

Présentation de PYRATatouille

Aymeric Schweitzer & Mokhles Bouzaien

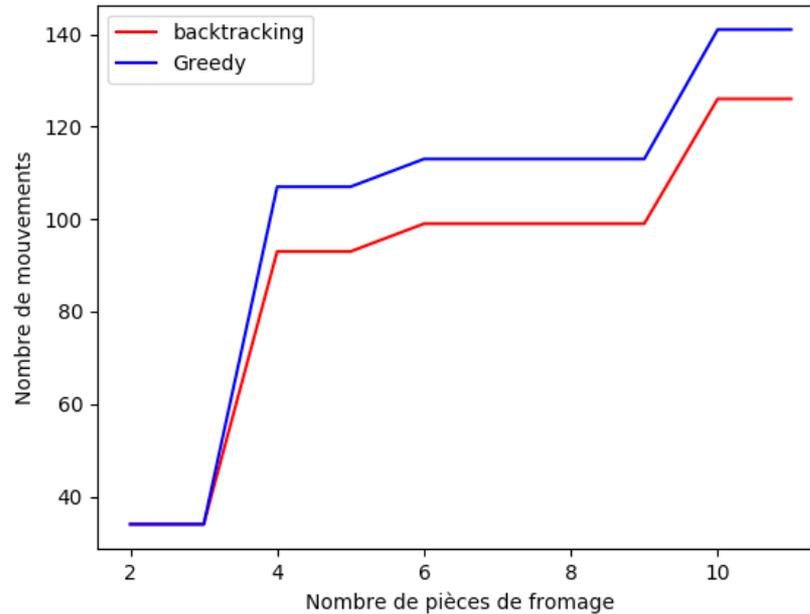


Plan du travail

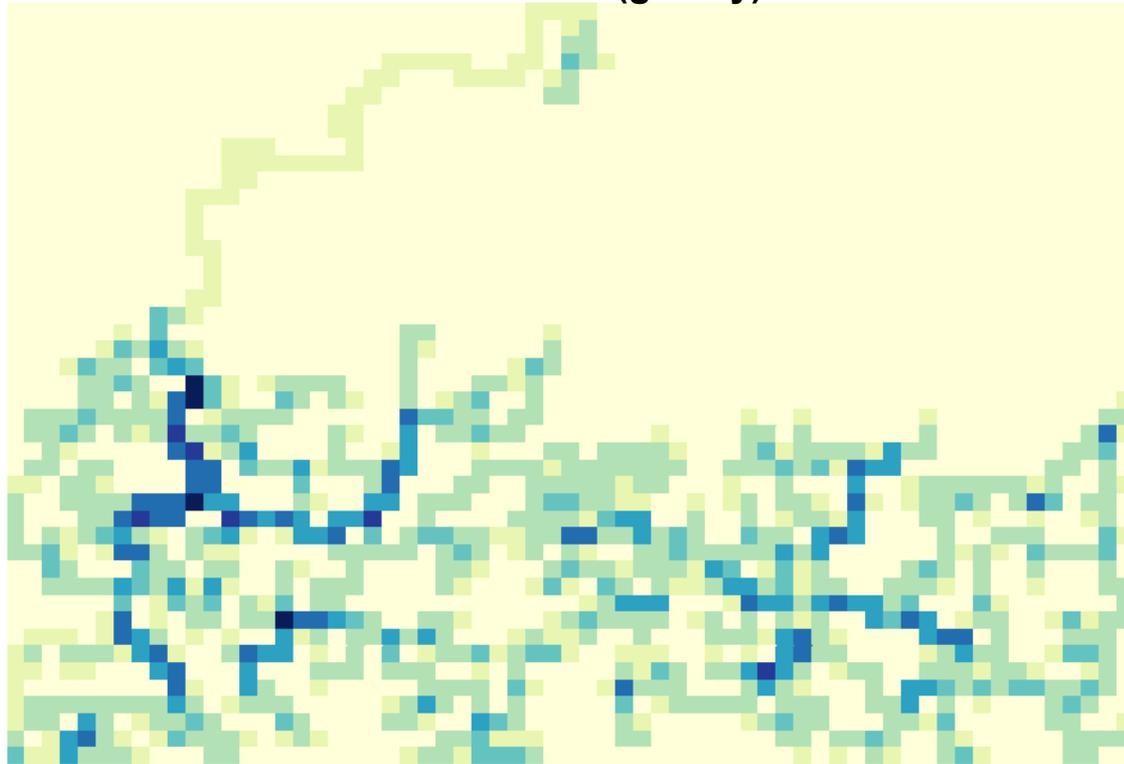
- I. **Backtracking et Glouton.**
- II. **L'algorithme final 2 – *Opt***
 1. Présentation
 2. Implémentation
 3. Amélioration (2-optsort)
- III. **Limites et prochaines idées**

