**Redes Neurais Profundas e Algoritmos Hierárquicos de Pathfinding para Computação de Elevação e Inclinação na Descoberta de Caminhos em Terrenos Virtuais**

**Juliano L. Soares, Claiton H. C. Neisse, Jairo F. Gez, Luis A. L. Silva**

Curso de Graduação em Ciência da Computação

Universidade Federal de Santa Maria (UFSM) – Santa Maria, RS – Brasil

{jlsoares,chneisse,jfgez,luisalvaro}@inf.ufsm.br

***Resumo.*** *Técnicas de pathfinding e de redes neurais profundas vêm recebendo crescente destaque por permitir resolver diferentes problemas do mundo real. Mesmo diante deste cenário, tais técnicas ainda não são investigadas de forma integrada visando resolver problemas de pathfinding e aprendizado profundo que envolvem informações topográficas de terrenos virtuais de grandes dimensões. Para atacar esse problema, este trabalho busca implementar e analizar algoritmos hierárquicos de pathfinding. Funções heurísticas utilizadas por esses algoritmos são computadas por redes neurais profundas, as quais são treinadas a partir de caminhos que são computados a partir de informações de elevação e inclinação representadas nos mapas virtuais.*

1. **Introdução**

Pathfinding é o planejamento para resolver problemas de busca em grafos onde o objetivo é encontrar uma rota de menor custo entre dois pontos. A determinação desta rota por algoritmos de pathfinding [Algfoor *et al.*, 2015] pode ser avaliada por diferentes critérios, tais como: tempo, distância, consumo de energia, elevação, desníveis, inclinação e curvas do terreno, entre outros. Baseado em um grafo que representa o terreno, um nodo inicial e um nodo final, o algoritmo A\* utiliza uma função de custo *f(n) = g(n) + h(n)* para avaliar os nodos do grafo. Enquanto *g(n)* indica o custo do caminho até o nodo *(n)*, uma função de heurística *h(n)* estima a distância de *(n)* até uma posição de destino, em cada etapa do processo de busca. Funções heurísticas tradicionais, tais como distância Euclidiana e de Manhattan, são comumente exploradas por diferentes algoritmos de busca. Essas funções permitem orientar a busca em mapas simplificados de escala relativamente pequena. Tais algoritmos, contudo, geralmente não produzem resultados satisfatórios em mapas com muitos obstáculos ou quando outras restrições devem ser consideradas durante o processo de busca. Tal como proposto em [Daniel *et al.*, 2010], algoritmos hierárquicos de pathfinding divide os mapas de grandes dimensões em diferentes clusters, representando clusters e bordas entre clusters em um grafo abstrato. Em um passo preliminar de busca, esses algoritmos computam menores caminhos entre nodos A e B nesse grafo abstrato. Em seguida, caminhos encontrados no primeiro passo de busca são refinados e suavizados em cada um dos clusters envolvidos.

O objetivo deste trabalho é usar redes neurais profundas (Deep Neural Networks – DNN) [Goodfellow [et al.](https://docs.google.com/document/d/1IYjOpAV7tEKW2z2RfEoLguLiwMXBfHAD59clMespKVQ/edit#heading=h.gjdgxs), 2016] na computação de valores heurísticos de distância a serem usados por algoritmos hierárquicos de pathfinding. Diferente de outros trabalhos na área de pesquisa que integra técnicas de pathfinding e de aprendizado de máquina [[Jindal et al., 2017](https://docs.google.com/document/d/1IYjOpAV7tEKW2z2RfEoLguLiwMXBfHAD59clMespKVQ/edit#heading=h.gjdgxs)], [[Li et al., 2016](https://docs.google.com/document/d/1IYjOpAV7tEKW2z2RfEoLguLiwMXBfHAD59clMespKVQ/edit#heading=h.gjdgxs)], [Takahashi et al., 2019], o problema a ser tratado nesta pesquisa é o desenvolvimento de algoritmos hierárquicos de pathfinding para problemas que considerem informações de elevação e inclinação do terreno virtual nas computações realizadas.

1. **Revisão da Literatura**

DNN [Goodfellow [et al.](https://docs.google.com/document/d/1IYjOpAV7tEKW2z2RfEoLguLiwMXBfHAD59clMespKVQ/edit#heading=h.gjdgxs), 2016] são uma classe de algoritmos de aprendizado de máquina que usam várias camadas de uma arquitetura de rede neural artificial. Tais arquiteturas permitem extrair progressivamente recursos de nível superior da entrada bruta da rede neural para níveis inferiores até obtenção de uma saída desejada. Esses algoritmos possuem i) uma camada de entrada onde os padrões são apresentados à rede, ii) camadas intermediárias ou ocultas onde a maior parte do processamento é realizado, por meio de conexões ponderadas, as quais podem ser considerados extratores de características, e iii) uma camada de saída onde o resultado final é apresentado.

