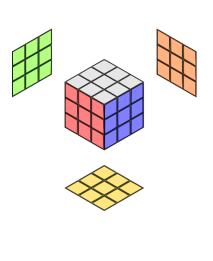
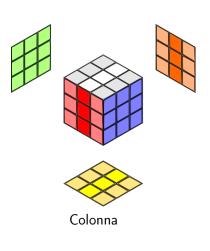
Il cubo di Rubik (e come risolverlo)

Stefano Angeleri, Alessandro Menti, Mattia Zago

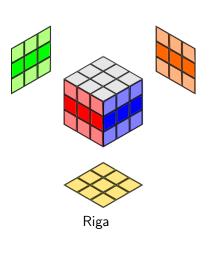
- ► Considereremo un cubo 3 × 3
- Ogni faccia (side) ha un colore standard a essa associato (vedi figura)
- Ognuno dei nove pezzi di ogni faccia è detto facelet
- Il cubo ha 3 colonne/righe (columns/rows), 3 colonne laterali (lateral columns), 4 angoli (corners) e 8 spigoli (edges)



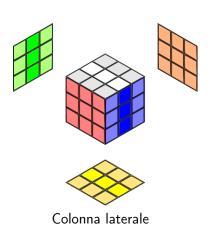
- ► Considereremo un cubo 3 × 3
- Ogni faccia (side) ha un colore standard a essa associato (vedi figura)
- Ognuno dei nove pezzi di ogni faccia è detto facelet
- ► Il cubo ha 3 colonne/righe (columns/rows), 3 colonne laterali (lateral columns), 4 angoli (corners) e 8 spigoli (edges)



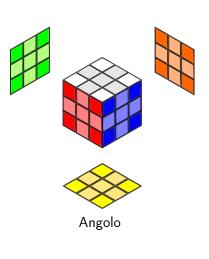
- Considereremo un cubo 3 x 3
- Ogni faccia (side) ha un colore standard a essa associato (vedi figura)
- Ognuno dei nove pezzi di ogni faccia è detto facelet
- Il cubo ha 3 colonne/righe (columns/rows), 3 colonne laterali (lateral columns), 4 angoli (corners) e 8 spigoli (edges)



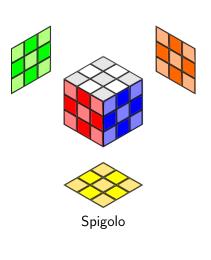
- Considereremo un cubo 3 x 3
- Ogni faccia (side) ha un colore standard a essa associato (vedi figura)
- Ognuno dei nove pezzi di ogni faccia è detto facelet
- Il cubo ha 3 colonne/righe (columns/rows), 3 colonne laterali (lateral columns), 4 angoli (corners) e 8 spigoli (edges)



- ► Considereremo un cubo 3 × 3
- Ogni faccia (side) ha un colore standard a essa associato (vedi figura)
- Ognuno dei nove pezzi di ogni faccia è detto facelet
- Il cubo ha 3 colonne/righe (columns/rows), 3 colonne laterali (lateral columns), 4 angoli (corners) e 8 spigoli (edges)



- ► Considereremo un cubo 3 × 3
- Ogni faccia (side) ha un colore standard a essa associato (vedi figura)
- Ognuno dei nove pezzi di ogni faccia è detto facelet
- Il cubo ha 3 colonne/righe (columns/rows), 3 colonne laterali (lateral columns), 4 angoli (corners) e 8 spigoli (edges)



Il problema

Riarrangia il cubo (ruotando righe, colonne e/o colonne laterali) finché tutte le facelet su ogni faccia non hanno lo stesso colore.

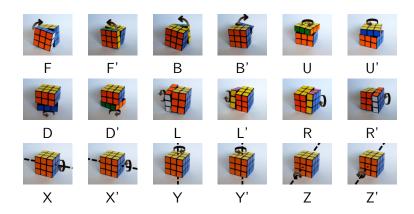
Notazione di Singmaster

- Ogni faccia è descritta da una lettera: F (Front), B (Back), U
 (Up), D (Down), L (Left), R (Right)
- Ogni mossa può essere vista come una rotazione di un quarto di giro di una faccia in senso orario (N.B.: si assume che il solutore abbia la faccia di fronte a sé): U = ruota la faccia "Up" di un quarto di giro in senso orario
- ▶ Il simbolo ′ indica una rotazione in senso antiorario
- Le rotazioni di righe/colonne/colonne laterali centrali sono denotate da M (livello fra L e R), E (livello fra U e D), S (livello fra F e B)

