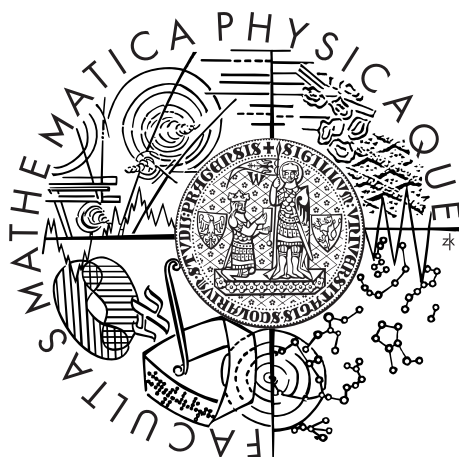


Univerzita Karlova v Praze
Matematicko-fyzikální fakulta

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	6
1 Zadanie problému a cieľové požiadavky	7
1.1 Úvodné definície a značenia	7
1.2 Mriežkový graf	8
1.3 GPPC: Grid-Based Path Planning Competition	8
1.3.1 Špecifiká súťaže, limity	8
1.3.2 Kritériá súťaže, hodnotenie programov	9
2 Prehľad algoritmov	10
2.1 Dijkstrov algoritmus	10
2.1.1 Zložitosť	10
2.2 Lineárny Dijkstrov algoritmus	10
2.3 A*	12
3 Nový algoritmus: NovellA*	13
3.1 Zlepšenie výkonu v niektorých prípadoch	13
3.2 Hľadáme obdlžniky	14
3.2.1 Proporcie obdlžnikov	14
3.2.2 Nájdenie najväčšej jednotkovej podmatice	14
4 Porovnanie algoritmu NovellA* s ostatnými algoritmami.	16
4.1 Vstupné dáta	16
5 T-maps - Vizuálna predstava	17
5.1 Použitie	17
5.1.1 Ukážka L ^A T _E Xu	18
Záver	19
Zoznam použitej literatúry	20
Seznam tabulek	21
Seznam použitých zkratok	22
Přílohy	23

Úvod

Slávna Eulerova úloha siedmych mostov v Kaliningrade [1] sa považuje za prvú prácu, ktorá zaviedla teóriu grafov. Úlohou je prejsť po týchto siedmych mostoch tak, aby sme po každom šlo práve raz. Od tej doby sa využitie teórie grafov značne rozšírilo a v dnešnej dobe patrí medzi významné a rozpracované teórie. V modernej dobe je jedným z jej najdôležitejších problémov hľadanie najkratšej cesty. Najčastejšie sa s nimi stretávame pri GPS navigácii. Medzi najvýznamnejšie práce považujeme práce od Dijkstru [2] a Floyd-Warshalla.

S narastajúcim fenoménom počítačových hier a umelej inteligencie sa do povedomia dostal špeciálny typ grafu – mriežkový graf, využívaný ako herná mapa. V hrách trebalo často nájsť cestu pre počítačom ovládanú postavičku z miesta A do miesta B. Nakoľko je ale väčšina hier komerčná, algoritmy využívané v hrách boli a sú taktiež komerčne. Dôsledkom toho nie sú publikované a porovnané rôzne prístupy a algoritmy na vyhľadávanie v mriežkových mapách. A keď už aj sú, tak práce používajú rôzne mapy na bechmarking a teda neexistuje žiadna globálna porovnávacia štúdia týchto prístupov. Súťaž *Grid-Based Path Planning Competition* [4] sa snaží tento problém vyriešiť tým, že ktorá porovnáva rôzne algoritmy na veľkej množine máp použitých v známych počítačových hrách.

Cieľom tejto práce je spraviť prehľad doterajších prístupov k tomuto problému a prispieť vlastným algoritmom do súťaže.

