Artificial Intelligence Project

Noor Khamaisi – 207076076 Shadi Halloun - 313552309

<u>הקדמה:</u>

קודם כל אנחנו מתחילים בזה שהפרויקט היה מעניין מאוד וכל כך תרם לנו ידע באלגורתמים כל כך חשובים וניסיון תיכנותי שיכול לעזור לנו גם לעתיד.

העבודה על הפרוייקט לא הייתה קלה, ומיוחד בתקופה הזו של הסמסטר שהייתה די עמוסה, מה שהקשה את המשימה עבורינו כי היה לנו מבחנים ותרגילי בית שהם חובה להגשה לכן נאלצנו להתחיל בתרגילי חובה קודם ורק אז לעבור לפרוייקט, כשהגענו לפרוייקט, הגענו בתקופה מאוחרת של הסמסטר ולא היה לנו מספיק זמן לעבוד על הפרוייקט, אבל בכל זאת, כל כך רצינו לעשות אותו כי ידענו שזה נותן לנו את ההזדמנות להכיר אלגורתמים חשובים בבינה מלאכותית, עבודה משותפת, ניסיון תכנותי, הזדמנות לעבוד ב-GitHub וגם עוזר לנו לציון הסופי, לכן דרשנו מהמרצה עוד הארכה כדי שנוכל לנצל ההזדמנות הזו ואנחנו מודים למרצה על הבנתו והסבלנות כלפינו.

היה פרוייקט מאתגר ולא היה קל לממש אלגורתמים כאלה כי זה דורש הבנה עמוקה לאלגורתמים קודם כל, ורק אז להתחיל בכתיבת הקוד.

<u>קצת הסברים על ההיוריסטקות:</u>

עשינו מלא חיפושים כדי לדעת איזה היוריסטקות טובות וכדאי לנו לעבוד איתם, ולבסוף החלטנו לבחור בהיוריסטקה אוקלידית והיוריסטקת מנהאטן.

1- ההיוריסטקה האוקלידית:

היא היוריסטקה שמחשבת את המרחק האוקלידי מנקודה מסויימת עד הסוף, זאת היוריסטקה אדמיסבלית לכן היא עובדת טוב ונותנת לנו פתרון אופטימלי.

הוכחת אדמיסבליות: עבור כל צומת בעץ היא נותנת לנו חסם תחתון לעלות האמיתית עד לצומת היעד שלנו כלומר היא אף פעם לא מעריכה יותר מהעלות בפועל , וזה נובע מכך שהמרחק האוקלידי עצמו עד נקודה מסויימת יותר קטן מהמרחק האמיתי בפועל.

2- היוריסטקת מנהטן:

היא היוריסטקה שמחשבת את מרחק מנהטן מנקודה מסויימת עד הסוף.

בהתחלה בחרנו לעבוד עם היוריסטקה זאת אבל אחר כך שמנו לב שהיא לא טובה לבעיות אלה שיש לנו שניתן לזוז בהם גם באלכסון , לכן נאלצנו לעשות שינוי לההיוריסטקה על מנת להפוך אותה לאדמיסבליות ותניב לנו תוצאות טובות.

השינוי שעשינו הוא שחלקנו את תוצאת מרחק מנהטן בגודל הקפיצה הגדולה ביותר עד היעד שלנו, וזה נותן לנו אדמיסבליות כי כשמחלקים גודל הקפיצה ביותר עד היעד , אנחנו תמיד נקבל עלות שהיא קטנה יותר מהעלות בפועל.

בסוף בחרנו לעבוד עם ההיוריסטקה האוקלידית, כי ראינו שהיא נותנן לנו תוצאות יותר טובות. (זמן, מספר הצמתים שנפרסו/נסרקו, עומק החיפוש ...)

