

Univerzita Karlova v Praze
Matematicko-fyzikální fakulta

BAKALÁŘSKÁ PRÁCE



Tomáš Novella

Grid-Based Path Planning

Katedra teoretické informatiky a matematické logiky

Vedoucí bakalářské práce: Mgr. Tomáš Balyo

Studijní program: Informatika

Studijní obor: Obecná informatika

Praha 2013

Poděkování.

Prohlašuji, že jsem tuto bakalářskou práci vypracoval(a) samostatně a výhradně s použitím citovaných pramenů, literatury a dalších odborných zdrojů.

Beru na vědomí, že se na moji práci vztahují práva a povinnosti vyplývající ze zákona č. 121/2000 Sb., autorského zákona v platném znění, zejména skutečnost, že Univerzita Karlova v Praze má právo na uzavření licenční smlouvy o užití této práce jako školního díla podle §60 odst. 1 autorského zákona.

V dne

Podpis autora

Název práce: Název práce

Autor: Jméno a příjmení autora

Katedra: Název katedry či ústavu, kde byla práce oficiálně zadána

Vedoucí bakalářské práce: Jméno a příjmení s tituly, pracoviště

Abstrakt:

Klíčová slova:

Title:

Author: Jméno a příjmení autora

Department: Department of Theoretical Computer Science and Mathematical Logic

Supervisor: Jméno a příjmení s tituly, pracoviště

Abstract:

Keywords:

Obsah

Úvod	2
0.1 Motivácia	2
0.2 Stručný popis práce, ciele	2
1 Zadanie problému a cieľové požiadavky	3
1.1 Úvodné definície a značenia	3
1.2 Herná mapa	3
1.3 GPPC: Grid-Based Path Planning Competition	4
1.3.1 Špecifiká súťaže, limity	4
1.3.2 Kritériá súťaže, hodnotenie programov	4
2 Dosiaľ známe algoritmy	6
2.1 Dijkstrov algoritmus	6
3 Nový algoritmus: Novella*	7
3.1 Zlepšenie výkonu v niektorých prípadoch	7
3.2 Hľadáme obdĺžniky	8
4 Porovnanie algoritmu Novella* s ostatnými algoritmami	9
4.0.1 Ukážka L ^A T _E Xu	10
Záver	11
Seznam použité literatury	12
Seznam tabulek	13
Seznam použitých zkratok	14
Přílohy	15

Úvod

0.1 Motivácia

Hľadanie najkratšej cesty je jedným z elementárnych problémov teórie grafov. Dôležitosť tohto problému je zrejmá, najmä keď si uvedomíme jeho všestranné využitie, napríklad v umelej inteligencii, v počítačových hrách a podobne. Na nešťastie riešenia a algoritmy využívané v komerčných hrách sú closed-source a teda obecné nie známe.

0.2 Stručný popis práce, ciele

Na nájdenie najkratšej cesty v obecných grafoch využívame Dijkstrov algoritmus, prípadne jeho nadstavby, ktoré si následne rozoberieme.

Cieľom práce je hľadanie cesty v špeciálnych grafoch - tzv. herných mapách. Zadanie tohto problému sa od všeobecného hľadania najkratšej cesty v obecných grafov líši v dvoch veciach. Jednak grafy herných máp predstavujú akúsi mriežku - a teda arita vrcholov je maximálne 8 a jednak pri riešení tejto úlohy máme k dispozícii čas na predspracovanie mapy a vytvorenie pomocných dátových štruktúr.

V práci sme naimplementovali vlastný algoritmus a porovnali ho s doterajšími známymi. TODO?? Počas práce sme prišli na zaujímavé zefektívnenie algoritmov [snad na niečo príjdem :))a dúfame v jeho rozšírenie do hernej sféry.

ASK?? ake su vlastne ciele? mam vymysliet vzbrusu nový algoritmus?

V prvej kapitole si zdefinujeme kľúčové termíny a popíšeme problem. Na konci kapitoly spomenieme súťaž, ktorej sa daný algoritmus zúčastnil a popíšeme jej podmienky. Druhá kapitola sa pokúsime rozobrať doterajšie zistenia a algoritmy používané na riešenie obdobných problémov. V tretej kapitole popíšeme náš algoritmus a vo štvrtej kapitole ho porovnáme s ostatnými algoritmami a uvidíme výsledky.

