Universidade Federal de Ouro Preto - UFOP
Instituto de Ciências Exatas e Biológicas - ICEB
Departamento de Computação - DECOM
Ciência da Computação

Ajudando um rato a sair do labirinto BCC202 - Estrutura de dados I

Eduardo Silva & Niege Reis

Professor: Pedro Silva

Ouro Preto 13 de agosto de 2023

Sumário

T	Intr	3.1	T
	1.1	Transfer to the transfer to th	1
	1.2		1
	1.3	Ferramentas e bibliotecas utilizadas	1
	1.4	Especificações da máquina	1
	1.5	Instruções de compilação e execução	1
2	Imp	plementação	2
	2.1		2
			2
			3
		,	4
		.'	4
			4
			5
	2.2	Funções principais	5
		2.2.1 Mapeamento do labirinto em uma árvore	6
			7
3	Est	udo de complexidade	8
4	Tes	tes	8
_			
5	Aná		9
	5.1	Comparação dos algoritmos	9
6	Con	nclusão	9
7	Ref	erências 1	0
_			
L	ista	de Códigos Fonte	
	1	Implementação do TAD de posição	2
	2	Implementação do TAD de lista (lista ligada)	3
	3	Implementação do TAD do labirinto	4
	4		4
	5		5
	6		5
	7	Implementação das funções de mapeamento do labirinto em uma árvore	6
	8		7
	9		8
	10	Maior caminho encontrado	8
	11	Menor caminho encontrado	8

1 Introdução

No presente relatório, serão detalhados os passos envolvidos no desenvolvimento do terceiro trabalho prático referente à disciplina de Estrutura de Dados I (BCC202), parte integrante do currículo do curso de Ciência da Computação da UFOP (Universidade Federal de Ouro Preto).

1.1 Especificações do problema

O desafio proposto consistiu no mapeamento do labirinto em uma árvore, e então percorrer a mesma para determinar o menor e o maior caminho.

1.2 Considerações iniciais

Para o desenvolvimento da lógica, foram utilizadas soluções previamente conhecidas, as quais já foram estabelecidas e reconhecidas como eficientes no contexto do problema proposto.

- Busca em Largura (Breadth First Search ou BFS)
- Busca em Profundidade (Deapth First Search ou DFS)

No contexto deste trabalho, foram utilizados algoritmos de busca que são amplamente aplicados para percorrer estruturas como árvores e grafos. Considerando a natureza do problema do labirinto, foi possível estabelecer uma relação entre o labirinto e uma árvore, em que cada posição (X, Y) do labirinto representava um nó na estrutura.

1.3 Ferramentas e bibliotecas utilizadas

Algumas ferramentas foram utilizadas para desenvolver e testar a implementação, como:

- GCC: Ferramentas de análise estática do código.
- Valgrind: Ferramentas de análise dinâmica do código.

1.4 Especificações da máquina

A máquina onde o desenvolvimento e os testes foram realizados possui a seguinte configuração:

- Processador: 11th Gen Intel(R) Core(TM) i7-1165G7 @ 2.80GHz 2.80GHz
- Memória RAM: 24Gb.
- Sistema Operacional: Windows 11 (WSL 2).

1.5 Instruções de compilação e execução

Para a compilação do projeto, basta executar as seguintes instruções (dentro da pasta do projeto): Ainda possui alguns casos de testes dentro da pasta test-cases.

Compilando o projeto make ./exe < entrada.in

2 Implementação

Iniciamos o processo de desenvolvimento do trabalho analisando quais as TADs (Tipos Abstratos de Dados) poderiamos reutilizar, em seguida, implementamos as demais TADs necessárias, juntamente com suas respectivas funções. Posteriormente, implementamos a principal TAD que desempenha o papel fundamental no mapeamento do labirinto na arvore, e na busca pela saida do labirinto.

2.1 Tipos abstratos de dados (TADS)

Implementamos seguintes TADS:

- Position (Responsável por armazenar e manipular uma cordenada (X,Y) e responsável por pegar as direções).
- LinkedList & LinkedListNode (Implementação de uma lista ligada, a LinkedListNode é a celula da lista ligada)
- Queue (Implementação da fila (FIFO))
- Maze (Responsável por armazenar e manipular os dados de um labirinto, como quantidade de linhas, colunas e o tabuleiro)
- Path (Responsável por armazenar o caminho percorrido)
- Tree (Responsável por armazenar a árvore, mapear o labirinto e encontrar as saidas)

2.1.1 Position (ou Posição)

Decidimos trabalhar com a TAD de posição de forma estática, pois isso simplificaria a manipulação dos dados.

```
#ifndef POSITION_H
  #define POSITION_H
2
  #include < . . . >
  typedef struct position {
    int x;
    int y;
  } Position;
   typedef enum { UP, DOWN, LEFT, RIGHT } Direction;
10
11
   Position PositionCreate(int x, int y);
12
   void PositionPrint(Position position);
13
  Direction PositionToDirection(Position position, Position origin);
14
15
  #endif // POSITION_H
```

Código 1: Implementação do TAD de posição.

