

WYDZIAŁ INFORMATYKI I TELEKOMUNIKACJI  
POLITECHNIKA WROCŁAWSKA

# APLIKACJA DO ROZWIĄZYWANIA NONOGRAMÓW

MATEUSZ WAŁEJKO  
NR INDEKSU: 250335

Praca magisterska napisana  
pod kierunkiem  
dr. Marcina Michalskiego



Politechnika  
Wrocławska

WROCŁAW 2021



# Spis treści

<b>1</b>	<b>Wstęp</b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>Analiza problemu</b>	<b>3</b>
2.1	Przedstawienie nonogramów . . . . .	3
2.1.1	Opis . . . . .	3
2.1.2	Definicje . . . . .	3
2.2	Wymagane zagadnienia matematyczne . . . . .	4
2.2.1	Problem decyzyjny . . . . .	4
2.2.2	Klasa złożoności P . . . . .	4
2.2.3	Klasa złożoności NP . . . . .	4
2.2.4	Redukcja wielomianowa . . . . .	4
2.2.5	Klasa problemów NP-trudnych . . . . .	5
2.2.6	Klasa problemów NP-zupełnych . . . . .	5
2.3	Przypisanie problemu rozwiązania nonogramów do odpowiedniej klasy złożoności . . . . .	5
2.3.1	Problem rozwiązania nonogramu jest w NP . . . . .	5
2.3.2	Problem rozwiązania nonogramu jest NP-trudny . . . . .	6
2.3.3	Problem rozwiązania nonogramu jest NP-zupełny . . . . .	7
<b>3</b>	<b>Projekt systemu</b>	<b>9</b>
3.1	Wymagania aplikacji . . . . .	9
3.2	Nawigacja pomiędzy aktywnościami . . . . .	9
<b>4</b>	<b>Implementacja systemu</b>	<b>11</b>
4.1	Opis technologii . . . . .	11
4.1.1	React Native . . . . .	11
4.1.2	Dodatkowe biblioteki . . . . .	11
4.2	Baza danych . . . . .	11
<b>5</b>	<b>Solver nonogramów</b>	<b>13</b>
5.1	Wersje solverów . . . . .	13
5.1.1	Solver całościowy . . . . .	13
5.1.2	Solver osiowy . . . . .	14
5.1.3	Solver eliminacyjny . . . . .	15
5.2	Porównanie wydajności solverów . . . . .	17
5.2.1	Metodyka badań . . . . .	17
5.2.2	Solver całościowy . . . . .	17
5.2.3	Solver osiowy . . . . .	17
5.2.4	Solver eliminacyjny . . . . .	19
5.2.5	Wnioski . . . . .	20
5.2.6	Zestaw danych . . . . .	20
<b>6</b>	<b>Instalacja i wdrożenie</b>	<b>23</b>
<b>7</b>	<b>Podsumowanie</b>	<b>25</b>

Bibliografia	27
A Zawartość płyty CD	29

# Wstęp

Praca dyplomowa inżynierska jest dokumentem opisującym zrealizowany system techniczny. Praca powinna być napisana poprawnym językiem odzwierciedlającym aspekty techniczne (informatyczne) omawianego zagadnienia. Praca powinna być napisana w trybie bezosobowym (w szczególności należy unikać trybu pierwszej osoby liczby pojedynczej i mnogiej). Zdania opisujące konstrukcję systemu informatycznego powinny być tworzone w stronie biernej. W poniższym dokumencie przykłady sformułowań oznaczono kolorem niebieskim. W opisie elementów systemu, komponentów, elementów kodów źródłowych, nazw plików, wejść i wyjść konsoli należy stosować czcionkę stałej szerokości, np: `zmienna` `wynik` przyjmuje wartość zwracaną przez funkcję `dodaj(a,b)`, dla argumentów `a` oraz `b` przekazywanych ....

Układ poniższego dokumentu przedstawia wymaganą strukturę pracy, z rozdziałami zawierającymi analizę zagadnienia, opis projektu systemu oraz implementację (dobór podrozdziałów jest przykładowy i należy go dostosować do własnej tematyki pracy).

Wstęp pracy (nie numerowany) powinien składać się z czterech części (które nie są wydzielane jako osobne podrozdziały): zakresu pracy, celu, analizy i porównania istniejących rozwiązań oraz przeglądu literatury, oraz opisu zawartości pracy.

Każdy rozdział powinien rozpoczynać się od akapitu wprowadzającego, w którym zostaje w skrócie omówiona zawartość tego rozdziału.

Praca poświęcona jest wielowarstwowym rozproszonym systemom informatycznym typu „B2B”, wspierającym wymianę danych pomiędzy przedsiębiorstwami. Systemy tego typu, konstruowane dla dużych korporacji, charakteryzują się złożoną strukturą poziomą i pionową, w której dokumenty ...

Celem zrealizowanego w ramach pracy projektu było zaprojektowanie i wykonanie aplikacji o następujących założeniach funkcjonalnych:

- wspieranie zarządzania obiegiem dokumentów wewnątrz korporacji z uwzględnieniem ... ,
- wspieranie zarządzania zasobami ludzkimi z uwzględnieniem modułów kadrowych oraz ... ,
- gotowość do uzyskania certyfikatu ISO ... ,
- ....

Istnieje szereg aplikacji o zbliżonej funkcjonalności: ... , przy czym ... .

Praca składa się z czterech rozdziałów. W rozdziale pierwszym omówiono strukturę przedsiębiorstwa ... , scharakteryzowano grupy użytkowników oraz przedstawiono procedury związane z obiegiem dokumentów. Szczegółowo opisano mechanizmy .... Przedstawiono uwarunkowania prawne udostępniania informacji ... , w ramach ....

W rozdziale drugim przedstawiono szczegółowy projekt systemu w notacji UML. Wykorzystano diagramy .... Zawarto w niej w pseudokod algorytmów generowania oraz omówiono jego właściwości. ....

W rozdziale trzecim opisano technologie implementacji projektu: wybrany język programowania, biblioteki, system zarządzania bazą danych, itp. Przedstawiono dokumentację techniczną kodów źródłowych interfejsów poszczególnych modułów systemu. Przedstawiono sygnatury metod publicznych oraz ....

W rozdziale czwartym przedstawiono sposób instalacji i wdrożenia systemu w środowisku docelowym.

Końcowy rozdział zawiera podsumowanie uzyskanych wyników.



# Analiza problemu

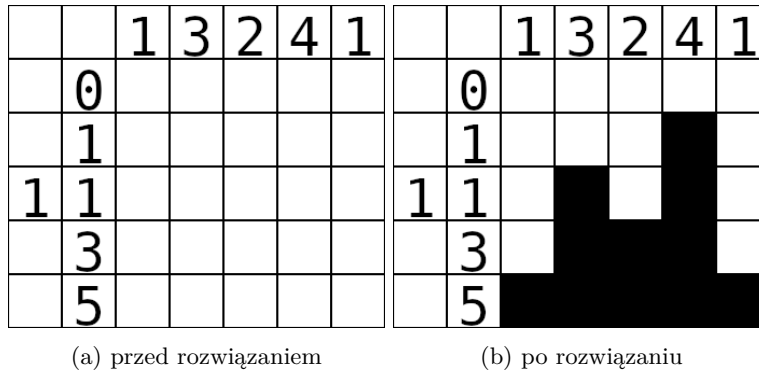
W tym rozdziale przedstawiona jest definicja nonogramów oraz sposób ich rozwiązywania. W kolejnej części rozdziału wypisane są także definicje potrzebne do zrozumienia złożoności problemu, jakim jest rozwiązywanie nonogramów.

## 2.1 Przedstawienie nonogramów

### 2.1.1 Opis

Nonogramy (znane także jako *Paint by Number* oraz *Picross*) to łamigłówki, w których celem jest odpowiednie wypełnienie komórek na siatce tak, by uzyskać określony wzór (np. obrazek). W tym celu należy kolorować pola zgodnie ze wskazówkami umieszczonymi obok każdego wiersza oraz kolumny na siatce. Wskazówki mają postać ciągu liczb - każda z liczb oznacza ilość wypełnionych komórek z rzędu, a pomiędzy grupami wypełnionych komórek znajduje się przynajmniej jedna pusta komórka.

