Relatório 15 Puzzle

Universidade Federal do Rio de Janeiro

Xiao Yong Kong - 114176987 Breno Pontes da Costa - 114036496

Modelagem do problema

1 - Representação de estados do problema

Cada estado pode ser modelado como uma lista de tamanho 16 da forma: [W1, W2, W3, W4, W5, W6, W7, W7, W8, W9, W10, W11, W12, W13, W14, W15, W16].

Onde, Wi, para 0 < i <=16, pode assumir os valores de 0 a 15 e o valor (*), que se refere a posição do tabuleiro vazia.

Sendo assim, temos como estado inicial : [15, 2, 1, 12, 8, 5, 6, 11, 4, 9, 10, 7, 3, 14, 13, *].

E como estado objetivo: [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, *].

2 - Representação de em árvore do problema

Cada nó pode ser representado como um estado. As arestas do grafo serão representadas pela regra *operador*, como no exemplo:

operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, M, N, O, *], esquerda, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, M, N, *, O]).

3 - Algoritmo de busca A*

Semelhante ao algoritmo de busca genérico, porém com as seguintes alterações:

• O functor add to frontier será alterado de acordo com a heurística usada;

Sendo assim, o código da busca será:

```
search([Node | _]) :- is_goal(Node).
search([Node | F1]) :-
    neighbors(Node, NN),
    add_to_frontier(NN, F1, F2),
    search(h1, F2).
```

O functor add_to_frontier será baseado no número de peças fora do lugar, logo será:

```
add_to_frontier(NN,F1,F2):-
append(F1, NN, F2),
sort_by_h(F2, F3).
```

4 - Implementação da heurística

O código desenvolvido apenas utiliza a heurística h1 - número de peças fora do lugar.

A lógica de execução da heurística se encontra em sort_by_h e funciona da seguinte forma.

- 1 Cria uma lista de estado com os seus respectivos custos da forma: [[estado1, custo1], [estado2, custo2], ..., [estadoN, custoN]]
- 2 Usa um algoritmo de insert sort para ordenar a lista anterior de forma crescente;
- 3 Recupera apenas os estados (sem os custos), porém em uma lista ordenada por custo de forma decrescente;
- 4 Inverte a lista de estados ordenados e sem custos para obter uma lista em ordem crescente.

5 - Observação

O código não chega a uma solução.