1. Zadanie problému a cieľové požiadavky

1.1 Úvodné definície a značenia

Na začiatok si zavedme niektoré dôležité pojmy teórie grafov. Budú sa týkať obecnej teórie a úlohu so všetkými jej špecifikami si ozrejníme v nasledujúcej kapitole.

Definícia. Graf G je usporiadaná dvojica (V, E) , kde V označuje množinu vrcholov(vertices) a $E \subseteq V \times V$ označuje množinu hrán(edges). Značíme $G = (V, E)$.

Definícia. Ohodnotený graf (G, w) je graf s spolu s reálnou funkciou (tzv. ohodnotením) $w : E(G) \rightarrow \mathbb{R}$, kde w je funkcia, ktorá každej hrane priradí reálne číslo, takzvanú cenu, alebo dĺžku hrany.

Teraz keď už vieme, čo je to graf, skúsme si zadať najkratšiu cestu. Začnime najprv obecnou cestou.

Definícia. Cesta P z vrcholu v_0 do vrcholu v_n v grafe G je postupnosť $P = (v_0, e_1, v_1, \dots, e_n, v_n)$, pre ktorú platí $e_i = \{v_{i-1}, v_i\}$ a taktiež $v_i \neq v_j$ pre každé $i \neq j$.

Všimnime si, že v ceste nenavštívime žiaden vrchol dvakrát a teda cesta neobsahuje kružnice.

TODO?? dlžka hrany - cena cesty - zdefinuj funkciu $d(u, v)$

Definícia. Cena cesty P z vrcholu v_0 do vrcholu v_n v ohodnotenom grafe (G, w) je súčet cien hrán, ktoré sa na ceste nachádzajú.

Definícia. Najkratšia cesta P z vrcholu v_0 do vrcholu v_n v ohodnotenom grafe (G, w) je cesta s najnižšou cenou.

1.2 Herná mapa

Po zavedení kľúčových pojmov sa dostávame k samotnému zadaniu úlohy. Ako sme už spomínali, problém budeme riešiť na tzv. herných mapách. Čo je herná mapa a v čom sa od obecného grafu odlišuje?

Zjednodušene povedané, je to mapa s ktorou sa stretávame v najrôznejších hrách, ako je Warcraft, Startcraft, Dragon Age a podobne.

Ide v podstate o špeciálny a dosť obmedzený typ grafu. Vizualne si ju môžeme predstaviť ako graf v ktorom sú vrcholy rozostúpené v tvare mriežky a hrana je stále medzi dvojicami susedných vrcholov vo všetkých ôsmych smeroch. Cena vodorovnej alebo zvislej hrany je 1 a cena šikmej hrany je $\sqrt{2}$.

Skúsme si teraz nadefinovať hernú mapu formálne.

Definícia. Herná mapa rozmeru $m \times n$ je ohodnotený graf v ohodnotením w s $m \times n$ vrcholmi očíslovanými od $v_{1,1}$ až po $v_{m,n}$ s jednoduchými hranami j v tvare $\{v_{a,b}, v_{a,b+1}\}, \{v_{a,b}, v_{a+1,b}\}$, kde $w(j) = 1$ a šikmými hranami s v tvare $\{v_{a,b}, v_{a+1,b+1}\}, \{v_{a,b}, v_{a+1,b-1}\}$ kde $w(s) = 1.4142$.

Poznámka 1. Herná mapa je v tvare obdĺžniku a teda budem kvôli stručnosti pre hernú mapu používať pojem obdĺžnik.

Definícia. Herná podmapa p rozmeru $a \times b$ hernej mapy P rozmeru $m \times n$ *TODO?? definuje ernu podmapu ako suvisly podgraf blablabla ASK?? ako zjednodusi???* neprijemne komplikovana definicia....

FIXME?? pridať obrázok

1.3 GPPC: Grid-Based Path Planning Competition

Algoritmus navrhnutý a naprogramovaný v tejto práci bol zaradený do súťaže **GPPC**, ktorá sa koná približne 2 krát ročne.

