Projekt 1 Prehľadávanie stavového priestoru

Laura Fulajtárová

Fakulta informatiky a informačných technológií STU xfulajtarova@stuba.sk

ID: 120782

Contents

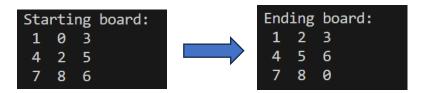
Riešený problém	3
Opis riešenia	3
A* algoritmus	3
Heuristika 1 - Wrong tiles	4
Heuristika 2 - Manhattan distance	4
Rotácia puzzle vzhľadom na polohu prázdneho políčka	5
Generovanie možných ťahov a pridávanie uzlov do haldy	5
Reprezentáciu údajov problému	6
Spôsob testovania a výsledky experimentov	6
Ľahká obtiažnosť	6
Stredná obtiažnosť	7
Ťažká obtiažnosť	8
Neriešiteľné príklady	9
Zhodnotenie riešenia a dosiahnutých výsledkov	10
Podľa času	10
Podľa krokov	10
Podľa vytvorených uzlov	11
Používateľská príručka na spustenie programu	11
Použitá literatúra	12

Riešený problém 2 úloha e)

Zadanie spočíva v riešení 8-hlavolamu na hracej doske o veľkosti MxM, pričom som testovala problémy s doskami o rozmeroch 3x3 a 4x4. Hlavolam pozostáva z osmi číselných políčok a jedného prázdneho miesta. Hráč môže presúvať políčka nahor, nadol, vľavo alebo vpravo, avšak iba v smere prázdneho miesta. Začiatočný a cieľový stav hlavolamu sú vopred definované, a úlohou je nájsť optimálnu postupnosť krokov, ktorá vedie z počiatočného stavu k cieľovému.

Na riešenie tohto problému je použitý A* algoritmus spolu s heuristickými funkciami. Tieto heuristiky poskytujú doplnkové informácie o vzdialenosti medzi aktuálnym stavom a cieľovým stavom. Konkrétne heuristiky zahŕňajú počet políčok, ktoré sa nenachádzajú na svojich správnych pozíciách, a súčet vzdialeností jednotlivých políčok od ich cieľových pozícií. Tieto heuristiky pomáhajú rozhodnúť, akým smerom sa vydať, aby sa čo najefektívnejšie dosiahol cieľový stav.

Konkrétny príklad:



V rámci tohto problému existuje konkrétna postupnosť krokov, ktorá vedie k riešeniu, napríklad kroky DOLE, DOPRAVA a znovu DOLE. Navrhovaná metóda algoritmu musí byť schopná identifikovať a zabezpečiť túto konkrétnu postupnosť krokov prostredníctvom výpočtu heuristík a porovnávania krokov.

Opis riešenia

A* algoritmus

 A^* je algoritmus na hľadanie optimálnej cesty v grafe. Využíva otvorený zoznam na uchovávanie nepreskúmaných uzlov a uzavretý zoznam na preskúmané uzly. Priorita uzlov sa určuje kombináciou ceny dosiahnutej cesty (g) a heuristického odhadu (h), f = g + h.

Moja implementácia:

Najskôr som si inicializovala a prípadne vynulovala všetky potrebné premenné. Na uchovávanie uzlov a ich funkcií som využívala otvorený a uzavretý zoznam (open a closed list).

Na začiatku som pridala počiatočnú konfiguráciu hracej plochy do prioritnej fronty (priority queue) pomocou štruktúry dát s názvom "heapq". Táto štruktúra "heapq" umožňuje efektívne spravovať prioritné rady (min-heap), kde prvok s najnižšou prioritou je na vrchole. Funkcia heappush mi umožnila pridávať uzly do tohto min-heapu podľa priority.

Potom som pomocou cyklu while postupne pridávala možné riešenia do haldy (heap) a monitorovala som počet vytvorených uzlov pre prípad, že by som chcela program ukončiť v prípade vysokého času.

Keď som pridávala deti do haldy, použila som funkciu heappush, ktorá umožňuje vložiť prvok do haldy tak, aby sa zachovala jej vlastnosť min-heapu.