I- Backtracking et Glouton

Pour un même graphe (taille : 21x15)



Heatmap des déplacements du Rat (greedy)



6.0

4.5

3.0

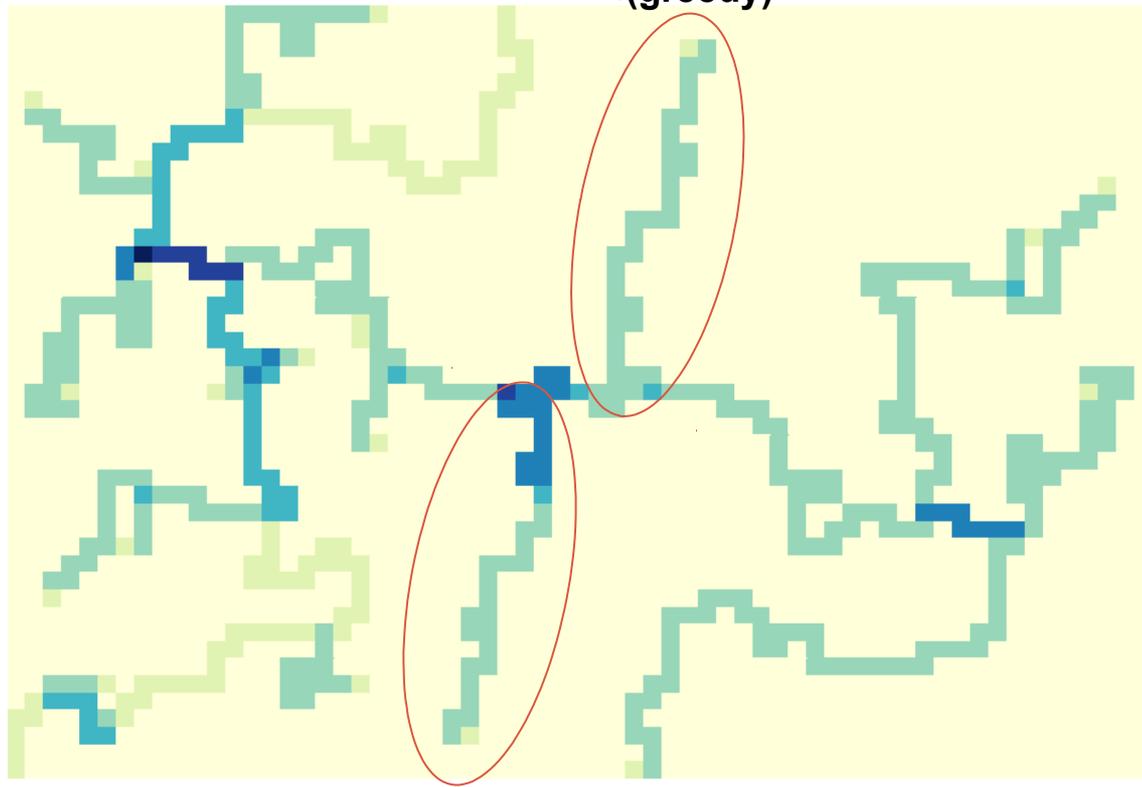
1.5

0.0

**Nombre de
passages par
chaque
sommet**

Taille
63 × 45

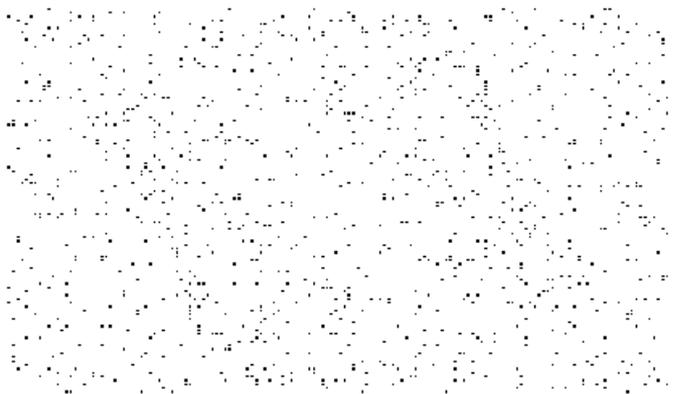
Heatmap des déplacements du Rat (greedy)



