

# Présentation de PYRATatouille

Aymeric Schweitzer & Mokhles Bouzaien

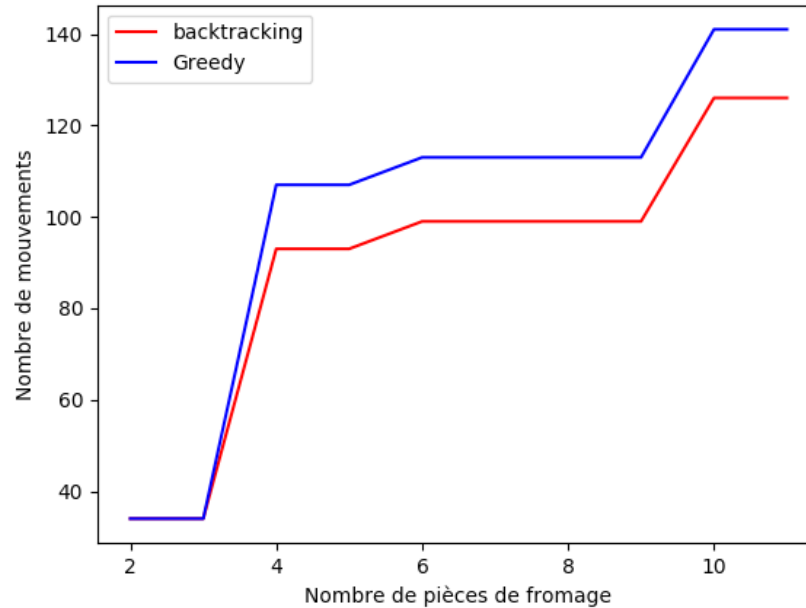


# Plan du travail

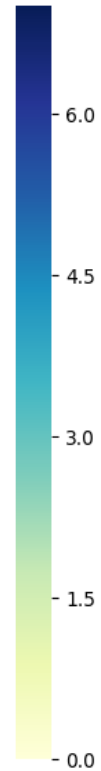
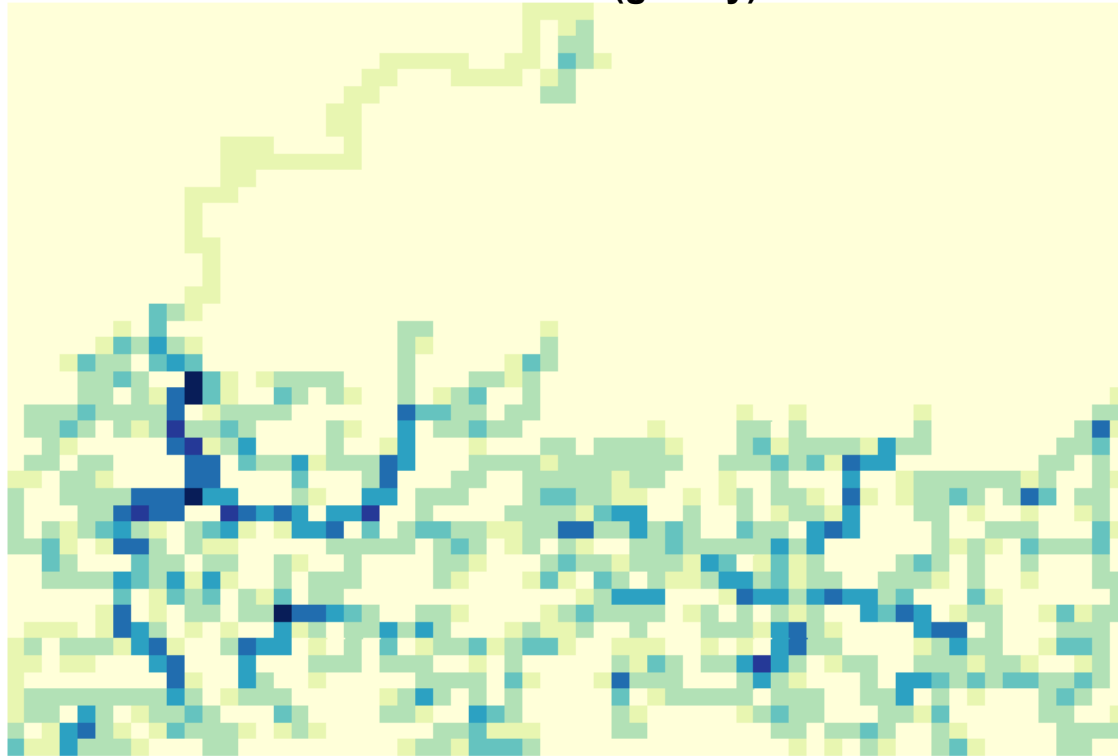
- I. **Backtracking et Glouton.**
- II. **L'algorithme final 2 – *Opt***
  1. Présentation
  2. Implémentation
  3. Amélioration (2-optsort)
- III. **Limites et prochaines idées**

