Compte rendu : Missionnaire et Cannibale

Flandin Léo

7 février 2023

Table des matières

1	Introduction					
2	Étude théorique du cas générale	2				
	2.1 Étude de l'environnement	2				
	2.2 Descrition d'un état					
	2.3 Nombre d'état maximum					
	2.4 Réponse au question 5,6 et 7 du I					
	<u> </u>	4				
3	Étude expérimentale des performance de l'algorithme	5				
		5				
4	Proposition d'extensions pour poursuivre ce travail	7				
\mathbf{A}	Annexe	8				
	A.1 Etat.py	8				
	A 2 algoDeResolution py	g				

Introduction

Ce projet est disponible sur github au lien suivant (latex et python) : https://github.com/worlcrafte/probleme-cannibale-et-missionnaire . Dans cette revue, nous allons nous pencher sur le problème jouet des missionnaires et des cannibales généralisé à n (avec n superieur ou égale à 3); où n est le nombre de cannibales et de missionnaires. Notre objectif sera de sélectionner un algorithme de recherche permettant trouver le chemin de coût minimal pour ammener tous les missionnaires et les cannibales de l'autre côté de la rive sans qu'aucun missionnaire ne soit tué lors de la traversé. En effet pour résoudre ce problème on comme conditions les suivantes :

- il ne faut jamais qu'il y ait plus de cannibales que de missionnaire
- la barque ne peut traversé qu'avec p personnes au maximum (avec p superieur ou égale à 2).

Étude théorique du cas générale

2.1 Étude de l'environnement

Le problème des missionnaire et des cannibales est un environnement pleinement observable. On a les informations sur le nombre de missionnaire, de cannibales et la position du bateau. Notre agent n'a donc pas besoin d'anticiper ce qui va se passer ensuite son action. Nous serons sur l'utilisation d'un agent simple. L'environnement est déterministe : il n'est pas probable qu'il y ait une faible probabilité qu'une personne tombe à l'eau. A chauqe fois que l'on réalisera une traversé, nous serons limiter sur nos choix en fonction de l'état courant et aura un impacte sur le choix de l'état suivant en fonction du nombre de personnes sur les rives. Nous sommes donc dans un environnement Stochastique et statique car l'environnement ne change pas entre le moment où nous recevons le percept et celui où nous agissons. Enfin nous connaissons l'effet de chacune de nos actions, nous sommes donc sur un environnement connu. Enfin nous utiliserons un agent à réflexe simple.

2.2 Descrition d'un état

Pour cela, nous allons commencer par décrire un état. Un état sera défini par les 3 composantes suivantes :

- le nombre de merceniares à gauche : nbMg
- le nombre de cannibales à gauche : nbCg
- la position du bateau.

Nous n'avons pas besoins de stocké l'information sur le nombre de missionnaire ou de cannibales à droite celle-ci pouvant être facilement obtenu : n-nbMg pour le nombre de missionnaire à droite et n-nbCg pour les cannibales. Puis nous devons définir l'état initiale et l'état final. L'état initiale est définie comme suit : nbCg=n, nbMg=n et la barque est sur la rive gauche. Enfin l'état final : nbCg=0, nbMg=0

et la barque et sur la rive droite. Dans ce problème nous définiront une action comme étant la suivante : Quand la barque est à gauche : on la fait passer à droite avec au moins 1 ou2 ou ... p personnes à l'interieur. Quand la barque est à droite : on la fait passer à gauche avec au moins 1 ou2 ou ... p personnes à l'interieur. Un action est réalisé uniquement si les contraintes sur les états son respecté. Notre fonction de coût sera basé sur l'action. C'est à dire, à chaque fois que la barque change de rive on ajoute 1 au coût.

2.3 Nombre d'état maximum

Nous nous intéressons maintenant au nombre d'état maximale que nous pouvons avoir pour savoir si c'est raisonnable de le représenter dans la mémoire. En respectant les règles défini on peut obtenir les états suivant si on ne prend pas compte de la position du bateau et que nous avons n missionnaire et n cannibales (nbMg,nbCg):

(0,0)	(0,1)	(0,2)	(0,3)	 (0,n)
(1,0)	(1,1)	(1,2)	(1,3)	 (1,n)
(2,0)	(2,1)	(2,2)	(2,3)	 (2,n)
	• • •		• • •	
(n-1,0)	(n-1,1)	(n-1,2)	$\frac{(n-1,3)}{(n-1,3)}$	 (n-1,n)
(n,0)	(n,1)	(n,2)	(n,3)	 (n,n)

Nous aurons donc au maximum $(3n+2) \times 2$ états possibles. Nous réalisons $\times 2$ car l'état peut être soit avec la barque à gauche, soit avec celle-ci à droite. Ce résultat n'est valable que pour cette configuration car le nombre de missionnaire est égale au nombre de cannibales. Sinon nous pourrions avoir plus d'état.

