

ĐẠI HỌC KHOA HỌC TỰ NHIÊN, ĐHQG-HCM KHOA CÔNG NGHỆ THÔNG TIN

CƠ SỞ TRÍ TUỆ NHÂN TẠO Báo cáo Đồ án 1

CHỦ ĐỀ: TÌM KIẾM HEURISTIC VỚI A*

Nhóm thực hiện

1. Võ Nhật Vinh	1612815
2. Hồng Thanh Hoài	1612855
3. Huỳnh Minh Huấn	1612858

Giáo viên lý thuyết PGS.TS Lê Hoài Bắc

Giáo viên hướng dẫn Nguyễn Ngọc Thảo, Lê Ngọc Thành, Châu Ngọc Phương

Lời cảm ơn

Trong quá trình thực hiện đồ án này, nhóm chúng em đã nhận được rất nhiều sự giúp đỡ cũng như hỗ trợ từ các thầy cô Trường Đại học Khoa học Tự nhiên, ĐHQG-HCM và các bạn bè trong trường. Nhóm chúng em xin bày tỏ lòng cảm ơn chân thành đến mọi người vì đã hướng dẫn, chỉ bảo rất tận tình.

Đặc biệt, nhóm chúng em xin bày tỏ lòng biết ơn sâu sắc đến các thầy cô khoa Công nghệ thông tin, cụ thể hơn là thầy Lê Hoài Bắc và các thầy cô hướng dẫn đã giảng dạy rất kĩ lưỡng để chúng em có thể hoàn thành tốt đồ án này.

Một lần nữa, chúng em xin bày tỏ lòng biết ơn sâu sắc đến với các thầy cô và bạn bè.

Tháng 10 năm 2018, Đại học Khoa học Tự nhiên, ĐHQG-HCM.

Mục lục

Là	i cải	n ơn	j
1	Giớ	i thiệu nhóm và phân công công việc	1
	1.1	Giới thiệu nhóm	1
	1.2	Phân công công việc	1
2	Giớ	i thiệu đồ án	2
	2.1	Thời gian và công cụ thực hiện	2
	2.2	Các bước thực hiện	2
3	Nội	dung đồ án	3
	3.1	Sơ đồ UML	3
	3.2	Các hàm chính	3
	3.3	Cấu trúc dữ liệu	4
	3.4	Thuật toán chính	4
4	Kiể	m thử	5
	4.1	Testcase với kích thước nhỏ	5
	4.2	Testcase với kích thước lớn	7
	4.3	Testcase không có đường đi từ start đến goal	8
5	Đán	nh giá và tổng kết quá trình	10
	5.1	Mức độ hoàn thành của đồ án	10
	5.2	Những vấn đề chưa thực hiện được	10
Τž	i liêi	ı tham khảo	11

1 Giới thiệu nhóm và phân công công việc

1.1 Giới thiệu nhóm

Nhóm gồm 3 thành viên.

STT	Họ và tên	MSSV	Email
1	Võ Nhật Vinh	1612815	nhatvinhvo1998@gmail.com
2	Hồng Thanh Hoài	1612855	hthoai 1006@gmail.com
3	Huỳnh Minh Huấn	1612858	minhhuanhuynh289@gmail.com

1.2 Phân công công việc

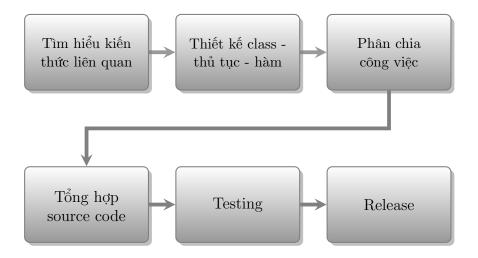
STT	Họ và tên	Công việc	Mức độ hoàn thành
1	Huỳnh Minh Huấn	Hàm astar-search	100%
2	Hồng Thanh Hoài	Hàm main Lớp Cell	100%
3	Võ Nhật Vinh	Lớp PriorityQueue Viết testcases Viết báo cáo	100%

2 Giới thiệu đồ án

2.1 Thời gian và công cụ thực hiện

- Thời gian thực hiện: từ ngày 10/10/2018 đến ngày 22/10/2018.
 - 10/10/2018 14/10/2018: Tìm hiểu kiến thức liên quan.
 - 14/10/2018 20/10/2018: Thiết kế thuật toán, class, hàm... và tiến hành code.
 - \bullet 20/10/2018 22/10/2018: Tổng hợp source code, testing, release và viết báo cáo.
- Công cụ làm việc nhóm: Facebook.
- Công cụ quản lý source code: Github.
- Text editor: Visual Studio Code.