Ak som objavila riešenie vo funkcii insert(node, board_end, open_list, n, choice), zaznamenala som počet vytvorených uzlov, vypísala som cestu k riešeniu pomocou funkcie print_solution_path(solution_node, choice) a ukončila som hlavnú funkciu.

```
def astar(board_start, board_end, n, choice):
    global closed_set, solution, num_of_moves_h1, num_of_moves_h2, num_of_nodes_h1, num_of_nodes_h2
    closed_set = set()
    solution = None

    start_node = Node(board_start)
    open_list = []
    node_count = 0
```

```
heapq.heappush(open_list, (start_node.f, start_node))
while open_list:
    _, current_node = heapq.heappop(open_list)
   node_count += 1
   if node_count >= 50000:
       print("Reached 50000 nodes, exiting...")
        if choice == 1:
           num_of_moves_h1 = 0
        elif choice == 2:
           num_of_moves_h2 = 0
       break
   insert(current_node, board_end, open_list, n, choice)
   if solution:
       if choice == 1:
           num_of_nodes_h1 = node_count
       elif choice == 2:
           num_of_nodes_h2 = node_count
       print_solution_path(solution, choice)
```

Heuristika 1- Wrong tiles

Jednou z heuristík, ktorú som použila, je "počet zle umiestnených políčok." Táto heuristika spočíta, koľko políčok nie je na správnom mieste vzhľadom na cieľový stav.

```
def heuristic_1_wrong_tiles(board, board_end):
    count = 0
    for i in range(len(board)):
        if board[i] != board_end[i] and board[i] != 0:
            count += 1
    return count
```

Heuristika 2- Manhattan distance

Druhou použitou heuristikou je "Manhattanova vzdialenosť." Táto metrika meria najkratšiu vzdialenosť medzi dvoma bodmi na mriežke podľa počtu krokov, ktoré sú potrebné vo vodorovnom a zvislom smere, aby sa dostali z jedného bodu do druhého.

```
# Function to calculate the Manhattan distance for a single tile
def manhattan_distance(tile, current_position, goal_position, n):
    if tile == 0:
        return 0
    tile -= 1
        current_row, current_col = current_position // n, current_position % n
        goal_row, goal_col = goal_position // n, goal_position % n
        return abs(current_row - goal_row) + abs(current_col - goal_col)

# Function to calculate the sum of Manhattan distances for all tiles
def heuristic_2_tiles_distance(board, goal, n):
    distance = 0
    for i in range(len(board)):
        tile_value = board[i]
        goal_position = goal.index(tile_value)
        distance += manhattan_distance(tile_value, i, goal_position, n)
    return distance
```

```
Starting board:

5

1

2

7

6

8
```

```
Ending board:

8 0 1

4 7 5

3 2 6
```

```
distance for single tile 5 = 3
distance for every tile: 3_5 + 3_4 + 3_1 + 1_2 + 3_3 + 2_7 + 1_6 + 4_8 = 20
```

Rotácia puzzle vzhľadom na polohu prázdneho políčka

Pre rotáciu hracej dosky som vytvorila štyri funkcie: "hore", "dole", "vpravo" a "vľavo". Každá z týchto funkcií má za úlohu vymeniť prázdne políčko, ktoré je označené 0, so svojím susedom. Tieto funkcie sú totožné okrem časti kódu, ktorá je vyznačená na obrázku. V tejto časti kontrolujeme hraničné podmienky, kde sa prázdne políčko nemôže posunúť, a tiež určujeme, s ktorým susedom sa má vymeniť, vzhľadom na smer, v ktorom chceme otáčať puzzle. Každá z týchto funkcií vytvára kópiu hracej plochy, aby sa zachoval pôvodný stav, a potom vykoná presun prázdneho políčka. Po vykonaní pohybu funkcia vráti nový stav hracej plochy.

Generovanie možných ťahov a pridávanie uzlov do haldy

Na vloženie detí do prioritnej fronty som vytvorila funkciu s názvom "insert". Najskôr kontrolujeme, či aktuálna hracia doska nie je naším konečným cieľom. Ak áno, uložíme ju ako riešenie a ukončíme vyhľadávanie. Potom kontrolujeme, či je aktuálna hracia doska už v uzavretých stavoch. Ak áno, preskočíme ju a nepokračujeme v jej ďalšom spracovaní. V opačnom prípade ju pridáme do množiny uzavretých stavov.

