0 0 0 1 1 1 1 1 0 1 1 0 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 1 1 0 1 1 1  
0 1 1 0 0 1 1 1 0 1 0 1 1 1 0 1 0 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 1 1 1 0 0 1  
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 1 0 1 1 0 0 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 0 0 0 1 1 0 0 1  
1 1 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 1 1 0 1 0 1 0 1 1 1 1 1 0 1 1 0 0 0 0 1 1 0 1 1  
1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 1 1 0 1 1 0 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1  
1 1 0 1 1 1 1 0 0 1 1 1 1 1 0 0 1 0 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 0 1 1 1  
1 1 0 1 1 1 1 0 0 1 1 1 0 1 1 1 1 0 1 1 0 1 1 1 1 1 1 0 1 0 0 1 0 0 1 1 0 0 1 1  
1 1 0 1 1 1 1 0 0 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 1 0 0 1 1 1 1 1 0 1 1 1 0 0 0  
1 1 0 1 1 1 1 0 0 1 0 1 1 1 0 1 1 1 1 1 0 0 0 0 1 0 0 1 1 1 1 1 1 1 0 0 1 1 1 1 0 0  
1 1 1 1 1 1 1 0 0 0 1 1 1 0 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 0  
1 1 1 1 1 1 1 0 0 1 1 0 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 0 0 0 0 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1  
0 0 0 0 1 1 1 0 0 1 1 0 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 0 0 0 0 0 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1  
1 1 1 1 1 1 1 0 0 1 0 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 0 0 0 0 0 1 1  
1 1 0 0 0 0 0 1 1 1 0 1 1 0 0 1 0 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 0 1 1 1 0 0 0 1 1  
1 1 0 1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 0 1 0 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1 1 0 1 1 1 0 1 1 0 0 0 1 1  
1 1 0 1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 0 1 1 1 1 1 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1

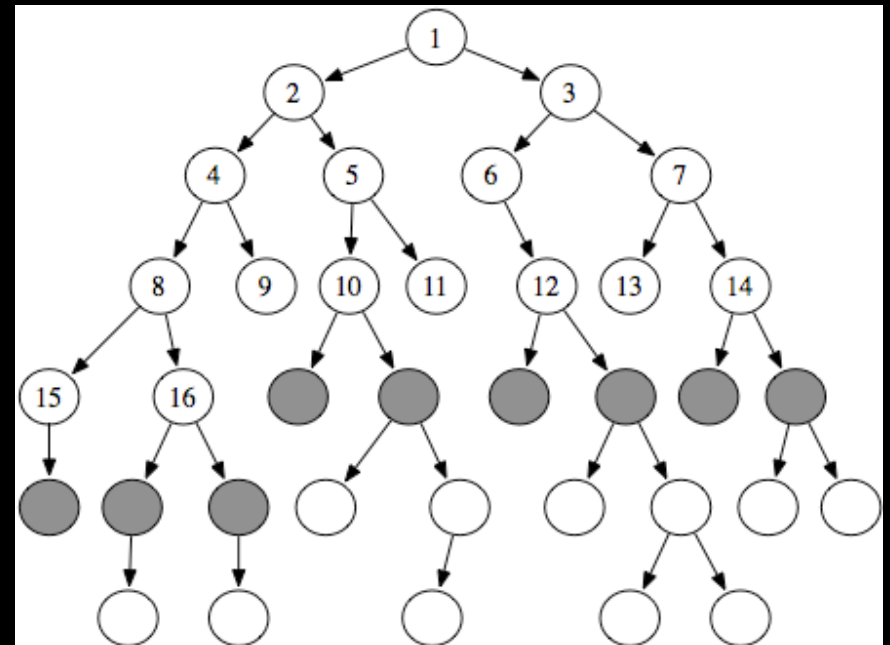
[illegible]

# Ohjelman kulku

- Lue luola tiedostosta boolean-taulukkoon
- Generoi nodet (kartan kuljettavat ruudut) ja aseta niille naapurussuhteet
- Käytä A\*-hakua jahdattavan hahmon kulkeman reitin määrittämiseen
- Etsi jahtaajan reitti jahdattavan luo, jos sellainen on olemassa

# Käytetyt algoritmit: leveyssuuntainen haku

- Lisää alkunode jonoon
- Niin kauan kuin jono ei ole tyhjä
  - Hae jonon ensimmäinen node
  - Tarkista onko kyseessä maali
  - Lisää kaikki naapurit jonoon
- Aikavaativuus  $O(b^m)$
- Tilavaativuus  $O(b^m)$