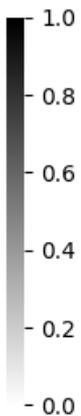
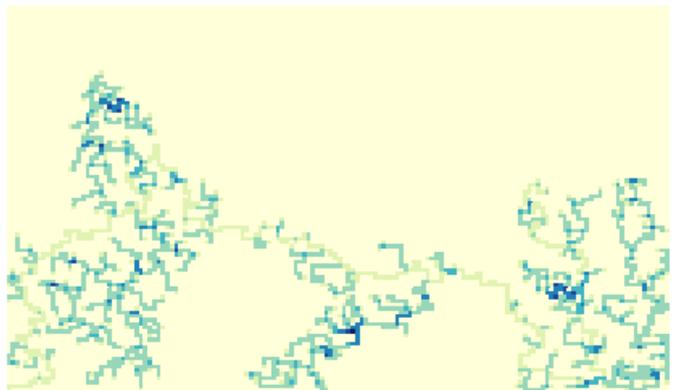
**Nombre de
passages par
chaque
sommet**

Taille
63 × 45

Pièces de fromage



Heatmap des déplacement du Rat

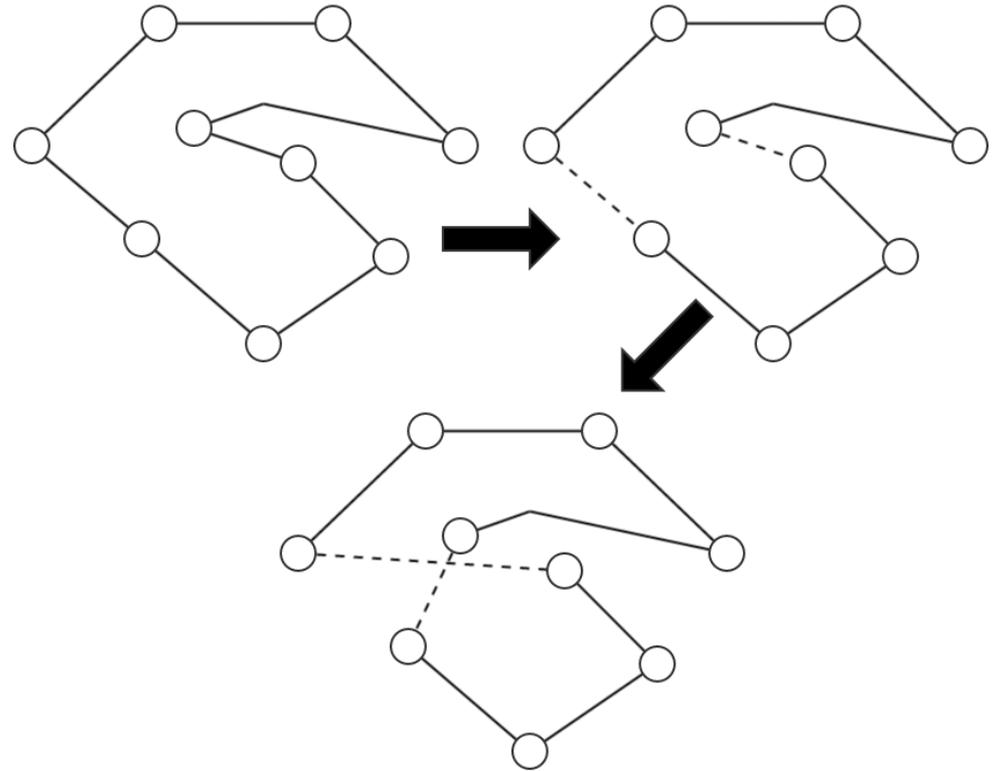


II- L'algorithme 2-opt

1. Présentation

Le principe de l'heuristique de 2-opt (ou Kim's Greigian) est d'améliorer une solution en faisant un certain nombre de flips successifs et on se restreint à ceux qui sont jugés «prometteurs», dans le sens suivant:

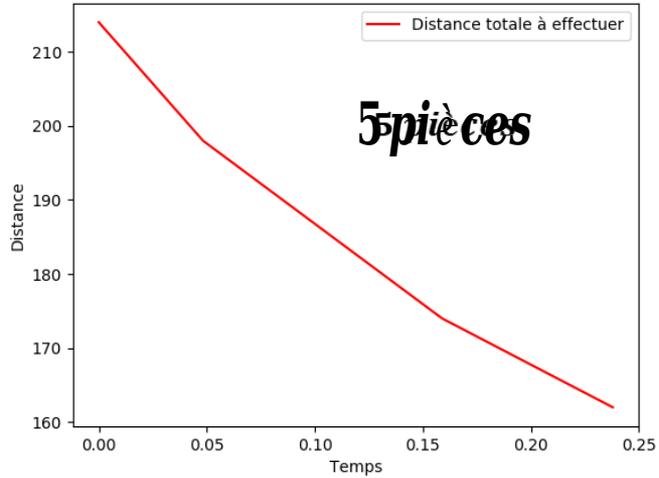
Un flip est « prometteur » si le coût total du parcours est amélioré.



