

# Sokoban : explorer un graphe avec $A^*$

INFORMATIQUE COMMUNE - TP n° 3.8 - Olivier Reynet

## À la fin de ce chapitre, je sais :

- ✎ utiliser  $A^*$  pour explorer le graphe d'un jeu avec une heuristique
- ✎ imaginer et coder des heuristiques admissibles pour  $A^*$

## A Sokoban

Sokoban est un jeu de réflexion dans lequel le joueur doit **déplacer des caisses en les poussant** sur un plateau **pour les placer sur des cibles**, des positions fixes spécifiques. Le partie est gagnée lorsque toutes les caisses ont été déplacées sur les cibles.

- Le joueur se déplace sur le plateau et peut pousser les caisses, **mais pas les tirer**. Le joueur doit donc être stratégique dans ses déplacements pour éviter de coincer des caisses contre les murs. Il peut pousser une caisse dans les directions horizontale et verticale, **mais il ne peut pousser qu'une seule caisse à la fois**.
- Le plateau est bordé de **murs** qui empêchent le joueur de se déplacer et d'accéder à certaines zones. Des murs intérieurs peuvent également limiter les zones de déplacement des caisses.
- Certaines cases du plateau sont marquées comme des **cibles**.
- Les caisses doivent être placées sur ces cases pour gagner la partie.

Un exemple de configuration de départ du jeu est donné sur la figure 1.

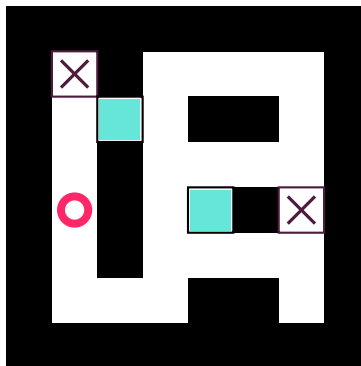


FIGURE 1 – Exemple de configuration de départ du jeu Sokoban. Le joueur est un cercle rouge, les cibles des croix et les caisses des rectangles en cyan.

## B Modélisation

Le plateau du jeu Sokoban de la figure 1 est modélisé par une carte sous la forme d'un dictionnaire comme décrit ci-dessous.

```
def init_level():
    taille = (8, 8)
    murs = {(0, 0), (0, 1), (0, 2), (0, 3), (0, 4), (0, 5), (0, 6), (0, 7),
            (1, 0), (1,2), (1, 7),
            (2, 0), (2, 4), (2, 5), (2, 7),
            (3, 0), (3,2) ,(3, 7),
            (4, 0), (4, 2), (4, 5), (4, 7),
            (5, 0), (5, 2), (5, 7),
            (6, 0), (6,4), (6,5), (6, 7),
            (7, 0), (7, 1), (7, 2), (7, 3), (7, 4), (7, 5), (7, 6), (7, 7)}
    cibles = {(1, 1), (3, 6)}
    caisses = {(2, 2), (4, 4)}
    joueur = (3, 1)
    return {"taille": taille, "murs": murs, "cibles": cibles, "joueur": joueur, "
           caisses": caisses}
```

murs, caisses et cibles sont des `set` Python, c'est-à-dire des ensembles d'éléments. Cette structure proche du dictionnaire au niveau de la syntaxe est hors programme, mais permet de traiter rapidement l'appartenance d'un élément à un ensemble, opération répétée de nombreuses fois lors des algorithmes que nous allons mettre en place.

Pour afficher le plateau de Sokoban, on utilise la fonction suivante :

```
def affiche(carte):
    nl, nc = carte["taille"]
    print(' ', end='')
    for i in range(nl):
        print(i, end='')
    for i in range(nc):
        print("\n" + str(i), end=' ')
    for j in range(nl):
        if (i, j) in carte["murs"]:
            if i==0 and j==0:
                print('┐', end='')
            elif i==0 and j== nc-1:
                print('┌', end='')
            elif i==nl -1 and j== 0:
                print('└', end='')
            elif i==nl-1 and j== nc-1:
                print('┘', end='')
            elif i==0 and (i+1,j) in carte["murs"]:
                print('┴', end='')
            elif i == nl-1 and (i-1,j) in carte["murs"]:
                print('┬', end='')
            elif j==0 and (i,j+1) in carte["murs"]:
                print('├', end='')
            elif j == nc-1 and (i,j-1) in carte["murs"]:
                print('┤', end='')
            elif j == 0 or j == nc -1:
                print('│', end='')
            elif i==0 or i == nl-1:
                print('─', end='')
```

```
        print('-', end='')
    elif j == 0 or j == nc - 1:
        print('|', end='')
    else:
        print('\u2588', end='')
    elif (i, j) in carte["cibles"]:
        print('\033[31m\u272A\033[0m', end='')
    elif (i, j) in carte["caisses"]:
        print('\033[34m\u25C8\033[0m', end='')
    elif (i, j) == carte["joueur"]:
        print('\033[32m\u25C9\033[0m', end='')
    else:
        print(' ', end='')
print()

carte = init_level()
affiche(carte)
```

---

- B1. Écrire une fonction de signature `mvt_valide(carte: dict, pos: tuple[int, int]) -> bool` qui renvoie True si le déplacement du joueur est valide, c'est-à-dire si pos n'est pas un mur ou si pos ne sort pas du cadre du jeu. Cette fonction renvoie False dans le cas contraire.

