

Busan science high school

2023 Ocean ICT Festival **2023 BOIF**

QR 코드 영역 QR 삽입 후

Youtube 영상 QR

주변 빙하 환경에 따른 ||빙선의 최적경로 탐색



CHAT - GPT 사용하지 않음 다른 모듈의 사용없이 오직 민으로 구현

1216 정지훈, 1216 조은우



㈜ 북극코퍼레이션...이하 생략



기대효과

가장 효율적인 항로를 찾는 알고리즘을 무현 하였다. 이 알고리즘을 빅데 이터를 이용한 머신러님, 즉 인공지 하과 연예사한 마신 전 등 한 양치의 개발이 가능할 것으로 예상된다.

주변 빙하 환경에 초점이 맞춰져있는 변수들을 조정하여 극지방 해양이 뿐 만 아니라 일반적인 해양에서의 최적 항로 계산 프로그램으로 사용가능하다

임선이 극지방의 빙하환경 속에서 실시간으로 전송받은 데이터를 토대로 주변 빙하환경을 분석한다.

이를 통해 얻은 주변 빙하의 두께, 강 도, 쇄빙선의 속력, 유속 등의 외부 요 인들을 활용하여 낡은 연료를 바탕으 로 가장 효율적인 항로를 찾는것이 궁 극적인 목적이다.

향후 발전 계획

현재 터를 모듈을 활용하여 항로의 시각화에 성공하였다. 이를 유니타나 코스페이시스, 파이게임 등으로 옮겨 더욱 높은 가시성을 확보하는것이

UI와 인터페이스의 개선에서 그치지 않고 프로그램의 형식 자체를 시뮬레 이션이 아닌 게임에 적용 가능하도록 개조할 계획이 있다.

나라, 아두이노, ROS 등을 이용한 하드웨어적인 요소를 더하여서 실제 모형으로 구현하는 부분에 대한 가능 성에 대해서도 알아볼 것 이다.

기능부 코드 & 코드설명

import turtle as t

빙하 환경 및 최적 항로의 시각화를 위해 터틀 모듈 불러옴 def chleksrudfh(w, f, x, y, d):

```
global ans, I, a, b, chk, tf, spd
w.append([x, y])
if d == a:
  f = I[x][y] / (spd + b)
elif abs(chk.index(d) - chk.index(a)) == 2:
  if spd <= b:
```

return f = I[x][y] / (spd - b)else: f = I[x][y] / (spd ** 2 + b ** 2) ** 0.5

if f < ans[1]: return if x == 9 and y == 9: # 도착 지점에 도달한 경우

ans[0] = w.copy()ans[1] = freturn

dx = [0, 1, 0, -1]dy = [-1, 0, 1, 0]for i in range(4):

nx, ny = x + dx[i], y + dy[i]if 0 <= nx <= 9 and 0 <= ny <= 9 and [nx, ny]

not in w: chleksrudfh(w.copy(), f - min(4 -

abs(chk.index(d) - i), abs(chk.index(d) - i)) * tf, nx,

이 프로그램의 핵심인 재귀함수이다. 매개 변수로 현재까 지 지나온 경로, 남은 연료량, 현재의 위치, 현재 선체의 방향을 가지고 있다. 최적 경로 저장 등을 위하여 전역 변수들 또한 선언하여 사용한다. 재귀함수의 목적은 가능한 모든 경로를 탐색한 뒤 최소한의 연료가 사용되는 경로를 찾는 것이다. 이를 위해 함수의 끝에 함수 자신을 호출한다. 호출 시 현재 위치에서 상하좌우로 이동하는 경우를 모두 고려 하여 호출한다. 그 외의 부분으론, 연료 소모량을 계산할 때 빙하의 강도 / 배의 속도와 유속의 벡터합으로 계산하여 유 속을 고려 하였다. 또한 방향 전환시에도 소모되는 연료량 을 고려하였다.

print('빙하의 위치별 강도를 입력해 주세요') I = [list(map(int, input().split())) for _ in range(10)] fuel = int(input('남은 연료의 향을 입력해주세요 ₩n '))