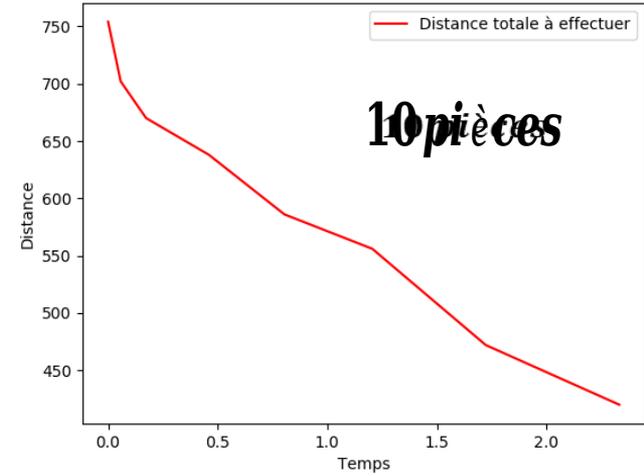
2. Implémentation

```
def run2opt(mazeMap, playerLocation, piecesOfCheese, timeAllowed):
    improvement = True
    bestRoute = piecesOfCheese
    bestDistance = totalDistance(mazeMap, playerLocation, piecesOfCheese)
    td = [bestDistance]
    te = [0]
    t0 = time.time()
    while improvement and time.time()-t0 < timeAllowed/1000:
        improvement = False
        for i in range(len(bestRoute) - 1):
            for k in range(i+1, len(bestRoute)):
                newRoute = swap2opt(bestRoute, i, k)
                newDistance = totalDistance(mazeMap, playerLocation, newRoute)
                if newDistance < bestDistance:
                    td.append(newDistance)
                    te.append(time.time()-t0)
                    bestDistance = newDistance
                    bestRoute = newRoute
                    improvement = True
                    break #improvement found, return to the top of the while loop
            if improvement:
                break
    plt.plot(te, td, color = 'r', label='Distance totale à effectuer')
    plt.xlabel('Temps')
    plt.ylabel('Distance')
    plt.legend()
    plt.title("L'amélioration de la distance en fonction du temps")
    plt.show()
    return bestRoute
```

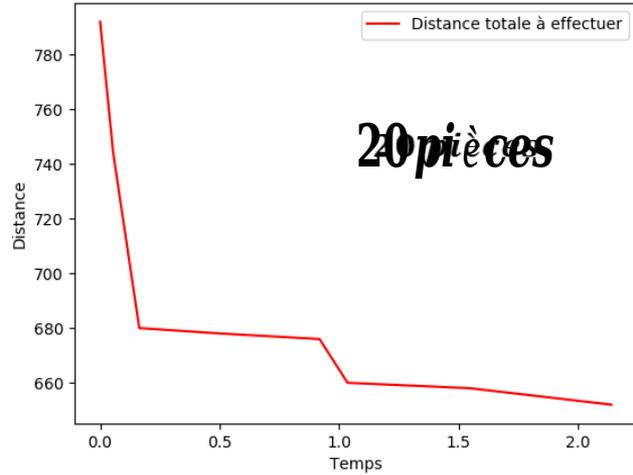
L'amélioration de la distance en fonction du temps



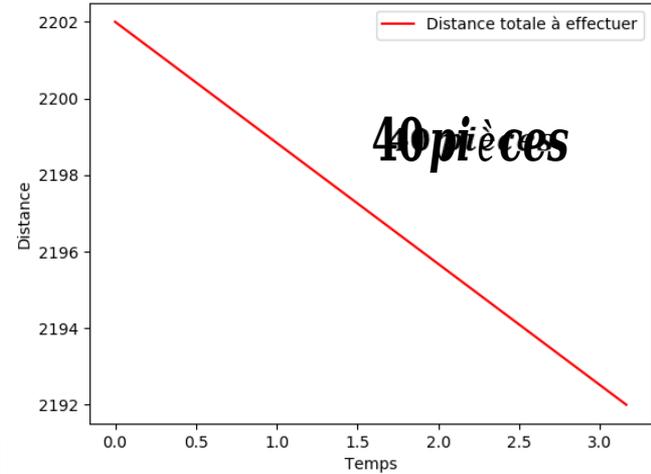
L'amélioration de la distance en fonction du temps