Abordagens para o emprego de DNN na computação de algoritmos de pathfinding são descritas na literatura. [[Jindal et al., 2017](https://docs.google.com/document/d/1IYjOpAV7tEKW2z2RfEoLguLiwMXBfHAD59clMespKVQ/edit#heading=h.gjdgxs)] usam uma DNN denominada ST-NN (Rede Neural Espacial-Temporal) para estimar tempo de viagem do serviços de transporte em táxi. [Takahashi et al., 2019] propõem a utilização da rede neural U-Net para extrair e utilizar e imagens de mapas coletadas para usar no aprendizado de heurísticas utilizadas para criar rotas para robôs. [[Li et al., 2016](https://docs.google.com/document/d/1IYjOpAV7tEKW2z2RfEoLguLiwMXBfHAD59clMespKVQ/edit#heading=h.gjdgxs)] propõem um algoritmo ANN\* de busca heurística em grids baseado em DNN onde uma heurística é produzida a partir de uma rede neural de regressão. [Doebber 2020] analiza problemas de busca de pathfinding onde DNN são usadas no aprendizado dessas funções heurísticas para melhor orientar a execução da busca de caminhos. O trabalho descreve como preparar as informações de caminho dos mapas virtuais para treinar uma arquitetura de DNN, de forma que a função heurística usada pelo algoritmo de pathfinding aprenda as características do mapa. Apesar dessas contribuições, esses trabalhos não exploram uma abordagem hierárquica de pathfinding baseada no uso de DNN na computação de funções heurísticas, o que pode permitir tratar a otimização do processo de busca em mapas de grandes dimensões.

|  |  |
| --- | --- |
| (A) | (B)  Divida esse mapa em clusters (um grid regular), e ilustre como ficaria um caminho de A até B nesse mapa usando os cluster (passando pelas bordas dos clusters) assim como demonstrado abaixo |

Figura 1 – (A) Caminhos encontrados pelo algoritmo A\* (círculos) e pelo A\* tratando inclinações (quadrados), exibidos em um mapa de normais, cujo gradiente indica a variação nas inclinações [Chagas 2019]; (B) Ilustração da abordagem hierárquica de pathfinding a ser explorada neste trabalho.

A forma mais comum usada nos algoritmos de pathfinding para solucionar problemas que envolvem desníveis de relevo é com o bloqueio dos nodos onde há dificuldades para movimentação. Porém, este tipo de tratamento não é o mais adequado para aplicações reais como, por exemplo, em simulações de transporte de carga. [Chagas 2019] trata de problemas de pathfinding onde informações de altura e inclinação no terreno são computadas. Esse trabalho propõe um algoritmo de pathfinding que trata de altitude do terreno, bem como a suavização dos caminhos encontrados. Para isso, uma técnica denominada “campo de visão” [Daniel K. *et al.*, 2010] é utilizada no planejamento de rotas. Em especial, essa técnica é ajustada para tratar informações que remetem a restrições de elevação e inclinação do terreno, sem utilizar apenas o bloqueio ou não de nodos. O trabalho também busca o caminho de menor custo permitindo evitar inclinações que introduzem riscos a movimentação de agentes inseridos em sistemas de simulação. O processo de busca por caminhos é bastante realista, pois pequenos desvios nas rotas encontradas são suavizados, permitindo encontrar caminhos que podem ser mais curtos, tal como descrito em [Jansen *et al.*, 2007]. Neste contexto, [Ganganath *et al.*, 2015] e [Sturtevant *et al.*, 2019] também exploram caminhos que permitem o movimento em regiões de terreno que envolvem diferentes características de relevo, tais como terrenos montanhosos com grandes variações de altitude ou contendo inclinações que não permitem o movimento seguro de agentes. Embora tais trabalho apresentem abordagens para a descoberta de caminhos que consideram informações de relevo dos terrenos usados, ainda existe a necessidade de investigar se os algoritmos propostos podem ser otimizados pelo emprego de DNN, tal como proposto neste trabalho.