<u>קצת הסברים על האלגורתמים:</u>

: A* Algorithm -1

אלגוריתם ראשון שהתחלנו בו, היה יותר קל יחסית למימוש משאר האלגורתמים,עשינו אינסוף חיפושים בגוגל ובהרצאות על מנת להבין אותו לעומק ולדעת איך להתחיל. ניסינו את שתי ההיוריסטקות שבחרנו עם האלגוריתם הזה אבל ראינו שההיוריסטקה האוקלידית נותנת לנו תוצאות יותר טובות.

בהתחלה מימשנו את האלגוריתם הזה עם Open List שהיה מערך, ובכל איטרציה היינו ממיינים את המערך לפי ה F cost ופורשים את האיבר הראשון.

אחר כך , שמנו לב שאפשר לשפר את זמן הריצה של האלגוריתם ולכן החלפנו את המערך בערימת מינמום ובאמת קיבלנו זמן ריצה יותר טוב.

:UCS Algorithm -2

אלגוריתם שני שעברהו אליו – אלגוריתם היה קל יחסית והצלחנו לפתור אותו במהירות – כי הוא אותו מימוש כמו אלגוריתם ASTAR רק שכאן ההיוריסטיקה היא קבועה (אפס) .

: IDA* Algorthim -3

אלגוריתם זה הוא האלגוריתם הקשה ביותר – הוא זה שלקח לנו הרבה זמן עבודה עד שהצלחנו לפתור אותו בצורה הטובה ביותר ,

תאמת שהצלחנו לקבל תוצאה כבר מההרצה הראשונה , אבל הוא היה לוקח זמן גדול עד שנקבל את הפתרון – על המטריצה הקטנה (16*16) היה לוקח 3 דקות ועל (30*30) היה לוקח יותר מחצי שעה .

כל זה היה בגלל שהמימוש שלנו היה באמצעות רקורסיה – כלומר עשינו אותו מימוש כמו זה שנמצא במצגות , אבל הוא היה לוקח זמן רב כי כל צומת הוא פורש הרבה פעמים – כלומר כל פעם הוא לוקח את השכנים ובשכנים אלה יש צמתים שהם כבר נלקחו ונפרשו בעבר . עבדנו קשה מאוד , ולקח לנו הרבה זמן עד שהצלחנו להפוך את המימוש למימוש לא רקורסיבי , ואחרי הרבה נסיונות והרבה כתיבת קודים ומחיקתם , הצלחנו להתגבר על האתגר הקשה הזה ולממש את האלגוריתם בצורה רגילה וסוף סוף הוא לוקח זמן הגיוני יחסית לאלגוריתם זמן ריצה .

:BIA* Algorthim -4

אלגוריתם נחמד ויפה – הוא אלגוריתם שדרש הרבה זמן להבנת תנאי העצירה שלו – בהתחלה לא הבנו ממש את תנאי העצירה והיינו עוצרים אחרי שמוצאים צומת משני הטורים, אבל לצערינו שלא תמיד היינו מקבלים תוצאה אופטימלית – ורק אחרי שחזרנו על ההרצאות כמה פעמים וקראנו קצת בספר – הצלחנו להבין שאנחנו לא אמורים לעצור בשלב זה – אלה אחרי שמוצאים צומת מה FORWARDOPEN , BACKWARDOPEN אנחנו נמשיך את החיפש עד שנקבל צומת שיש לו עלות מינמלית ב BACKWARDOPEN עם FORWARDCLOSED עם BACKWARDOPEN.

גם באלגוריתים זה חישנו את היוריסטקה שלנו משני הכיוונים – כלומר אחת FORWARD שמעריכה מהסוף להתחלה . שמעריכה מההתחלה עד הסוף והשניה OPENFORAWRD באמצעות ערימת באלגוריתם זה מימשנו את ה OPENFORAWRD ו OPENBACKARD באמצעות ערימת מינימום כי ראינו שך אנחנו מקבלים זמן ריצה יותר טוב מהשימוש במערך .

