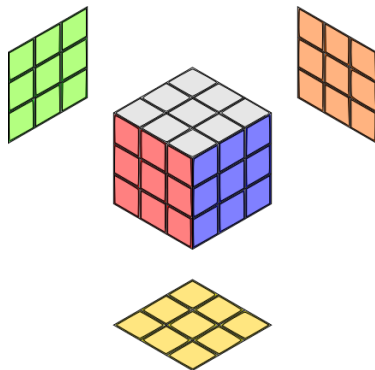


# Il cubo di Rubik (e come risolverlo)

Stefano Angeleri, Alessandro Menti, Mattia Zago

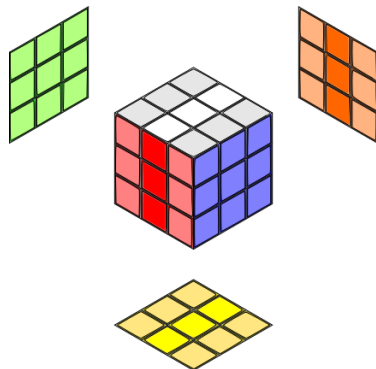
# Alcune definizioni

- ▶ Considereremo un cubo  $3 \times 3$
- ▶ 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*)



# Alcune definizioni

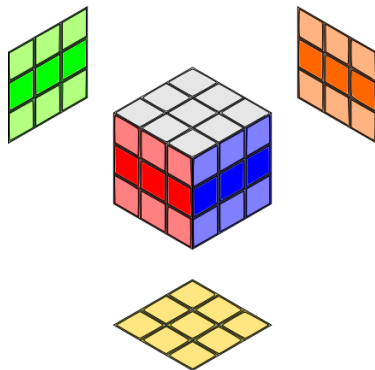
- ▶ Considereremo un cubo  $3 \times 3$
- ▶ Ogni faccia (*side*) ha un colore standard a essa associato (vedi figura)
- ▶ Ognuno dei nove pezzi di ogni faccia è detto *facelet*
- ▶ Il cubo ha 3 colonne/righe (*columns/rows*), 3 colonne laterali (*lateral columns*), 4 angoli (*corners*) e 8 spigoli (*edges*)



Colonna

# Alcune definizioni

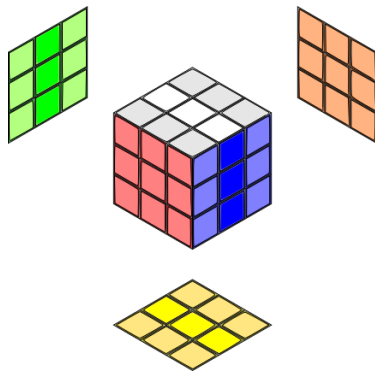
- ▶ Considereremo un cubo  $3 \times 3$
- ▶ Ogni faccia (*side*) ha un colore standard a essa associato (vedi figura)
- ▶ Ognuno dei nove pezzi di ogni faccia è detto *facelet*
- ▶ Il cubo ha 3 colonne/righe (*columns/rows*), 3 colonne laterali (*lateral columns*), 4 angoli (*corners*) e 8 spigoli (*edges*)



Riga

# Alcune definizioni

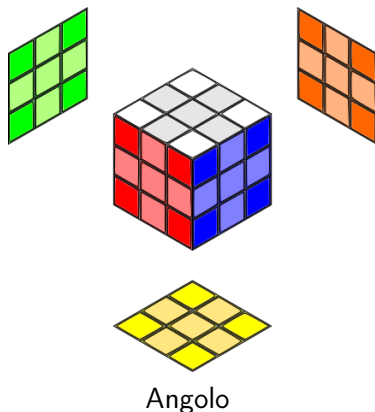
- ▶ Considereremo un cubo  $3 \times 3$
- ▶ Ogni faccia (*side*) ha un colore standard a essa associato (vedi figura)
- ▶ Ognuno dei nove pezzi di ogni faccia è detto *facelet*
- ▶ Il cubo ha 3 colonne/righe (*columns/rows*), 3 colonne laterali (*lateral columns*), 4 angoli (*corners*) e 8 spigoli (*edges*)



Colonna laterale

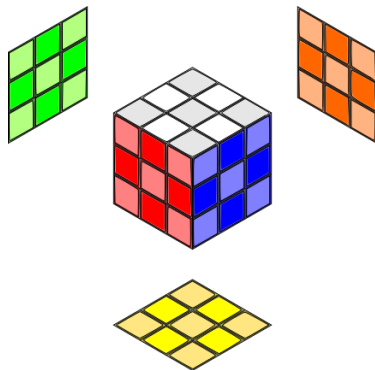
# Alcune definizioni

- ▶ Considereremo un cubo  $3 \times 3$
- ▶ 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*)