2.4 Réponse au question 5,6 et 7 du I

La partie qui suit sera la réponse au question 5,6 et 7 du 1 du document.

Si nous nous se basons sur le fait que n=3 et p=2 (où p représente le nombre maximum de presonne pouvant monter sur la barque) nous avons par exemple l'état suivant : $(3M,3C,G) \leftarrow (3M,1C,D) \rightarrow (3M,2C,G)$. Si on choisi l'état (3M,3C,G) on revient à l'état initiale ce qui n'est pas intéressant. Si on choisie l'autre état, il faudra l'expancer pour pouvoir continuer la construction de notre arbre. Nous pouvons donc en conclure qu'il faut obligatoirement garder en mémoire les états déjà expenser pour ne pas se retrouver à expencer un état à l'infini.

6) Si on reprend notre exemple précédent avec n=3 et p=2 on aurait, par exemple l'état suivant : $(3M,2C,D) \rightarrow (3M,3C,G)$. Ici le seul état pouvant être choisi et le

retour à l'état initiale.

7)Il n'existe pas d'action qui ne mène vers aucun n'état. Dans le pire des cas on devra retourner dans un état précédant comme dans le 6).

2.5 Choix de l'algorithme de recherche et de la stratégie abordé

A traver les différentes informations ques nous avons rassemblé ci-dessus, nous pouvons choisir quel type d'algorithme serait intéressant pour notre problème. Dans un premier temps nous pouvons déjà affirmer que nous sommes sur un stratégie de recherche non iformé. Nous n'exploitons pas d'informations supplémentaire pour expoiter une fonction d'évaluation. De plus, nous avons dit plus tôt qu'il nous fallait garder les ancient états déjà expancé en mémoire. Nous pouvons donc oublier Three-Search. De plus notre fonction de coût est de 1 par passage. On doit donc sélectionner l'algorithme de graph-search. Nous voulons maintenant choisir quelle stratégie choisir pour trouver la solution optimal. Nous avons défini notre fonction de coût de +1 pour chaque passage la barque entre chaque rive. Nous utilisons donc des coûts utiformes. Cela rend donc inutile la stratégie de coût uniforme (cela revient à faire une stratégie en largeur). Enfin on on une solution de coût minimal. Nous ne pouvons donc pas choisir la stratégie de profondeur d'abord qui ne donne pas une solution de coût minimal. (par exemple si n=3 et p=4 nous pourrions avoir: $(3.3,G) \to (0.2,D) \to (3.2,G) \to (0.1,D) \to (3.1,G) \to (0.0,D)$. Ce qui retourne une solution avec un coût de 5. Alors que la solution optimal à un coût de 3 : $(3,3,G) \rightarrow (3,0,D) \rightarrow (3,1,G) \rightarrow (0,0,D)$). Nous devons donc choisir l'algorithme Graph-Search avec une stratégie de parcourt en largeur. Celui-ci est optimale dans notre situation et comme complexité $O(b^d)$ où b est le facteur de branchement et d la profondeur de la première solution.

Étude expérimentale des performance de l'algorithme

3.1 étude en fonction du nombre de personne maximale sur la barque

On pourras remarquer que pour un capacité maximum de 4 personnes sur la barque, nous trouverons toujours une solution. En effet, nous pouvons amener 2 missionnaire et 2 cannibales de l'autre côté de la rive puis n'en ramener que 1 de chaque. Ce qui assure de tours trouver une solution lorsque le nombre de missionnaire et de cannibale à faire passer sont égaux. De plus, selon Martin Gardner, lorsque que nous avons le même nombre de missionnaire et de cannibale à faire passer, et une capacité maximale de la barque égale à 4, le coût minimal pour trouver la solution est de 2*n-3. Nous pouvons donc observé à travers ce tableau le temps réaliser pour trouvé la solution où n est le nombre de mercecnaire ou cannibales et p la capacité maximale de la barque.