2.1.2 LinkedList (ou Lista)

Durante o desenvolvimento do trabalho, foi necessário implementar uma lista, e optamos pela implementação da lista encadeada (ou lista ligada) devido às suas vantagens em relação à lista sequencial, especificamente para o nosso problema. Algumas vantagens notáveis dessa escolha incluem:

- Um dos benefícios da escolha da lista encadeada é a capacidade de lidar com a falta de conhecimento sobre a quantidade de passos em um caminho. Como não temos certeza de quantos passos um labirinto pode ter, a lista encadeada se mostra vantajosa, pois não precisamos alocar um espaço fixo para todos os possíveis passos (diferentemente da lista sequencial). Dessa forma, a lista encadeada nos permite lidar com a flexibilidade do tamanho do caminho, alocando memória apenas conforme necessário.
- Uma vantagem da utilização da lista encadeada para a nossa lista de passos é que não há necessidade de percorrer, buscar por índices ou ordenar o array. Essas operações são custosas em termos de desempenho quando lidamos com uma lista encadeada.

```
#ifndef LINKED_LIST_H
   #define LINKED_LIST_H
2
   #include <...>
  typedef struct linkedListNode {
     Position position;
     Node *node;
     struct linkedListNode *next;
     struct linkedListNode *prev;
10
  } LinkedListNode;
11
12
   typedef struct linkedList {
13
     struct linkedListNode *head;
14
     struct linkedListNode *tail;
15
     int size:
16
  } LinkedList;
17
18
19
  LinkedList *LinkedListCreate();
  LinkedListNode *LinkedListNodeCreate(Position position);
  LinkedListNode *LinkedListNodeCreateByNode(Node *);
21
22
   void LinkedListClear(LinkedList *list);
23
   void LinkedListDestroy(LinkedList **list);
24
   bool LinkedListInsertEnd(LinkedList *, Position, Node *);
26
   bool LinkedListInsertStart(LinkedList *, Position, Node *);
27
28
   bool LinkedListRemoveEnd(LinkedList *, Position *, Node **);
29
   bool LinkedListRemoveStart(LinkedList *, Position *, Node **);
30
31
  bool LinkedListIsEmpty(LinkedList *list);
32
   bool LinkedListHasValue(LinkedList *list, Position position);
33
34
   #endif // LINKED_LIST_H
```

Código 2: Implementação do TAD de lista (lista ligada).

2.1.3 Maze (ou Labirinto)

O TAD do labirinto foi utilizado de forma dinâmica no projeto, representando o tabuleiro do labirinto utilizando os caracteres "#" ou "*" para representar paredes e o caractere " "(espaço em branco) para indicar possíveis caminhos. Foram associadas ao labirinto funções como a obtenção de possíveis caminhos a partir de uma posição específica e a localização da posição do rato para determinar sua posição inicial.

```
#ifndef MAZE_H
  #define MAZE_H
2
   #include < ...>
5
  typedef struct maze {
     char** board;
     int qtyLines;
    int qtyColumns;
    char option;
10
  } Maze;
11
12
  Maze* MazeCreate();
13
   void MazeRead(Maze* maze);
14
15
  Position MazeGetMousePosition(Maze* maze);
16
   Queue * MazeGetAvailablePositions (Maze * maze, Position position, Path * path);
17
   bool MazeIsPositionExit(Maze* maze, Position pos);
18
19
  void MazePrintWithMarkers(Maze* maze, LinkedList* markers);
  void MazeDestroy(Maze** maze);
22
   #endif // MAZE_H
```

Código 3: Implementação do TAD do labirinto.

