Algoritmo A* Path Finding para a procura de caminhos com menos custo em funcao da intensidade.

Modules

cv2

math

numpy

time

Classes

builtin .object

<u>OpenImage</u> WriteFile

class OpenImage(<u>builtin</u>.object)

Classe onde a imagem vai ser aberta para estudo e tratamento

Methods defined here:

_init__(self, name)

Inicializacao de parametros da classe

@name nome do ficheiro da imagem a abrir

draw_point(self, point)

Funcao que desenha um ponto na imagem

@param point ponto a desenhar na imagem

open_image(self, START_POINT, END_POINT, flag=True)

Abertura e desenho na imagem dos pontos inicial e final para percepcao clara do caso de estudo

@param START POINT ponto incial @param END POINT ponto final

save_image(self, name)

Guarda o conteudo da janela num ficheiro de imagem

@param name nome do ficheiro de imagem a gravar

show_image(self)

Abertura de uma caixa de dialogo com o resultado do algoritmo visivel

Data descriptors defined here:

```
dict
          dictionary for instance variables (if defined)
      weakref
          list of weak references to the object (if defined)
class WriteFile(<u>builtin</u>.object)
   Classe para a escrita de ficheiros
    Methods defined here:
    write_file(self, name, closed_set)
          Escrita de um ficheiro .txt para o armazenamento dos
          pontos resultantes do algoritmo
          @param name nome do ficheiro .txt onde serao armazenados os dados
          @closed set lista de pontos resultantes do algoritmo
    Data descriptors defined here:
      dict
          dictionary for instance variables (if defined)
      weakref
          list of weak references to the object (if defined)
```

Data

__author__ = '12551 Pedro Santos & 12552 Emanuel Teixeira' __date__ = '11 de Maior de 2014'

Author

12551 Pedro Santos & 12552 Emanuel Teixeira

Algoritmo A* Path Finding para a procura de caminhos com menos custo em funcao da intensidade.

Modules

math

Classes

AStar

class **AStar**

Classe <u>AStar</u> e responsavel pelo algoritmo da busca do melhor caminho com menos custo

Methods defined here:

__init__(self)

Inicializacao dos parametros da classe Astar

a_star(self, img)

Funcao A* que busca o melhor caminho utilizando a soma das funcoes g e h para um conjuto de pontos e escolhendo o ponto que apresenta um custo mais baixo

@param img e a matriz da imagem a testar com o valor dos pixeis

g(self, neighbor)

Funcao com o custo g, em funcao da intesndidade da cor Quanto maior for a intensidade menor sera o custo

@param neighbor e o ponto vizinho que esta a ser testado @return a normalizacao da cor entre 0 e 1 do ponto neighbor

h(self, neighbor)

Funcao com o custo h, em funcao da distancia em linha recta ao ponto final Quanto maior for a distancia maior sera o custo

@param neighbor e o ponto vizinho que esta a ser testado
@return a distancia em linha reta do ponto neighbor ao ponto END POINT

Data

```
__author__ = '12551 Pedro Santos & 12552 Emanuel Teixeira'
__date__ = '11 de Maio de 2014'
```

Author