# I- Backtracking et Glouton

Pour un même graphe (taille : 21x15)



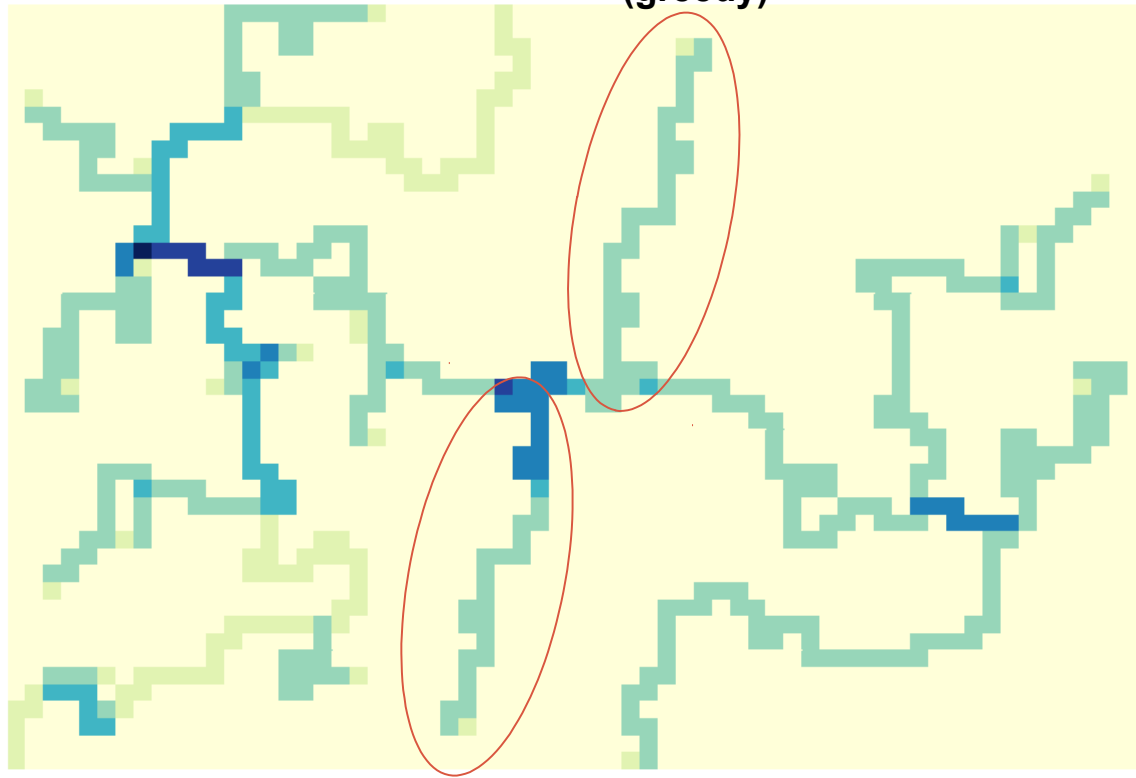
## Heatmap des déplacements du Rat (greedy)



**Nombre de  
passages par  
chaque  
sommet**

*Taille*  
**63 × 45**

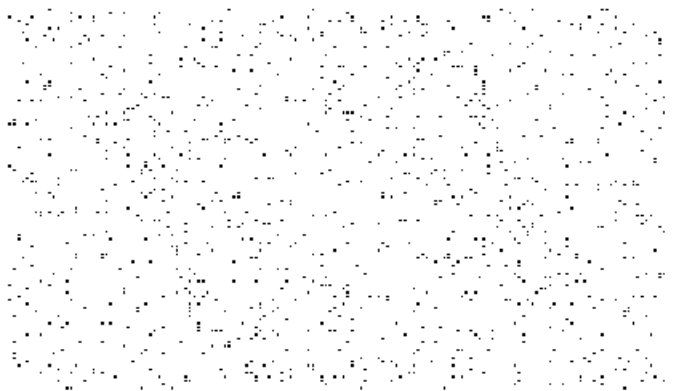
## Heatmap des déplacements du Rat (greedy)