Uściślając powyższą, nieformalną definicję, nonogram to łamigłówka na siatce wielkości  $w \times h$ , gdzie  $w$  oznacza szerokość planszy wyrażoną w ilości komórek, a  $h$  wysokość planszy wyrażoną w ilości komórek. Dla każdego wiersza i kolumny mamy przedstawiony ciąg liczb  $H_n$  będący wskazówką dla danej linii. Dany element  $h_i$  opisuje blok stworzony z  $h_i$  wypełnionych komórek z rzędu, i jeśli  $h_i$  nie jest pierwszym elementem ciągu, to blok opisany przez  $h_i$  jest oddzielony przynajmniej jedną pustą komórką od bloku opisanego przez  $h_{i-1}$ , oraz jeśli  $h_i$  nie jest ostatnim elementem ciągu, to blok opisany przez  $h_i$  jest oddzielony przynajmniej jedną pustą komórką od bloku opisanego przez  $h_{i+1}$ . Linie spełniającą zadaną wskazówkę opisuje wyrażenie regularne:  $l = ^0*1^{h_1}0+1^{h_2}0+\dots 0+1^{h_n}0^*\$, gdzie 0, 1 oznaczają odpowiednio pustą i wypełnioną komórkę,  $h_i$  jest  $i$ -tym elementem ciągu  $H_n$ , będącego wskazówką dla wiersza/kolumny, a  $|l| = n$ ,  $n = w$  dla wiersza i  $n = h$  dla kolumny. Rozwiązaniem nonogramu jest wypełnienie zadanej planszy w taki sposób, by dla każdego wiersza oraz każdej kolumny wskazówki dla nich były spełnione.$



Rysunek 2.1: Przykładowa plansza

### 2.1.2 Definicje

**Definicja 2.1** Wskazówką nazywamy ciąg  $H_i$  liczb, opisujący ułożenie wypełnionych komórek w danej linii.



**Uwaga.** Dla uproszczenia opisu algorytmów następuje założenie, że pusta linia jest opisywana przez wskazówkę będącą ciągiem pustym.

**Definicja 2.2** Instancją problemu nonogramu jest czwórka  $N = (w, h, R_n, C_n)$ , gdzie  $w, h$  to odpowiednio szerokość i wysokość planszy, a  $R_n$  i  $C_n$  są ciągami wskazówek dla wierszy oraz kolumn.

## 2.2 Wymagane zagadnienia matematyczne

### 2.2.1 Problem decyzyjny

**Definicja 2.3** Problem decyzyjny to problem, na który odpowiedź stanowi 'tak' lub 'nie'.

Problem decyzyjny to pojęcie kluczowe dla klasyfikacji problemu do wybranej klasy złożoności. By móc zaklasyfikować wybrany problem (np. rozwiązanie nonogramu) do jakiejś klasy złożoności, należy przedstawić go w postaci problemu decyzyjnego.

**Przykład 2.1** Czy zadany nonogram  $N = (w, h, R_n, C_n)$  ma rozwiązanie?

### 2.2.2 Klasa złożoności P

**Definicja 2.4** Klasa złożoności  $P$  zawiera wszystkie problemy decyzyjne, których rozwiązanie można znaleźć w czasie wielomianowym.

**Przykład 2.2** Znaleźnienie najkrótszej ścieżki między dwoma punktami w grafie należy do klasy  $P$ , ponieważ algorytm Dijkstry znajduje najkrótszą ścieżkę w czasie wielomianowym. Sformułowanie tego problemu w postaci problemu decyzyjnego mogłoby brzmieć następująco: Czy dla danego wejściowego grafu  $G = (V, E)$  istnieje ścieżka z punktu  $v_1 \in V$  do punktu  $v_2 \in V$  o długości niewiększej niż  $x$ ?

### 2.2.3 Klasa złożoności NP

**Definicja 2.5** Klasa złożoności  $NP$  zawiera wszystkie problemy decyzyjne, których rozwiązanie dla odpowiedzi pozytywnej można zweryfikować w czasie wielomianowym.

**Przykład 2.3** Mając zbiór  $I$  przedmiotów, gdzie przedmiot  $i_n$  to dwójka  $(v_n, w_n)$ , gdzie  $v_n$  to wartość, a  $w_n$  to waga, oraz ograniczenie górne na sumę wag wybranych przedmiotów  $w_{max}$ , czy można wybrać przedmioty w taki sposób by nie przekroczyć limitu wagi  $w_{max}$ , a by suma wartości wybranych przedmiotów była większa lub równa  $c$ ?

Tak zadany problem to wersja decyzyjna problemu plecakowego. Być może nie istnieje algorytm znajdujący przydział przedmiotów w czasie wielomianowym, ale mając przedstawione rozwiązanie  $S \subseteq I$  można zsumować wartości przedmiotów z  $S$  i sprawdzić czy jest to poprawne rozwiązanie.

Należy zauważyć, że każdy problem z klasy  $P$  należy także do klasy  $NP$ , ponieważ rozwiązanie problemu decyzyjnego jest jednym ze sposobów weryfikacji poprawności jego rozwiązania. To czy  $P = NP$  jest jak do tej pory nierozwiązanym problemem.

### 2.2.4 Redukcja wielomianowa

**Definicja 2.6** Problem  $A$  jest redukowalny do problemu  $B$  w czasie wielomianowym, jeśli wejścia dla problemu  $A$  można przekształcić na wejścia dla problemu  $B$  w czasie wielomianowym, a następnie rozwiązać problem  $A$  wywołując procedurę rozwiązującą problem  $B$  wielomianową ilość razy.

**Przykład 2.4** Można zdefiniować mnożenie liczb  $a \cdot b$  za pomocą operacji dodawania w następujący sposób:

$$a \cdot b = \underbrace{a + a + \dots + a}_b$$



Należy zauważyć, że jeśli problem  $A$  jest redukowalny do problemu  $B$  w czasie wielomianowym, a problem  $B$  należy do klasy  $P$ , to także problem  $A$  należy do klasy  $P$ , jako że sposobem na jego rozwiązanie jest użycie redukcji wielomianowej by traktować go jako instancję problemu  $B$ , a następnie rozwiązanie go za pomocą algorytmu działającego w czasie wielomianowym.

**Wniosek 2.1** *Jeśli istnieje redukcja z  $A$  w  $B$  w czasie wielomianowym, to  $B$  jest co najmniej tak złożony jak  $A$ .*

## 2.2.5 Klasa problemów NP-trudnych

**Definicja 2.7** *Problem  $H$  należy do klasy problemów NP-trudnych, jeśli każdy problem w klasie NP jest redukowalny do  $H$  w czasie wielomianowym.*

W przypadku klasy problemów NP-trudnych nie ma wymogu, by należące do niej problemy były problemami decyzyjnymi.

**Przykład 2.5** *Przykładem problemu NP-trudnego jest problem spełnialności (SAT): 'Czy dla danej formuły logicznej istnieje wartościowanie, dla którego zadana formuła jest spełniona?'. Przynależność tego problemu do tej klasy została udowodniona w 1971 roku przez Stephena Cooka i Leonida Levina w dowodzie twierdzenia Cooka-Levina [1].*

Dla udowadniania przynależności problemu do tej klasy kluczowa jest obserwacja, że istnienie redukcji wielomianowej z  $A$  w  $B$  implikuje przynależność  $B$  do tej klasy, o ile  $A$  także do niej należy.