Ďalej funkcia generuje všetky možné rotácie hracej dosky, teda otáčanie doľava, doprava, nahor a nadol. Tieto vytvorené dosky skúmame tak, že ich porovnávame s aktuálnou doskou, pretože v prípade, že by posun bol mimo hracej dosky, stav by zostal nezmenený, a preto môžeme pokračovať len s platnými pohybmi.

Pre každé takto vytvorené dieťa vytvoríme uzol s príslušným rozložením dosky, operátorom, aktualizovanou hĺbkou, vypočítanou funkciou pre danú heuristiku a odkazom na jeho predchodcu, tzv. jeho rodiča.

Ďalej kontrolujeme, či takto vytvorené dieťa už nie je v open liste. Ak nie je, pridáme ho do priority queue vzhľadom na jeho f hodnotu pomocou funkcie "heappush".

```
insert(node, board_end, open_list, n, choice):
if is_same(node.board, board_end):
   global solution
    solution = copy.deepcopy(node)
    return None
if tuple(node.board) in closed_set:
closed_set.add(tuple(node.board))
1 ch = left(node.board, n)
r ch = right(node.board, n)
u ch = up(node.board, n)
d ch = down(node.board, n)
if not is same(1 ch, node.board):
    child = Node(
       l_ch,
"left"
        node.depth + 1,
        f=node.depth + 1 + calculate_heuristic(choice, l_ch, board_end, n),
    if child.board not in open_list:
        heapq.heappush(open_list, (child.f, child))
```

```
..... toto opakujeme pre r_ch, u_ch, d_ch len s iným operandom
return node
```

Reprezentáciu údajov problému

Pre reprezentáciu stavu a nájdenú cestu som vytvorila triedu Node. V tejto triede som uchovávala rôzne typy údajov, ako je rozloženie hracej dosky, operátor, ktorým sme sa dostali k tomuto stavu (ľavý, pravý, hore, dole), hĺbku uzla (na výpočet funkcie "f"), samotnú funkciu "f" a odkaz na rodiča (na neskoršie vypísanie cesty).

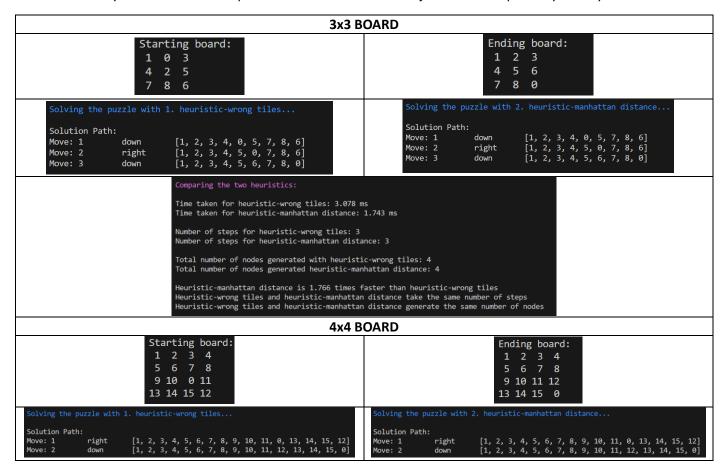
```
class Node:
    def __init__( self, board=[], operand=None, depth=0, parent=None, f=None,):
        self.board = board
        self.operand = operand
        self.depth = depth
        self.f = f
        self.parent = parent
```

Spôsob testovania a výsledky experimentov

Určila som štyri rôzne scenáre na testovanie, pričom som brala do úvahy obtiažnosť a riešiteľnosť problému.