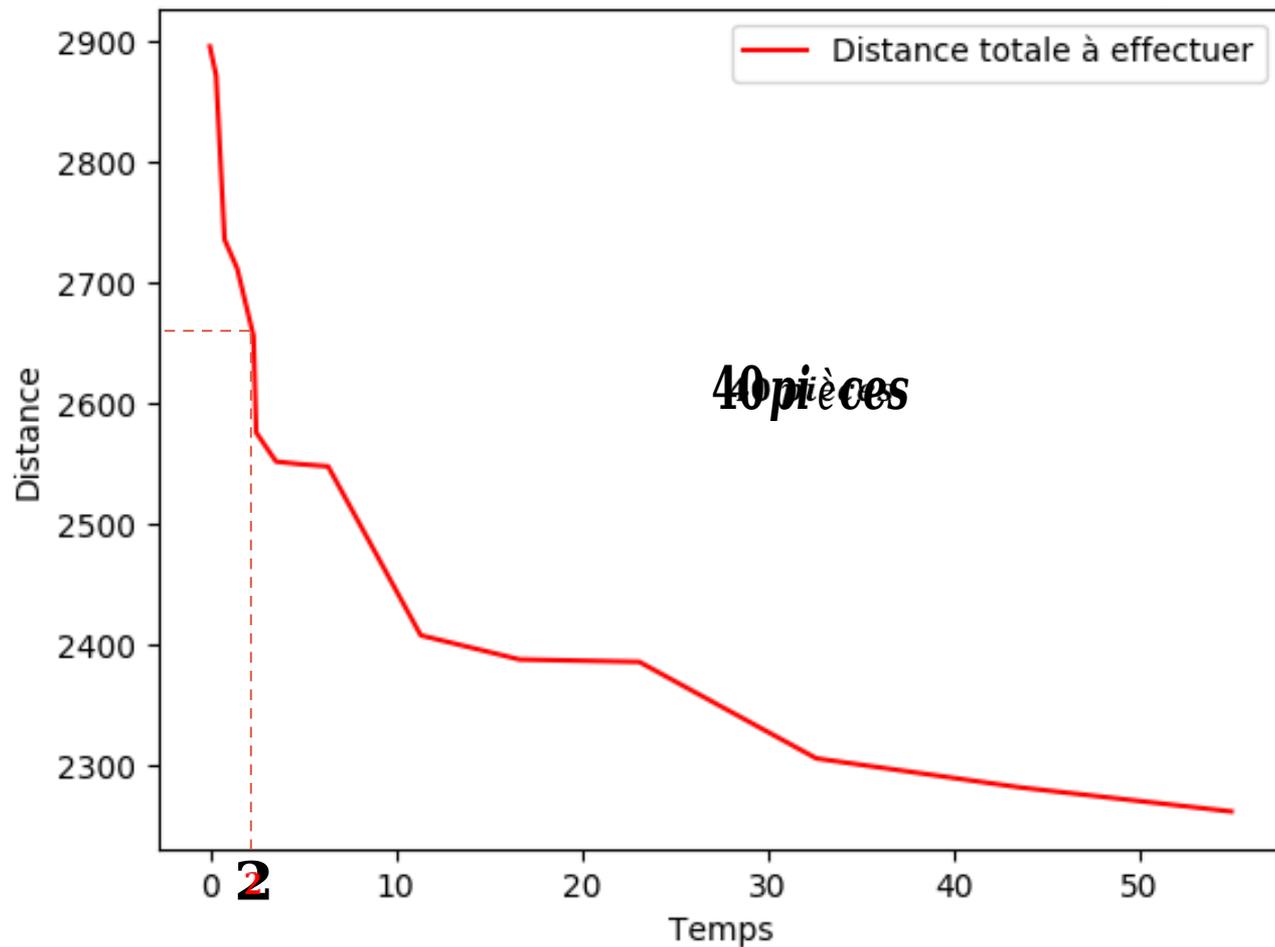
L'amélioration de la distance en fonction du temps



L'amélioration de la distance en fonction du temps



L'amélioration de la distance en fonction du temps



3 – Amélioration 2 opt-sort

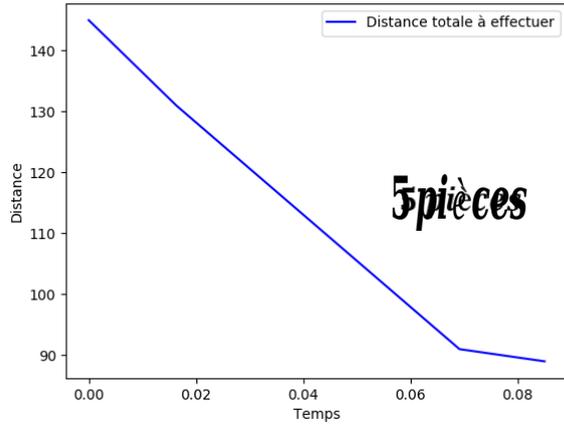
Sans boue, sans mur

9X9		Random	Imp. Rd	BFS	Imp. BFS	Dijkstra
	Random		99	100	100	100
	Imp. Rd	1		100	100	100
	BFS	0	0		57	0
	Imp. BFS	0	0	30		30
	Dijkstra	0	0	0	60	
15X15		Random	Imp. Rd	BFS	Imp. BFS	Dijkstra
	Random		100	100	100	100
	Imp. Rd	0		100	100	100
	BFS	0	0		90	0
	Imp. BFS	0	0	8		9
	Dijkstra	0	0	0	89	