## 2.2.6 Klasa problemów NP-zupełnych

**Definicja 2.8** *Problem decyzyjny  $C$  należy do klasy problemów NP-zupełnych, jeśli należy do klas problemów NP-trudnych oraz NP.*

**Wniosek 2.2** *Pokazanie, że problem decyzyjny  $A$  jest NP-zupełny sprowadza się do pokazania, że istnieje redukcja wielomianowa z problemu  $H$  z klasy problemów NP-trudnych, oraz że rozwiązanie problemu  $A$  można zweryfikować w czasie wielomianowym.*

## 2.3 Przypisanie problemu rozwiązania nonogramów do odpowiedniej klasy złożoności

Mając zdefiniowane pojęcia potrzebne do klasyfikacji problemu do odpowiedniej klasy złożoności, należy znaleźć klasę do jakiej należy rozwiązywanie nonogramów. Z uwagi na specyfikę klas, klasyfikacji poddana zostanie decyzyjna wersja problemu, tj. 'Czy zadany nonogram  $N = (w, h, R_n, C_n)$  ma rozwiązanie?'.

### 2.3.1 Problem rozwiązania nonogramu jest w NP

Niech  $M_{h,w}$  będzie macierzą oznaczającą rozwiązanie zadanego nonogramu  $N = (w, h, R_n, C_n)$ , gdzie  $m_{i,j}$  oznacza stan komórki w wierszu  $i$  i kolumnie  $j$ , oraz  $m_{i,j} = 1$ , jeśli komórka jest wypełniona, a  $m_{i,j} = 0$  jeśli pusta. Macierz  $M_{h,w}$  jest mapowana na  $h + w$  list, będących ciągami stanów komórek w kolejnych wierszach, i kolumnach.



Do weryfikacji rozwiązania użyjemy następującej procedury:

---

**Pseudokod 2.1:** Poprawność rozwiązania w osi

---

**Input:** Lista linii  $L$ , lista wskazówek  $LH$ , długość linii  $n$

**Output:** Poprawność rozwiązania w osi (**true/false**)

---

```

1 for  $i \leftarrow 1$  to  $|L|$  do
2    $Li \leftarrow L[i]$ ;
3    $Hi \leftarrow LH[i]$ ;
4    $a \leftarrow 0$ ;
5    $A \leftarrow []$ ;
6   for  $c \in Li$  do
7     if  $c = 1$  then
8        $a \leftarrow a + 1$ ;
9     else
10      if  $a > 0$  then
11         $A.push(a)$ ;
12         $a \leftarrow 0$ ;
13  if  $a > 0$  then
14     $A.push(a)$ ;
15  for  $j \leftarrow 1$  to  $|Hi|$  do
16    if  $A[j] \neq Hi[j]$  then
17      return false;
18 return true;
```

---

W procedurze 2.1 następuje weryfikacja rozwiązania w danej osi. Przykładowo, wywołując procedurę 2.1 dla listy wierszy i ich wskazówek, weryfikujemy Poprawność rozwiązania w poziomie. Weryfikacja rozwiązania następuje przez wywołanie procedury dwukrotnie, dla wierszy oraz kolumn. Jeśli w obu przypadkach procedura zwróci **true**, to rozwiązanie jest poprawne.

Czas wykonania procedury jest zależny od wielkości planszy. Zewnętrzna pętla wykonuje się tyle razy, ile jest linii w osi ( $h$  w przypadku wierszy,  $w$  w przypadku kolumn). Na początku pętli dochodzi do ekstrakcji pewnych danych do lokalnych zmiennych oraz inicjalizacji tablicy - w zależności od języka użytego do implementacji, ta grupa operacji zajmuje czas stały bądź liniowy. Następnie uruchamiana jest pierwsza wewnętrzna pętla. W tej pętli analizowane są dane w danej linii, by zmapować układ jej komórek do wskazówki jaką reprezentuje. Złożoność operacji w każdej iteracji jest stała, jeśli założymy że powiększenie tablicy o dodatkowy element wymaga stałego czasu - w p.p. czas wykonania iteracji może być liniowy. Ilość wykonań tej pętli zależy od długości linii. Po wykonaniu pierwszej pętli, w zależności od układu stanu komórek w linii, może dojść do kolejnego powiększenia tablicy o dodatkowy element - złożoność nie przekracza liniowej. Na końcu zewnętrznej pętli wykonywana jest druga pętla, która iteruje po elementach wskazówki zadanej w rozwiązaniu, i porównuje ich wartość do analogicznych elementów we wskazówce odtworzonej z układu linii. Rozbieżność oznacza, że rozwiązanie nie jest prawidłowe, i procedura przedwcześnie zakańcza wykonanie. Długość wskazówki można z góry ograniczyć przez  $\lceil \frac{x}{2} \rceil$ , gdzie  $x$  jest długością linii.

Zadana procedura sprawdza poprawność rozwiązania nonogramów, a jej złożoność, w zależności od implementacji operacji na tablicach, może wynosić  $\mathcal{O}(n^2)$  bądź  $\mathcal{O}(n^3)$ . Zaproponowana procedura ma złożoność wielomianową, zatem problem decyzyjny rozwiązywania nonogramów należy do klasy *NP*.

### 2.3.2 Problem rozwiązania nonogramu jest NP-trudny

Dowód NP-trudności rozwiązywania nonogramów jest obszerny i wykracza poza zakres tej pracy. Przykładowy dowód jest opisany w pracy [2] i jego zarys jest następujący. Autor rozpoczyna dowód od powołania się na NP-trudność gry na grafach, nazwanej jako *Bounded Nondeterministic Constraint Logic*. Następnie, poprzez redukcję, autor udowadnia NP-trudność zmodyfikowanej wersji gry, określonej na grafach planarnych. Po udowodnieniu tego faktu, autor konstruuje redukcję wielomianową z planarnej *Bounded Nondeterministic Constraint Logic* w rozwiązywanie nonogramów, tym samym udowadniając ich przynależność do tej klasy



problemów.

### **2.3.3 Problem rozwiązania nonogramu jest NP-zupełny**

Pokazawszy, że zadany problem jest w NP, oraz jest NP-trudny, pokazane zostało że problem ten jest NP-zupełny.



# Projekt systemu

W tej części opisane zostały wymagania dla aplikacji w kontekście możliwości interakcji przez użytkownika.