CHAPITRE 3. ÉTUDE EXPÉRIMENTALE DES PERFORMANCE DE L'ALGORITHME6

Table 3.1 – Tableau de l'étude des performance de l'algorithme sur le temps pour un p fixé à 4.

n	p	coût	temps (en seconde)	n	p	coût	temps (en seconde)
5	4	7	0.0011	10	4	17	0.0055
15	4	27	0.0100	20	4	37	0.0162
25	4	47	0.0141	30	4	57	0.0152
35	4	67	0.0193	40	4	77	0.0274
45	4	87	0.0318	50	4	97	0.0364
55	4	107	0.0422	60	4	117	0.0833
65	4	127	0.0625	70	4	137	0.0619
75	4	147	0.0775	80	4	157	0.0825
85	4	167	0.0843	90	4	177	0.0866
95	4	187	0.1112	100	4	197	0.1216
105	4	207	0.1383	110	4	217	0.1233
115	4	227	0.1315	120	4	237	0.1400
125	4	247	0.1521	130	4	257	0.1780
135	4	267	0.1776	140	4	277	0.1836
145	4	287	0.1979	150	4	297	0.2137
155	4	307	0.2315	160	4	317	0.2401
165	4	327	0.2483	170	4	337	0.2847
175	4	347	0.2779	180	4	357	0.2966
185	4	367	0.3102	190	4	377	0.3247
195	4	387	0.3399	200	4	397	0.3649
205	4	407	0.3779	210	4	417	0.3928
215	4	427	0.4072	220	4	437	0.4255
225	4	447	0.4617	230	4	457	0.4638
235	4	467	0.4860	240	4	477	0.5105

Proposition d'extensions pour poursuivre ce travail

Pour poursuivre ce travail nous pouvons maintenant se poser la question cette fois-ci avec nbMg différent de nbCg et nbMg superieur ou égale à nbCg. De plus nommes aussi en droit de se demander s'il existe un algorithme plus performant ou non pour réaliser ce problème jouet lorsque nbCg!= nbMg.

Annexe A

Annexe

A.1 Etat.py

```
class Etat:
      def __init__(self, nbMg, nbCg, boatPosition, parent, cout):
          self.nbMg = nbMg
          self.nbCg = nbCg
6
          # La position de la barque sera defini par un booleen. Si
     sa valeur est egale a vraie alors la barque est a guache sinon
     elle est a droite
          self.boatPosition = boatPosition
8
          self.parent = parent
9
10
          self.cout = cout
11
      def get_nbMg(self):
12
          return self.nbMg
14
      def get_nbCg(self):
15
          return self.nbCg
16
      def get_boatPosition(self):
18
          return self.boatPosition
19
20
      def get_parent(self):
21
          return self.parent
22
23
      def get_cout(self):
24
          return self.cout
26
      # __eq__ (methode "dunder/magique") permet de redefinir la
27
     fonction ==. Cela nous sera utile pour verifie si 2 etats sont
```

```
egaux. (fonctionne avec .remove() pour la comparaison d'etat)
# il est possible de redefinir pour >, <, ... mais inutile
pour notre cas.

def __eq__(self, other):
    # on verifie que les 2 objets sont de la meme classes.
    if isinstance(other, Etat):
        return self.nbCg == other.nbCg and self.nbMg == other.
nbMg and self.boatPosition == other.boatPosition</pre>
```