6 - Código

%Nó objetivo

```
8 [2,2]
operador([A, B, C, D, E, *, F, G, H, I, J, K, L, M, N, O], direita, [A, B, C, D, E, F, *, G, H, I, J, K, L, M, N, O]).
operador([A, B, C, D, E, *, F, G, H, I, J, K, L, M, N, O], esquerda, [A, B, C, D, *, E, F, G, H, I, J, K, L, M, N, O]).
operador([A, B, C, D, E, *, F, G, H, I, J, K, L, M, N, O], baixo, [A, B, C, D, E, I, F, G, H, *, J, K, L, M, N, O]).
operador([A, B, C, D, E, *, F, G, H, I, J, K, L, M, N, O], cima, [A, *, C, D, E, B, F, G, H, I, J, K, L, M, N, O]).
% [2,1]
operador([A, B, C, D, *, E, F, G, H, I, J, K, L, M, N, O], direita, [A, B, C, D, E, *, F, G, H, I, J, K, L, M, N, O]).

operador([A, B, C, D, *, E, F, G, H, I, J, K, L, M, N, O], baixo, [A, B, C, D, H, E, F, G, *, I, J, K, L, M, N, O]).

operador([A, B, C, D, *, E, F, G, H, I, J, K, L, M, N, O], cima, [*, B, C, D, A, E, F, G, H, I, J, K, L, M, N, O]).
%[3,4]
operador([A, B, C, D, E, F, G,
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, *, L, M, N, O], esquerda, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, *, K, L, M, N, O]).

operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, *, L, M, N, O], baixo, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, O, L, M, N, *]).

operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, *, L, M, N, O], cima, [A, B, C, D, E, F, G, *, I, J, K, H, L, M, N, O]).
%[3,3]
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, *, K, L, M, N, O], direita, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, *, L, M, N, O]).
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, *, K, L, M, N, O], esquerda, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, *, J, K, L, M, N, O]).
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, *, K, L, M, N, O], baixo, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, N, K, L, M, *, O]).
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, *, K, L, M, N, O], cima, [A, B, C, D, E, F, *, H, I, J, G, K, L, M, N, O]).
%[3,2]
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, *, J, K, L, M, N, O], direita, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, *, K, L, M, N, O]).
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, *, J, K, L, M, N, O], esquerda, [A, B, C, D, E, F, G, H, *, I, J, K, L, M, N, O]).
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, *, J, K, L, M, N, O], baixo, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, M, J, K, L, *, N, O]).
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, *, J, K, L, M, N, O], cima, [A, B, C, D, E, *, G, H, I, F, J, K, L, M, N, O]).
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, *, I, J, K, L, M, N, O], direita, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, *, J, K, L, M, N, O]).
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, *, I, J, K, L, M, N, O], baixo, [A, B, C, D, E, F, G, H, L, I, J, K, *, M, N, O]).
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, *, I, J, K, L, M, N, O], cima, [A, B, C, D, *, F, G, H, E, I, J, K, L, M, N, O]).
%[4,4]
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, M, N, O, *], esquerda, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, M, N, *, O]).
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, M, N, O, *], cima, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, *, M, N, O, L]).
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, M, N, *, 0], direita, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, M, N, 0, *]).
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, M, N, *, 0], esqueda, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, M, *, N, 0]).
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, M, N, *, 0], cima, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, *, L, M, N, K, 0]).
%[4,2]
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, M, *, N, O], direita, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, M, N, *, O]).
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, M, *, N, O], esquerda, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, *, M, N, O])
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, M, *, N, O], cima, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, *, K, L, M, J, N, O]).
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, *, M, N, O], direita, [A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, M, *, N, O]).
operador([A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, *, M, N, O], cima, [A, B, C, D, E, F, G, H, *, J, K, L, I, M, N, O]).
% neighbors usa findall para buscar todos os nós filhos de um dado estado.
```

```
% O código de busca A* foi baseado no código apresentado na aula em vídeo.
% A implementação da regra da heurística será feita dentro de sort_by_h.
search([Node | _]) :- is_goal(Node).
search([Node | F1]) :-
       neighbors (Node, NN),
add_to_frontier(NN, F1, F2),
        search(h1, F2).
add_to_frontier(NN,F1,F2):-
        sort_by_h(NN, F3),
append(F1, F3, F2).
% ----- Lógica para execução de heurística --------
% Este código implementa apenas a heurística de contagem de peças fora do lugar.
% Sendo assim, sort_by_h terá a seguinte forma.
% Implementação da heurística:
% Implementação da Neuristica:
% 1 - Cria uma lista de estado com os seus respectivos custos da forma:
% [[estado1, custo1], [estado2, custo2], ..., [estadoN, custoN]]
% 2 - Usa um algorítimo de insert sort para ordenar a lista anterior de forma crescente
% 3 - Recupera apenas os estados (sem os custos), porém em uma lista ordenada por custo
de forma decrescente.

% 4 - Inverte a lista de estados ordenados e sem custos para obter uma lista em ordem crescente
sort_By_h(L,SortedByH):-
       _By_Min,sortedByN;:-
criaListaDeEstadosComH(L,ListaDeEstadosComCusto),
insert_sort(ListaDeEstadosComCusto, sorted),
recuperaListaDeEstados(sorted,ListaDeEstadosPorCustoDecrescente),
reverse(ListaDeEstadosPorCustoDecrescente,SortedByH).
% Recebe uma lista de estados com seus custos e retorna apenas os estados.
% Devido o fluxo de execução do algoritimo, a lista retornada tem ordem invertida.
recuperaListaDeEstados([],[]):-
recuperaListaDeEstados([], ] |T1],L):-
recuperaListaDeEstados(T1,L1),
append(L1,[H],L).
% Modificação do algoritmo de insert sort. Neste caso,
    é testado os custos dos estados
insert sort(List, Sorted):-i_sort(List,[], Sorted).
i_sort([], Acc, Acc).
i_sort([H|T],Acc,Sorted):-insert(H,Acc,NAcc),i_sort(T,NAcc,Sorted).
\begin{split} & \mathbf{insert}([\mathtt{X},\mathtt{TX}],[[\mathtt{Y},\mathtt{TY}]|\mathtt{T}],[[\mathtt{Y},\mathtt{TY}]|\mathtt{NT}]):-\mathtt{TX}>\mathtt{TY}, \\ & \mathbf{insert}([\mathtt{X},\mathtt{TX}],[[\mathtt{Y},\mathtt{TY}]|\mathtt{T}],[[\mathtt{X},\mathtt{TX}],[\mathtt{Y},\mathtt{TY}]|\mathtt{T}]):-\mathtt{TX}=<\mathtt{TY}. \\ & \mathbf{insert}(\mathtt{X},[],[\mathtt{X}]). \end{split}
% Recebe uma lista com estados e retorna uma lista da forma:
% [[estado1, custo1], [estado2, custo2], ..., [estadoN, custoN]]
criaListaDeEstadosComH([H]T],[]).
criaListaDeEstadosComH([H]T],L):-
       calculaCustoAoObjetivo(H,[1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13,14,15,*],Custo),
       criaListaDeEstadosComH(T,L1),
append(L1,[[H,Custo]],L).
% Compara duas listas, elemento por elemento, e retorna a quantidade de diferenças
calculaCustoAoObjetivo([],[], Custo):- Custo is 0.
calculaCustoAoObjetivo([H|T],[H1|T1], Custo):-
H \= H1.
       calculaCustoAoObjetivo(T, T1, Custo1),
```