## **Spacedeli**

Η παρακάτω λύση σε ψευδοκώδικα είναι απλή προσαρμογή του αλγόριθμου του Dijkstra για την εύρεση συντομότερου μονοπατιού σε γράφο. (Θα ήταν απλούστερη η προσαρμογή αν είχα αφήσει το dist, όπως στον ψευδοκώδικα της wikipedia, όμως για να σας διευκολύνω σας δείχνω ακριβώς πώς να χρησιμοποιήσετε μία κατάλληλη δομή δεδομένων Q, μέσα στην οποία αποθηκεύονται οι καταστάσεις και το κόστος τους.)

Προσέξτε τα εξής:

- Δε χρειάζεται να δημιουργηθεί κανένας γράφος: ο χάρτης αρκεί.
- Χρειάζεται μία ουρά προτεραιότητας ή ένα διατεταγμένο σύνολο για το Q.
- Οι καταστάσεις που θα τοποθετούνται στο Q είναι ζεύγη αποτελούμενα από δύο στοιχεία:
  - μία τιμή true/false που αντιστοιχεί στο αν ο Λάκης κουβαλάει ή όχι την πίτσα
  - τις συντεταγμένες όπου βρίσκεται ο Λάκης

Χρειάζονται και τα δύο γιατί είναι διαφορετική κατάσταση να βρίσκεται κάπου ο Λάκης και να κουβαλάει την πίτσα, και διαφορετική να την έχει αφήσει.

 Η διάταξη των καταστάσεων στο Q πρέπει να είναι αύξουσα ως προς το κόστος μετάβασης από την αρχική κατάσταση.

## Ψευδοκώδικας

```
• start = θέση του "S" στο χάρτη
```

- αρχική κατάσταση, init = (true, start)
- ουρά προτεραιότητας καταστάσεων, Q = κενή
- βάλε στην Q την init με προτεραιότητα 0
- πίνακας καταστάσεων που έχουμε επισκεφθεί, prev = κενός
- prev[init] = "none"
- όσο η Q δεν είναι άδεια
  - αφαίρεσε την κατάσταση (loaded, i, j) από την Q με την ελάχιστη προτεραιότητα cost
  - αν στη θέση (i, j) υπάρχει "Ε" και loaded = true, τότε
    - \* το βέλτιστο κόστος είναι cost
    - \* υπολόγισε και επίστρεψε τη λύση
  - αλλιώς, για κάθε δυνατή κίνηση m : {"L", "R", "U", "D", "W"}
    - \* υπολόγισε τη νέα κατάσταση next, μετά από αυτή την κίνηση
    - \* αν η next δεν υπάρχει ήδη στον πίνακα prev
      - $\cdot prev[next] = (i, j, m)$
      - υπολόγισε το κόστος ο που επιφέρει αυτή η κίνηση
      - · βάλε στην Q την next με προτεραιότητα cost + c

Για την ανακατασκευή της λύσης, όταν φτάσετε στο "Ε" θα χρειαστεί να διατρέξετε προς τα πίσω την πληροφορία που υπάρχει στον πίνακα prev, μέχρις ότου φτάσετε στην αρχική κατάσταση (όπου ο πίνακας prev περιέχει "none"). Κάθε στοιχείο του πίνακα prev μέχρι τότε σας δίνει (σε αντίστροφη σειρά) την προηγούμενη κατάσταση και την κίνηση που πρέπει να γίνει για να φύγουμε από αυτήν.