Ľahká obtiažnosť

Na začiatok som oba prístupy testovala na veľmi jednoduchých príkladoch s maximálne 5 krokmi, pri ktorých obe heuristiky rýchlo našli riešenie. V tomto prípade sa heuristika 2, založená na Manhattanských vzdialenostiach, v časovej náročnosti ukázala ako výhodnejšia, avšak rozdiel nebol tak výrazný ako pri iných skúmaných scenároch. Obidve heuristiky viedli k rovnakému počtu krokov a taktiež zväčša aj k rovnakému počtu vytvorených uzlov.



```
Comparing the two heuristics:

Time taken for heuristic-wrong tiles: 2.109 ms
Time taken for heuristic-manhattan distance: 1.544 ms

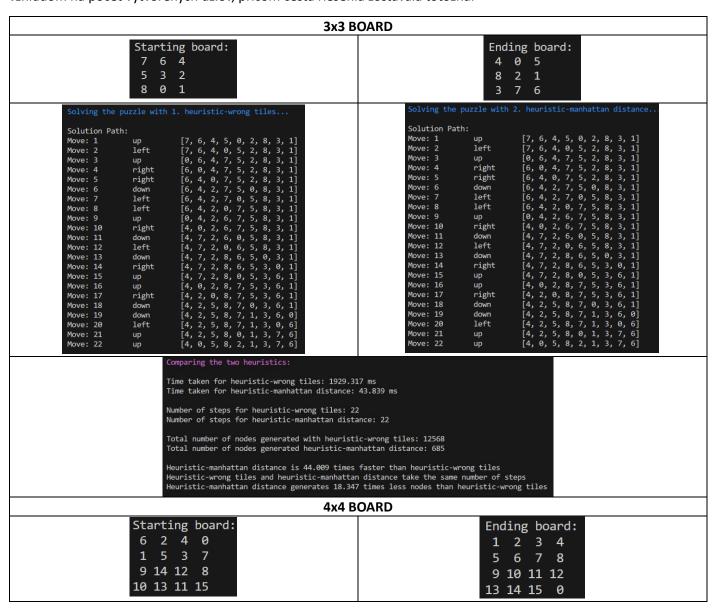
Number of steps for heuristic-wrong tiles: 2
Number of steps for heuristic-manhattan distance: 2

Total number of nodes generated with heuristic-wrong tiles: 3
Total number of nodes generated heuristic-manhattan distance: 3

Heuristic-manhattan distance is 1.366 times faster than heuristic-wrong tiles
Heuristic-wrong tiles and heuristic-manhattan distance take the same number of steps
Heuristic-wrong tiles and heuristic-manhattan distance generate the same number of nodes
```

Stredná obtiažnosť

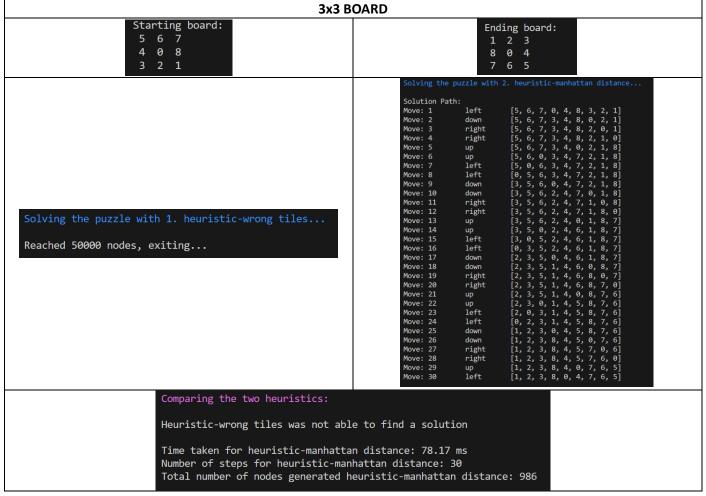
V prípade stredne náročných príkladov s približne dvadsiatimi krokmi excelovala heuristika 2 v rýchlosti a efektívnosti vzhľadom na počet vytvorených uzlov, pričom cesta riešenia zostávala totožná.



```
Solution Path:
                                                                                                   left
left
left
                                                  13,
13,
13,
13,
13,
, 0,
14,
14,
14,
14,
14,
14,
14,
14,
1
2
3
4
5
6
7
8
9
10
11
12
13
14
15
16
17
18
         down
right
up
left
                                                                                          6
7
8
9
10
11
12
13
14
15
16
17
18
                                                                                                    right
                                                                                                   up
left
                                                                                    Move:
Move:
         up
right
up
right
down
right
down
left
                                                                                                   up
right
                                                                                                   up
right
down
right
                                              10,
10,
10,
10,
                                                                                                                                               12,
0,
11,
                                                  11, 12, 13,
                                                                                                                                           10, 11
                   Comparing the two heuristics:
                   Time taken for heuristic-wrong tiles: 98.688 ms
                   Time taken for heuristic-manhattan distance: 20.657 ms
                  Number of steps for heuristic-wrong tiles: 19
                  Number of steps for heuristic-manhattan distance: 19
                  Total number of nodes generated with heuristic-wrong tiles: 1286
                  Total number of nodes generated heuristic-manhattan distance: 189
                  Heuristic-manhattan distance is 4.778 times faster than heuristic-wrong tiles
                  Heuristic-wrong tiles and heuristic-manhattan distance take the same number of steps
                  Heuristic-manhattan distance generates 6.804 times less nodes than heuristic-wrong tiles
```

