

Подсистема визуализации поиска решения на графе состояний в РДО

- 1. доработка формата вывода трассировки улучшила читабельность, но не наглядность
- 2. навигация по графу пространства состояний осталась неудобной

Вывод результатов поиска решения в существующих системах РДО

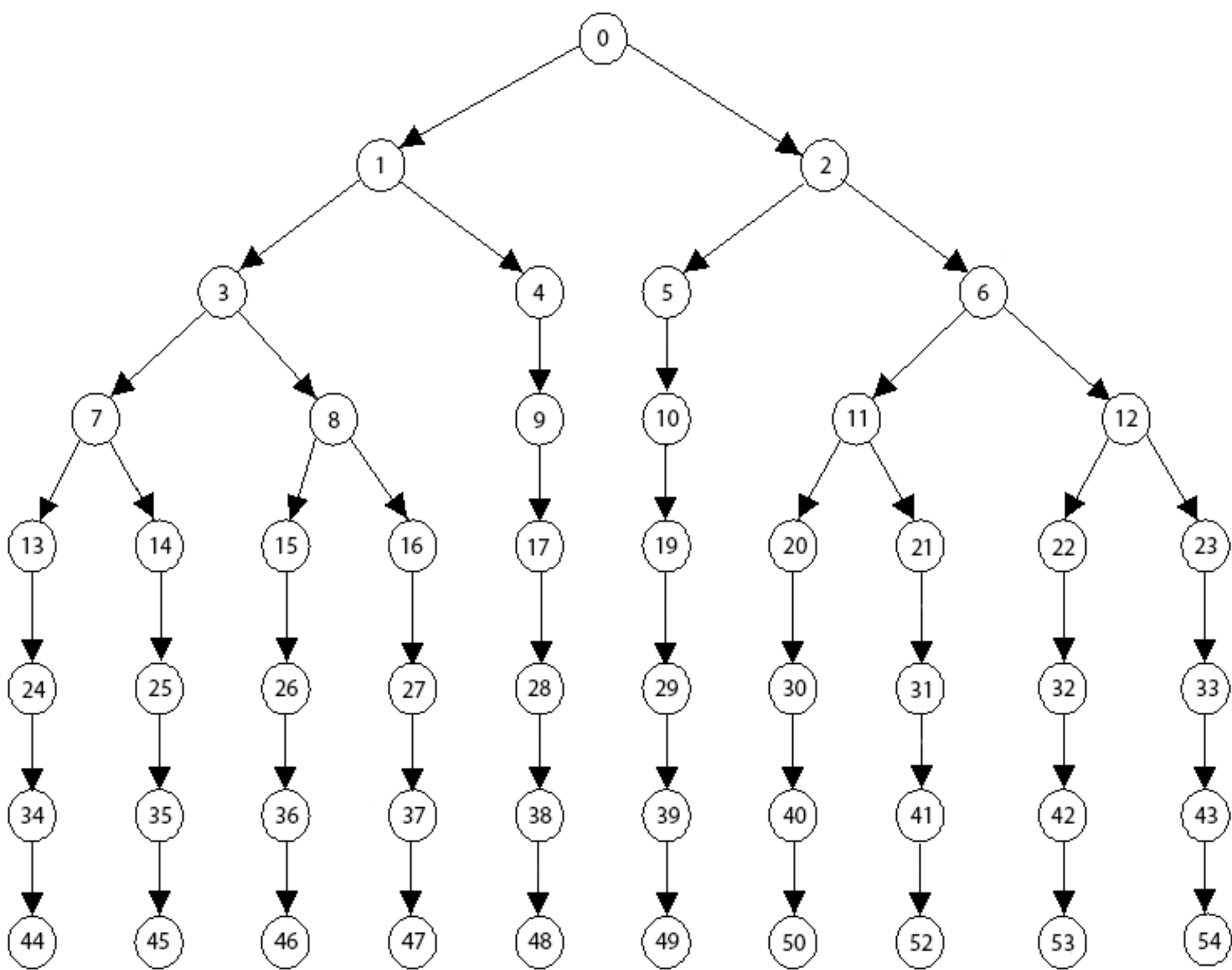
SO	2	1	1	1						
STD	3	2	2	2	1	1	1	2	1	6
SRK	0	1	1	1	2					
SRK	0	2	6	1						
STN	4	2	2	2	2	1	1	2	2	6
SRK	0	1	2	2	2					
SRK	0	2	6	3						
STN	5	2	2	2	3	1	1	2	5	6
SRK	0	1	5	5	2					
SRK	0	2	6	5						
SO	3	1	1	1						
STN	6	3	2	2	2	1	1	2	5	6
SRK	0	1	5	5	4					
SRK	0	2	6	5						
STD	6	3	2	2	4	1	1	2	4	6
SRK	0	1	4	4	4					
SRK	0	2	6	1						
SO	4	2	2	2						
STD	6	4	3	3	1	1	1	2	2	6
SRK	0	1	2	2	3					
SRK	0	2	6	2						

