

Melhor Rota com o A*

Apresentado por:

 Júlia de Souza Lima

 Magda Tainy

 Marcos Machado



Docente:

 Dr. Alcides Xavier Benicasa

Agenda

- Introdução
- Algoritmo A*
- O projeto
- Demonstração
- Conclusão



Introdução

O problema escolhido pela equipe foi encontrar a melhor rota para um percurso, seguindo o critério de menor caminho percorrido, utilizando do algoritmo A*.

O algoritmo A*

É um método que busca o caminho mais curto entre dois pontos. Esse método usa os valores de duas funções para estimar o melhor caminho em relação ao custo, cujos valores são o G e o H. A soma dos dois valores acima estimam o caminho mais eficiente de um ponto inicial até o ponto final.

Combina, de certa forma, as vantagens tanto do custo uniforme, como do algoritmo de busca gulosa, pois utiliza da fórmula

$$\mathbf{f(n) = g(n) + h(n)}$$

para seus cálculos.

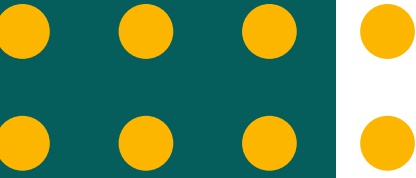
O algoritmo A*

**É uma
busca
ótima**

**Pode ter um
tempo curto
de execução**

**Escolhe o
menor
caminho**

O projeto



Problema

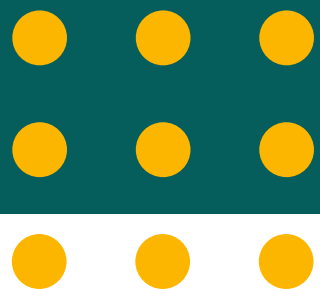
Melhor rota de um
mapa

Critério

Menor percurso

Solução utilizada

A*



O projeto

Foi definido um trajeto, com o ponto de partida e o objetivo desejado, por meio de uma matriz.

A função `calcula_heuristica` realiza o cálculo do menor caminho, comparando a distância da posição atual com a distância do vizinho, em relação ao objetivo.

[illegible]

```
def calcular_heuristica(pos_atual, pos_objetivo):  
    return abs(pos_atual[0] - pos_objetivo[0]) + abs(pos_atual[1] - pos_objetivo[1])
```

O projeto

A função `dentro_limites(pos)` verifica se as coordenadas da posição estão dentro dos limites do mapa.

```
def dentro_limites(pos):  
    return 0 <= pos[0] < altura_mapa and 0 <= pos[1] < largura_mapa
```

```
def obter_vizinhos(pos):  
    vizinhos = [(pos[0]-1, pos[1]), (pos[0]+1, pos[1]),  
                (pos[0], pos[1]-1), (pos[0], pos[1]+1)]  
    return [vizinho for vizinho in vizinhos if dentro_limites(vizinho)]  
  
custos = [[float('inf')] *  
           largura_mapa for _ in range(altura_mapa)]  
custos[0][0] = 0
```

A função `obter_vizinhos` retorna os vizinhos válidos de uma determinada posição no mapa.

O projeto

```
custos = [[float('inf')] *  
|         | largura_mapa for _ in range(altura_mapa)]  
custos[inicio[0]][inicio[1]] = 0  
pais = [[None] * largura_mapa for _ in range(altura_mapa)]  
pais[inicio[0]][inicio[1]] = inicio  
  
fila_prioridade = queue.PriorityQueue()  
fila_prioridade.put((0, inicio))
```

A matriz custos armazena os custos acumulados para alcançar cada posição no mapa.

```

fila_prioridade = queue.PriorityQueue()
fila_prioridade.put((0, inicio))

while not fila_prioridade.empty():
    _, pos_atual = fila_prioridade.get()

    if pos_atual == objetivo:
        caminho = []
        pos = objetivo
        while pos != inicio:
            caminho.append(pos)
            pos = pais[pos[0]][pos[1]]
        caminho.append(inicio)
        caminho.reverse()
        return caminho

    for vizinho in obter_vizinhos(pos_atual):
        novo_custo = custos[pos_atual[0]][pos_atual[1]] + 1

        if novo_custo < custos[vizinho[0]][vizinho[1]]:
            custos[vizinho[0]][vizinho[1]] = novo_custo
            prioridade = novo_custo + \
                calcular_heuristica(vizinho, objetivo)
            fila_prioridade.put((prioridade, vizinho))
            pais[vizinho[0]][vizinho[1]] = pos_atual

return None

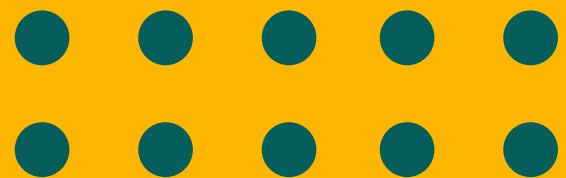
```

- Loop principal
- Exploração dos vizinhos
- Verificação do objetivo

A photograph of two women in a recording studio. The woman on the left, with long brown hair and wearing a black shirt, is speaking into a professional microphone on a boom arm. The woman on the right, with long dark hair and wearing a striped shirt, is listening. They are in a room with a white brick wall and large green plants. A yellow banner with the word 'Demonstração' is overlaid on the bottom of the image.

Demonstração





Conclusão



Obrigado(a)!