1.3.1 Špecifiká súťaže, limity

Herné mapy budú mať rozmery maximálne 2048×2048 . Súťaž bude rozdelená do dvoch fáz — fázy predspracovania mapy (pre-processing) a fázy testovania. Na predspracovanie mapy bude vyhradený čas maximálne 30 minút a program si svoje dáta uloží na disk do súboru o veľkosti maximálne 50MB. A potom vo fáze testovania budú dostávať požiadavky na nájdenie najkratšej cesty.

Úlohou súťaže je naimplementovať tieto tri funkcie.

```
void PreprocessMap(std::vector &bits, int width, int height,
                  const char *filename);

void *PrepareForSearch(std::vector &bits, int width, int height,
                      const char *filename);

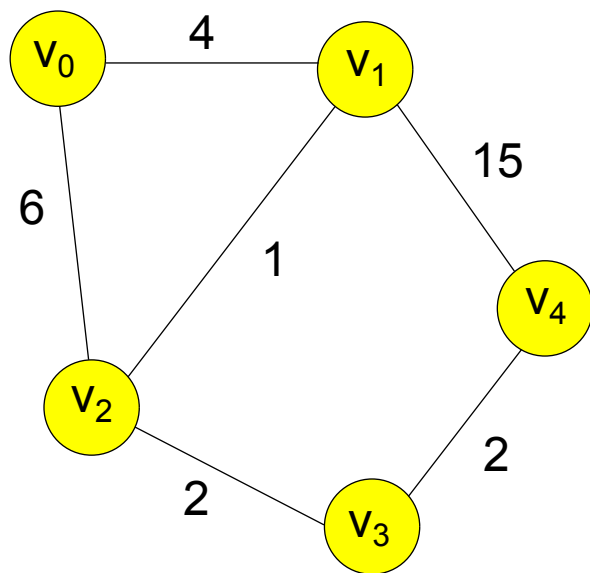
bool GetPath(void *data, xyLoc s, xyLoc g, std::vector &path);
```

1.3.2 Kritériá súťaže, hodnotenie programov

Programy sa nebudú porovnávať v jednej metrike a podľa jedného kritéria, nakoľko sa programy dalo zoptimalizovať podľa viacerých kritérií. Metriky sú nasledovné:

- Celkový čas na nájdenie cesty.
- Čas na nájdenie prvých 20 tich krokov.
- Dĺžka cesty (zohľadnená suboptimalita).
- Maximálny čas vrátenia hociktorej časti cesty.

Testovací počítač má 12 GB RAM pamäti a dva 2.4 Ghz Intel Xeon E5620 procesory.



2. Dosiaľ známe algoritmy

Na hľadanie najkratších ciest v grafe poznáme mnoho algoritmov, ktoré vieme rozdeliť do troch skupín.

- Point To Point Shortest Path - hľadáme najkratšiu cestu medzi dvoma zadanými bodmi
- Single Source Shortest Path - pre daný vrchol v hľadáme najkratšiu cestu do všetkých vrcholov grafu.
- All Pairs Shortest Path - skúmame najkratšiu cestu medzi všetkými dvojicami vrcholov.

Napriek tomu, že sú tieto problémy na obecných grafoch NP-ťažké, na herných mapách, kde majú všetky vrcholy kladnú cenu, vieme nájsť riešenie v polynomiálnom čase. V práci sa ďalej budeme zaoberať riešením prvého problému (Point to Point Shortest Path).

V tejto kapitole si následne popíšeme algoritmy, ktoré sú použiteľné na všetkých grafoch s nezápornými dĺžkami hrán.

2.1 Dijkstrov algoritmus

Medzi základné algoritmy patrí Dijkstrov algoritmus, ktorý je asymptoticky optimálny (TODO?? for sure?).