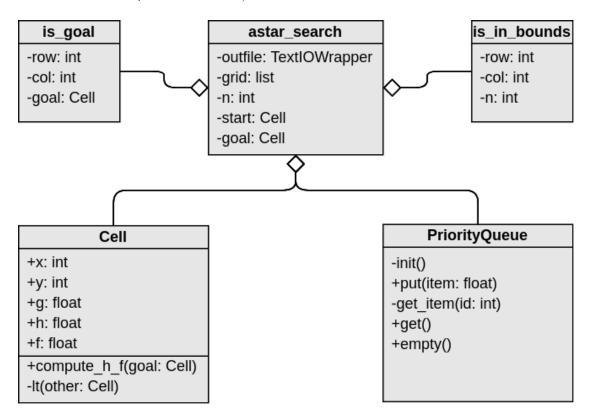
2.2 Các bước thực hiện



3 Nội dung đồ án

3.1 Sơ đồ UML

Sơ đồ UML thể hiện thiết kế hàm, class.



3.2 Các hàm chính

• astar-search

- Tham số đầu vào: outfile (chứa kết quả), grid (chứa bản đồ), n (kích thước bản đồ: n x n), start goal (điểm xuất phát và điểm đích).
- Công dụng: Dùng thuật toán A* để tìm đường đi từ một điểm đến một điểm cho trước, trả về -1 nếu không tìm thấy đường đi.

• is-in-bounds

- Tham số đầu vào: row col (tọa độ của ô cần kiểm tra), n (kích thước bản đồ).
- Công dụng: Kiểm tra xem một ô có nằm trong bản đồ hay không.

• is-goal

- Tham số đầu vào: row col (tọa độ của ô cần kiểm tra), goal (ô đích).
- Công dụng: Kiểm tra xem một ô có phải là đích hay không.

3.3 Cấu trúc dữ liệu

- Class Cell với các thuộc tính:
 - + x, y: tọa độ của ô trên bản đồ.
 - + g: hàm chi phí đi từ điểm bắt đầu đến điểm hiện hành.
 - + h: hàm heuristic ước lượng khoảng cách từ điểm hiện hành đến đích.
 - + f: f = g + h.
- PriorityQueue: hàng đợi ưu tiên.

3.4 Thuật toán chính

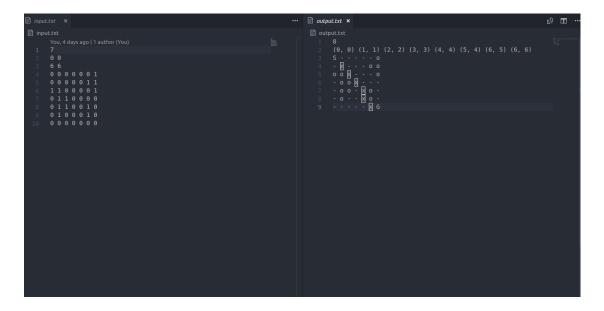
Thuật toán chính sử dụng là tìm kiếm A^* .

- Bước 1: Nếu start và goal không nằm trong bản đồ hoặc là vật cản thì kết thúc thuất toán.
- Bước 2: Khởi tạo open list, khởi tạo closed-list với tất cả giá trị là False, và khởi tạo parent-list với tất cả các giá trị có tọa độ (-1, -1) và f = FLOAT-MAX. Đưa start vào open-list.
- Bước 3: Lặp khi open-list không rỗng:
 - Lấy ra node có giá trị f thấp nhất trong open-list, gọi là q. Gán True cho vị trí của q trong close list.
 - Nếu q là goal, tiến hành quay lui thông qua parent-list để tìm đường đi và kết thúc thuật toán.
 - Khởi tạo 8 successor xung quanh lân cận 8 của q.
 - Với mỗi successor:
 - + Nếu successor nằm trong bản đồ, không phải là vật cản, và giá trị trong closed-list là False thì tiến hành tính g, h, f cho successor nàv.
 - + Nếu parent của successor này có f = FLOAT-MAX hoặc f lớn hơn f của successor, ta gán parent mới cho successor với tọa độ là tọa độ của q, f là f của successor. Và thêm successor này vào open-list.
- Bước 4: Nếu open-list đã rỗng mà chưa tìm thấy đường đi thì kết thúc thuật toán.

