

UNIVERSIDADE FEDERAL DE VIÇOSA - CAMPUS FLORESTAL

Trabalho Prático 2 de Projeto e Análise de Algoritmos

Nome: Aline Cristina Santos Silva Gustavo Luca Ribeiro Da Silva Luana Tavares Anselmo

Matrícula: 5791,5787,5364



Sumário

1. Introdução	3
2. Compilação e Organização	4
Figura 1: Organização das pastas	4
Figura 2: MakeFile	4
3. Desenvolvimento	5
3.1 Estrutura Caverna	5
3.2 Função lerArquivo	5
3.3 Função gerarArquivoResultado	5
Figura 3: Função gerarArquivoResultado	5
3.4 Função encontrarMelhorCaminho	6
Figura 4: Função encontrarMelhorCaminho	7
4. Resultados	8
Figura 5: Arquivo de entrada utilizado	8
Figura 6: Iniciando o programa	8
Figura 7: Retorno no terminal	8
Figura 8: Arquivo resultado gerado.	8
5. Conclusão	9
6 Referências Ribliográficas	10



1. Introdução

O projeto desenvolvido é um programa em C que simula a navegação de um estudante em uma caverna cheia de desafios, com o objetivo de alcançar a saída enquanto maximiza seus Pontos de Vida (PV). A caverna é representada como uma matriz de células, onde o estudante inicia sua jornada em uma posição inicial e tenta chegar a um ponto final designado. Durante o percurso, ele pode encontrar células que aumentam ou diminuem seus PV, enfrentando barreiras e monstros que tornam o trajeto desafiador.

Este programa foi desenvolvido com o propósito de aplicar e consolidar conceitos fundamentais de **programação dinâmica**, estruturas de dados e algoritmos, enfatizando a resolução de problemas por meio de subproblemas otimizados. Além disso, o código utiliza técnicas de manipulação de arquivos para leitura da configuração da caverna e gravação do caminho percorrido, assim como estruturas eficientes para calcular o trajeto.

O projeto conta com as seguintes funcionalidades:

Carregar Caverna de Arquivo: Permite ao usuário carregar a configuração da caverna a partir de um arquivo. Este arquivo contém a matriz da caverna, os PV iniciais e a posição inicial e final do estudante.

Determinar o Caminho Ótimo: Utiliza um algoritmo baseado em programação dinâmica para encontrar o melhor caminho que leva o estudante do ponto inicial até o ponto final, garantindo que ele mantenha o máximo possível de PV. Caso não seja possível escapar com vida, o programa informa que o problema não tem solução.

Gerar Arquivo de Saída: Registra em um arquivo de texto o caminho percorrido pelo estudante, detalhando as coordenadas de cada movimento até o ponto final, caso a solução seja viável.



2. Compilação e Organização

O projeto está organizado em dois diretórios principais:

- **headers**/: contém todos os arquivos de cabeçalho (.h) utilizados no projeto. Esses arquivos definem as estruturas de dados e declarações de funções usadas em vários pontos do código. Exemplo: caverna.h, dp.h
- **sources**/: contém todos os arquivos de implementação (.c) do projeto, que possuem o código das funções definidas nos arquivos de cabeçalho. Exemplo: caverna.c, dp.c



Figura 1: Organização das pastas.

O Makefile é usado para automatizar o processo de compilação, simplificando a criação do executável. Ele define como os arquivos-fonte devem ser compilados e onde o executável final será salvo. Abaixo está um exemplo de Makefile para o projeto:

Figura 2: MakeFile.

Como Compilar o Projeto?

- Pré-requisitos: Certifique-se de que o gcc está instalado em seu sistema.
- Compilação: Para compilar o projeto, navegue até o diretório raiz do projeto e execute o comando: make
- Em seguida: ./programa entrada.txt (Ou o nome que deu para sua entrada).



3. Desenvolvimento

O projeto consiste em criar um programa que leia uma representação de uma caverna de um arquivo de entrada, identifique um caminho ótimo de um ponto inicial até um ponto final, e gere um arquivo de saída que contenha o caminho encontrado ou indique que não é possível encontrar um caminho.