# Alcune definizioni

- ▶ Considereremo un cubo  $3 \times 3$
- ▶ 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*)



Spigolo

# Il problema

Riarrangia il cubo (ruotando righe, colonne e/o colonne laterali) finché tutte le facet 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** (*middle* — livello fra L e R), **E** (*equator* — livello fra U e D), **S** (*standing* — livello fra F e B)
- ▶ 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



F



F'



B



B'



U



U'



D



D'



L



L'



R



R'



M



M'



E



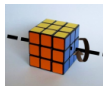
E'



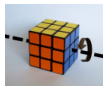
S



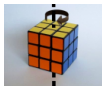
S'



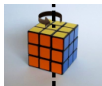
X



X'



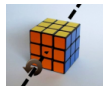
Y



Y'



Z



Z'

## Il nostro modello

- ▶ Il cubo è memorizzato in un oggetto `RubikCubeModel`
- ▶ Ogni faccia è memorizzata in un array  $2 \times 2$ ; 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 che termini nel cubo risolto

- ▶ 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  $N$  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)

$A^*(N, \text{goalNode})$

```

1  openList = { N }
2  closedList =  $\emptyset$ 
3   $g(N) = 0$ 
4   $f(N) = h(N)$ 
5  while openList  $\neq \emptyset$ 
6      currentNode = Extract-Min- $f$ (openList)
7      if currentNode == goalNode
8          path =  $\langle \text{currentNode} \rangle$ 
9          while currentNode.parent  $\neq \text{nil}$ 
10             currentNode = currentNode.parent
11             Append(path, currentNode)
12             return path
13     openList = openList  $\cap \{ \text{currentNode} \}$ 
14     closedList = closedList  $\cup \{ \text{currentNode} \}$ 
15     for ogni nodo  $N'$  vicino di currentNode
16         if currentNode  $\notin$  closedList
17             tentativeG =  $g(\text{currentNode}) + \text{Distance}(\text{currentNode}, N')$ 
18             if  $N' \notin \text{openList}$  o tentativeG  $< g(N')$ 
19                  $N'.\text{parent} = \text{currentNode}$ 
20                  $g(N') = \text{tentativeG}$ 
21                  $f(N') = g(N') + h(N')$ 
22                 if  $N' \notin \text{openList}$ 
23                     openList = openList  $\cup N'$ 
24     error "Nessuna soluzione trovata"

```



- ▶ A\* ha un difetto: richiede di esplorare tutto l'albero
- ▶ Non fattibile per il cubo di Rubik ( $\sim 4,3 \times 10^{19}$  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

# IDA\*

IDA\*( $N, goalNode$ )

```
1   $IDABound = h(N)$   
2  while true  
3       $t = search(N, 0, IDABound)$   
4      if  $t == found$   
5          return found  
6      if  $t == \infty$   
7          return not-found  
8       $IDABound = t$ 
```

# IDA\*

search( $N, g, IDA_{bound}$ )

```
1   $f(N) = g + h(N)$ 
2  if  $f > IDA_{bound}$ 
3      return  $f(N)$ 
4  if  $N == g$ 
5      return found
6   $min = \infty$ 
7  for ogni nodo  $N'$  vicino di  $N$ 
8       $t = \text{search}(N', g + \text{cost}(N, N'), IDA_{bound})$ 
9      if  $t == \text{found}$ 
10         return found
11     if  $t < min$ 
12          $min = t$ 
13 return  $min$ 
```

# Fissare un'euristica

- ▶ Rimane solo un problema: fissare un'euristica  $h(n)$  sufficientemente “buona” per i nostri scopi
- ▶ Deve essere *consistente*: per ogni nodo  $N$ ,

# L'algoritmo di Thistlethwaite

- ▶ Thistlethwaite scoprì che era possibile dividere le configurazioni in quattro gruppi a seconda delle mosse da usare per risolvere il cubo:

$$G_0 = \langle L, R, F, B, U, D \rangle$$

$$G_1 = \langle L, R, F, B, U^2, D^2 \rangle$$

$$G_2 = \langle L, R, F^2, B^2, U^2, D^2 \rangle$$

$$G_3 = \langle L^2, R^2, F^2, B^2, U^2, D^2 \rangle$$

$$G_4 = \{1\}$$

- ▶ 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