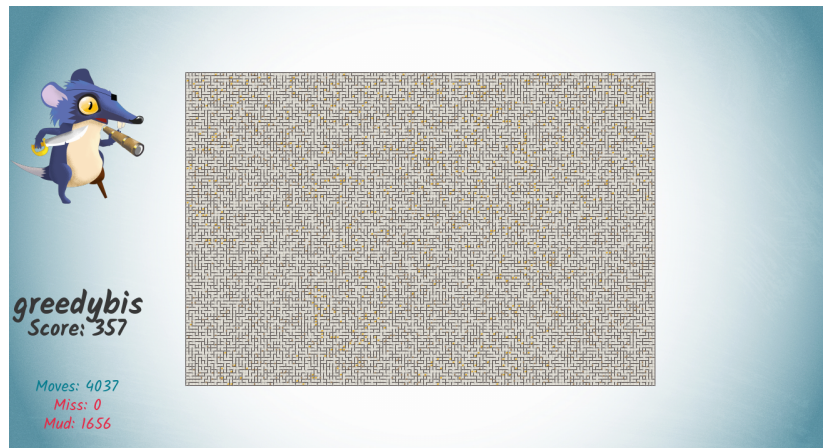
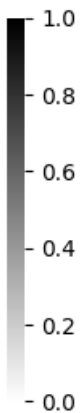
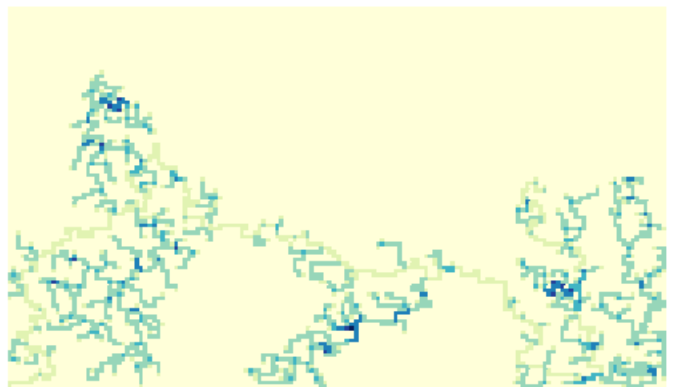
**Nombre de passages par chaque sommet**