Ťažká obtiažnosť

Náročné príklady s približne tridsiatimi krokmi predstavovali výzvu, pri ktorej prvá heuristika, ktorá počet vytvorených uzlov prekročila, musela byť prerušená. Naopak, heuristika 2 zvládla tento problém v akceptovateľnom čase s primeraným početom vytvorených uzlov.



4x4 BOARD		
Starting board: 6 5 4 3 2 1 8 7 9 10 15 11 13 14 12 0	Ending board: 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 0	
	Solving the puzzle with 2. heuristic-manhattan distance Solution Path: Move: 1 left [6, 5, 4, 3, 2, 1, 8, 7, 9, 10, 15, 11, 13, 14, 0, 12] Move: 2 up [6, 5, 4, 3, 2, 1, 8, 7, 9, 10, 0, 11, 13, 14, 15, 12] Move: 3 right [6, 5, 4, 3, 2, 1, 8, 7, 9, 10, 11, 0, 13, 14, 15, 12] Move: 4 up [6, 5, 4, 3, 2, 1, 8, 0, 9, 10, 11, 7, 13, 14, 15, 12]	
	Move: 5 left [6, 5, 4, 3, 2, 1, 0, 8, 9, 10, 11, 7, 13, 14, 15, 12] Move: 6 left [6, 5, 4, 3, 2, 0, 1, 8, 9, 10, 11, 7, 13, 14, 15, 12] Move: 7 left [6, 5, 4, 3, 0, 2, 1, 8, 9, 10, 11, 7, 13, 14, 15, 12] Move: 8 up [0, 5, 4, 3, 6, 2, 1, 8, 9, 10, 11, 7, 13, 14, 15, 12] Move: 9 right [5, 0, 4, 3, 6, 2, 1, 8, 9, 10, 11, 7, 13, 14, 15, 12] Move: 10 down [5, 2, 4, 3, 6, 0, 1, 8, 9, 10, 11, 7, 13, 14, 15, 12]	
Solving the puzzle with 1. heuristic-wrong tiles Reached 50000 nodes, exiting	Move: 11 right [5, 2, 4, 3, 6, 1, 0, 8, 9, 10, 11, 7, 13, 14, 15, 12] Move: 12 up [5, 2, 0, 3, 6, 1, 4, 8, 9, 10, 11, 7, 13, 14, 15, 12] Move: 13 left [5, 0, 2, 3, 6, 1, 4, 8, 9, 10, 11, 7, 13, 14, 15, 12] Move: 14 down [5, 1, 2, 3, 6, 0, 4, 8, 9, 10, 11, 7, 13, 14, 15, 12] Move: 15 right [5, 1, 2, 3, 6, 10, 4, 8, 9, 11, 7, 13, 14, 15, 12] Move: 17 right [5, 1, 2, 3, 6, 10, 4, 8, 9, 11, 0, 7, 13, 14, 15, 12]	
	Move: 18 up [5, 1, 2, 3, 6, 10, 4, 0, 9, 11, 7, 8, 13, 14, 15, 12] Move: 19 left [5, 1, 2, 3, 6, 10, 0, 4, 9, 11, 7, 8, 13, 14, 15, 12] Move: 20 down [5, 1, 2, 3, 6, 10, 7, 4, 9, 11, 0, 8, 13, 14, 15, 12] Move: 21 left [5, 1, 2, 3, 6, 10, 7, 4, 9, 0, 11, 8, 13, 14, 15, 12] Move: 22 up [5, 1, 2, 3, 6, 0, 7, 4, 9, 10, 11, 8, 13, 14, 15, 12] Move: 23 left [5, 1, 2, 3, 0, 6, 7, 4, 9, 10, 11, 8, 13, 14, 15, 12]	
	Move: 24 up [0, 1, 2, 3, 5, 6, 7, 4, 9, 10, 11, 8, 13, 14, 15, 12] Move: 25 right [1, 0, 2, 3, 5, 6, 7, 4, 9, 10, 11, 8, 13, 14, 15, 12] Move: 26 right [1, 2, 0, 3, 5, 6, 7, 4, 9, 10, 11, 8, 13, 14, 15, 12] Move: 27 right [1, 2, 3, 0, 5, 6, 7, 4, 9, 10, 11, 8, 13, 14, 15, 12] Move: 28 down [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 0, 9, 10, 11, 8, 13, 14, 15, 12] Move: 29 down [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 0, 13, 14, 15, 12] Move: 30 down [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 0, 13, 14, 15, 12]	
Comparing the two heuristics:		
Heuristic-wrong tiles was not able to find a solution		
Time taken for heuristic-manhattan distance: 25024.133 ms Number of steps for heuristic-manhattan distance: 30 Total number of nodes generated heuristic-manhattan distance: 36194		