:IDS Algorthim -5

. DFS עם BFS אלגוריתם חיפוש לא מיודע, והוא שילוב של

באלגוריתם זה השתמשנו בשתי פונקציות – הפונקצית הראשית IDS שיש בה לולאה D באלגוריתם זה השתמשנו בשתי פונקציות שניה DLS .

בפונקציה ה DLS אנחנו מריצים DFS עד העומק D ואז אנחנו מחזירים אם מצאנו פתרון עד העומק הזה .

אחד הדברים המעניינים שהשתמשנו בהם באלגוריתם זה – הוא המילון = DICTIONARY במילון זה אנחנו שומרים את כל הצמתים שבקרנו בהם כבר כדי שלא נחזור ונפרוש אותם שוב פעם --- וזה דבר שהיה מאוד חשוב לעשות ולקח לנו מלא זמן עד שהבנו את החשיבות שלו , כי לפני שנעשה את הדבר הזה האלגוריתם היה לוקח הרבה זמן – כי הוא היה פורש את הצמתים שוב (יש צמתים שהיה חוזר ופורש אותם מחדש) .

אחרי שהוספנו את המילון הזה , קיבלנו שיפור טוב מאוד מבחינת זמן ריצה .

** דבר חשוב מאוד עבורניו שרוצים לדבר עליו , והוא אחד היתרונות שהרווחנו מהעבודה על הפרויקט שלא קשור ספיציפי לנושא עצמו , הוא אופן העבודה המשותף בין שני השותפים ואיך היינו משתפים פעולה .

בהתחלה עבדנו ביחד על הפרויקט – עד שתכננו את הבסיס ואיך אנחנו רוצים לעבוד , ואחר כך היינו עובדים כל אחד בנפרד על מימוש אלגוריתם מסויים , עד שמישהו יצליח לסיים את המימוש – או עד שאחד יתייאש © למשל ב * IDA , עבדנו מלא זמן ואז בסוף עבדנו ביחד דרך הזום כדי שנצליח להתגבר על הבעיות שהיו לנו .

ידענו גם שאנחנו חייבים ללמוד איך להשתמש ב GitHub - לכן בהתחלה למדנו טוב והכרנו איך נעזרים בכלי החשוב הזה – ורק אז התחלנו לעבוד על הפרויקט ולשתף את הקודים שלנו באמצעות ה GitHub

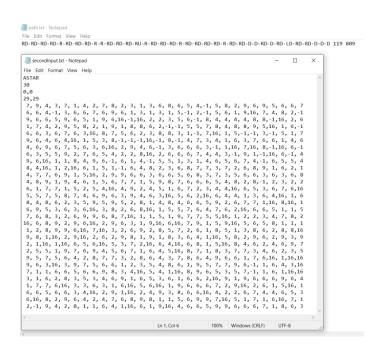
- **הערה**: לא לקחנו בחשבון את העלות של הצומת הראשונה במסלול.
- מצורף את הקישור של הפרויקט שלנו: https://github.com/shadihalloun35/ArtificialIntelligenceProject.git

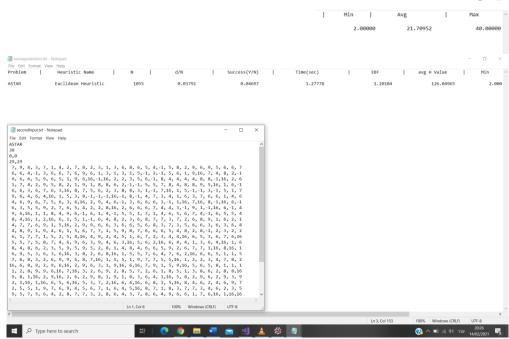
תוצאות הניסוי:

דוגמא ראשונה:



דוגמא שנייה:





דוגמא שלישית:

)-RD-RD-RD-RD-RD-RD-RU-R-RD 230 1706 ^ File Edit Format View Help BIASTAR File Edit Format View Help