현재 남은 연료의 양을 입력 받음 ans = [[], 0]

chk = ['down','right','up','left'] spd = int(input('쇄빙선의 속력을 입력해주세요₩n')) print('최초 방향을 입력해주세요') di = input()

print('유속 조건을 입력해주세요') a, b = input().split()

b = int(b)

print('방향 전환(90°)시 소모되는 연료량을 입력해주세 요') tf = int(input())

프로그램에 필요한 변수 입력

chleksrudfh([], fuel, 0, 0, di)

재귀함수 호출

터틀부 코드 & 코드설명 t.setup(1200, 650)

t.shape('triangle') t.up()

t.speed(0)

for i in range(300, -301, -60):

t.goto(-300, i) t.down()

t.forward(600) t.up()

t.right(90)

for i in range(-300, 301, 60):

t.right(180) t.goto(-270, -270)

for 반복문을 통해 10 * 10의 격자판 생성에서 코드 노가다를 줄였다.

원리는 펜의 시작점을 일정 간격으로 이동하고 펜의 이동 거리는 동일한 것을

이용한 것이다. if a == 'down':

t.down()

t.right(180)

t.forward(b)

elif a == 'left':

t.down() t.left(90)

t.forward(b) t.stamp()

t.up() if a in ['left', 'right', 'up']:

t.goto(450, -50)

t.write('%.1fm/s' %(b), font=('Arial', 10, 'normal')) elif a == 'down':

변수 a를 통해 유속 정보를 입력받았다. 유속의 방향을 펜을 이용해 화살표로 표시하고 화살표 밑에 유속을 write명령어를 통해 작성한다.

c = [[204, 229, 255], [153, 204, 255], [102, 178, 255], [51, 153, 255], [0,128, 255], [0, 102, 155], [0, 76, 153], [0, 51, 102], [0, 25, 51], [0, 0, 0]]

x = -270

y = 270

t.shape('square') for i in I:

for j in i:

t.goto(x, y)

t.fillcolor(c[abs(j - 1)//10][0] / 255, c[abs(j - 1)//10][1] / 255, c[abs(j - 1)//10][2] / 255)

t.shapesize(3,3,0)

t.stamp() x += 60

x = -270

y -= 60

빙하의 강도별로 색을 다르게 지정해 가시성을 높임

변수 c는 RGB색 코드를 의미한다. 빙하 강도는 10을 기준으로 색이 변하므로 10 의 몫을 이용한다. 이중 for문을 돌려 입력받은 빙하 강도에 해당하는 RGB코드 를 이중 리스트를 벗겨 가져온다.

t.goto(x,y) t.down()

for i in range(1, len(ans[0])):

x += 60 * (ans[0][i][1] - ans[0][i - 1][1]) y -= 60 * (ans[0][i][0] - ans[0][i - 1][0])

t.goto(x, y) 최적 항로를 표시함

t.goto(-500, 0)

if ans[1] == []:

t.write('경로 추적 불가', font('Arial', 10, 'normal')) if ans[1] != []:

t.write('남은 연료량 : %.1f' %(ans[1]), font=('Arial', 10, 'normal')) 목적지에 도달할 수 없는 경우 경로 추적 불가를 도달한 경우 남은 연료량을 표

시함

※코드 실행 결과



, 최초 방향을 입력해주세요 down 유속 조건을 입력해주세요

방향 전환(90°)시 소모되는 연료량을 입력해주세요 Windows 전

최적경로가 잘 표시되었다.

이로써 주변 빙하 환경에 따른 최적경로를 찾아내는 알고리즘은 완성되었다.

잘 표시되었고, 재귀함수 또한 정상적으로 작동되어

이 연구는 여기서 끝나는 것이 아닌, 최적 경로를 확인하는 작업과 인공지능의 딥 러닝 등에 적용시킬 계획이며

코드를 실행한 결과 입력한 빙하의 강도별로 격자판 지도상에

최종적으로 3D모듈로 구현하여 프로그램이나 앱의 모양을 갖추도록 하는것이 이 연구의 최종 목표이다.