Neriešiteľné príklady

Posledným skúmaným scenárom boli príklady, ktoré obidve heuristiky nedokázali vyriešiť, označované ako neriešiteľné. V tomto prípade sme porovnali rýchlosť, s akou oba prístupy zistili neriešiteľnosť problému, pričom heuristika 2 opäť ukázala svoju spoľahlivosť.

3x3 BOARD	
Starting board: 3 7 0 6 4 8 1 2 5	Ending board: 3 6 2 7 5 4 0 1 8
Solving the puzzle with 1. heuristic-wrong tiles	Solving the puzzle with 2. heuristic-manhattan distance
Reached 50000 nodes, exiting	Reached 50000 nodes, exiting
No solution found in either case	
Time taken for heuristic-wrong tiles: 25359.715 ms Time taken for heuristic-manhattan distance: 19473.613 ms	
4x4 BOARD	
Starting board: 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 0	Ending board: 1 2 3 4 5 6 7 8 9 11 10 12 13 14 15 0
Solving the puzzle with 1. heuristic-wrong tiles	Solving the puzzle with 2. heuristic-manhattan distance
Reached 50000 nodes, exiting	Reached 50000 nodes, exiting
No solution found in either case Time taken for heuristic-wrong tiles: 51575.955 ms Time taken for heuristic-manhattan distance: 40536.453 ms	

Zhodnotenie riešenia a dosiahnutých výsledkov

V kontexte mojho riešenia tejto úlohy môžem konštatovať, že A* algoritmus sa ukázal ako výnimočne účinný a rýchly v porovnaní s prístupom nahodilého výberu krokov. Jeho schopnosť využívať heuristiky pre rýchle rozhodovanie o výbere uzlov v procese hľadania riešenia je pozoruhodná. Avšak rozhodnutie o vhodnej heuristike zásadným spôsobom ovplyvnilo dosiahnuté výsledky.

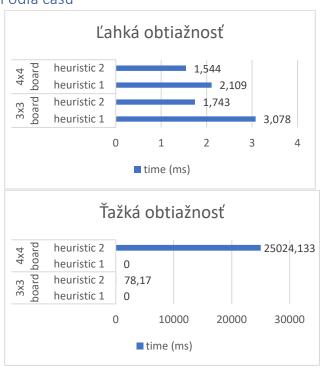
V tomto kontexte vynikla heuristika 2, založená na Manhattanských vzdialenostiach, ako veľmi rýchla a efektívna voľba pri hľadaní riešenia hracej dosky. Táto heuristika často generovala menší počet uzlov v stromovom vyhľadávacom priestore a zásadne prispela k rýchlejšiemu približovaniu sa k riešeniu. Zaujímavé je, že postupnosti krokov na dosiahnutie riešenia ostali totožné, ale heuristika 2 sa ukázala výrazne efektívnejšou.