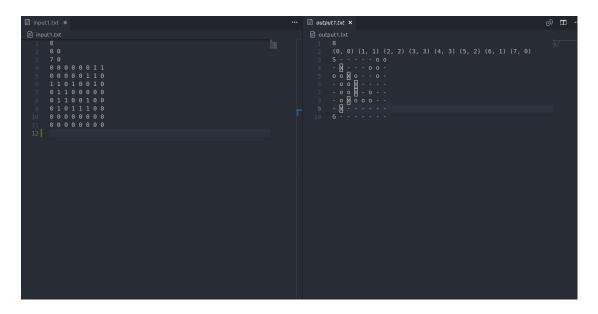
4 Kiểm thử

Sử dụng 10 testcase với ba đặc trưng khác nhau là: kích thước nhỏ, kích thước lớn, và không có đường đi.

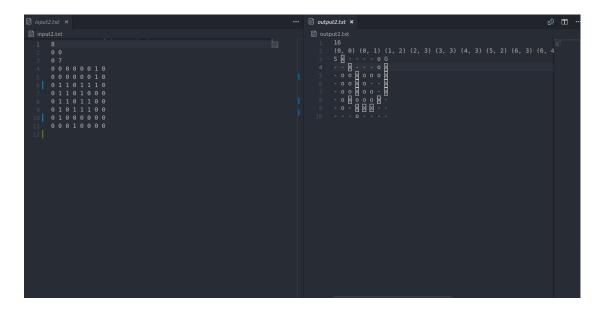
4.1 Testcase với kích thước nhỏ



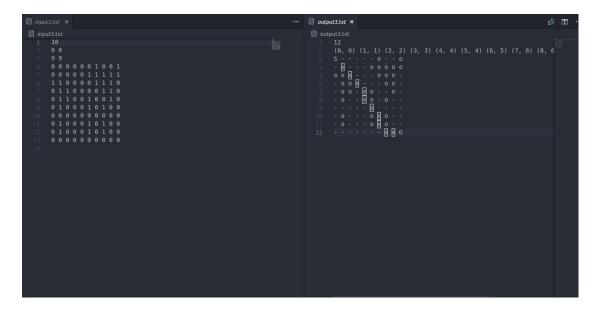
Hình 1: Testcase 8x8.



Hình 2: Testcase 8x8.

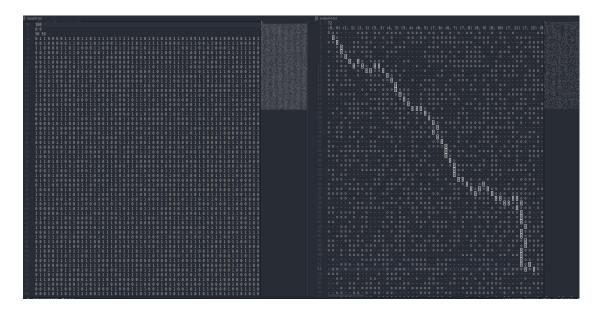


Hình 3: Testcase 8x8.

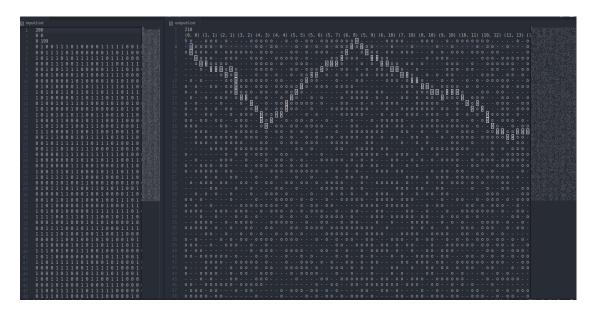


Hình 4: Testcase 10x10.