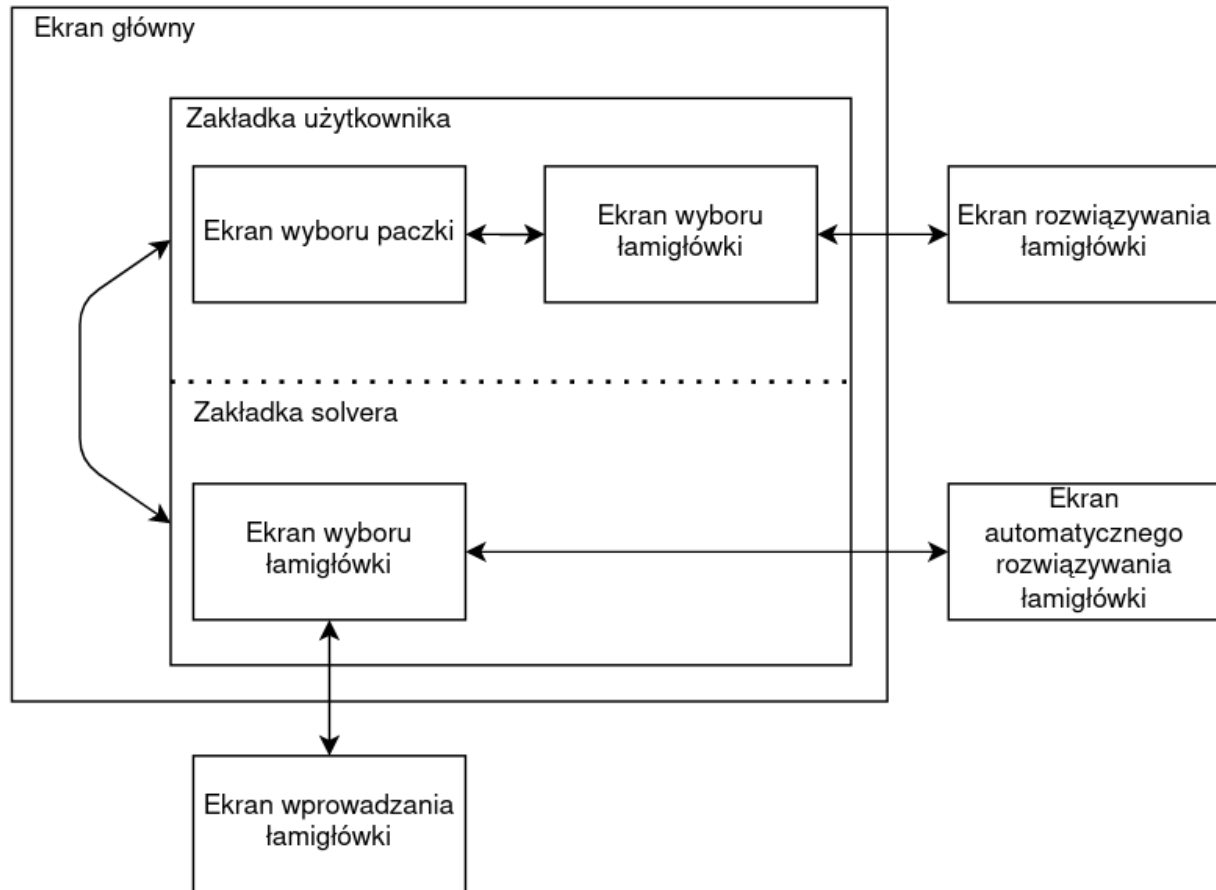
## 3.1 Wymagania aplikacji

1. Użytkownik może wybrać jedną z predefiniowanych paczek łamigłówek by przejść do wyboru łamigłówki
2. Użytkownik może wybrać jedną z predefiniowanych łamigłówek w paczce by przejść do jej rozwiązywania
3. Użytkownik może rozwiązać łamigłówkę przy użyciu wyświetlanej planszy
4. Użytkownik może oznaczać pola, co do których ma pewność, że są puste
5. Aplikacja śledzi błędy użytkownika w trakcie rozwiązywania łamigłówki i przerywa jej rozwiązywanie w przypadku popełnienia zbyt wielu błędów
6. Postęp rozwiązywania łamigłówki jest zapisywany przy wyjściu do poprzedniego ekranu
7. W menu wyboru łamigłówki wyświetlany jest stan łamigłówki tak, by można było ocenić:
  - czy została rozpoczęta
  - czy została ukończona bez przegranej
  - czy została ukończona z przegraną
8. Użytkownik może wprowadzić łamigłówkę dla solvera za pomocą ekranu wprowadzania łamigłówki
9. Użytkownik może wybrać łamigłówkę do rozwiązania dla solvera
10. Użytkownik może nakazać rozwiązanie wprowadzonej łamigłówki

## 3.2 Nawigacja pomiędzy aktywnościami

Aplikacja otwiera się w menu głównym. W menu głównym dostępne są dwie zakładki: zakładka użytkownika i zakładka w solvera. W zakładce użytkownika, użytkownik najpierw wybiera paczkę łamigłówek, a następnie łamigłówkę do rozwiązania, po czym przechodzi do ekranu rozwiązywania. W zakładce solvera dostępna jest lista wprowadzonych i predefiniowanych łamigłówek dla solvera. Użytkownik może przejść do ekranu wprowadzania łamigłówki, by dodać kolejną łamigłówkę, bądź do ekranu auto-rozwiązywania, gdzie nakazuje solverowi rozwiązanie wprowadzonej łamigłówki.

Zależności między opisanymi aktywnościami są ukazane na diagramie.



Rysunek 3.1: Diagram zależności między aktywnościami

# Implementacja systemu

W tym rozdziale opisane są technologie i biblioteki użyte do stworzenia aplikacji, jak i schemat użytej bazy danych.

## 4.1 Opis technologii

### 4.1.1 React Native

Aplikacja została napisana w bibliotece React Native [3]. Jest to framework umożliwiający tworzenie aplikacji mobilnych, komputerowych oraz internetowych. React Native jest oparty na bibliotece React.js [4], stworzonej przez Jordana Walke, a rozwijanej przez Meta Platforms Inc. oraz społeczność, i jej rozwój także jest nadzorowany przez tę firmę. Framework jest dostępny na licencji MIT.

Głównymi pojęciami potrzebnymi do tworzenia aplikacji w React Native są komponenty oraz stany. Komponenty reprezentują nie tylko podstawowe składniki interfejsu graficznego, jak pola tekstowe czy przyciski, ale także zestawy składników realizujące określoną funkcję, np. plansza do gry lub lista gier. Komponenty opierają się o stan, czyli zestaw informacji przechowywany w komponencie i komunikowany do użytkownika za pomocą interfejsu. Framework odświeża wygląd interfejsu przy zmianie stanu, która najczęściej następuje w wyniku interakcji użytkownika z interfejsem. Wtedy to dochodzi do aktualizacji komponentów korzystających z danego stanu.

Programowanie w React Native odbywa się za pomocą języka skryptowego JavaScript. Znak towarowy należy do Oracle [5], standard jest utrzymywany przez ECMA [6], a uruchamiany jest na różnych silnikach rozwijanych zgodnie ze standardem (np. V8 [7] od Google, czy SpiderMonkey [8] od Mozilli).

### 4.1.2 Dodatkowe biblioteki

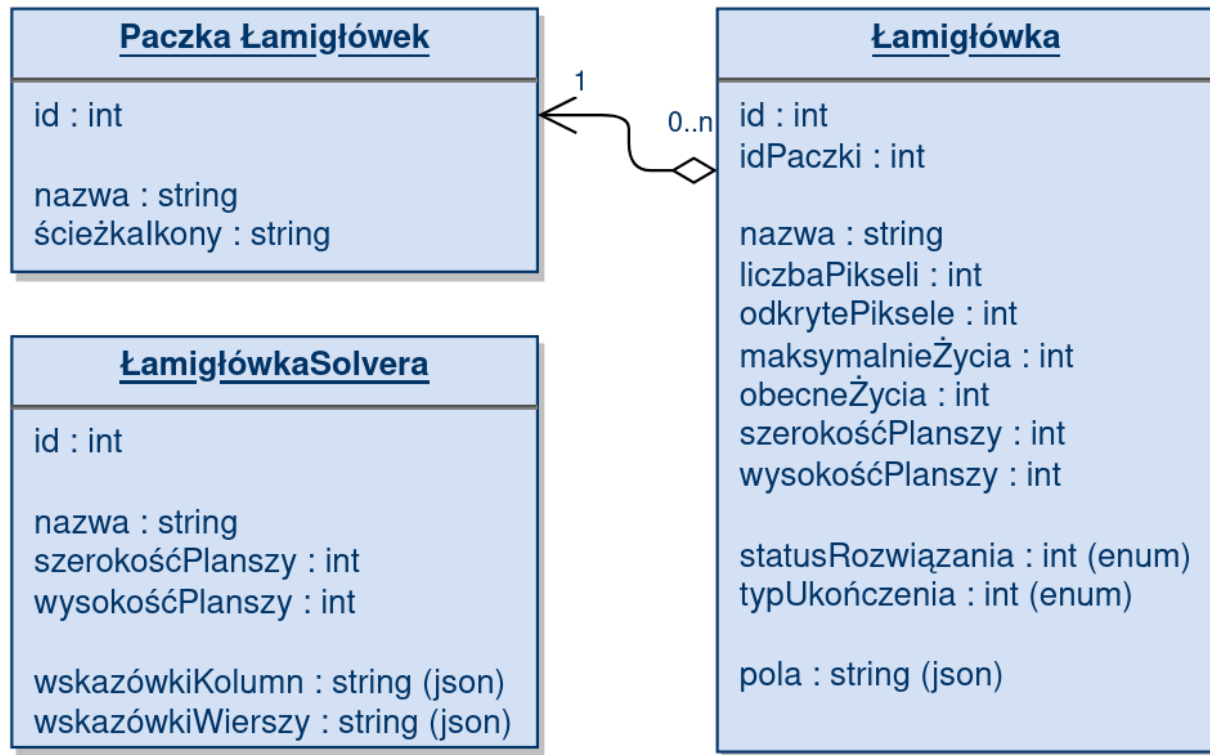
Do stworzenia aplikacji zostały wykorzystane biblioteki tworzone przez społeczność. Są to między innymi:

- React Native Elements [9] - biblioteka zawierająca podstawowe komponenty zgodne z Material Design
- React Native Navigation [10] - biblioteka obsługująca nawigację między aktywnościami
- React Native SQLite Storage [11] - biblioteka pozwalająca korzystać z lokalnej bazy SQLite
- React Native Zoomable View [12] - biblioteka dodająca komponent obsługujący przybliżanie ekranu

## 4.2 Baza danych

Dane aplikacji są przechowywane w bazie danych opartej na systemie SQLite. Schemat bazy jest przedstawiony na diagramie poniżej.