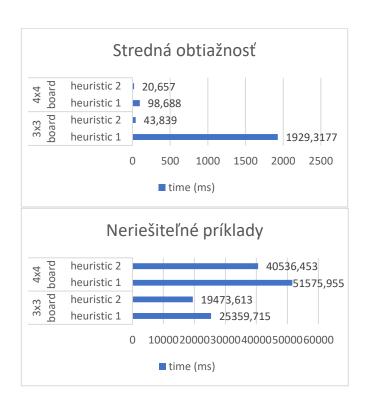
Obmedzenie na maximálny počet vytvorených uzlov (50000) viedlo k tomu, že heuristika 1 (počet nesprávne umiestnených políčok) v niektorých prípadoch neobjavila správnu cestu k riešeniu. Naopak, heuristika 2 bola schopná nájsť riešenie, hoci to trvalo trochu dlhšie, čím potvrdila svoju spoľahlivosť pri hľadaní optimálneho riešenia.

Na základe týchto pozorovaní by som bez váhania odporučila použitie heuristiky 2 (Manhattanská vzdialenosť) v tejto úlohe, keďže sa ukázala ako rýchlejšia, efektívnejšia a spoľahlivejšia vo voľbe heuristiky pre A* algoritmus pri riešení hracej dosky.

Nasledujúce grafy boli zostavené podľa získaných informácií v časti Spôsob testovania a výsledky experimentov.

Podľa času

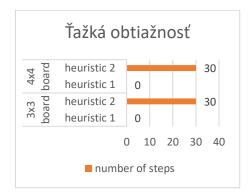




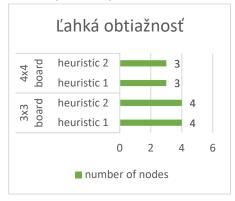
Podľa krokov

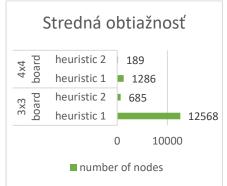


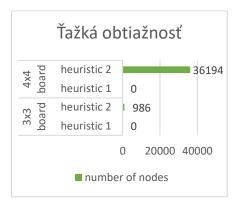




Podľa vytvorených uzlov







Používateľská príručka na spustenie programu

Moja práca sa skladá z dvoch súborov: main.py a game.py. V súbore game.py som naprogramovala logiku projektu a obsahuje rôzne metódy a triedy pre vytvorenie uzlov, algoritmus A*, vloženie detí, výpis cesty a ďalšie. Všetky podstatné informácie som taktiež uviedla v dokumentácii v časti s názvom <u>Opis riešenia</u>.

Súbor main.py slúži na spustenie celého programu. Navrhla som jednoduché rozhranie pre interakciu s programom. Po spustení programu vás program privíta a ponúkne vám tri základné možnosti: ukončiť hru, pokračovať s vami navrhnutým rozložením počiatočnej a cieľovej hracej dosky alebo automaticky vygeneruje náhodné rozloženia. Taktiež od vás program očakáva, aby ste zadali počet stĺpcov a riadkov hracej dosky, pričom odporúčam veľkosť 3x3, ale program bol testovaný aj na hracích doskách o veľkosti 4x4. Následne program zobrazí hracie dosky, s ktorými bude pracovať, a začne ich riešiť podľa heuristiky 1 alebo heuristiky 2. Po nájdení riešenia program zobrazí cestu a počet krokov. Taktiež poskytne porovnanie týchto heuristík vzhľadom na čas, počet krokov k správnemu riešeniu a počet uzlov, ktoré boli potrebné na vytvorenie riešenia. Po týchto štatistikách si môžete hru zahrať znova alebo ju ukončiť stlačením klávesy "q".

Použitá literatúra

- 1. https://www.simplilearn.com/tutorials/artificial-intelligence-tutorial/a-star-algorithm
- 2. https://www.geeksforgeeks.org/heap-queue-or-heapq-in-python/