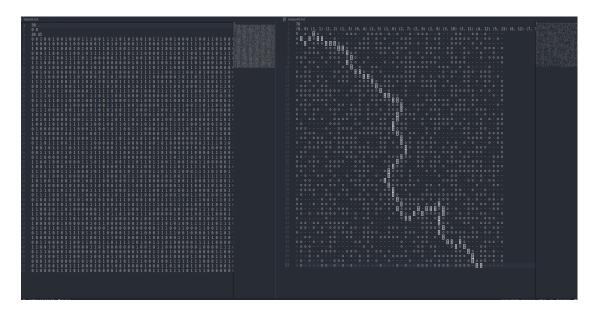
4.2 Testcase với kích thước lớn



Hình 5: Testcase 100x100.

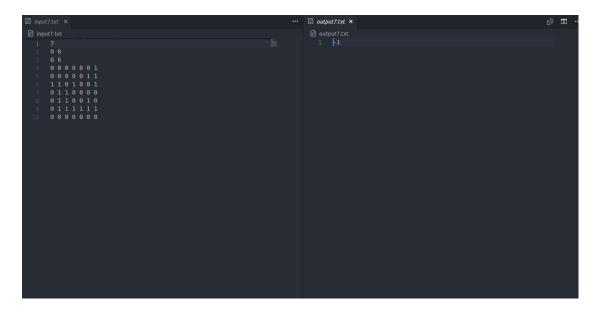


Hình 6: Testcase 200x200.

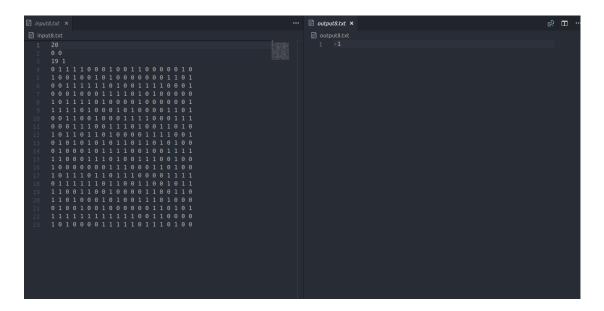


Hình 7: Testcase 50x50.

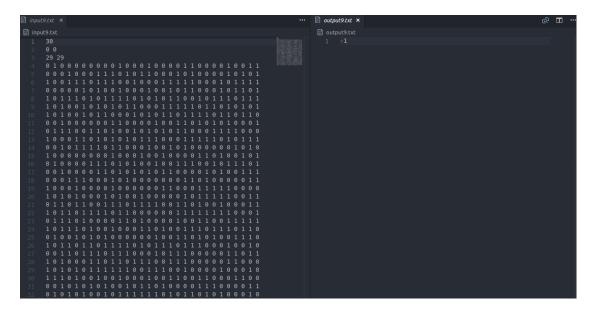
4.3 Testcase không có đường đi từ start đến goal



Hình 8: Testcase 7x7.



Hình 9: Testcase 20x20.



Hình 10: Testcase 30x30.

5 Đánh giá và tổng kết quá trình

5.1 Mức độ hoàn thành của đồ án

STT	Nội dung	Hoàn thành
1	Tìm hiểu kỹ kiến thức, phân chia công việc rõ ràng.	100%
2	Vẽ sơ đồ UML, mô tả cấu trúc dữ liệu, thuật toán cài đặt.	100%
3	Trình bày code sạch sẽ, comment và docstring đầy đủ.	100%
4	Sử dụng testcase với ba đặc trưng khác nhau.	100%
5	Kết quả đúng với yêu cầu đồ án.	100%
	100%	

5.2 Những vấn đề chưa thực hiện được

Nhóm đã thực hiện đầy đủ những yêu cầu của đồ án. Trong quá trình hoàn thành đồ án có phát sinh những vấn đề gây khó khăn nhưng nhóm đã giải quyết được.

Tài liệu

- [1] Red Blob Games, Introduction to A^* .
- [2] Rosetta Code, A* search algorithm.
- [3] Wikipedia, A* search algorithm.
- [4] PGS.TS Lê Hoài Bắc, Slide bài giảng về Heuristic Search.
- [5] PyTutorials, Convert PY to EXE.