# Käytetyt algoritmit: IDA\*

- “simuloi leveyssuuntaista hakua” käymällä rekursiivisesti läpi kaikki korkeintaan tietylle syvyydelle vievät puut
- Mikäli maalinodea ei löydy, sallitaan syvemmälle eteneminen
- Aikavaativuus  $O(b^m)$
- Tilavaativuus  $O(bm)$



# Algoritmeihin tehtyt muutokset: leveyssuuntainen haku

- “maaliksi” annetaan taulukko nodeja
  - Taulukon ensimmäinen alkio on mahdollittavan sijainti alussa, toinen alkio sijainti yhden vuoron jälkeen jne
- Jokainen node tietää, monenko askelen päässä alkusolmusta se on
- Yhden askelen jälkeen maalisolmu on maalitaulukon toinen node, toisen askeleen jälkeen kolmas jne.

# Algoritmeihin tehtyt muutokset:

## IDA\*

- Maalinode poimitaan jokaiselle syvyydelle erikseen
- Muistin säästäminen ei relevanttia ja nodejen käyminen uudelleen hyödytöntä
  - pidetään kirjaa matkasta nodeen parhaalla löydetyllä tavalla eikä tutkita nodeja, joihin on nyt tultu pidempää reittiä

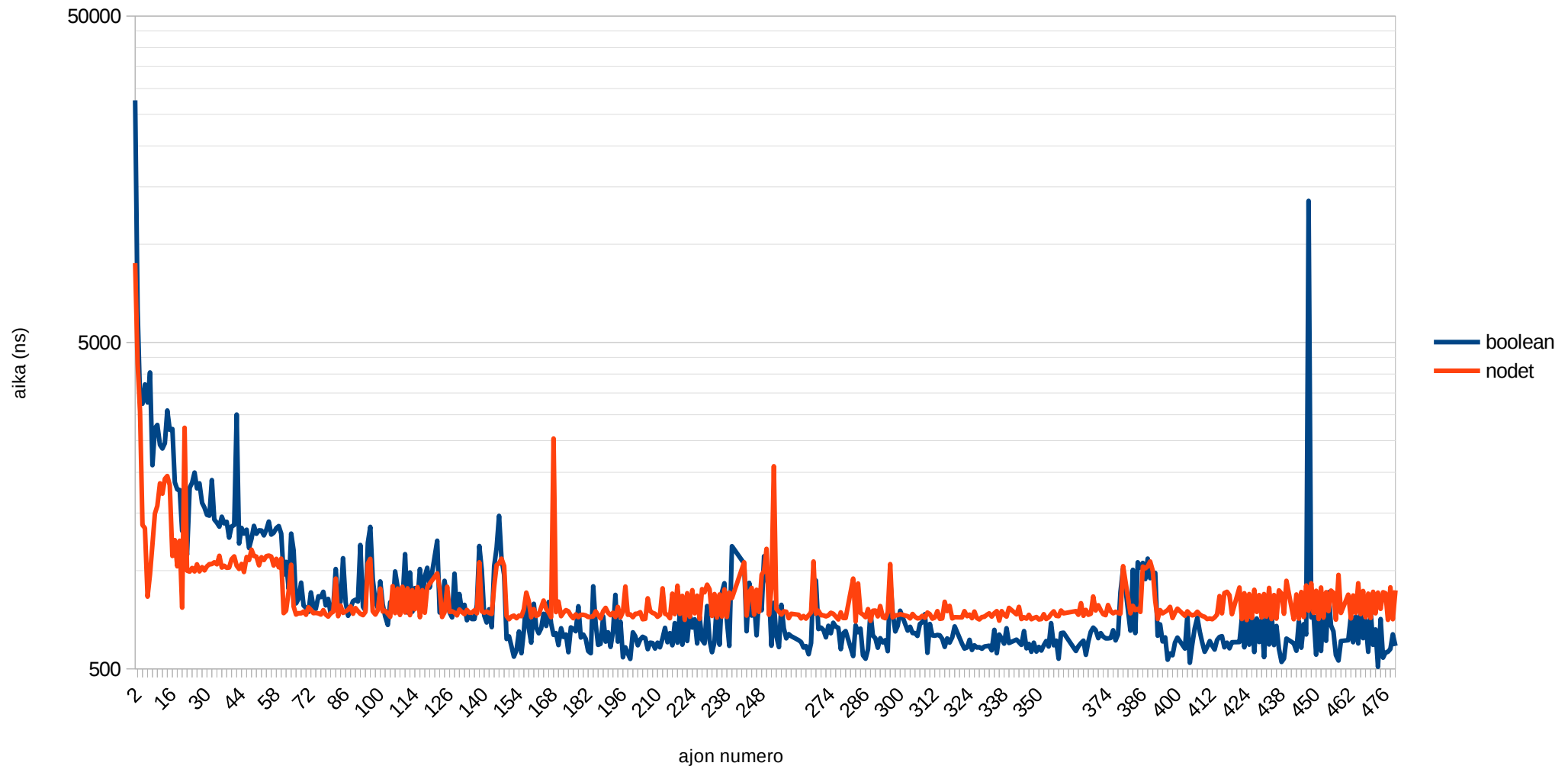


# Suorituskykytestaus

- Erilaiset kartat
  - Avoin vs. labyrinttimainen
- Eri kokoiset kartat
- Mittasin kuhunkin suoritusvaiheeseen kuluvan ajan erikseen

# Suorituskykytestaus

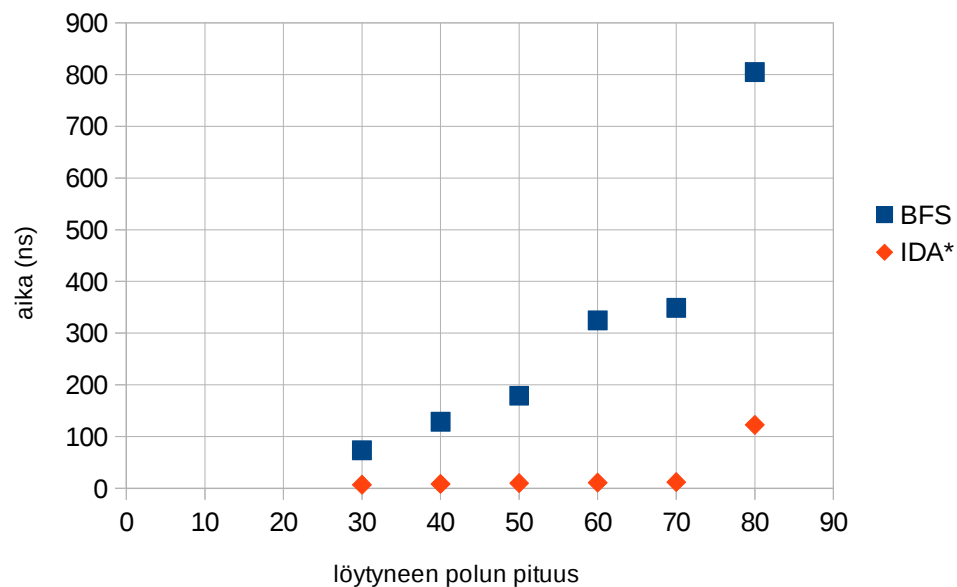
Boolean-taulukon ja Node-olioiden luomiseen kuluneet ajat



# Suorituskykytestaus

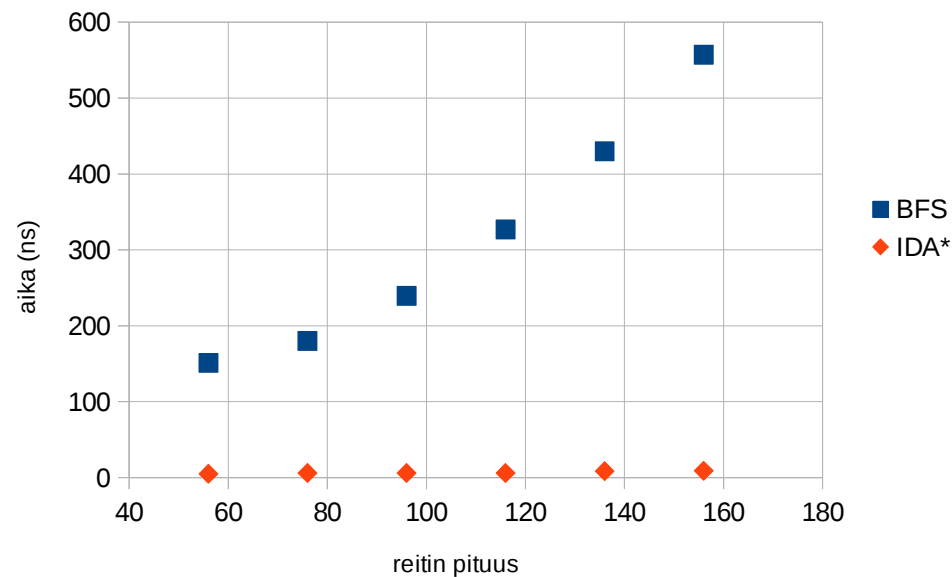
Hakualgoritmien suoritukseen kuluneet ajat

