# דוח עבודה

# Rush Hour במשחק A\* VS IDA\*

ליעם כהן 31658368

# הקדמה

Rush Hour - הוא משחק פאזל שהומצא ע"י נוב יושיגארה בשנות ה70. הלוח מחולק ל 6X6 תאים וחור - Rush Hour יציאה, בו רק הרכב האדום רשאי לעבור. המשחק כולל עד 12 מכוניות ו4 משאיות שלוקחות 2 ו3 תאים בהתאמה. כל פאזל הינו סידור של כלי הרכב על הלוח וכן על פי הסידור ההתחלתי כלי רכב רשאי לנוע בציר אחד בלבד. מטרת המשחק היא להוציא את הרכב האדום מפתח היציאה על ידי פינוי הדרך החסומה מרכבים אחרים.



Rush Hour הוא פאזל שלא נחקר הרבה יחסית. פלייק ובאום (2002) מתארים את הפאזל (בצורתו Rush Hour כמו כן במאמרו של הפוטמן (2008) טוענים שלא נמצאה פונקציה PSPACE – Completeness יוריסטית מתאימה לבעיה.

אלגו' חיפוש לרוחב, מונחה יוריסטיקה, המוצא את המסלול הזול ביותר מצומת המקור לאחר מצמתי -  ${\bf A}^*$  אלגו' חיפוש ביותר. מונחה יוריסטיקה, בכל פעם את הצומת הזולה ביותר. מחשב עלות על priority Queue בשביל לקחת בכל פעם את הצומת הזולה ביותר. מחשב עלות על פי פונ' g(x) אשר אשר משלבת יוריסטיקה h(x), שהיא הערכה למרחק הנותר וכן g(x) שהיא המרחק הידוע עד הצומת הנוכחית. על פונ' היוריסטיקה להיות admissible , כלומר לא יקרה יותר מהמרחק האמיתי לצומת היעד, בכדי להבטיח תוצאה אופטימלית.

ישר עושה שימוש ,IDDFS - תוארה לראשונה ע"י ריצארד קורף ב1985 והינה וריאציה של האלגו והינה ע"י ריצארד קורף ב1985 - תוארה לראשונה ע"י ריצארד קורף ב1985 ומפסיק כאשר פונ' (מגיע לסף מסוים, בכל איטרציה מבצע 1975 מאיטרציה מבצע 1985 בפונ' יוריסטיקה. בכל איטרציה מבצע

שבדרך כלל מתחיל בצומת הראשונה. בכל איטרציה מגדיל את הסף להיות הערך של פונ' העלות המינימלי, שגדול מהסף הקודם, מבין הצמתים שנתקלנו בהם באיטרציה הקודמת. בניגוד ל \*A ובמקרים רבים, נוטה לעבור על אותם צמתים מספר פעמים. גם כאן, על פונ' היוריסטיקה להיות admissible.

## מטרת הניסוי

בניסוי הבא נבצע השוואה בין אלגו' \*A לעומת \*IDA על המשחק Rush Hour. נשווה בין האלגוריתמים בניסוי הבא נבצע השוואה בין אלגו' \*A לעומת בסוגיית ביצועים, זכרון ויעילות. נתמקד בפרמטרים הבאים:

- כמות הזמן של הריצה
- כמות הצמתים שפותחו (הוכנסו לזיכרון, וכן הורחבו והבנים שלהם ג'ונרטו)
  - כמות הצמתים שג'ונרטו

(A\* נבדק עליהם תנאי מסוים, נעשתה פעולה שהיא, הוכנסו לזיכרון במקרה של

• כמות הצמתים הכפולים (מתוך הצמתים שפותחו)

"All of the algorithms can handle easy to medium difficult puzzles, but IDA\* can't solve tougher ones in a timely manner" Reynisson & Hilmarsson et al. (2008).

לאור מחקרי עבר, אשער את הדברים הבאים:

- זמן הריצה של \*A יהיה טוב יותר מ \*IDA , וכן שניהם לא יוכלו לפתור ביעילות בעיות קשות.
  - כמות הצמתים שיפותחו ויג'ונרטו תהיה משמעותית קטנה יותר ב \*A.
- הצמתים הכפולים ב \* IDA יהיו רבים, ויהוו את אחד הגורמים המשפיעים לחוסר יעילות האלגו<sup>י</sup>.

# תיאור מהלך הניסוי

כוח חישוב –

רץ על Google Colab לשחזור קל של הניסוי

- n1-highmem-2 instance
  - 2vCPU @ 2.2GHz
    - 13GB RAM •
  - 100GB Free Space •

#### מימוש הפאזל

מימשתי מחלקה ל**רכב**, המחזיקה מיקום הרכב לפי X Y על הלוח ופרטים מזהים. לרכב פעולת הזזה.