Трассировка точки принятия решений типа search в RAO-Studio

ES	0.0	2
SB	0.0	Расстановка_фишек
STN	[0]->[1]	Перемещение_влево(Фишка1, Дырка) [f = 1.0, g = 1.0, h = 0.0, cost = 1.0]
STN	[0]->[2]	Перемещение_вверх(Фишка4, Дырка) [f = 1.0, g = 1.0, h = 0.0, cost = 1.0]
SO	[0]->[1]	[f = 1.0, g = 1.0, h = 0.0]
STN	[1]->[3]	Перемещение_вправо(Фишка1, Дырка) [f = 2.0, g = 2.0, h = 0.0, cost = 1.0]
STN	[1]->[4]	Перемещение_влево(Фишка2, Дырка) [f = 2.0, g = 2.0, h = 0.0, cost = 1.0]
STN	[1]->[5]	Перемещение_вверх(Фишка5, Дырка) [f = 2.0, g = 2.0, h = 0.0, cost = 1.0]
SO	[0]->[2]	[f = 1.0, g = 1.0, h = 0.0]
STN	[2]->[6]	Перемещение_влево(Фишка5, Дырка) [f = 2.0, g = 2.0, h = 0.0, cost = 1.0]
STD	[2]->[7]	Перемещение_вниз(Фишка4, Дырка) [f = 2.0, g = 2.0, h = 0.0, cost = 1.0]
SO	[1]->[5]	[f = 2.0, g = 2.0, h = 0.0]
STN	[5]->[7]	Перемещение_вправо(Фишка4, Дырка) [f = 3.0, g = 3.0, h = 0.0, cost = 1.0]
STN	[5]->[8]	Перемещение_влево(Фишка3, Дырка) [f = 3.0, g = 3.0, h = 0.0, cost = 1.0]
STD	[5]->[9]	Перемещение_вниз(Фишка5, Дырка) [f = 3.0, g = 3.0, h = 0.0, cost = 1.0]
SO	[2]->[6]	[f = 2.0, g = 2.0, h = 0.0]
STD	[6]->[9]	Перемещение_вправо(Фишка5, Дырка) [f = 3.0, g = 3.0, h = 0.0, cost = 1.0]
STN	[6]->[9]	Перемещение_влево(Фишка3, Дырка) [f = 3.0, g = 3.0, h = 0.0, cost = 1.0]
STN	[6]->[10]	Перемещение_вниз(Фишка1, Дырка) [f = 3.0, g = 3.0, h = 0.0, cost = 1.0]

Трассировка точки принятия решений типа search в RAO-XT

Главная проблема: отсутствует возможность вывода пространства поиска в формате, передающем его суть



Решение: разработать отдельную подсистему, отвечающую за визуализацию поиска на графе

Требования к модулю визуализации графа состояний:

- наглядное и удобное представление пространства поиска как древовидной структуры
- привязка к трассировке
- вывод решения, если оно существует
- вывод статистики