

# Viikkoraportti

## Viikko 0

Ohjelman kehitys lähti hyvin käyntiin. Sain implementoitua nopeasti A\*-algoritmin ja testattua sitä muutamalla kuvalla, jotka löytyvät Tiralabra/test-images -kansioista. Algoritmi näyttäisi toimivan oikein ja löytävän aina optimaalisen reitin, jos sellainen on olemassa.

Testien tuloksia:

- Pieni kuva (leveys ja korkeus kymmeniä pikseleitä) ratkeaa muutamassa millisekunnissa
- Keskikokoinen kuva (muutamia satoja pikseleitä) ratkeaa muutamassa kymmenessä tai sadassa millisekunnissa riippuen reitin pituudesta
- Erittäin iso kuva (10 000 x 10 000 pikseliä, hyvin monimutkainen sokkelo) ratkeaa noin puolessatoista minuutissa. (Luotu verkko sisältää 50 miljoonaa avointa solmua, joista algoritmi joutuu tarkistamaan lähes jokaisen).

Minulla ei ollut ennestään tarkkaa käsitystä A\*:n toiminnasta, joten opin perinpohjaisesti sen toimintaperiaatteen. Testatessani edellä mainittua isoa sokkeloa opin myös, miten huomattavasti mitättömiltäkin vaikuttavat optimoinnit vaikuttavat suoritusaikaan, kun syöte on hyvin iso.

Seuraavaksi lisään uusia reitinetsintäalgoritmeja ja ohjelmalogiikkaa, jolla eri algoritmeja voi testata helposti eri syötteillä.

## Viikko 1

Tällä viikolla lisäsin valikoimaan Dijkstran algoritmin sekä aloitin jump point searchin toteuttamisen, mutta se osoittautuikin oletettua haastavammaksi, joten en saanut sitä tehtyä tällä viikolla. Lisäsin myös yksinkertaisen tekstipohjaisen käyttöliittymän, joka tulostaa eri algoritmien testaustuloksia ja tallentaa löydetyt polut kuvatiedostoon. Kirjoitin myös joitakin testejä. Jätin niitä kirjoittamatta sellaisille metodeille ja luokille, joiden testaaminen ei mielestäni ollut kovin mielekäästä.

Dijkstran algoritmi oli yllättävän hidas, mutta se saattaa osittain johtua siitä, että javassa ei ole valmiina kekoa, joka sisältäisi toiminnot alkion arvon muuttamiseen. Ainoa löytämäni vaihtoehto sille on käyttää PriorityQueueeta ja arvon päivittämiseen kutsua `queue.remove(o)` ja `queue.offer(o)`, mitkä molemmat ovat hitaita operaatioita varsinkin suurilla syötteillä.

Seuraavaksi teen jump point searchin loppuun, lisään ehkä breadth-first searchin ja aloitan toteuttamaan omia tietorakenteita.