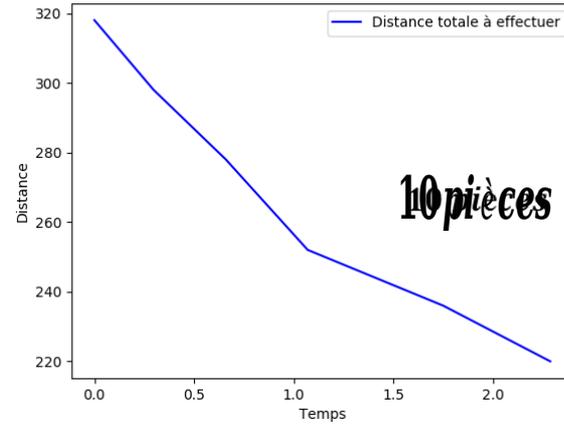
Avec boue, avec mur

9X9		Random	Imp. Rd	BFS	Imp. BFS	Dijkstra
	Random		90	100	92	100
	Imp. Rd	8		99	95	99
	BFS	0	1		52	15
	Imp. BFS	3	5	36		61
	Dijkstra	0	1	1	25	
15X15		Random	Imp. Rd	BFS	Imp. BFS	Dijkstra
	Random		61	100	75	100
	Imp. Rd	0		100	85	100
	BFS	0	0		53	30
	Imp. BFS	0	5	46		44
	Dijkstra	0	0	3	51	

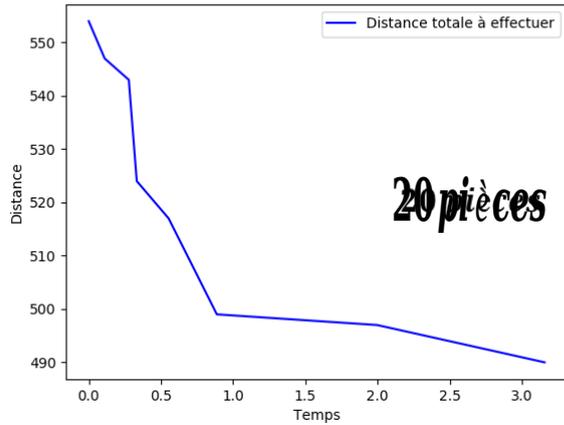
L'amélioration de la distance en fonction du temps



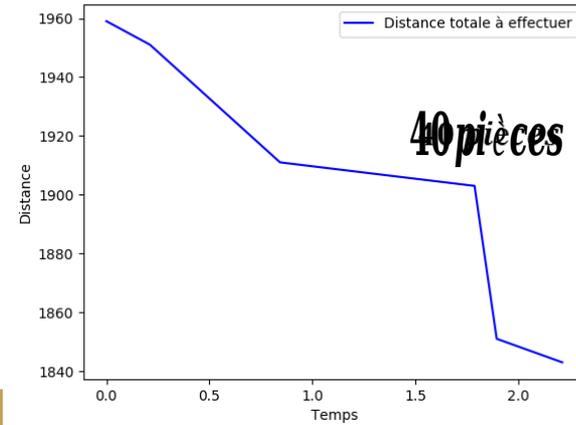
L'amélioration de la distance en fonction du temps