**Solution :**

```
def mvt_valide(carte, pos):
    nl, nc = carte["taille"]
    ligne, col = pos
    return 0 < ligne < nl and 0 < col < nc and (ligne, col) not in carte["murs"]
```

On se donne les directions des déplacements possibles du joueur sous la forme suivante :

```
NORD = (-1, 0)
SUD = (1, 0)
EST = (0, 1)
OUEST = (0, -1)
DIRECTIONS = [NORD, SUD, EST, OUEST]
```

Une direction est donc un tuple.

- B2. Écrire une fonction de signature `pos_suivante(carte, direction) -> dict` qui renvoie un dictionnaire vide si le joueur ne peut pas jouer dans le sens de direction et une nouvelle carte sinon. Cette nouvelle carte comportera la nouvelle position du joueur ainsi que les nouvelles positions des caisses éventuellement déplacées par son mouvement. On pourra utiliser `deepcopy` pour copier carte en profondeur. On pourra utiliser les méthodes suivantes pour ajouter ou retirer d'un ensemble :

```
nouvelle_carte["caisses"].remove((posp))
nouvelle_carte["caisses"].add(posb)
```

**Solution :**

```
def pos_suivante(carte, direction):
    dl, dc = direction
    lj, cj = carte["joueur"]
    nposj = lj + dl, cj + dc
    nouvelle_carte = deepcopy(carte) # copie en profondeur de la carte
    # Coup possible ?
    if not mvt_valide(carte, nposj):
        return {}
    # Cas où il y a une caisse
    if nposj in carte["caisses"]:
        nposc = lj + 2 * dl, cj + 2 * dc # position suivante de la caisse
        # Coup possible ?
        if not mvt_valide(carte, nposc):
            return {}
        # Déplacement : case de la boîte
        nouvelle_carte["caisses"].remove((nposj))
        nouvelle_carte["caisses"].add(nposc)
    # Déplacement : case du joueur
```

```
nouvelle_carte["joueur"] = nposj
return nouvelle_carte
```

- B3. Écrire une fonction de signature `resolu(carte) -> bool` qui renvoie `True` si le jeu a été résolu et `False` sinon.

**Solution :**

```
def resolu(carte):
    for boite in carte["caisses"]:
        if boite not in carte["cibles"]:
            return False
    return True
```

- B4. Écrire une fonction de signature `distance_manhattan(pos1, pos2)` qui calcule la distance de Manhattan de deux positions du Sokoban.

**Solution :**

```
def distance_manhattan(pos1, pos2):
    return abs(pos1[0] - pos2[0]) + abs(pos1[1] - pos2[1])
```

## C Exploration du graphe avec $A^*$

On souhaite utiliser l'algorithme  $A^*$  pour résoudre le Sokoban. Dans cet objectif, on construit au fur et à mesure le graphe du jeu (cf. figure 2). Chaque sommet correspond à une position des caisses et du joueur sur le plateau de jeu.

- C5. Proposer une fonction de signature `hash_carte(carte)` qui renvoie un clef permettant d'identifier un sommet du graphe de jeu. Cette clef est utilisable comme clef d'un dictionnaire Python.

**Solution :** Il faut que cette clef soit immuable pour être utilisée avec un dictionnaire. On tient compte de la position des caisses et du joueur.

```
def hash_carte(carte):
    return (tuple(carte["caisses"]), tuple(carte["joueur"]))
```

- C6. Écrire une fonction de signature `heuristique(carte) -> int` qui renvoie une estimation de la distance à parcourir de `carte` jusqu'à la condition de gain du jeu. Le score généré sera la somme :
- de la distance minimale des caisses aux cibles,
  - de la distance minimale du joueur aux cibles,

On justifiera brièvement le caractère admissible de cette heuristique.