Pri hľadaní cesty z vrcholu s do vrcholu t prechádzame postupne vrcholy zo stúpajúcou vzdialenosťou od s , až dokým sa nedostaneme k cieľovému vrcholu t . Graficky si beh algoritmu môžeme predstaviť ako kruh so stredom v bode s so zväčšujúcim sa polomerom. Algoritmus napísaný v pseudokóde je nasledovný:

```
d(s) <- 0  
d(*) <-  $\infty$ 
```

3. Nový algoritmus: NovellA*

3.1 Zlepšenie výkonu v niektorých prípadoch

Nie všetky cesty sú ale také kľukaté. V mnohých prípadoch, napríklad keď medzi počiatočným a koncovým bodom neleží žiadna prekážka, sú cesty veľmi priamočiare. To sa pokúsime využiť na zlepšenie výkonu algoritmu v niektorých prípadoch. Predstavme si, že máme obdĺžnikovú mapu bez prekážok a hľadáme najkratšiu cestu medzi bodmi $s = (x_s, y_s), t = (x_t, y_t)$. V tomto prípade vieme nájsť najkratšiu cestu veľmi jednoducho. Algoritmus: vstup:

$s = (x_s, y_s), t = (x_t, y_t)$

vystup:

path ... usporiadaná množina súradníc po ktorých vedie cesta
beh algoritmu:

```
path = (xs , ys)
```

```
TODO?? nejde diakritika??
```

```
# skopirujem suradnice pociatocneho vrcholu
```

```
(x1 , y1) = (xs , ys)
```

```
while (x1 , y1) <> (x2 , y2):
```

```
    if y1 < y2:
```

```
        ++y1
```

```
    else:
```

```
        --y1
```

```
    if x1 < x2:
```

```
        ++x1
```

```
    else:
```

```
        --x1
```

```
    path.append((x1 , y1))
```

Teda, jednoducho povedané: keď sa počiatočný a koncový bod líšia v jednej súradnici, tak sa posúvame priamočiario, keď sa líšia v oboch, tak sa posúvame šikmo.

Pokiaľ si zadefinujeme $dx := |x_t - x_s|$ a $dy := |y_t - y_s|$, tak počet vrcholov, ktorými cesta prechádza vieme zhora odhadnúť, ako $\max(dx, dy)$. Jej vzdialenosť vieme zistiť v čase $O(\max(dx, dy))$. Na zistenie vzdialenosti v každom kroku nám stačí konštantná pamäť.

TODO?? Poznamka, že nepotrebujem na to obdĺžniky, môžem robiť aj komplikovanejšie tvary, ale by to sa blbo hľadalo... ležaze...

Skúsme to teda nejak využiť. Pokiaľ vieme, že počiatočný aj koncový bod ležia v jednom obdĺžniku, tak máme problém vyriešený. Jediným problémom ostalo takéto obdĺžniky nájsť.

ASK?? alebo radšej neutralne napísať, hľadanie obdĺžnikov?

3.2 Hľadáme obdĺžniky

Pre ľahšie vyjadrovanie si zavedme definíciu čistej hernej mapy.

Definícia. *Herná podmapa je čistá pokiaľ medzi každými dvoma susednými vrcholmi existuje hrana.*

Naformulujme si teda problém exaktne. Chceme na vstupnej mape nájsť obdĺžniky, aby spolu mali čo najväčší obsah a aby ich bolo čo najmenej. ASK?? teda staci mi spravit obdlzniky 1x1 a potmo ich spajat...to je ako vsetko?

4. Porovnanie algoritmu Novella* s ostatnými algoritmami



Obrázek 4.1: Logo MFF UK

4.0.1 Ukázka \LaTeX u

V této krátké části ukážeme použití několika základních konstrukcí \LaTeX u, které by se vám mohly při psaní práce hodit.

Třeba odrážky:

- Logo Matfyzu vidíme na obrázku. 4.1
- Tato subsekce má číslo 4.0.1.
- Odkaz na literaturu [?].

Druhy pomlček: červeno-černý (krátká), strana 16–22 (střední), 45 – 44 (minus), a toto je — jak se asi dalo čekat — vložená věta ohraničená dlouhými pomlčkami. (Všimněte si, že jsme za `a` napsali vlnovku místo mezery: to aby se tam nemohl rozdělit řádek.)

„České uvozovky.“

Definícia. *Strom je souvislý graf bez kružnic.*

Věta 1. *Tato věta neplatí.*

Důkaz. Neplatné věty nemají důkaz. □

Závěr

Seznam použité literatury

Seznam tabulek

Seznam použitých zkratek

Přílohy