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 zadefinujeme 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

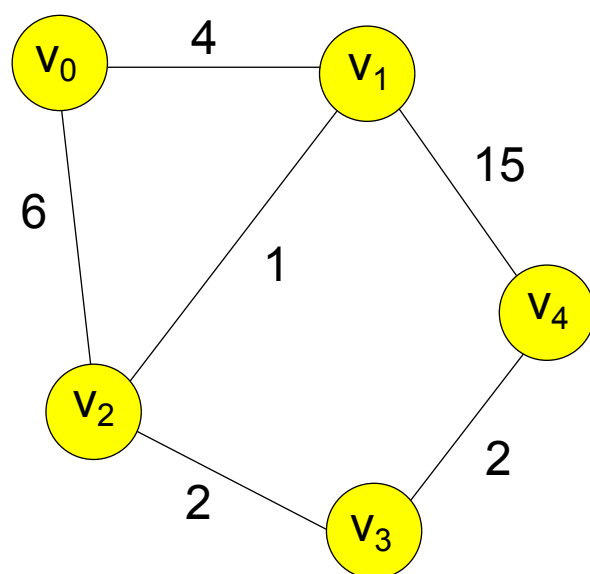
1.1 Úvodné definície a značenia

Na začiatok si zavedieme 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.

ukazka na 1.1



Obr. 1.1: Ohodnotený graf

Teraz keď už vieme, čo je to graf, skúsme si zadefinovať 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?? dĺžka hrany - cena cesty - zadefinuj 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 Mriežkový graf

Po zavedení kľúčových pojmov sa dostávame k samotnému zadaniu úlohy. Ako sme už spomínali, problém budeme riešiť na tzv. mriežkových grafoch. Čo je mriežkový graf 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. ASK?? je to "ma-pa" dat do uvodzoviek

Ide o špeciálny a dosť obmedzený typ grafu. Vizualne si ho môžeme predstaviť ako konečný 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 $\sqrt{2}$.

Zadefinujme si teraz mriežkový graf formálne.

Definícia. Mriežkový graf rozmerov $m \times n$ 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 $w(s) = \sqrt{2}$.

FIXME?? pridať obrázky

Poznámka 1. Mriežkový graf sa dá reprezentovať ako matica $m \times n$ nad telesom \mathbb{Z}_2 , kde jednotky predstavujú vrcholy. Príklad maticovej reprezentácie grafu rozmerov 4×5 je na obrázku 1.2.

Obr. 1.2: Maticová reprezentácia mriežkového grafu

$$G = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

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.

```
1 void PreprocessMap(std::vector &bits, int width, int height,
2                   const char *filename);
3
4 void *PrepareForSearch(std::vector &bits, int width, int height,
5                       const char *filename);
6 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. Prehľad algoritmov

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

- Point To Point Shortest Path(P2PSP) - hľadajú najkratšiu cestu medzi dvoma zadanými bodmi
- Single Source Shortest Path(SSSP) - pre daný vrchol v hľadajú najkratšiu cestu do všetkých vrcholov grafu.
- All Pairs Shortest Path (APSP)- skúmajú najkratšiu cestu medzi všetkými dvojicami vrcholov.

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

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

2.1 Dijkstrov algoritmus

Medzi základné algoritmy typu SSSP patrí Dijkstrov algoritmus 1 popísaný už v roku 1959. Patrí medzi relaxačné algoritmy a jeho činnosť si vieme predstaviť ako posúvanie vlny po grafe.

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 . Vizualne si beh algoritmu môžeme predstaviť ako kruh so stredom v bode s so zväčšujúcim sa polomerom.

Algoritmus je nasledovný 1. ?? rozlisujeme tri stavy vrcholov, co je halda blablabla ASK??ako odkazovat?

FIXME ?? kolize H a h()

Veta 1. *V dijkstrovom algoritme uzatvárame každý dosiahnuteľný vrchol práve raz.*

ASK?? citovat dijkstru a maresa ako dokaz?

2.1.1 Zložitosť

popis len obecne pomocou casu na ExtractMin a Insert.

2.2 Lineárny Dijkstrov algoritmus

Zložitosť vyššiepopísaného algoritmu 1 závisí od haldy, ktorú použijeme. Pri použití binárnej haldy bude $O(n \log n)$.

Nakoľko pre mriežkový graf platia??

Algoritmus 1 Dijkstra: nájdí najkratšiu cestu medzi dvoma bodmi s a t

Vstup: graf G

Výstup: hodnotiacia funkcia h obsahujúca najkratšie cesty z vrcholu s do vrcholov grafu

