

ΒΑΌ CÁO ĐỔ ÁN 1:

A* Robot PathFinding

Sinh viên thực hiện:

Lê Hồng Quang-18127190 Nguyễn Lê Đức Hoàng-18127219

1.MỨC ĐỘ HOÀN THÀNH

TASK 1	100%
TASK 2	100%

2.PHÂN CÔNG CÔNG VIỆC

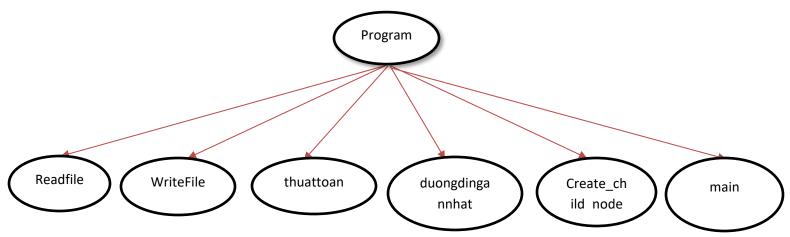
SINH VIÊN	CÔNG VIỆC	ĐÁNH GIÁ
18127190	Code thuật toán,Viết báo	100%
	cáo,Hỗ trợ giao diện	
18127274	Code giao diện,Hỗ trợ viết	100%
	báo cáo	

3.TEST CASE

Trường hợp	Input	Ouput
1	77	9
	0 0	(0, 0) (1, 1) (0, 2) (1, 3) (2, 4) (3, 5) (4, 6) (5, 6) (6, 6)
	6 6	S-xo
	000001	- x o x - o o
	0010011	0 0 x - 0
	1100001	- 0 0 X -
	0110000	- 0 0 0 X
	0110010	- 0 0 X
	0100010	G
	000000	
2	77	-1
	0 0	
	6 6	
	000000	
	0000010	
	0110010	
	0110010	
	0110010	

	0101110	
	000000	
3	5 5	5
	4 1	(4, 1) (3, 1) (2, 2) (1, 3) (0, 2)
	0 2	G
	00000	- 0 0 X -
	01100	x-o
	00001	- x o
	00100	- S o
	00100	
4	88	8
	0 0	(0, 0) (1, 1) (2, 2) (3, 3) (4, 4) (5, 4) (6, 5) (6, 6)
	6 6	So-
	0000010	- x o o o
	00000111	0 0 X 0 -
	11000010	- 0 0 X 0
	01100001	- 0 0 - X 0 - 0
	01100101	- O X O
	01000100	x G -
	0000000	- 0 0
	01100000	

4.SƠ ĐỒ LƯỜNG CHƯƠNG TRÌNH



Hàm	Chức năng
readfile(filename, mode)->tuple	Hàm mở file để đọc dữ liệu gồm tên file (filename), chế độ đọc (mode). Hàm trả về tuple gồm: (ma trân điểm, điểm đầu, điểm

	đích)
<pre>writefile(filename, mode, data, matrix, start, goal)</pre>	Hàm ghi dữ liệu vào file gồm tên file, chế
	độ,dữ liệu ghi vào, ma trận , điểm đầu,
	điểm cuối
main	Hàm main
<pre>duongdingannhat(node_ht)</pre>	Trả về đường đi lùi từ node đích về tới
	node bắt đầu
<pre>create_child_node(matran,node_ht)</pre>	Mở rộng các node xung quanh node hiện
	tại với các điều kiện thỏa yêu cầu bài
	toán
thuattoan(matran, start, end)	Thuật toán A* áp dụng euclid distance
	với ma trận , điểm đầu và điểm cuối

5.MIÊU TẢ CẦU TRÚC DỮ LIỆU

CLASS NODE		
THUỘC TÍNH	+parent: Node cha +vitri: vị trí node là một tuple (vitri[0],vitri[1]) +g:Khoảng cách từ node hiện tại đến node bắt đầu +h:Chi phí heuristic(Euclid distance)->Khoảng cách từ node hiện tại đến node đích +f:g+h	
METHODS	+eq(self,other): so sánh vị trí của self với other trả về True hoặc False	

6.MIÊU TẢ THUẬT TOÁN

A* algorithm with Euclid distance:

- +Tạo node bắt đầu , node kết thúc
- +Khởi tạo open_list và closed_list với open_list là danh sách lưu các node đang xét và closed_list lưu các node đã xét
 - +Thêm node bắt đầu vào open_list
 - +Thiết lặp điều kiện dừng để vòng lặp không chạy vô hạn
 - +Lặp cho đến khi tìm thấy điểm kết thúc

- +Trong vòng lặp:
 - -Tìm kiếm node có chi phí f thấp nhất trong open_list
 - -Gán node hiện tại với node đã tìm được
 - -Loại bỏ node hiện tại khỏi open list sau đó thêm vào closed list
 - -Nếu node hiện tại bằng node kết thúc-> trả về đường đi có chi phí thấp nhất
- -Khởi tạo danh sách node con(hàng xóm) của node hiện tại với các phần tử trong danh sách thỏa các điều kiện của bài toán
- -Với mỗi phần tử trong danh sách hàng xóm , nếu nó có trong closed_list->tiếp tục vòng lặp, sau đó khởi tạo các chi phí f,g,h
- -Nếu các phân tử trong danh sách hàng xóm bằng với phần tử trong open_list mà chi phí của nó lớn hơn chi phí của node kia trong open_list->tiếp tục vòng lặp
 - -Thêm phần tử child vào open_list

7.THAM KHẢO

https://medium.com/@nicholas.w.swift/easy-a-star-pathfinding-7e6689c7f7b2->Thuật toán

https://www.youtube.com/?gl=VN ->Giao diện

8.CÁCH CHẠY CHƯƠNG TRÌNH

- a) Thuật toán A*
 - -Vào cmd-> gõ đường dẫn thư mục chứa 3 file: file thuật toán, file input, file output
 - -Go cú pháp: python .\<Ten file thuật toán> <Tên file input> <Tên file output> -> enter
 - -Nếu muốn thay đổi test case thì sửa file input sau đó lưu lại rồi mới chạy dòng lệnh trên
- b) Giao diện:
 - -Tao node bắt đầu: First-Left-Click Mouse
 - -Tạo node kết thúc:Second-Left-Click Mouse
 - -Tạo chướng ngại vật: Left-Click Mouse sau khi đã tạo node bắt đầu và node kết thúc
 - -Xóa chướng ngại vật: Right-Click

-Chạy thuật toán: nhấn Space

-Xóa ma trận : Ctrl+C