Baza składa się z 3 tabel: paczek, łamigłówek i łamigłówek solvera. Paczki zawierają jedynie niezbędne dane do reprezentacji grupy łamigłówek, czyli nazwa i ikona. W tabeli łamigłówek zawarte są proste dane takie jak nazwa, maksymalna ilość żyć (ilość błędów, po których się przegrywa). Przechowywane są tam również informacje o stanie gry, tj. **statusRozwiązania** - łamigłówka nierozpoczęta i nierozwiązana, łamigłówka rozpoczęta, łamigłówka rozwiązana - oraz **typUkończenia** - łamigłówka nieukończona bez przegranej,



Rysunek 4.1: Diagram bazy danych

łamigłówka nieukończona z przegraną, łamigłówka ukończona bez przegranej, łamigłówka ukończona z przegraną. Pod zmienną `pola` przechowywana jest lista pól wraz z ich stanami, pod postacią stringa w formacie JSON. Tabela łamigłówek solvera także zawiera łamigłówki, ale w innej formie - zapisane jedynie jako listy wskazówek w formacie JSON oraz dane do identyfikacji, np. nazwa czy wielkość planszy.



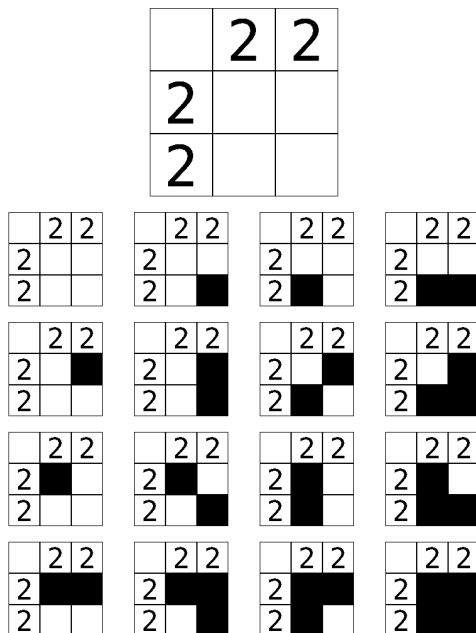
# Solver nonogramów

W tym rozdziale opisany jest rozwój solvera. Opisane są kolejne główne wersje solverów, zbadany jest także wpływ zastosowanych heurystyk na wydajność w rozwiązywaniu wybranych łamigłówek.

## 5.1 Wersje solverów

### 5.1.1 Solver całościowy

Solver całościowy jest najprostszym z solverów implementowanych w toku pisanie aplikacji. Jego implementacja opiera się na założeniu, że obrazek ukryty w łamigłówce jest ciągiem pustych i pełnych pikseli. Solver sprawdza wszystkie możliwe kombinacje pól, aż do wykrycia rozwiązania, bądź stwierdzenia jego braku. Wskazówki umieszczone obok planszy służą jedynie do walidacji rozwiązania, i nie są wykorzystywane w trakcie rozwiązywania nonogramu.



Rysunek 5.1: Solver całościowy sprawdza wszystkie możliwe układy planszy w celu znalezienia rozwiązania.

Solver ten zaczyna od pustej planszy. Następnie, dla pierwszego pola wywoływana jest rekursywna metoda: jeśli indeks pola mieści się w zakresie planszy, to najpierw jego status ustawiany jest na pusty, i następuje wywołanie metody dla następnego indeksu, a jeśli rozwiązanie nie zostanie znalezione, to pole jest wypełniane i ponownie dochodzi do wywołania metody na następnym polu. Jeśli indeks wykracza poza zakres planszy, to znaczy że wszystkie pola mają ustawiony status i wywoływana jest metoda sprawdzająca poprawność rozwiązania, podobna do tej opisanej w 2.1. Jeśli solver zakończy działanie zwracając `true`, to w przekazanej



mu macierzy pól (równoznaczne z listą wierszy) znajdzie się rozwiązanie łamigłówki.

---

**Pseudokod 5.1:** SolverCałościowy
 

---

**Input:** Lista wierszy  $R$ , indeks pola  $i$ , lista wskazówek wierszy  $Hr$  i kolumn  $Hc$ , szerokość  $w$  i wysokość  $h$  planszy

**Output:** Czy znaleziono rozwiązanie **true/false**

```

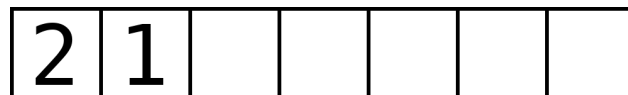
1 if  $i \geq w \cdot h$  then
2   return  $\text{Verify}(R, Hr, Hc, w, h)$ ;
3 else
4    $iWiersza \leftarrow \lceil \frac{i}{w} \rceil$ ;
5    $iKolumny \leftarrow i \bmod w$ ;
6    $R[iWiersza][iKolumny] \leftarrow 0$ ;
7   if  $\text{SolverCałościowy}(R, i + 1, Hr, Hc, w, h)$  then
8     return true;
9    $R[iWiersza][iKolumny] \leftarrow 1$ ;
10  return  $\text{SolverCałościowy}(R, i + 1, Hr, Hc, w, h)$ ;
  
```

---

Złożoność czasowa tego solvera jest bardzo duża. Procedura sprawdzająca poprawność rozwiązania może zostać wywołana  $2^{w \cdot h}$  razy, czyli inaczej  $2^n$ , gdzie  $n$  to ilość pól na planszy. Wynika to z faktu, że każde kolejne pole wymaga sprawdzenia pól poprzednich, a samo może znajdować się w dwóch stanach, więc podwaja ilość wywołań procedury sprawdzającej.

### 5.1.2 Solver osiowy

W odróżnieniu od solvera całościowego, solver osiowy korzysta ze wskazówek przy szukaniu rozwiązań. Opiera się on na fakcie, że każda linia (wiersz lub kolumna) może znajdować się w jednym z możliwych stanów, których liczba nigdy nie dojdzie do  $2^x$ , gdzie  $x$  jest długością linii. Sprawdzając rozwiązanie w tym solverze, gwarantowana jest poprawność w jednej z osi, co dodatkowo znacząco skraca czas szukania rozwiązania.



Rysunek 5.2: Dla linii na grafice, solver osiowy sprawdza jedynie 3 stany. Dla tej samej linii, solver całościowy sprawdziłby  $2^5 = 32$  stany

Solver zaczyna od pustej planszy. Przed rozpoczęciem rozwiązywania sprawdzana jest ilość wszystkich kombinacji w danej osi (iloczyn możliwości każdej z linii), i wybierana jest oś z mniejszą liczbą możliwości. Następnie generowane są kombinacje dla każdej z linii. Solver korzysta z rekursywnej metody, i ustawia pierwszą kombinację dla pierwszej linii. Następnie wywołuje metodę dla kolejnej linii, aż do ostatniej, i wtedy weryfikuje rozwiązanie. Jeśli dla danego ustawienia w linii łamigłówka nie ma rozwiązania, to solver

przechodzi do kolejnego ustawienia i wywołuje metodę w kolejnej linii.