```
1:  $h(*) \leftarrow \infty$ 
2:  $stav(*) \leftarrow \text{NENAVŠTÍVENÝ}$ 
   {pridám počiatok}
3:  $h(s) \leftarrow 0$ 
4:  $stav(s) \leftarrow \text{OTVORENÝ}$ 
5: Heap  $H$ 
6:  $Insert(H, s)$ 
7: while  $H$  not empty do
8:   // vyberiem  $v$  – najbližší otvorený vrchol
9:    $v \leftarrow ExtractMin(H)$ 
10:  while  $stav(v) \neq \text{OTVORENÝ}$  do
11:     $v \leftarrow ExtractMin(H)$ 
12:  end while
13:  // zrelaxujeme vrchol  $v$ 
14:  for all  $e, e = (v, u)$  do
15:    if  $h(u) > h(v) + l(v, u)$  then
16:       $Insert(H, v)$ 
17:       $stav(u) \leftarrow \text{OTVORENÝ}$ 
18:       $h(u) \leftarrow h(v) + l(v, u)$ 
19:    end if
20:  end for
21: end while
```

Veta 2. *Pokiaľ sme v Dijkstrovom algoritme uzavreli vrchol u so vzdialenosťou d_u a najkratšia hrana v grafe má dĺžku ϵ , tak môžeme taktiež uzavrieť všetky vrcholy v so vzdialenosťami $d_v \in (d, d + \epsilon)$.*

Dôkaz. Do haldy vieme pridávať len vrcholy so vzdialenosťami aspoň $d + \epsilon$ (kratšia hrana tam už nie je), ale tie už cestu k vrcholom so vzdialenosťami $d_v \in (d, d + \epsilon)$ skrátiť nemôžu. \square

2.3 A*

dalsi algoritmus do zbierky je a* [3].

3. Nový algoritmus: Novella*

3.1 Zlepšenie výkonu v niektorých prípadoch

Nie všetky najkratšie cesty ale musia obchádzať veľa prekážok. V mnohých prípadoch nemusí medzi počiatočným a koncovým bodom ležať žiadna prekážka, a teda cesty sú veľmi priamočiare. To sa pokúsime využiť na zlepšenie výkonu algoritmu.

Pre ľahšie vyjadrovanie si zavedme definíciu *mriežkového grafu bez prekážok*.

Definícia. *Mriežkový graf je bez prekážok pokiaľ medzi každými dvoma susednými vrcholmi existuje hrana.*

Majme mriežkový graf 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 2 Nájsť najkratšiu cestu medzi dvoma bodmi s a t na mriežkovom grafe bez prekážok

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

Výstup: *path*