כמו כן מימשתי מחלקה **ללוח המשחק**, המכילה פרטים מזהים וכן מערך כלי רכב שהוא המבדיל בין הSTATES השונים. ללוח פונ' מהלכים שבוחנת את הרכבים ומחזיקה את כל המהלים האפשריים לTATES הקיים מניתוח הרכבים.

מחלקה נוספת הינה priorityQueue שבנוסף לתור מכילה dict לבדיקה מהירה של ערכים.

לניסוי מימשתי שני סוגי **יוריסטיקות**, שהן מהנפוצות ביותר במאמרים הנוגעים בבעיה זו:

- המרחק של הרכב האדום לסוף + מספר הרכבים שחוסמים את הדרך (נקרא B)
- המרחק של הרכב האדום לסוף + מספר הרכבים שחוסמים את הדרך + מספר הרכבים שחוסמים את הרכבים שחוסמים את הדרך לרכב האדום (נקרא BB)

היוריסטיקות admissible מכיוון שבשביל לנצח חייב לזוז לפחות את המרחק מהסוף + כל רכב שחוסם רכב חוסם, או ישירות את האדום מצריך תזוזה אחת נוספת לפחות.

לבסוף, מחלקת הSolver שמכילה את מימוש האלגוריתמים ומחזיקה משתנים שונים לצורך מעקב.

מימוש \*A - תחת הפונ' solve, ממומשת בצורה של A\* LATE ממאמר מספר 2 של פלנר שניתנו לנו אימוש \*A\* LATE לפרויקט.

ממומשת בעזרת זה solvelDA - תחת הפונ'

# מהלך הניסוי –

ראשית מימשתי את \*A ללא יוריסטיקה, שזהו בעצם BFS וסיווגתי בעיות קשות. לאחר מכן מימשתי גם A\* את היוריסטיקות ואת \*IDA , הרצתי על מספר בעיות ברמות קושי שונות וצימצתי את הבעיות לחמישה, שמצורפים בעבודה, כך שהקשה ביותר לוקחת 15 דקות לאלגו' הארוך ביותר.

לבסוף, ביצעתי את \*A ו- \*IDA על חמשת הבעיות, עם שני יוריסטיקות שונות

להלן states חמשת הבעיות:

			Α	Α	0
					0
В			R	R	0
В					
	Χ	Χ	Χ		
·					

				Α	Α
			С	С	0
	R	R		Q	0
				Q	0
-	-			Q	
		Χ	Χ	Χ	

			-	0
			Q	0
	R	R	Q	0
			Q	
В	Χ	Χ	Χ	
В				

		Α	Α	Р	
			Q	Р	
	R	R	Q	Р	
-			Q	С	С
	Χ	Χ	Χ		
		-		-	

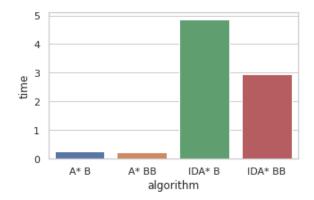
				0
Р		Q		0
Р		Q		0
Р		Q		
В	С	С		
В	Χ	Х	Χ	

## תוצאות הניסוי

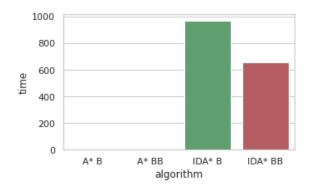
תוצאות הניסוי מחולקות למספר גרפים, אראה פה גרפים נבחרים, ואת כלל התוצאות ניתן יהיה לראות בקובץ agithub.

#### זמנים:

עור מהירים משני A\* BB אבמעט יותר מהיר מ A\* BB אבו יכולים לראות ש A\* BB במעט יותר מהיר מ A\* BB אנו יכולים לראות של BDA\* בבעיות יחסית פשוטות. (גרף בעיה מס' 3, נחשבת בעיה קלה)



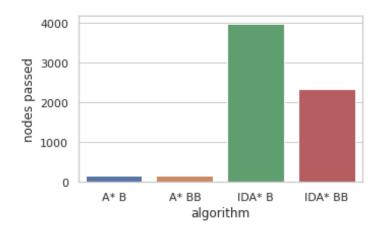
● הבעיה מספר 5 נפתרת ב15 צעדים, כאשר \*A פותר בערך בזמן של שנייה, \*IDA לוקח
 אקפונציאלית יותר זמן מה שמקשה השוואה לבעיות מסובכות יותר. (גרף בעיה מס' 5)



אבל עדיין נופל בגדר אלגו' לא יעיל. IDA\* B אכן רוכש יתרון משמעותי על 1DA\* BB •

### צמתים שהורחבו:

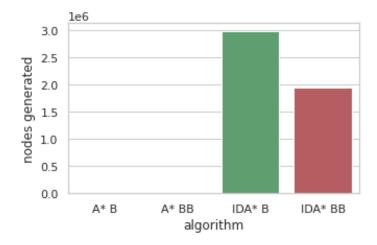
סמו בזמנים, גם כאן החל מבעיות יחסית פשוטות, יתרון משמעותי ל \*A על \*A. (גרף מס' 3) •



יחסים זהים בין כלל האלגוריתמים כמו בזמנים, מבציע על הגורם המרכזי המשפיע על הזמן.