avoin kartta, reitti löytyy



Hakualgoritmien suoritukseen kuluneet ajat

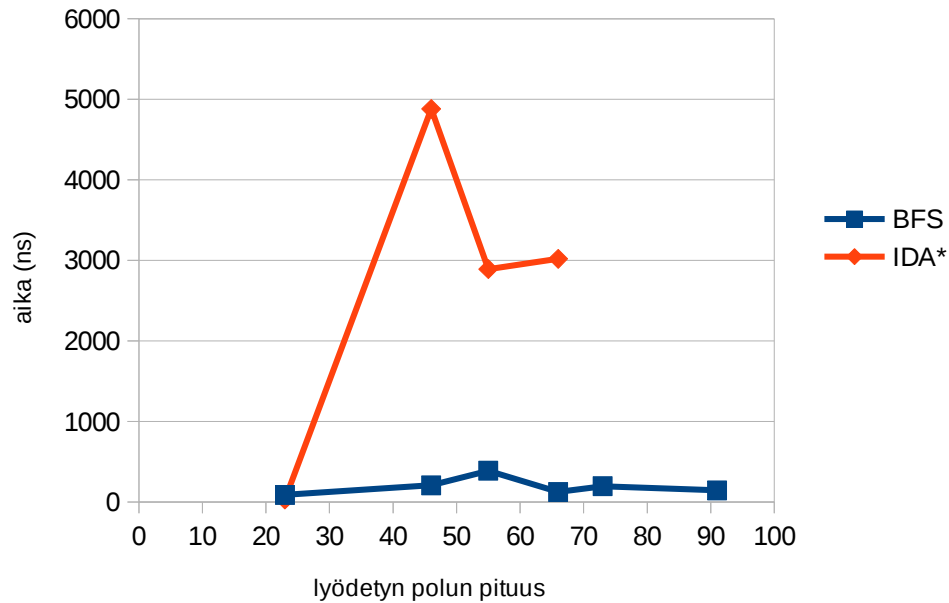
avoin kartta, takaa-ajo



# Suorituskykytestaus

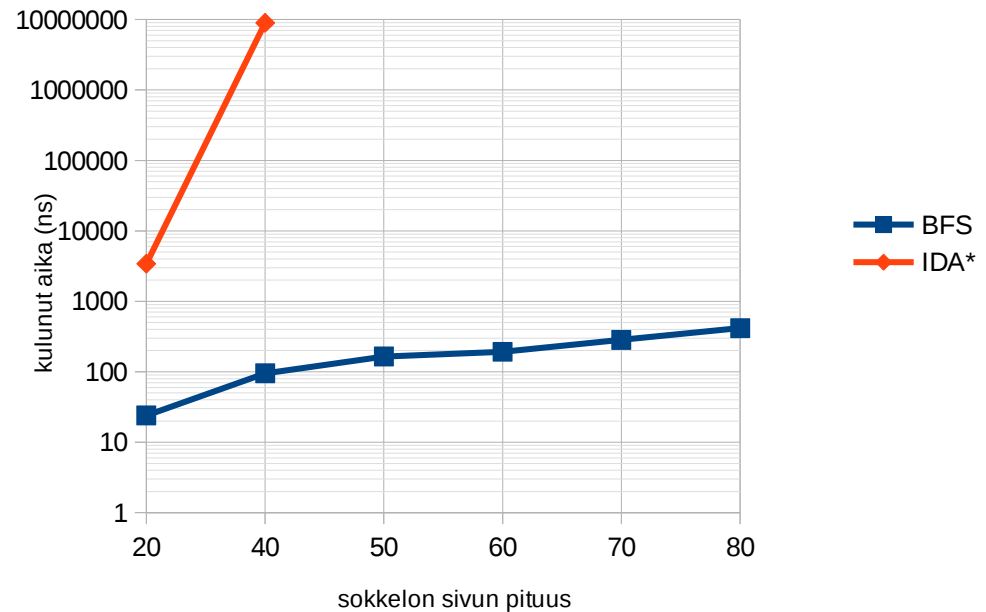
Hakualgoritmien suoritusajat

sokkelo, reitti löytyy



Hakualgoritmien suoritusajat

sokkelo, takaa-ajo



Huomaa logaritminen asteikko

# Päätelmät

- Avoimella kartalla IDA\* on hyödyllinen
- Kapeissa käytävissä puolestaan BFS toimii paremmin
-