

0.1 Konspekt pracy

- (P) Cel i zakres pracy, założenia, zastosowanie
- (P) Podobieństwo do gier RTS
- (P) Wstęp teoretyczny:
 - (P) Podstawowe pojęcia
 - (P) Cooperative Pathfinding, przegląd metod planowania tras, rozproszone i priorytetyzowane planowanie
 - (P) Metoda pól potencjałowych
 - (P) Metoda Path Coordination
 - (P) Algorytm A^* - szczegółowo, algorytm, rola funkcji heurystycznej
 - (P) Local Repair A^* , D^*
 - (P) Cooperative A^* - wprowadzenie trzeciego wymiaru, tablica rezerwacji
 - (P) Hierarchical Cooperative A^*
 - (P) Windowed Hierarchical Cooperative A^*
- Generowanie mapy - labiryntu do testów: własny algorytm, teoria grafów, własności mapy
- Time-space A^* - pseudokod, schemat blokowy, własne heurystyki i modyfikacje
- Metoda przydziału / zmiany priorytetów - zwiększanie i rekalkulacja
- Metoda pól potencjałowych - minima lokalne
- Implementacja aplikacji
 - stack technologiczny: Java 8, Java FX, Spring, Spring Boot, testy jednostkowe JUnit, git, IntelliJ, Maven, Linux / Windows
 - screeny
 - schemat struktury klas aplikacji
- Obszerne testy - porównanie wyników metod (WHCA*, CA*, LRA*?) przy tych samych warunkach początkowych, porównanie czasu wykonania od rozmiaru okna czasowego
- Ograniczenia - nałożone uproszczenia: ruch skośny, czas dyskretny, brak czasu na obrót