```
1: path.append((x_s, y_s)) {pridám počiatočok}
2: while x_s ≠ x_t ∨ y_s ≠ y_t do
3:   if x_s < x_t then
4:     x_s ← x_s + 1
5:   else if x_s > x_t then
6:     x_s ← x_s - 1
7:   end if
8:   if y_s < y_t then
9:     y_s ← y_s + 1
10:  else if y_s > y_t then
11:    y_s ← y_s - 1
12:  end if
13:  path.append((x_s, y_s))
14: end while
```

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 obdlzniky, mozem robit aj komplikovanejsie utvary, ale by to sa blbo hladalo... ledaže...

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

3.2 Hľadáme obdlžniky

3.2.1 Proporcie obdlžnikov

Dôležitou otázkou je, na akých vlastnostiach obdlžnikov záleží. Majme na mape nájdené dva obdlžniky, ktorých celkový obsah je 10. Predstavme si tieto dva prípady. V prvom prípade je obsah prvého 9 a druhého 1, v druhom prípade sú obsahy 6 a 4. Chceme maximalizovať pravdepodobnosť toho, aby pri voľbe dvoch náhodných bodov boli obe v rovnakom obdlžniku.

Úlohu vieme zobecniť na klasickú pravdepodobnostno-optimalizačnú úlohu. Majme k ekvivalenčných tried na množine s n prvkami. Ako zvoliť ekvivalenčné triedy tak, aby pri voľbe dvoch náhodných prvkov bola pravdepodobnosť toho, že oba prvky budú v tej istej ekvivalenčnej triede čo najvyššia? (Poznámka: ekvivalenčnú triedu predstavuje obdlžnik a množinu predstavuje množina vrcholov grafu.) Alternatívne sa môžeme na úlohu pozeráť ako na problém farbenia guľičiek čo najmenším počtom farieb.

Zapišme túto úlohu formálne. Majme n -prvkovú množinu $Prv = \{x_1, \dots, x_n\}$, k -prvkovú množinu ekvivalenčných tried $Ek = \{ek_1, \dots, ek_k\}$, veľkosť triedy $|ek_i|$ označme k_i a zaveďme funkciu $f: Prv \rightarrow Ek$ ktorá roztriedi prvky do ekvivalenčných tried.

Označme výberový priestor $\Omega = \{(x_a, x_b) | x_a, x_b \in Prv, a \neq b\}$ Udalosťou A_i nazveme jav, v ktorom oba prvky patria do tej istej ekvivalenčnej triedy ek_i , teda $A_i = \{(x_a, x_b) | x_a, x_b \in Prv, a \neq b, f(x_a) = f(x_b) = ek_i\}$ Jav $A = \bigcup_{i=1}^k A_i$ teda nastáva práve vtedy, keď oba vybrané prvky patria do rovnakej triedy.

Úlohou je teda navrhnúť funkciu f tak, aby pravdepodobnosť $P[A]$ bola čo najvyššia. Keďže udalosti A_i sú nezlučiteľné, môžeme písať $P[A] = P[\bigcup_{i \in Ek} A_i] = \sum_{i \in Ek} P[A_i]$.

Ak si pravdepodobnosť každého javu rozpíšeme, dostaneme $\sum_{i \in Ek} P[A_i] = \sum_{i=1}^k \frac{\binom{k_i}{2}}{\binom{|Prv|}{2}}$.

nakoľko chceme nejak rozvrhnúť prvky v triedach ek_i , a menovateľ je len konštanta, môžeme ho vynechať.

Maximalizujeme teda hodnotu výrazu $\sum_{i=1}^k \binom{k_i}{2} = \sum_{i=1}^k \frac{k_i!}{(k_i-2)!2!} = \sum_{i=1}^k \frac{k_i(k_i-1)}{2}$. Po vyškrtnutí konštanty a roznásobením sme dostali nasledujúcu optimalizačnú úlohu: maximalizovať $\sum_{i=1}^k k_i^2 - k_i$ za podmienok $\sum_{k=1}^k k_i = n$, kde $k_i \in \mathbb{N}_0$.

Sumu si vieme rozpísať ako $\sum_{i=1}^k k_i^2 - k_i = \sum_{i=1}^k k_i^2 + \sum_{i=1}^k -k_i$ druhá suma sa nasčíta $-n$, čo je konštanta, takže nám stačí maximalizovať $\sum_{i=1}^k k_i^2$.