3.1 Estrutura Caverna

A estrutura Caverna é responsável por modelar o ambiente no qual o problema será resolvido. Ao armazenar as dimensões, os pontos iniciais e a matriz da caverna, ela organiza as informações necessárias para a execução do algoritmo de busca, permitindo que o programa encontre o caminho mais eficiente do ponto inicial ao ponto final, respeitando as restrições impostas.

3.2 Função ler Arquivo

A função lerArquivo é responsável por carregar as informações da caverna a partir de um arquivo de entrada, estruturando os dados na matriz da caverna e inicializando os parâmetros principais.

3.3 Função gerar Arquivo Resultado

A função gerarArquivoResultado transforma os resultados calculados pelo programa em um formato compreensível e padronizado, gravando-os no arquivo resultado.txt. Se o tamanho do caminho encontrado for zero, a função escreve "impossível" no arquivo, indicando que não há solução viável. Caso contrário, ela percorre a matriz de coordenadas do caminho e registra cada movimento do jogador em ordem, linha por linha.

```
void gerarArquivoResultado(int caminho[][2], int tamanho) {
    FILE* resultado = fopen("resultado.txt", "w");

    if (tamanho == 0) {
        fprintf(resultado, "impossível\n");
        } else {
            for (int i = 0; i < tamanho; i++) {
                fprintf(resultado, "%d %d\n", caminho[i][0], caminho[i][1]);
            }
        }
        fclose(resultado);
}</pre>
```

Figura 3: Função gerar Arquivo Resultado.



3.4 Função encontrar Melhor Caminho

A função encontrarMelhorCaminho implementa a lógica principal do programa, utilizando Programação Dinâmica para calcular o caminho que maximiza os pontos de vida restantes ao sair da caverna. Ela inicializa uma matriz DP para rastrear os pontos acumulados em cada célula, propaga valores por meio de uma busca em largura e reconstrói o caminho do ponto final ao inicial usando os ponteiros armazenados. A função garante eficiência e clareza, mesmo em cenários complexos, sendo fundamental para alcançar a solução ótima do problema.

- 1. **Uso da Programação Dinâmica (DP)**: A função constrói uma matriz DP para armazenar os pontos de vida acumulados em cada célula da caverna.
- 2. **Busca em Largura (BFS)** A fila implementada na função garante que a exploração da matriz seja conduzida de maneira eficiente, simulando o comportamento de uma busca em largura. Cada célula processada empurra suas células vizinhas acessíveis para a fila, propagando os pontos de vida acumulados de forma ordenada e sistemática.
- 3. **Propagação Condicional**: Apenas células acessíveis (não marcadas como obstáculos) são atualizadas, e o valor é propagado se resultar em um maior número de pontos de vida do que o previamente registrado .
- 4. **Reconstrução do Caminho**: A função rastreia o melhor caminho do ponto final até o inicial usando os ponteiros armazenados na matriz DP, garantindo que o percurso ótimo seja extraído.



```
encontrarMelhorCaminho(Caverna* caverna, int caminho[][2]) {
int inicio_x = -1, inicio_y = -1, fim_x = -1, fim_y = -1;
for (int i = 0; i < caverna->linhas; i++) {
    for (int j = 0; j < caverna->colunas; j++) [] ...
if (inicio_x == -1 || inicio_y == -1 || fim_x == -1 || fim_y == -1) {
dp[inicio_x][inicio_y].pontos_vida = caverna->pontos_iniciais;
fila[tras++] = (Posicao){inicio_x, inicio_y};
int dx[] = {-1, 0};
int dy[] = {0, -1};
while (frente < tras) ( ...
if (dp[fim_x][fim_y].pontos_vida == INT_MIN) {
int caminho_length = 0;
int atual_x = fim_x, atual_y = fim_y;
while (atual_x != -1 && atual_y != -1) {
for (int i = 0; i < caminho_length / 2; i++) {
    int temp_x = caminho[i][0];
    int temp_y = caminho[i][1];
    caminho[i][0] = caminho[caminho_length - 1 - i][0];
caminho[i][1] = caminho[caminho_length - 1 - i][1];
    caminho[caminho_length - 1 - i][0] = temp_x;
caminho[caminho_length - 1 - i][1] = temp_y;
printf("Melhor caminho encontrado com %d pontos de vida.\n", dp[fim_x][fim_y].pontos_vida);
return caminho_length;
```

Figura 4: Função encontrar Melhor Caminho.