L'amélioration de la distance en fonction du temps

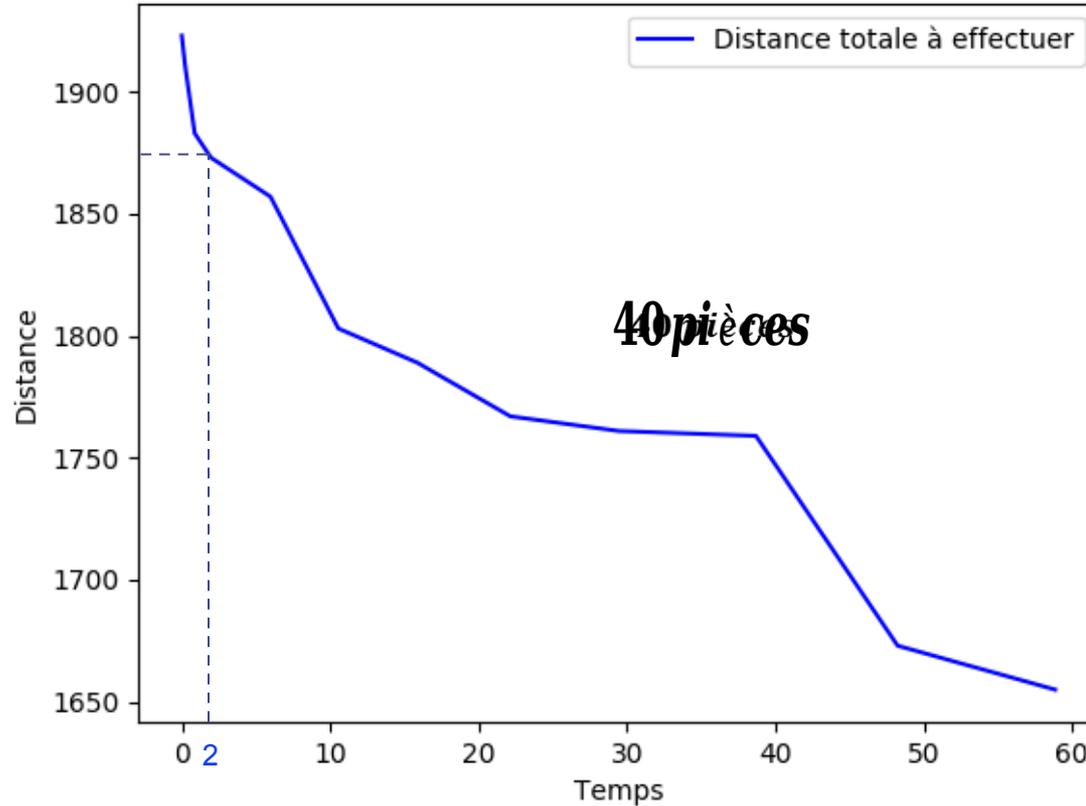


L'amélioration de la distance en fonction du temps

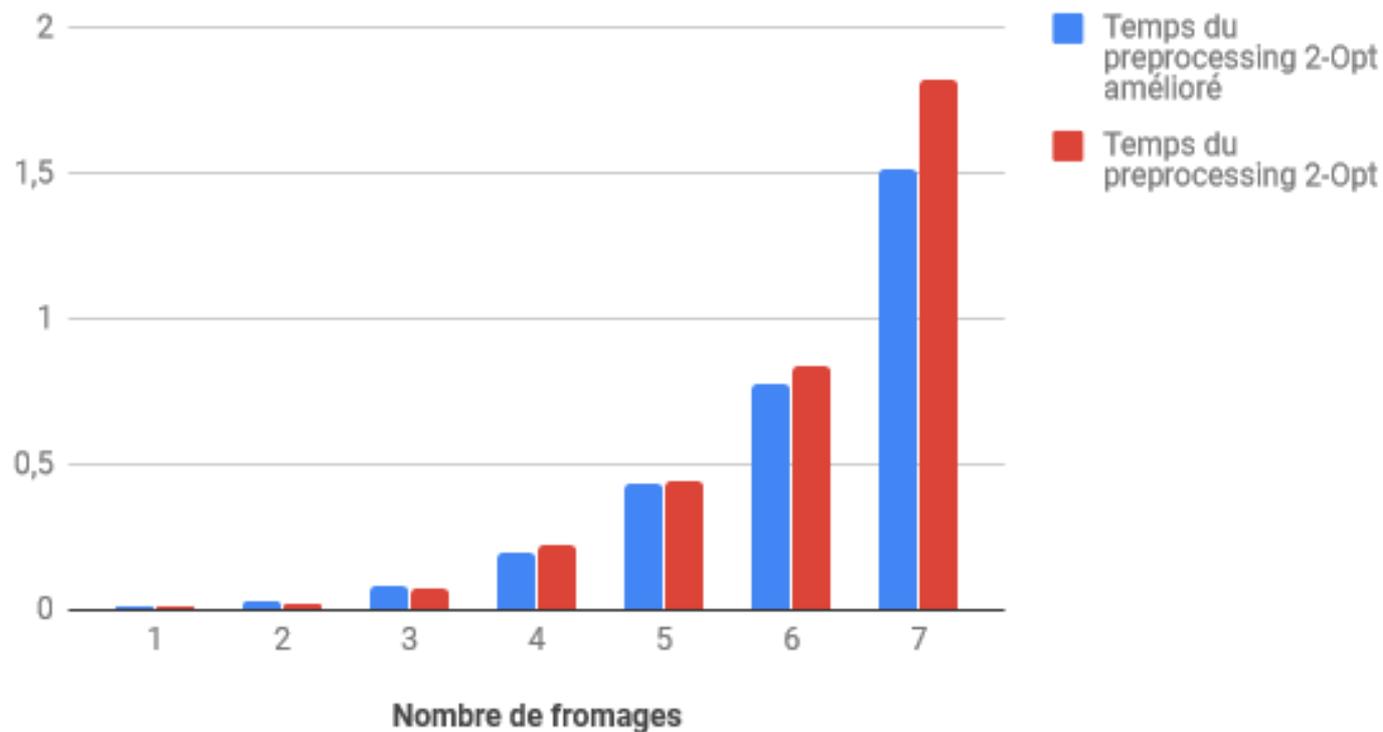


III – Limites et améliorations

L'amélioration de la distance en fonction du temps