2.1.4 Path (ou Caminho)

A implementação da TAD de caminho, foi dada como a adição de funções específicas a lista ligada.

```
#ifndef PATH_H
   #define PATH_H
   #include <...>
   typedef LinkedList Path;
  Path* PathCreate();
  bool PathAddStep(Path* path, Position position);
  bool PathRemoveStep(Path* path, Position* position);
11
  bool PathPercourNext(Path* path, Position* position);
12
  bool PathIsEmpty(Path* path);
13
14
   void PathCopy(Path* dest, Path* origin);
15
   void PathDestroy(Path** path);
17
   #endif // PATH_H
```

Código 4: Implementação do TAD de caminho.

2.1.5 Queue (ou Fila)

A implementação da Fila, foi dada na adição de funções específicas a lista ligada.

```
#ifndef QUEUE_H
1
  #define QUEUE_H
2
  #include <...>
   typedef LinkedList Queue;
   Queue *QueueCreate();
  bool QueuePush(Queue *, Position);
  bool QueuePushByNode(Queue *, Node *);
10
   bool QueuePop(Queue *, Position *);
11
   bool QueuePopByNode(Queue *, Node **);
12
  bool QueueIsEmpty(Queue *);
13
  void QueueDestroy(Queue **stack);
14
15
  #endif // QUEUE_H
```

Código 5: Implementação do TAD de fila.

2.1.6 Tree (ou Árvore)

Como foco do trabalho, foi implementada a TAD árvore, a qual usamos para armazenar a árvore mapear o labirinto e encontrar a saida.

```
#ifndef QUEUE_H
   #define QUEUE_H
2
   #include <...>
  typedef struct {
6
     Node* root;
     Position mazeExit;
  } Tree;
  Tree* TreeCreate();
11
12
  void TreePrintNodesByLevel(Tree* tree);
13
  Tree* MapMazeRecursivly(Maze* maze);
   void PrintNodesByLevel(Node* root);
15
  bool TreeMazeFindExit(Tree* tree, Path* shortestPath, Path* biggestPath);
17
   #endif // QUEUE_H
```

Código 6: Implementação do TAD de árvore.

2.2 Funções principais

Após a implementação das TADs e funções auxiliares, procedemos à compreensão e implementação das funções principais, que são responsáveis por encontrar a saída do labirinto.

2.2.1 Mapeamento do labirinto em uma árvore

A função de de mapeamento do labirinto em uma arvore, usamos a implementação do algoritmo de busca em profundidade, e assim pra cada nó visitamos os disponíveis e pra cada um que visitamos salvamos-os na arvore.

```
Tree* MapMazeRecursivly(Maze* maze) {
     Path* currentPath = PathCreate();
     Tree* tree = TreeCreate();
    tree->mazeExit = PositionCreate(maze->qtyColumns - 1, maze->qtyLines - 2);
     Position mousePosition = MazeGetMousePosition(maze);
     MapMaze(maze, mousePosition, currentPath, &(tree->root), NULL);
     PathDestroy(&currentPath);
     return tree;
9
10
   void MapMaze(Maze* maze, Position pos, Path* currentPath, Node** currentNode,
11
                Node* fatherNode) {
12
     *currentNode = NodeCreate(ItemCreate(pos), fatherNode);
13
     PathAddStep(currentPath, pos);
14
15
     Queue * availablePositions = MazeGetAvailablePositions(maze, pos, currentPath
16
        );
     Position availablePosition;
17
     while (QueuePop(availablePositions, &availablePosition)) {
18
       Node** auxNode =
           NodeGetNodeByPositionDirection(*currentNode, availablePosition);
       MapMaze(maze, availablePosition, currentPath, auxNode, *currentNode);
^{21}
       PathRemoveStep(currentPath, &availablePosition);
22
23
24
     LinkedListDestroy(&availablePositions);
25
  }
```

Código 7: Implementação das funções de mapeamento do labirinto em uma árvore.