Notazione di Singmaster

 Per denotare le rotazioni del cubo si usano altre lettere: X (rotazione su R), Y (rotazione su U), Z (rotazione su F)

Notazione di Singmaster



Il nostro modello

- ▶ Il cubo è memorizzato in un oggetto RubikCubeModel
- Ogni faccia è memorizzata in un array 2 x 2; le righe/colonne sono numerate dall'alto verso il basso e da sinistra a destra (supponendo che il solutore abbia la faccia di fronte)
- getSide determina la faccia che in tale momento ha il colore dato
- getFace recupera il colore di una facelet
- Altri metodi autoesplicativi: get3DEdge (per gli angoli), get3DEdgeFacelet (facelet di un angolo), getCorner, getCornerFacelet
- Metodi rotate* per ruotare il cubo
- Test standard: isInStandardConfiguration, isWithSaneColors, isSolved, isCornerInPlace, isCornerInPlaceMaybeFlipped, isEdgeInPlace, isEdgeInPlaceMaybeFlipped

Mosse di Singmaster

- Sono state implementate le mosse standard di Singmaster
- Ogni mossa (per motivi di astrazione) è una sottoclasse di Move
- Il costruttore accetta come parametri il modello del cubo (in modo che il cubo originale rimanga inalterato) e un parametro reversed (per sapere se la mossa è diretta o inversa)
- Per applicare una mossa, basta crearla e chiamare perform/reverse:

```
(new B(m, reversed)).perform();
```

 Ogni mossa genera un evento per comunicare i cambiamenti all'interfaccia

Strategie di risoluzione

- Sono sottoclassi di ResolutionStrategy
- ► Accettano un cubo (RubikCubeModel) e restituiscono una lista di mosse da eseguire per risolvere il problema (getNextMoves)

Pathfinding

- Possiamo rappresentare i possibili svolgimenti di una partita con un grafo i cui nodi sono la configurazione del cubo in un dato momento; due nodi sono collegati se e solo se ci si può recare da una configurazione a un'altra con una sola mossa
- L'idea alla base della maggior parte degli algoritmi di risoluzione del cubo è quella di trovare un cammino su tale albero avente origine nella radice (configurazione iniziale) e termini nel cubo risolto

Α*

- ► Mantengo due liste: una (open list) che contiene i nodi ancora da valutare, un'altra (closed list) per i nodi già valutati
- Fisso una funzione costo per ogni nodo: esso deve essere, intuitivamente, tanto minore quanto minore è il "disordine" rispetto al cubo risolto
- Calcolo per ogni nodo un indice

$$f(n) = g(n) + h(n)$$

dove g(n) è il costo minimo dei nodi nella closed list e h(n) è una stima del costo del nodo n

- A ogni passo sposto il nodo considerato dalla open alla closed list (ad eccezione del caso in cui g(n) diminuisca) e genero i suoi successori (tenendo traccia di tale legame)
- Al termine, estraendo il nodo con il minimo f(n) e seguendo i genitori ho la sequenza di mosse cercata (al contrario)

IDA*

- ▶ A* ha un difetto: richiede di esplorare tutto l'albero
- ▶ Non fattibile per il cubo di Rubik (x configurazioni possibili!)
- Basta non analizzare i rami per cui non crediamo di ottenere risultati
- ▶ IDA* fa questo: per ogni nodo, se f(n) è maggiore di un certo valore limite che fissiamo, pota il ramo

Fissare un'euristica

Rimane solo un problema: fissare un'euristica h(n) sufficientemente buona per i nostri scopi

L'algoritmo di Thistletwaite

► Thistletwaite nel xxxx scoprì che era possibile dividere le mosse in quattro gruppi:

12

- Si noti che ogni gruppo è chiaramente incluso nel precedente e che l'ultimo gruppo comprende il cubo risolto
- Idea: portare il cubo da una configurazione risolubile con tutte le mosse possibili (primo gruppo) in una risolubile solamente con mosse appartenenti al secondo gruppo, quindi al terzo...
- Esaminando le configurazioni possibili si può ricavare un buon coefficiente euristico FIXME cosa pesa di più?

L'algoritmo a due fasi di Kociemba

L'algoritmo di Singmaster