Listing A.1 – Python example

A.2 algoDeResolution.py

```
from Etat import Etat
      # regle permet de verifier que l'etat calculer respecte bien
3
     les regles etablis : qu'il n'y ai pas plus de Canibale que de
     missionnaire sur un cote de la rive (sauf s'il n'y a aucun
     missionnaire alors il n'y a aucun risque pour eux)
4
6
      def rule(etat, n, ajout, ajout2):
          if 0 <= etat.get_nbMg()+ajout <= n and 0 <= etat.get_nbCg</pre>
     ()+ajout2 <= n:
              return ((((etat.get_nbMg() + ajout) >= (etat.get_nbCg
     () + ajout2)) or
                        (etat.get nbMg()+ajout) == 0) and
9
                       (((n-(etat.get_nbMg()+ajout)) == 0 or
                         ((n-(etat.get_nbMg()+ajout)) >= (n-(etat.
     get_nbCg()+ajout2)))))
          else:
              return False
13
14
      # expance permet d'expancer l'etat courant. Il prend en entree
      l'etat courant, la capacite maximale du tableau, et le nombre
     total de mercerniares et cannibales (ici uniquement n car c 2
     valeurs sont egaux ). Il retournera une liste contenant tous
     les etats trouver par le programme respectant les regles
     etablis.
16
      def expance(etat, p, n):
          result = []
19
          for mEmbarque in range(0, p+1):
20
              for cEmbarque in range((0, 1)[mEmbarque == 0], (1, p-
21
     mEmbarque+1)[p-mEmbarque+1 > 0]):
```

```
if (not etat.get_boatPosition()):
22
                       # il es possible aussi de creer 2 variables
23
     temporaires et de modifier les informations contenus (+ ou -
     mais cela revient au meme)
                       if rule(etat, n, mEmbarque, cEmbarque):
24
                           result.append(Etat(
25
                                etat.get_nbMg()+mEmbarque,
26
                                etat.get_nbCg()+cEmbarque,
27
                                not etat.get_boatPosition(),
28
                                etat,
29
                                etat.get_cout()+1
                           ))
31
                   else:
32
                       if rule(etat, n, -mEmbarque, -cEmbarque):
33
                           result.append(Etat(
34
                                etat.get_nbMg()-mEmbarque,
35
                                etat.get_nbCg()-cEmbarque,
36
                                not etat.get_boatPosition(),
                                etat,
38
                                etat.get_cout()+1
39
                           ))
40
          return result
42
43
      # solution prend en parametre l'etat finale trouver par l'algo
44
     . Il retournera un liste de tous les parents de la solution. (
     La racine a la variable parent def a None)
45
46
      def solution(etat):
          soluce = []
48
          soluce.append(etat)
49
          etatC = etat
          while not etatC.get_parent() == None:
               etatC = etatC.get_parent()
               soluce.append(etatC)
          return soluce
      # Application de l'algorithme graph-Search
56
57
      def graph_Search(etat_Initiale, p, n):
          frontiere = []
60
          explore = []
61
          # Nous allons simuler une file, nous allons donc utiliser
     append qui rajoute l'objet en fin de file et l'etat choisie a
     expancer sera celui en t^te de file (donc a la position 0)
          frontiere.append(etat_Initiale)
63
          etat_Final = Etat(0, 0, False, None, None)
```

```
while True:
66
               if frontiere == []:
68
                   return None
69
               elif frontiere[0] == etat_Final:
70
                   return solution(frontiere[0])
71
72
                   S = expance(frontiere[0], p, n)
73
                   for si in S:
74
                        frontiere.append(si)
                   explore.append(frontiere.pop(0))
76
                   # Supprime les etats dans frontiere qui sont
77
      present dans eplorer (donc les etas deja expance)
                   for etat in explore:
                        # la fonction remove retourne une erreur
79
      lorsqu'elle ne trouve pas l'element a supprimer dans la file.
      On va donc capter cette erreur pour eviter de faire "while etat
       in frontiere". Ce qui nous obligerais a chaque fois de
      parcourire la file pour s'avoir s'il y a un etat correspondant
      a "etat".
                        while True:
81
                            try:
                                frontiere.remove(etat)
82
83
                            except:
                                break
84
85
86
       def main():
87
           n = int(input())
               "Veillez renseigner le nombre n de missionnaires |
89
      cannibale a faires traverser (minimum 3): "))
           p = int(input(
90
               "Veillez renseigner le nombre maximal de personne
      pouvant monter sur le bateau (au mininimum 2) : "))
           if (p < 2 \text{ or } n < 3):
92
               print("veillez rentrer une valeur correcte.")
93
           else:
94
               solution = graph_Search(Etat(n, n, True, None, 0), p,
95
      n)
               if (solution != None):
                    solution.reverse()
97
                    for etat in solution:
98
                        print("etat solution:", str(etat.get_nbMg()),
99
      "M", str(
                            etat.get_nbCg()), "C", ("droite ", "gauche
100
       ")[etat.get_boatPosition()], str(etat.get_cout()))
               else:
101
                   print("Aucune solution trouve")
```

```
103
104
105 main()
```

Listing A.2 – Python example