---

**Pseudokod 5.2:** SolverOsiowy

---

**Input:** Lista linii  $L$ , indeks linii  $i$ , lista wskazówek linii prostopadłych  $H$ , ilość linii  $n$

**Output:** Czy znaleziono rozwiązanie `true/false`

```
1 if  $i = n$  then
2   return Verify(L, H, n);
3 else
4   linia  $\leftarrow L[i]$ ;
5   foreach  $komb \in linia.kombinacje$  do
6     NalozKombinacje( $linia, komb$ );
7     if SolverOsiowy( $L, i + 1, H, n$ ) then
8       return true;
9   return false;
```

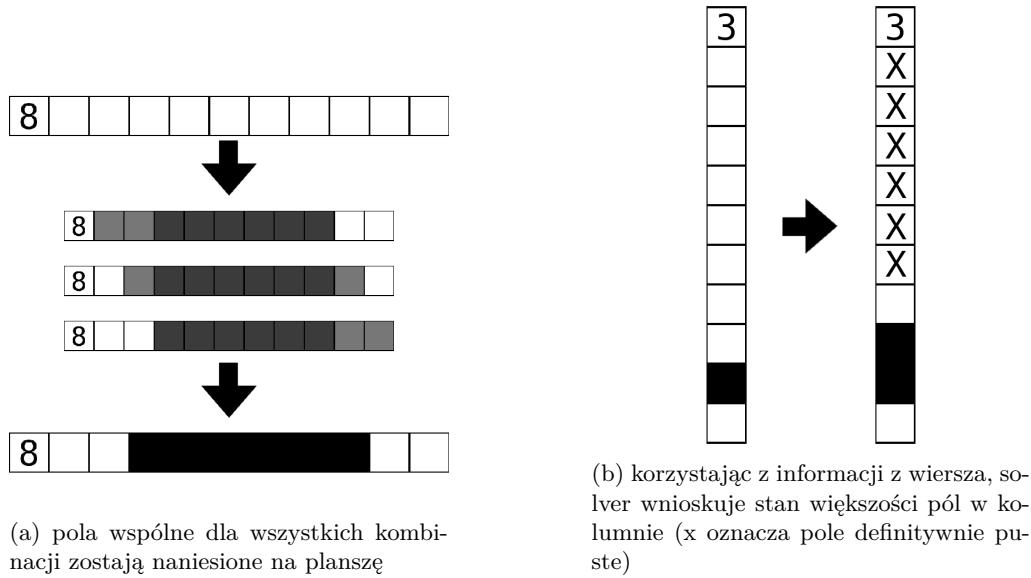
---

Dzięki eliminacji kombinacji sprzecznych ze wskazówkami w danej osi, procedura sprawdzania poprawności rozwiązania jest wywoływana o wiele rzadziej niż w przypadku solvera całościowego. O ile ilość kombinacji w linii przy rozpatrywaniu każdej komórki z osobna to  $2^n$ , gdzie  $n$  to długość linii, tak w przypadku rozwiązywania poprawnych kombinacji dla linii jest ona zależna od długości i zawartości wskazówki, i można ją ograniczyć z góry przez  $\binom{n+1-h}{h}$ , a  $h$  to ilość wskazówek w linii. To przybliżenie jest zawyżone, ponieważ zakłada występowanie jedynie bloków długości jeden we wskazówce. W przeciętnym przypadku, bloki wypełnionych komórek będą dłuższe, oraz będzie ich mniej. Dodatkowo, jak zostało wspomniane na początku, weryfikacja jest wymagana jedynie w jednej z dwóch osi, jako że konstrukcja potencjalnych rozwiązań opiera się o zestawianie poprawnych kombinacji z linii.

### 5.1.3 Solver eliminacyjny

Solverem, którego wariant znajduje się w aplikacji, jest solver eliminacyjny. W przeciwieństwie do wcześniej opisanych solverów, solver ten nie zakłada układów komórek w liniach tak długo jak to możliwe. W jego wypadku, generowane są możliwe kombinacje dla każdej z linii (zarówno wierszy jak i kolumn). W danym przejściu eliminowane są kombinacje sprzeczne z dostępnymi informacjami (np. kombinacje posiadające pełną pierwszą komórkę, podczas gdy pewne jest że jest ona pełna) oraz wyciągane są części wspólne kombinacji (np. wszystkie kombinacje mają pustą drugą komórkę), które dostarczają informacji dla innych linii. Dodatkowo, w przeciwieństwie do poprzednich solverów, nie jest konieczna walidacja rozwiązania, jako że rozwiązanie jest poprawne w momencie, gdy każdy wiersz i każda kolumna ma dostępną jedną możliwą kombinację.

Solver zaczyna od pustej planszy. Na początku generowane są wszystkie kombinacje dla każdej z linii, a linie wrzucane są do kolejki *last-in first-out*. Następnie solver przechodzi do rozwiązywania. Dopóki kolejka nie jest pusta, to są linie, których kombinacje należy zweryfikować. Z kolejki usuwana jest sprawdzana linia. Dla tej linii następują dwa kroki: najpierw, eliminowane są kombinacje sprzeczne z układem danej linii. W wypadku tego solvera, każda komórka znajduje się w jednym z trzech stanów: *pełny*, *pusty* i *nieznany*. Stan *nieznany* komórki dopuszcza kombinacje zawierające komórkę pełną lub pustą; pozostałe stany wymagają zgodności stanu ze stanem komórki w kombinacji. Po eliminacji sprzecznych kombinacji, dochodzi do porównania kombinacji. Jeśli istnieje komórka w linii, której stan jest *nieznany*, a wszystkie pozostałe kombinacje mają ustawiony dla niej ten sam stan, to stan komórki jest aktualizowany, a prostopadła linia zostaje dodana do kolejki do weryfikacji (następuje przy tym upewnienie, że w kolejce nie ma powtórzeń). Kiedy kolejka zostanie opróżniona, sprawdzane są linie. Jeśli wszystkie linie mają jeden możliwy stan, to znaczy że zostało znalezione rozwiązanie. Jeśli któraś z linii nie ma możliwej kombinacji, to nie istnieje rozwiązanie przy dokonanych założeniach. W przeciwnym wypadku, solver zakłada poprawność jednej z kombinacji dla linii o kilku możliwych kombinacjach. Jako że wskutek założenia stan linii zmienił się, to do kolejki dodawane są linie prostopadłe. Następnie wywoływana jest w sposób rekursywny metoda rozwiązująca nonogram dla obecnego stanu planszy. Jeśli rozwiązanie nie zostanie znalezione w tej gałęzi, to solver zakłada poprawność kolejnej



Rysunek 5.3: Przykład wnioskowania na podstawie możliwych kombinacji

kombinacji dla tej linii.

---

**Pseudokod 5.3:** SolverEliminacyjny
 

---

**Input:** Lista wierszy  $R$  i kolumn  $C$ , kolejka  $Q$   
**Output:** Czy znaleziono rozwiązanie **true/false**

```

1 foreach linia  $\in Q$  do
2   | SprawdzLinie(linia);
3 if ( $\forall$  linia  $\in R \cup C$ ) ( $|$ linia.kombinacje $| = 1$ ) then
4   | return true;
5 else if ( $\exists$  linia  $\in R \cup C$ ) ( $|$ linia.kombinacje $| = 0$ ) then
6   | return false;
7 else
8   | zakładanaLinia  $\leftarrow$  pierwsza linia z wieloma kombinacjami;
9   | foreach komb  $\in$  zakładanaLinia.kombinacje do
10    | kopiaR  $\leftarrow$  kopiuuj( $R$ );
11    | kopiaC  $\leftarrow$  kopiuuj( $C$ );
12    | NałozKombinacje(zakładanaLinia, komb);
13    | UzupełnijKolejkę( $Q$ );
14    | if SolverEliminacyjny(kopiaR, kopiaC,  $Q$ ) then
15    |   |  $R \leftarrow$  kopiaR;
16    |   |  $C \leftarrow$  kopiaC;
17    |   | return true;
18   | return false;
  
```

---

Istotna uwaga dotyczy charakterystyki wierszy i kolumn. W celu umożliwienia działania procedury został wykorzystany mechanizm obecny w wielu powszechnie używanych językach programowania, mianowicie mechanizm płytkiej kopii. Mimo że listy wierszy i kolumn zawierają inne obiekty (listy), to obiekty komórek przechowywane w tych zagnieżdżonych listach są takie same. Dzięki temu, modyfikując stan komórki w liście wierszy w  $n$ -tym wierszu i  $m$ -tej komórce, modyfikujemy także stan komórki zawartej w  $n$ -tej komórce w  $m$ -tej kolumnie w liście kolumn.