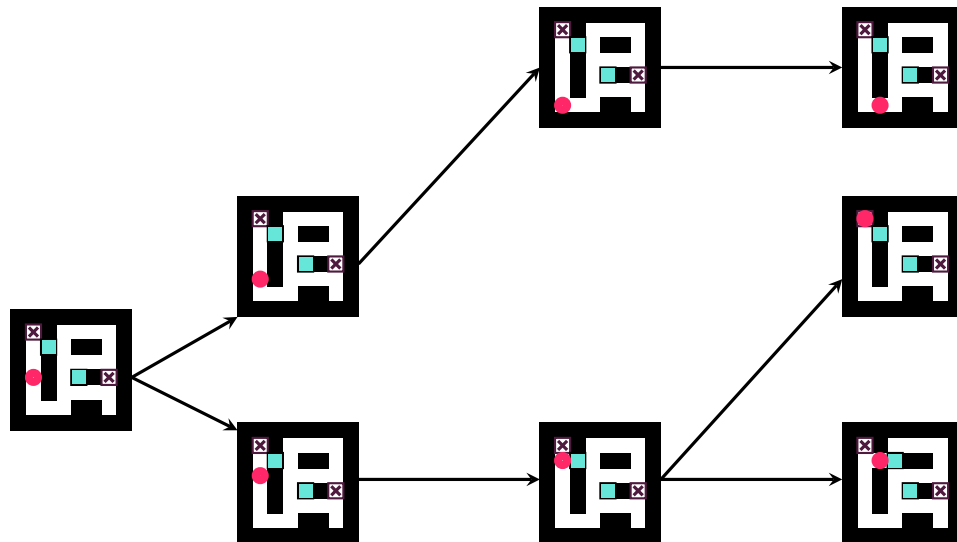


FIGURE 2 – Une partie du graphe de jeu d'après le point de départ de la figure 1 à gauche

**Solution :** Les distances de Manhattan ne tiennent pas compte des murs ou des caisses. C'est pourquoi cette heuristique ne surestime jamais la distance aux cibles.

```
def heuristique(carte):
    score = 0
    # Trouve toutes les caisses et cibles
    for caisse in carte["caisses"]:
        dmin = math.inf
        for cible in carte["cibles"]:
            d = distance_manhattan(caisse, cible)
            if dmin > d:
                dmin = d
        score += d

    dmin = math.inf
    for cible in carte["cibles"]:
        d = distance_manhattan(carte["joueur"], cible)
        if dmin > d:
            dmin = d
    score += dmin

    # penalite = 0
    # for boite in carte["caisses"]:
    #     if boite not in carte["cibles"]:
    #         # Vérifie les directions de poussée possibles
    #         bloquées = 0
    #         for dligne, dcol in DIRECTIONS:
    #             pos_suiv = (boite[0] + dligne, boite[1] + dcol)
    #             # Pénalise si la direction de poussée ou la position
    #             # derrière est bloquée
    #             if not mvt_valide(carte, pos_suiv) or pos_suiv in carte["caisses"]:
    #                 bloquées += 1
```

```

#         # Pénalise fortement si la boîte est presque impossible à
#         déplacer
#         penalite += bloques * 2
# score += penalite
return score

```

C7. Écrire une fonction de signature `astar(carte)` qui implémente l'algorithme  $A^*$  et trouve la succession de déplacements nécessaires pour résoudre le Sokoban. Cet algorithme renvoie :

- None si aucune solution n'a été trouvée.
- parents, deja\_vus, carte si une solution a été trouvée, où
  - parents est un dictionnaire qui recense le parent d'un sommet sur le chemin emprunté, c'est-à-dire le sommet par lequel il a été découvert,
  - deja\_vus est un dictionnaire des sommets déjà empruntés,
  - carte est la carte finale du Sokoban résolu.

Proposer une assertion qui vérifie si l'heuristique est monotone. Cela permet de s'assurer que le chemin est trouvé de manière optimale.

#### Solution :

```

def astar(carte):
    deja_vus = {}
    h0 = heuristique(carte)
    d0 = 0
    priority = d0 + h0
    clef_depart = hash_carte(carte)
    pq = queue.PriorityQueue()
    pq.put((priority, d0, h0, clef_depart, carte, None))
    sommets = []
    parents = {clef_depart: clef_depart}
    while not pq.empty():
        priority, dp, hp, cp, carte, dirp = pq.get() # transfert
        deja_vus[cp] = (carte, dp)
        if resolu(carte): # early exit !
            return parents, deja_vus, carte
        for dir in DIRECTIONS:
            suivante = pos_suivante(carte, dir)
            # attention à ne pas prendre la direction vers la case
            # précédente
            if suivante != {} and hash_carte(suivante) not in deja_vus:
                cs = hash_carte(suivante)
                hs = heuristique(suivante)
                assert hp <= 10 + hs # Heuristique monotone ?
                ds = dp + 10 # Constante à trouver pour rendre l'
                    # heuristique monotone
                priotity = ds + hs
                pq.put((priotity, ds, hs, cs, suivante, dir))
                parents[cs] = cp
    return None

```

- C8. Écrire une fonction de signature `jouer()` qui affiche les étapes de la solution trouvée par l'algorithme `astar`. La tester sur plusieurs configurations de départ.

**Solution :**

```
def jouer():
    carte = init_level_2()
    try:
        print("Début !")
        p, d, c = astar(carte)
        solutions = []
        sommet = hash_carte(c)
        parent = p[sommet]
        while parent != sommet:
            solutions.append(d[sommet])
            sommet = parent
            parent = p[sommet]
        solutions.reverse()
        for c, dist in solutions:
            print(dist, c)
            affiche(c)
    except Exception as e:
        print(traceback.format_exc())
        print("Pas de solutions")
```

---