BIASTAR

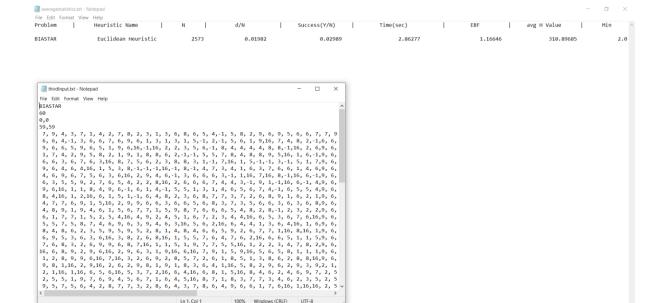
60

9,0

59,59

7, 9, 4, 3, 7, 1, 4, 2, 7, 8, 2, 3, 1, 3, 6, 8, 6, 5, 4, -1, 5, 8, 2, 9, 6, 9, 5, 6, 6, 7, 7, 6, 6, 4, -1, 3, 6, 6, 7, 6, 9, 6, 1, 3, 1, 5, 1, 1, 5, -1, 2, -1, 5, 6, 1, 91,6, 7, 4, 8, 2, -1,6, 9, 6, 6, 3, 7, 9, 6, 6, 5, 9, 6, 6, 7, 9, 6, 6, 1, 9, 16, 7, 14, 6, 2, 6, 9, 1, 7, 4, 2, 9, 5, 8, 2, 1, 9, 1, 8, 8, 6, 2, -1, -1, 5, 5, 7, 8, 4, 8, 8, 9, 5, 16, 1, 6, 1, 9, 6, 6, 3, 6, 7, 6, 6, 3, 6, 7, 6, 6, 3, 6, 7, 6, 1, 8, 1, 6, 1, 5, 1, 7, 5, 1, 7, 9, 9, 6, 4, 6, 4, 16, 1, 5, 3, 8, 7, 5, 6, 2, 8, 8, 8, 3, 1, 1, 7, 16, 1, 16, 7, 16, 7, 15, 17, 13, 7, 15, 17, 79, 9, 6, 4, 6, 4, 16, 1, 5, 3, 8, -1, 1, -1, 16, -1, 8, -1, 4, 7, 3, 4, 1, 6, 3, 7, 6, 6, 1, 4, 6, 9, 6, 3, 5, 5, 9, 2, 7, 6, 5, 4, 2, 2, 8, 16, 2, 9, 4, 6, 1, 3, 1, 1, 7, 16, 7, 16, 7, 4, 1, 16, 6, 1, 9, 6, 3, 1, 11, 18, 49, 9, 6, 16, 11, 18, 49, 6, 16, 6, 1, 3, 1, 1, 16, 7, 16, 8, 1, 16, 6, 1, 9, 6, 18, 11, 18, 49, 9, 6, 16, 11, 18, 49, 6, 16, 16, 15, 17, 14, 15, 5, 11, 31, 14, 6, 5, 6, 7, 4, 1, 16, 5, 5, 4, 2, 19, 47, 7, 6, 6, 11, 5, 6, 7, 4, 1, 6, 5, 5, 4, 2, 19, 4, 8, 9, 1, 9, 4, 6, 15, 5, 6, 3, 6, 6, 3, 6, 6, 3, 6, 6, 3, 6, 6, 3, 6, 6, 3, 6, 6, 6, 6, 7, 4, 41, 6, 5, 5, 6, 6, 3, 6, 6, 6, 6, 6, 7, 4, 4, 3, -19, 11, 6, 6, 1, 5, 1, 16, 6, 1, 5, 6, 6, 7, 4, 4, 1, 6, 10, 5, 5, 4, 2, 19, 4, 7, 7, 6, 9, 15, 16, 16, 15, 15, 17, 17, 15, 17, Ln 1, Col 1 100% Windows (CRLF) UTF-8





Ln 1, Col 1 100% Windows (CRLF) UTF-8