## צמתים שג'ונרטו:

(גרף בעיה מס' 5). IDA\* מג'נרטים מספר מאוד נמוך של צמתים, בעיקר ביחס ל $A^*$ 



● IDA \* BB מג'נרט משמעותית פחות צמתים מ IDA \* B, במיוחד שמדובר בסדרי גודל של מאות אלפי צמתים

## כפילויות:

בלבד. IDA\* יודע לא לעבור על צמתים שהוא עבר עליהם בעבר וזו היא בעיה של

• יחס הכפילויות פרופורציונלי ליחס הזמנים וליחס הצמתים שהורחבו

# מסקנות הניסוי

# נתייחס להשערות:

- 1. זמן הריצה של \*A יהיה טוב יותר מ \*IDA , וכן שניהם לא יוכלו לפתור ביעילות בעיות קשות.
- (i) אכן זמני הריצה של \*A היו משמעותית טובים יותר מ \*IDA, כבר בבעיות פשוטות. כמו כן, בבעיה מספר 4 ו5, גם ל \*A התחילו לעלות הזמנים, בין שנייה לשתיים של חישוב. כאשר מסתכלים על היחס של פתרון בגודל 15 צעדים שנחשב יחסית קטן וכן קיימים בעיות עם פתרונות גדולים הרבה יותר (30, 40 וכו...) שדורשים חישוב אקפונציאלי (אסביר בהמשך) זה לא זמן ריאלי ולא נמצא פתרון בזמן (לדוגמא משחקים בזמן אמת).
  - 2. כמות הצמתים שיפותחו ויג'ונרטו תהיה משמעותית קטנה יותר ב \*A.
- (ii) בחלק גדול של המקרים היוריסטיקות אינם מייצרות הבדלה בין הstates ולכן כאשר מגיעים לhb מבצעים סינון מספיק רחב, ובחלק גדול מן הריצה האלגוריתמים יבצעו כמעט depth חדש, לא מבצעים סינון מספיק רחב, ובחלק גדול מן הריצה באזור 8, ולפתרונות רבים bfs. זה נובע מכך שמספר הבנים הממוצע לכל state נופל כנראה באזור 8, ולפתרונות רבים היוריסטיקה מתחילה להציג הבדלים רק אחרי עומק גדול, ג'ינרוט והרחבה של צמתים תהיה כמעט מלאה.
  - 3. הצמתים הכפולים ב \* IDA יהיו רבים, ויהוו את אחד הגורמים המשפיעים לחוסר יעילות האלגו'.
- ווו) לנוכח הנקודה הקודמת, \*IDA מבצע פעמים רבות הקנייה של threshold חדש וכן מעבר מחדש על העץ ולכן החזרה על צמתים כפולים בהחלט גדולה.

## מסקנות:

- שמעי. BB יתרון חד משמעי.●
- היוריסטיקות אינם מספיק טובות ולא מייצרות מספיק הבדלה בין מצבים, מה שמונע את יעילות
  האלגו'
- במקרים רבים ל \*IDA יתרון על \*A אך במקרה הנוכחי אין זה המצב בגלל יוריסטיקה לא מותאמת

#### נספח

:GitHub

https://github.com/liamcoh/RushHourProject

ביבליוגרפיה:

קישורים –

https://en.wikipedia.org/wiki/A\* search algorithm

\*https://en.wikipedia.org/wiki/Iterative deepening A

https://github.com/jhejderup/rush-hour

https://www.algorithms-and-technologies.com/iterative deepening a star/python

– מאמרים

Brynjar Reynisson & Ívar Björn Hilmarsson. Rush-Hour puzzles solved with multiple search algorithms. Reykjavik UniversityT-622-ARTI (2008)

Hauptman, A., Elyasaf, A., Sipper, M., & Karmon, A. (2009). Gp-rush: using genetic programming to evolve solvers for the rush hour puzzle. In Proceedings of the 11th Annual conference on Genetic and evolutionary computation (pp. 955–962). ACM.

G. W. Flake and E. B. Baum. Rush Hour is pspace-complete. Theor. Comput. Sci. ,270(1-2):895–911, 2002

מאמרי הקורס