Teraz nám už len zostáva použiť nerovnosť $(a+b)^2 \geq a^2 + b^2$ ktorá platí pre $a, b \geq 0$, z ktorej jasne vyplýva, že potrebujeme spraviť ľubovoľné k_i čo najväčšie. Ekvivalenčné triedy musia teda byť čo najväčšie a problém sa transformuje na problém hľadania obdlžnikov s najväčším možným obsahom. V programe tento problém rieši trieda Colorizator.

3.2.2 Nájdenie najväčšej jednotkovej podmatice

Ako sme si v úvode povedali, mriežkovú mapu vieme reprezentovať ako maticu a teda problém môžeme ekvivalentne zapísať ako problém hľadania najväčšej jednotkovej podmatice. Tento problém má riešenie v čase lineárnom od počtu

vrcholov a teda nájdenie k najväčších jednotkových matíc trvá $O(k * n)$, kde n je počet vrcholov matice.

Popis algoritmu: V prvom prechode maticou si u každého vrcholu zapamätáme počet jedničiek naľavo od neho, vrátane daného vrcholu. Tento prechod trvá lineárny čas.

V druhom prechode treba prejsť zaradom všetky stĺpce zľava doprava

4. Porovnanie algoritmu NovellA* s ostatnými algoritmami.

4.1 Vstupné dáta

Častým problémom pri vzájomnom porovnávaní algoritmov je nájsť testovaciu vyorku, ktor... [5]

Na porovnávanie využijeme benchmark

TODO?? bibliografia styl - priezvisko,meno - alebo naopak???

5. T-maps - Vizuálna predstava

Pre názornejšiu predstavu behu algoritmu sme navrhli softvér **T-maps**, ktorý beh algoritmov ilustruje graficky.

5.1 Použitie

Program T-maps má funčnosť veľmi podobnú programu Goole Maps. Na začiatku do neho nahrajeme mapu, nad ktorou algoritmus beží a taktiež dáta tohto algoritmu (prehľadané vrcholy a najkratšiu cestu) a program tieto hodnoty graficky znázorní. Medzi možnosti programu patrí export mapy a viditeľného poľa do súboru. TODO?? uzivatelska dokumentacia Možno popis zaujimavej casti



Obr. 5.1: Logo MFF UK

5.1.1 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. 5.1
- Tato subsekce má číslo 5.1.1.
- Odkaz na literaturu [6].

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.*

Veta 3. *Tato věta neplatí.*

Dôkaz. Neplatné věty nemají důkaz. □

[LGS12]

Závěr

Zoznam použitej literatúry

- [1] L. Euler. *Solutio problematis ad geometriam situs pertinentis*. Commentarii academiae scientiarum Petropolitanae, 8:128–140, 1741.
- [2] E. W. Dijkstra. *A note on two problems in connexion with graphs*. Numerische Mathematik, 1(1):269–271, 1959.
- [3] Peter E. Hart, Nils J. Nilsson, and Bertram Raphael. Correction to a formal basis for the heuristic determination of minimum cost paths. *SIGART Bull.*, (37):28–29, December 1972.
- [4] N. Sturtevant. *GPPC: Grid-Based Path Planning Competition*. Dostupné z: [http://http://movingai.com/GPPC/](http://movingai.com/GPPC/)
- [5] N. Sturtevant. Benchmarks for grid-based pathfinding. *Transactions on Computational Intelligence and AI in Games*, 4(2):144 – 148, 2012.
- [6] LAMPORT, Leslie. *TEX: A Document Preparation System*. 2. vydání. Massachusetts: Addison Wesley, 1994. ISBN 0-201-52983-1.
- [Sh97] Shor, Peter W. *Polynomial-Time Algorithms for Prime Factorization and Discrete Logarithms on a Quantum Computer*. SIAM J. on Computing, 1997. Pages 1484–1509.
- [LGS12] Landais, Gregory, and Sendrier. *CFS Software Implementation*. Cryptology ePrint Archive, Report 2012/132, 2012.

Seznam tabulek

Seznam použitých zkratek

Přílohy