2.2.2 Encontrar saida do labirinto usando a árvore

Para encontrar a saida usamos ainda a implementação da busca em profundidade, implícita pela recursão.

```
void TreeMazeFindExitRecursivly(Position exitMazePosition, Node* node,
                                     Path* shortestPath, Path* biggestPath,
2
                                     Path* currentPath) {
     PathAddStep(currentPath, node->item.position);
     if (exitMazePosition.x == node->item.position.x &&
         exitMazePosition.y == node->item.position.y) {
       if (currentPath->size < shortestPath->size)
         PathCopy(shortestPath, currentPath);
       if (currentPath->size > biggestPath->size)
         PathCopy(biggestPath, currentPath);
10
     }
     if (NodeIsLeaf(node)) return;
12
     Position p;
13
     if (node->r != NULL) {
14
       TreeMazeFindExitRecursivly(exitMazePosition, node->r, shortestPath,
15
                                    biggestPath, currentPath);
16
       PathRemoveStep(currentPath, &p);
17
     }
18
     if (node->d != NULL) {
19
       TreeMazeFindExitRecursivly(exitMazePosition, node->d, shortestPath,
20
                                    biggestPath, currentPath);
21
       PathRemoveStep(currentPath, &p);
22
     }
23
     if (node->1 != NULL) {
       TreeMazeFindExitRecursivly(exitMazePosition, node->1, shortestPath,
25
                                    biggestPath, currentPath);
26
       PathRemoveStep(currentPath, &p);
27
     }
28
     if (node->u != NULL) {
29
       TreeMazeFindExitRecursivly(exitMazePosition, node->u, shortestPath,
30
                                    biggestPath, currentPath);
31
       PathRemoveStep(currentPath, &p);
32
     }
33
  }
34
35
   bool TreeMazeFindExit(Tree* tree, Path* shortestPath, Path* biggestPath) {
     shortestPath->size = INT_MAX;
     biggestPath->size = INT_MIN;
38
39
     Path* currentPath = PathCreate();
40
41
     TreeMazeFindExitRecursivly(tree->mazeExit, tree->root, shortestPath,
42
         biggestPath, currentPath);
43
     shortestPath ->size --;
44
     biggestPath->size--;
45
     PathDestroy(&currentPath);
46
     return (shortestPath->size != INT_MAX - 1);
47
  }
48
```

Código 8: Implementação das funções de achar saida pela arvore.

Foram criadas funções que é chamada pelo usuário, e funções recursiva separada, a fim de evitar que o usuário precise fornecer informações além do necessário, como o caminho atual, que não faz sentido fora da recursão. Essa abordagem permite uma interação mais simplificada por parte do usuário, enquanto a função recursiva lida com a lógica de busca e percurso no labirinto.

3 Estudo de complexidade

Como estamos em um labirinto, onde podemos andar nas direções cima, baixo, esquerda ou direita, e em um pior caso onde andamos para uma dada posição, aparece mais três possíveis posições (exceto no primeiro movimento ele tem 4 possíveis caminhos), isto considerando que ele não pode revisitar as casas que ele ja visitou.

Assim chegamos que a ordem de complexidade dos algoritmos é de $O(3^N)$, sendo N a quantidade de linhas x quantidade de colunas, isto para ambos os algoritmos dado que o funcionamento é o mesmo, só muda o foco de busca de cada um.

4 Testes

Submetemos o programa a alguns testes, e conseguimos obter os resultados esperados. Extraindo um dos casos de testes, conseguimos ver os comportamentos propostos.

Código 9: Tabuleiro submetido.

```
1 47
2 ********
3 *M*.....*
4 *...** *.*
5 * ..*...*
6 *** *.*..*
7 * * .....*
8 * * *....*
9 *.....*
10 *.*** *.*.*
11 *.....*
12 *********
```

Código 10: Maior caminho encontrado.

```
1 19
2 ********
3 *M*
4 *...** *
5 * .*
6 ***.* *
7 * *...*
8 * * *.*...*
9 * ...*.*
10 * *** * *...
11 * ...
12 *********
```

Código 11: Menor caminho encontrado.

Como esperado, foi possível obter o menor e o maior caminho, utilizando o mapeamento do labirinto na árvore.

5 Análise

Ao compararmos a estratégia, utilizada nesse trabalho possuí vantagens e desvantagens em relação ao trabalho anterior, este trabalho possuí uma complexidade um pouco maior, porém, conseguimos mapear todos os caminhos, ainda obter dados mais detalhados, como quantos caminhos possuí até a saida, menor e maior caminho, caminhos que levam a paredes entre outros.

5.1 Comparação dos algoritmos

A implementação pela árvore apesar de possuir muitas vantagens, ela é mais custosa em relação a conhecimento, e em relação a custo de memória, tendo em vista que pra mapear o labirinto, é necessário armazenar todas as posições do labirinto na arvore.

6 Conclusão

Com o desenvolvimento do trabalho, conseguimos entender exatamente o funcionamento do primeiro programa implementado na primeira parte deste trabalho, ainda conseguimos fixar o conhecimento das estruturas de dados pilhas, filas e árvores, com uma aplicação prática dos mesmos.

7 Referências

Aulas teóricas e práticas de Estrutura de Dados I.