4. Resultados.

 Arquivo usado para a geração das entradas. As entradas foram dadas na especificação do trabalho.

```
= entrada.txt

1  4  5  40

2  -20  0  -20  0  0

3  F -10 -10 -10 -10

4  -20  0  0  0 +20

5  0  0 -10  0  I
```

Figura 5: Arquivo de entrada utilizado.

 A figura demonstra o comando utilizado para executar o programa no terminal, onde "./programa entrada.txt" é o comando que inicia a execução do programa passando o arquivo de entrada como parâmetro.

```
./programa entrada.txt
```

Figura 6: Iniciando o programa.

• Esta imagem mostra o feedback do programa no terminal após a execução. A mensagem indica que o programa encontrou um caminho viável e conseguiu gerar o arquivo de saída com o resultado.

```
PS <u>C:\Users\guluc\OneDrive\Gustavo\UFV</u> - Trabalhos\PAA\tp2> ./programa entrada.txt Melhor caminho encontrado com 50 pontos de vida.
```

Figura 7: Retorno no terminal.

- O arquivo resultado.txt gerado pelo programa mostra o caminho ótimo encontrado, onde:
 - o Cada linha representa uma coordenada (x,y) do caminho
 - O caminho começa na posição inicial (0,0)
 - O Segue uma sequência de movimentos até alcançar o objetivo (3,3)
 - o Cada coordenada representa um passo do jogador na caverna
 - o Este caminho específico maximiza os pontos de vida do jogador ao chegar ao final

O resultado demonstra que o programa conseguiu encontrar um caminho viável da posição inicial até a posição final, mantendo o jogador vivo e otimizando seus pontos de vida durante o percurso.

```
F resultado.txt

1
3
4
2
3
4
2
2
5
2
1
7
1
0
```

Figura 8: Arquivo resultado gerado.



5. Conclusão

O programa conseguiu resolver o desafio de encontrar o melhor caminho na caverna, maximizando os pontos de vida do jogador, utilizando Programação Dinâmica. Durante o desenvolvimento, enfrentamos dificuldades significativas em configurar a matriz DP de forma adequada, especialmente na identificação de caminhos viáveis e na reconstrução do trajeto até o ponto final. A implementação da fila para explorar as células da matriz foi um ponto crítico, pois erros nessa lógica poderiam comprometer o cálculo correto dos pontos de vida e a reconstrução do caminho.

Além disso, um dos principais desafios foi determinar a lógica para evitar ciclos e priorizar caminhos que realmente maximizassem os pontos de vida, o que exigiu uma análise detalhada da ordem das operações na matriz DP e na fila de processamento.

Apesar das dificuldades, conseguimos superar os problemas com uma organização modular do código, separando funções em diferentes arquivos e estruturas. Isso não apenas tornou o programa mais legível e fácil de debugar, mas também facilitou a manutenção e futuras melhorias. No final, este trabalho foi uma excelente oportunidade para aplicar conceitos de algoritmos de Programação Dinâmica e aprofundar o entendimento sobre como a programação pode ser utilizada para resolver problemas complexos de forma eficiente e estruturada.



6. Referências Bibliográficas

Universidade de São Paulo, Instituto de Matemática e Estatística. Análise de Algoritmos - Programação Dinâmica. Disponível

em:https://www.ime.usp.br/~pf/analise_de_algoritmos/aulas/dynamic-programming.html. Acesso em: 19 dez. 2024.

Universidade de São Paulo, Instituto de Matemática e Estatística. Panda - Resolução de Problemas Usando Python. Seção: Programação Dinâmica. Disponível em:

https://panda.ime.usp.br/panda/static/pythonds_pt/04-Recursao/11-programacaoDinamica.html. Acesso em: 21 dez. 2024.

Luciano Digiampietri. **Aula 15a - Programação Dinâmica**. YouTube. Disponível em:https://www.youtube.com/watch?v=jBBpBeI5zQw. Acesso em: 21 dez. 2024.