La progression du temps du preprocessing (2-Opt et 2-Opt amélioré)

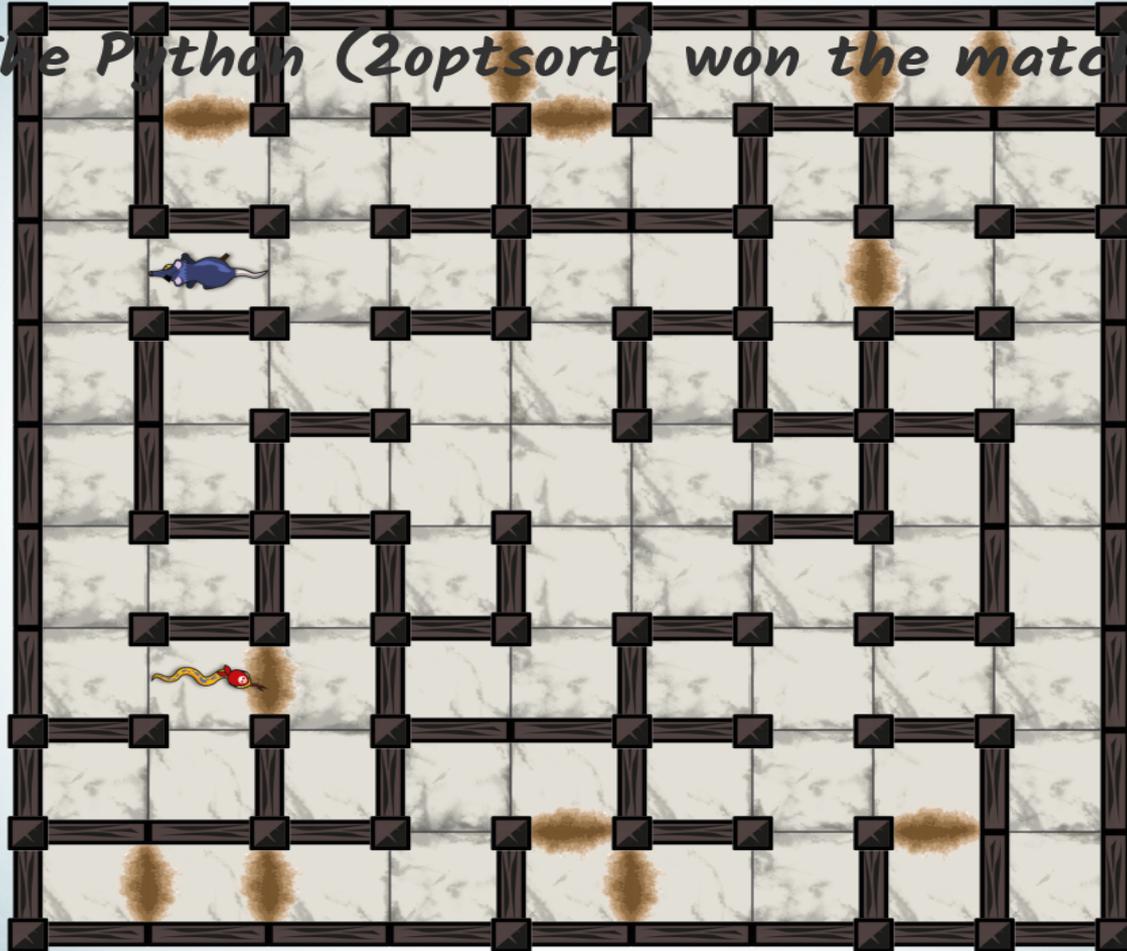


The Python (2optsort) won the match!



greedy
Score: 4

Moves: 41
Miss: 0
Mud: 22



2optsort
Score: 5

Moves: 41
Miss: 0
Mud: 22