1. **Metodologia**

Este trabalho deve explorar algoritmos hierárquicos de pathfinding. Inclinações do terreno representadas nos mapas devem ser usadas pelos algoritmos, em vez de simplesmente considerar que certos nodos são bloqueados para a movimentação de agentes. O trabalho deve propor uma arquitetura de DNN e detalhar como preparar as informações de caminho dos mapas virtuais sendo usados para treiná-la, de forma que a função heurística aprenda as características do mapa. O intuito de usar o DNN é orientar os algoritmos hierárquicos de pathfinding visando reduzir o custo de pesquisa computacional ao lidar com mapas virtuais de grandes escalas.

Para gerar os datasets de treinamento das DNN, distâncias no terreno devem ser computadas com um algoritmo de pathfinding que considere altura e inclinação nas suas computações. Esses datasets devem também ser construídos a partir do uso de técnicas de suavização de caminhos. Esse conjunto de dados deve ser utilizado para fins de análise dos resultados de pathfinding hierárquicos baseados no emprego de DNN como funções heurísticas. Os resultados que devem ser obtidos devem envolver o uso de pathfinding hierárquico em contraste com o uso do algoritmo A\* tradicional, ambos considerando informações de elevação e inclinação dos mapas testados. Resultados experimentais devem ser obtidos em mapas com diferentes tamanhos e percentuais de altura e inclinação, considerando mapas com (101x101) nodos, (202x202) nodos, e outros maiores conforme forem as necessidades de análise.

Por fim, o trabalho devem explorar a linguagem Python. A implementação das DNN deve usar a biblioteca Tensorflow [REF], que é uma biblioteca de software de código aberto para computação numérica que permite utilizar estruturas de grafos na representação de dados. Essa biblioteca vêm se tornando padrão para o desenvolvimento de aplicações envolvendo aprendizado profundo.

1. **Considerações Finais**

O trabalho pretende contribuir com a investigação de algoritmos hierárquicos de pathfinding baseados em DNN, os quais devem ser ajustados para permitir encontrar caminhos que considerem características topográficas dos terrenos virtuais. Testes dos algoritmos desenvolvidos devem ser realizados em terrenos virtuais com diferentes dimensões e características de relevo, permitindo medir o impacto dessas características na performance dos algoritmos implementados. Os resultados obtidos devem ser avaliados estatisticamente, permitindo desenvolver um contraste entre os algoritmos e experimentos desenvolvidos.

**Referências**

Algfoor A., Sunar M. S. e Kolivand H. (2015) "A comprehensive study on pathfinding techniques for robotics and video games," Int. Journal of Computer Games Technology.

Daniel, K., Nash, A., Koenig, S., and Felner, A. (2010) “Theta\*: Any-angle path planning on grids”. Journal of Artificial Intelligence Research 39:533–579.

Goodfellow I., Bengio Y. e Courville A. (2016) “Deep learning”. MIT press.

Jindal, I. Qin, T e Xueue, Q. (2017) “A unified neural network approach for estimating travel time and distance for a taxi trip”. arXiv preprint arXiv:1710.04350.

Takahashi T., Sun H., Tian T. e Wang Y. (2019) “Learning Heuristic Functions for Mobile Robot Path Planning Using Deep Neural Networks”. Proceedings of the International Conference on Automated Planning and Scheduling, 2019. p.764-772.

Li, G., Wang, H., Wang, N. e Yeung Y. (2016) “ANN: a heuristic search algorithm based on artificial neural networks”. Proceedings of the 2016 International Conference on Intelligent Information Processing. ACM. p.51.

Doebber, D. M. (2019) "Uso de redes neurais profundas para o aprendizado de funções heurísticas para algoritmos de busca de caminhos." Trabalho de Conclusão do Curso de Ciência da Computação. Santa Maria: Universidade Federal de Santa Maria.

Chagas, C. (2019) “Algoritmos de busca de caminhos voltados para informações de altura e inclinação representadas em mapas de navegação”, Trabalho de Conclusão de Curso em Ciência da Computação. Santa Maria: Universidade Federal de Santa Maria.

Ganganath, N., Cheng, C.-T., Chi, K. T. (2015) “A constraint-aware heuristic path planner for finding energy-efficient paths on uneven terrains”, IEEE transactions on industrial informatics, v. 11, n. 3, p. 601-611.

Jansen, M.R., Buro, M., (2007) “HPA\* enhancements”. Proceedings of the Third Artificial Intelligence and Interactive Digital Entertainment Conference, Stanford, California, USA, pp. 84–87.

Sturtevant, N. R., Sigurdson, D., Taylor, B., & Gibson, T. (2019) “Pathfinding and Abstraction with Dynamic Terrain Costs”. *Proceedings of the AAAI Conference on Artificial Intelligence and Interactive Digital Entertainment*, *15*(1), 80-86.