## 5.2 Porównanie wydajności solverów

W tej części zbadane zostały wydajności poszczególnych wersji solverów oraz wpływ wybranych modyfikacji i heurystyk na ich wydajność.

### 5.2.1 Metodyka badań

Metoda prowadzenia badań jest następująca: dla każdej łamigłówki prowadzonych jest 5 prób rozwiązania. Próby z minimalnym oraz maksymalnym czasem rozwiązywania zostają odrzucone, w celu eliminacji błędów powstałych na skutek zaburzeń występujących w trakcie prowadzenia testu. Następnie czas pozostałych 3 prób zostaje uśredniony i podany jako wynik badania. Jeśli czas wykonania iteracji testu przekroczy 5 minut, to test zostaje przerwany i do komórki zostaje wpisany wynik *przekroczone*.

Testy zostały przeprowadzone na komputerze z procesorem Intel Core i5-6300HQ [13], z 16GB pamięci RAM o taktowaniu 2133Mhz. Testy zostały uruchomione w środowisku Node.js [14] w wersji v14.18.2. Czas rozwiązywania łamigłówek na urządzeniu mobilnym może znacząco odbiegać od czasów zaprezentowanych w wynikach, z powodu mniejszych zasobów i zastosowanego środowiska uruchomieniowego.

Wyniki zostały zaprezentowane w tabelach o następującym układzie: w pierwszych dwóch kolumnach zostały podane nazwy łamigłówek i ich wielkości (łamigłówki są zadane na planszach kwadratowych). W kolejnych kolumnach, nazwanych odpowiednio do zastosowanej modyfikacji bądź jej braku, podany jest czas rozwiązywania nonogramu wyrażony w milisekundach. Czas jest zaokrąglony do pełnych milisekund, zatem dla prostych łamigłówek może być wyrażony jako 0.

Zestaw danych użyty do testów został przedstawiony na końcu rozdziału.

### 5.2.2 Solver całościowy

Wydajność solvera całościowego została sprawdzona na zestawie 4 łamigłówek.

#### Wyniki

Nazwa	Rozmiar	Czas rozwiązywania w ms
Cross	3	1
Flame	5	46
Jellyfish	8	<i>przekroczone</i>
Candy	8	<i>przekroczone</i>

Tablica 5.1: Wyniki testów dla solvera całościowego

#### Interpretacja

Solver całościowy jest w stanie dość szybko rozwiązać niewielkie łamigłówki, ale czas jego pracy rośnie bardzo szybko wraz ze wzrostem wielkości planszy.

### 5.2.3 Solver osiowy

Wydajność solvera całościowego została sprawdzona na pełnym zestawie 18 łamigłówek. Został on podany jednej modyfikacji.

#### Modyfikacje

**Częściowa weryfikacja** rozwiązania polega na wykorzystaniu procedury częściowej weryfikacji. Jest ona podobna do procedury weryfikacji w osi, ale nie sprawdza poprawności całej planszy, a jedynie sprawdza czy dany układ może prowadzić do poprawnego rozwiązania (czyli czy nie ma sprzeczności na tym etapie). Procedura otrzymuje głębokość dla jakiej ma zweryfikować poprawność. Jeśli do danej głębokości nie występuje



sprzeczność, to rozwiązanie jest konstruowane dalej. W przeciwnym przypadku, w danej gałęzi nie może być poprawnego rozwiązania, i solver przechodzi do innej gałęzi.

			2			
		1	2	1	.	.
2	1					
2	1					
	.					
	.					
	.					

Rysunek 5.4: Na tym etapie można zdyskwalifikować każde rozwiązanie zawierające pierwszy i drugi wiersz w układzie widocznym na grafice

## Wyniki

Nazwa	Rozmiar	Czas rozwiązywania w ms	
		bez modyfikacji	z częściową weryfikacją
Cross	3	0	0
Flame	5	0	0
Jellyfish	8	463	2
Candy	8	0	0
Shield	10	<i>przekroczono</i>	3
Dog	10	12004	1
Duck	16	<i>przekroczono</i>	12
Shrimp	16	<i>przekroczono</i>	14
Cherries	20	<i>przekroczono</i>	25
Potion	20	<i>przekroczono</i>	315
Tape	25	<i>przekroczono</i>	1091
Lighter	25	<i>przekroczono</i>	60945
Ghost	32	<i>przekroczono</i>	40040
Demon	32	<i>przekroczono</i>	3997
Butcher	48	<i>przekroczono</i>	<i>przekroczono</i>
Ranger	48	<i>przekroczono</i>	59703
Orc	64	<i>przekroczono</i>	<i>przekroczono</i>
Swordsman	64	<i>przekroczono</i>	<i>przekroczono</i>

Tablica 5.2: Wyniki testów dla solvera osiowego

## Interpretacja

W podstawowej wersji, solver osiowy ma niewiele lepszą wydajność od solvera całosciowego, będąc w stanie rozwiązać niektóre łamigłówki wielkości 10 przy nałożonym ograniczeniu czasowym. Jednak po dodaniu

częściowej weryfikacji, wydajność solvera drastycznie wzrasta, i może zostać wykorzystany do rozwiązywania łamigłówek o wiele większych niż w przypadku podstawowej wersji. Pokazuje to jak kluczowa jest wstępna eliminacja niepożądanych gałęzi przy rozwiązywaniu danego problemu.

### 5.2.4 Solver eliminacyjny

Wydajność solvera całościowego została sprawdzona na pełnym zestawie 18 łamigłówek.

#### Modyfikacje

**Rozwiązywanie bez przerywania** (*bez przerw.*) to modyfikacja polegająca na usunięciu warunkowego przerywania szukania rozwiązania. Zamiast przerwać w momencie znalezienia kolumny nie zawierającej żadnej poprawnej kombinacji, solver szuka dalej, aż do opróżnienia kolejki, i dopiero wtedy informuje o braku rozwiązania. Z uwagi na częste korzystanie z kolejki, eliminacja tej instrukcji mogłaby skrócić czas wykonywania jednego sprawdzenia linii.

**Zakładanie dla kolumn** (*kolumny*) zmienia kolejność zakładania. Linia z wieloma kombinacjami jest szukana najpierw na liście kolumn, a dopiero potem na liście wierszy. Ta modyfikacja opiera się na założeniu, że układ wypełnionych pól w łamigłówkach powoduje lepszą wydajność przy rozwiązywaniu pionowym.

**Zakładanie dla linii z minimalną/maksymalną liczbą kombinacji** (*min/max komb.*) dokonuje założenia dla linii z najmniejszą/największą liczbą poprawnych kombinacji. W ten sposób badany jest wpływ doboru sposobu zakładania na czas szukania rozwiązania.

**Kolejność linii w kolejce** to seria modyfikacji sprawdzających wpływ typu kolejki na czas rozwiązania. W kolumnie *lifo* podane są wyniki dla kolejki, w której nowo dodane bądź ponownie dodane linie są przesuwane na początek kolejki. W *fifo* przedmioty są wrzucane na koniec kolejki. *bez zm.* oznacza, że przedmioty są ustawiane na początku kolejki, ale ponowne dodanie nie zmienia kolejności przedmiotów w kolejce. W kolejnych trzech kolumnach (*śl. ind. lifo*, *śl. ind. fifo*, *śl. ind. bez zm.*) badane są te same własności kolejki, ale struktura ta zostaje zmodyfikowana tak, by śledzić linie wraz ze zmodyfikowanymi indeksami. Dzięki temu nie jest konieczne sprawdzenie każdego indeksu w linii, a jedynie tych komórek dla których zaszła zmiana.

#### Wyniki

Nazwa	Rozmiar	Czas rozwiązywania w ms				
		bez modyfikacji	bez przerw.	kolumny	min komb.	max komb.
Cross	3	0	0	0	0	0
Flame	5	0	0	0	0	0
Jellyfish	8	1	1	1	1	1
Candy	8	0	0	0	0	0
Shield	10	2	2	2	2	1
Dog	10	1	0	0	0	1
Duck	16	2	1	1	1	1
Shrimp	16	1	1	1	1	1
Cherries	20	3	3	3	3	3
Potion	20	12	13	13	13	13
Tape	25	2	2	2	2	2
Lighter	25	13	13	13	12	13
Ghost	32	47	47	48	45	47
Demon	32	1787	1817	1806	1800	1822
Butcher	48	1811	1809	1819	1790	1791
Ranger	48	46	48	47	47	48
Orc	64	1463	1454	1446	1465	1456
Swordsman	64	1440	1467	1451	1429	1432

Tablica 5.3: I część wyników dla solvera eliminacyjnego



Nazwa	Rozmiar	Czas rozwiązywania w ms					
		lifo	fifo	bez zm.	śl. ind. lifo	śl. ind. fifo	śl. ind. bez zm.
Cross	3	0	0	0	0	0	0
Flame	5	0	0	0	0	0	0
Jellyfish	8	1	2	2	2	1	1
Candy	8	0	0	0	0	0	0
Shield	10	2	1	1	2	3	2
Dog	10	1	1	1	1	0	1
Duck	16	2	1	2	2	2	2
Shrimp	16	1	1	1	1	1	1
Cherries	20	3	4	4	3	4	3
Potion	20	12	13	14	16	16	13
Tape	25	2	2	2	4	3	3
Lighter	25	13	13	13	13	15	13
Ghost	32	47	47	52	56	72	54
Demon	32	1787	2380	1980	1194	1257	1127
Butcher	48	1811	1884	1798	1854	1962	1717
Ranger	48	46	44	53	61	62	59
Orc	64	1463	1413	1437	1413	1415	1311
Swordsman	64	1440	1489	1544	1534	1608	1451

Tablica 5.4: II część wyników dla solvera eliminacyjnego

## Interpretacja

Solver eliminacyjny jest najszybszym z zaprezentowanych solverów. Jest w stanie rozwiązać nawet największe, 64x64 nonogramy w założonym ograniczeniu czasowym. Każdą ze sprawdzanych łamigłówek rozwiązuje szybciej niż solver osiowy. Na szczególną uwagę zasługuje szybkość rozwiązania nonogramów *Ghost* i *Ranger*. Dzięki oparciu się o informacje wywnioskowane z poprzednio rozpatrywanych linii, solver może rozwiązać nawet łamigłówki o dużych rozmiarach bez zakładania układu linii, lub z minimalną jego ilością.

Pierwsza seria modyfikacji nie miała dużego wpływu na czas rozwiązywania. W drugiej serii modyfikacji, niektóre modyfikacje okazały się kluczowe dla czasu działania. Użycie kolejki typu *first-in first-out* z przeczuciem na koniec przy aktualizacji linii znacznie spowolniło czas rozwiązywania łamigłówki *Demon* w przypadku bazowej wersji solvera, a w przypadku wersji ze śledzeniem indeksów różnica była mniejsza, ale zauważalna. Oprócz tego, modyfikacja struktury danych w celu śledzenia modyfikowanych indeksów okazała się dobrym pomysłem, jako że solver korzystający z niej (*śl. ind. bez zm.*) osiągnął najlepsze czasy dla trudniejszych łamigłówek (np. *Demon*, *Butcher*), będąc nieznacznie wolniejszym dla łamigłówek prostszych (np. *Ghost*, *Ranger*).

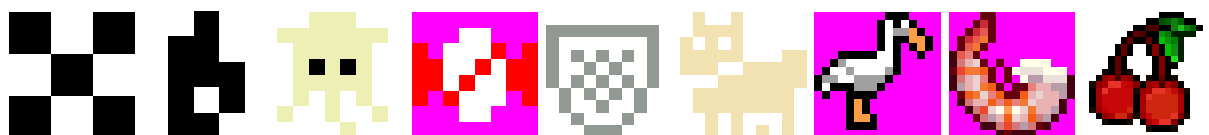
### 5.2.5 Wnioski

Solver eliminacyjny jest najwydajniejszym z zaproponowanych solverów. Dzięki oparciu na pewnych informacjach i ograniczeniu zakładania, a co za tym idzie back-tracking, może rozwiązać zadaną łamigłówkę szybciej niż inne solvery. W przypadku solvera osiowego, introdukcja częściowej weryfikacji bardzo poprawiła jego wydajność.

### 5.2.6 Zestaw danych

Do przeprowadzenia badań zostały użyte następujące obrazy, które po konwersji zostały przekazane do solverów jako zestaw wskazówek. Grafiki zawierające kolor biały zostały nałożone na tło w kolorze magenta w celu wyróżnienia tego koloru na tle białej kartki.





(a) Cross (b) Flame (c) Jellyfish (d) Candy (e) Shield (f) Dog (g) Duck (h) Shrimp (i) Cherries



(j) Potion (k) Tape (l) Lighter (m) Ghost (n) Demon (o) Butcher



(p) Ranger

(q) Orc



(r) Swordsman

Rysunek 5.5: Zestaw danych



# Instalacja i wdrożenie

W tym rozdziale należy omówić zawartość pakietu instalacyjnego oraz założenia co do środowiska, w którym realizowany system będzie instalowany. Należy przedstawić procedurę instalacji i wdrożenia systemu. Czynności instalacyjne powinny być szczegółowo rozpisane na kroki. Procedura wdrożenia powinna obejmować konfigurację platformy sprzętowej, OS (np. konfiguracje niezbędnych sterowników) oraz konfigurację wdrażanego systemu, m.in. tworzenia niezbędnych kont użytkowników. Procedura instalacji powinna prowadzić od stanu, w którym nie są zainstalowane żadne składniki systemu, do stanu w którym system jest gotowy do pracy i oczekuje na akcje typowego użytkownika.



# Podsumowanie

W podsumowanie należy określić stan zakończonych prac projektowych i implementacyjnych. Zaznaczyć, które z zakładanych funkcjonalności systemu udało się zrealizować. Omówić aspekty pielęgnacji systemu w środowisku wdrożeniowym. Wskazać dalsze możliwe kierunki rozwoju systemu, np. dodawanie nowych komponentów realizujących nowe funkcje.

W podsumowaniu należy podkreślić nowatorskie rozwiązania zastosowane w projekcie i implementacji (niebanalne algorytmy, nowe technologie, itp.).



# Bibliografia

- [1] L. L. Stephen Cook, “The complexity of theorem-proving procedures,” 1971.
- [2] J. N. van Rijn, “Playing games. the complexity of klondike, mahjong, nonograms and animal chess.” <https://liacs.leidenuniv.nl/assets/2012-01JanvanRijn.pdf>, 2012.
- [3] “React native.” <https://reactnative.dev/>.
- [4] “React.js.” <https://reactjs.org/>.
- [5] “Javascript oracle.” <https://developer.oracle.com/javascript/>.
- [6] “Javascript ecma.” <https://www.ecma-international.org/>.
- [7] “V8 javascript engine.” <https://v8.dev/>.
- [8] “Spidermonkey javascript engine.” <https://spidermonkey.dev/>.
- [9] “React native elements.” <https://reactnativeelements.com/>.
- [10] “React native navigation.” <https://reactnavigation.org/>.
- [11] “React native sqlite storage.” <https://github.com/andpor/react-native-sqlite-storage>.
- [12] “React native zoomable view.” <https://github.com/openspacelabs/react-native-zoomable-view>.
- [13] “Intel core i5-6300hq.” <https://www.intel.pl/content/www/pl/pl/products/sku/88959/intel-core-i56300hq-processor-6m-cache-up-to-3-20-ghz/specifications.html>.
- [14] “Node.js.” <https://nodejs.org/en/>.





# Zawartość płyty CD

W tym rozdziale należy krótko omówić zawartość dołączonej płyty CD.