*Taille*  
**63 × 45**

## Pièces de fromage



## Heatmap des déplacement du Rat

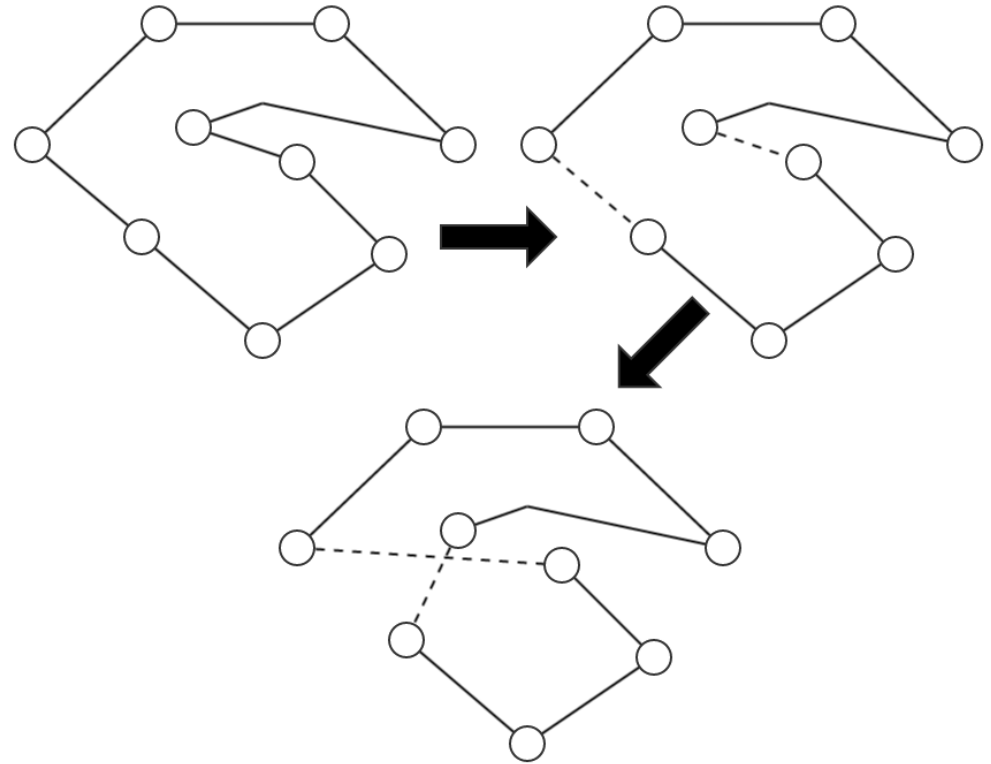


# II- L'algorithme 2-opt

## 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.

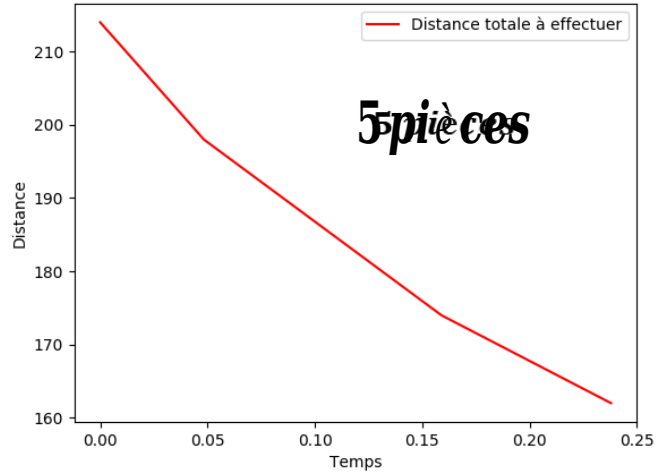


## 2. Implémentation

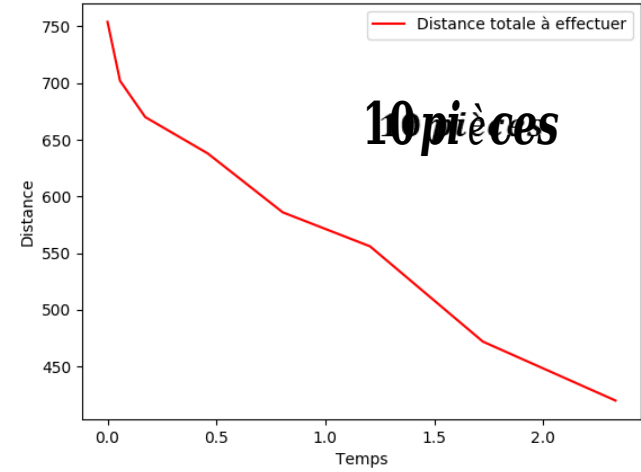
```
def run2opt(mazeMap, playerLocation, piecesOfCheese, timeAllowed):
    improvement = True
    bestRoute = piecesOfCheese
    bestDistance = totalDistance(mazeMap, playerLocation, piecesOfCheese)
    td = [bestDistance]
    te = [0]
    t0 = time.time()
    while improvement and time.time()-t0 < timeAllowed/1000:
        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
```



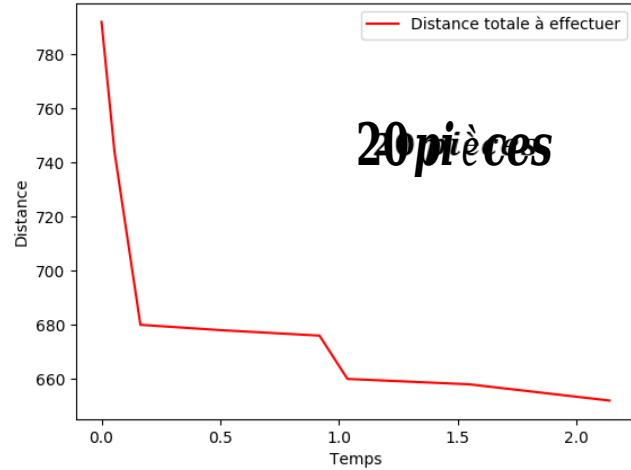
L'amélioration de la distance en fonction du temps



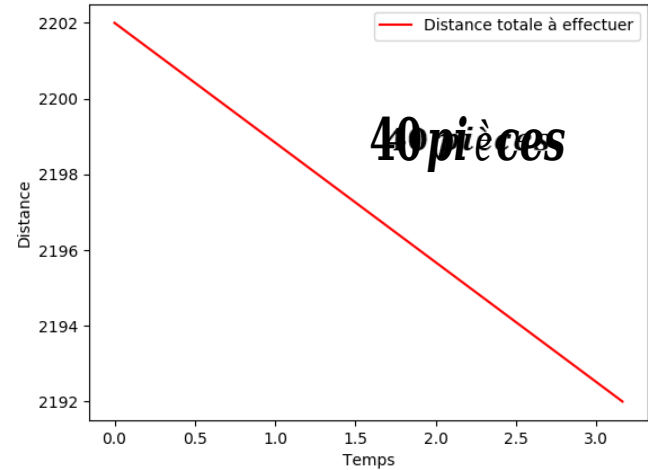
L'amélioration de la distance en fonction du temps



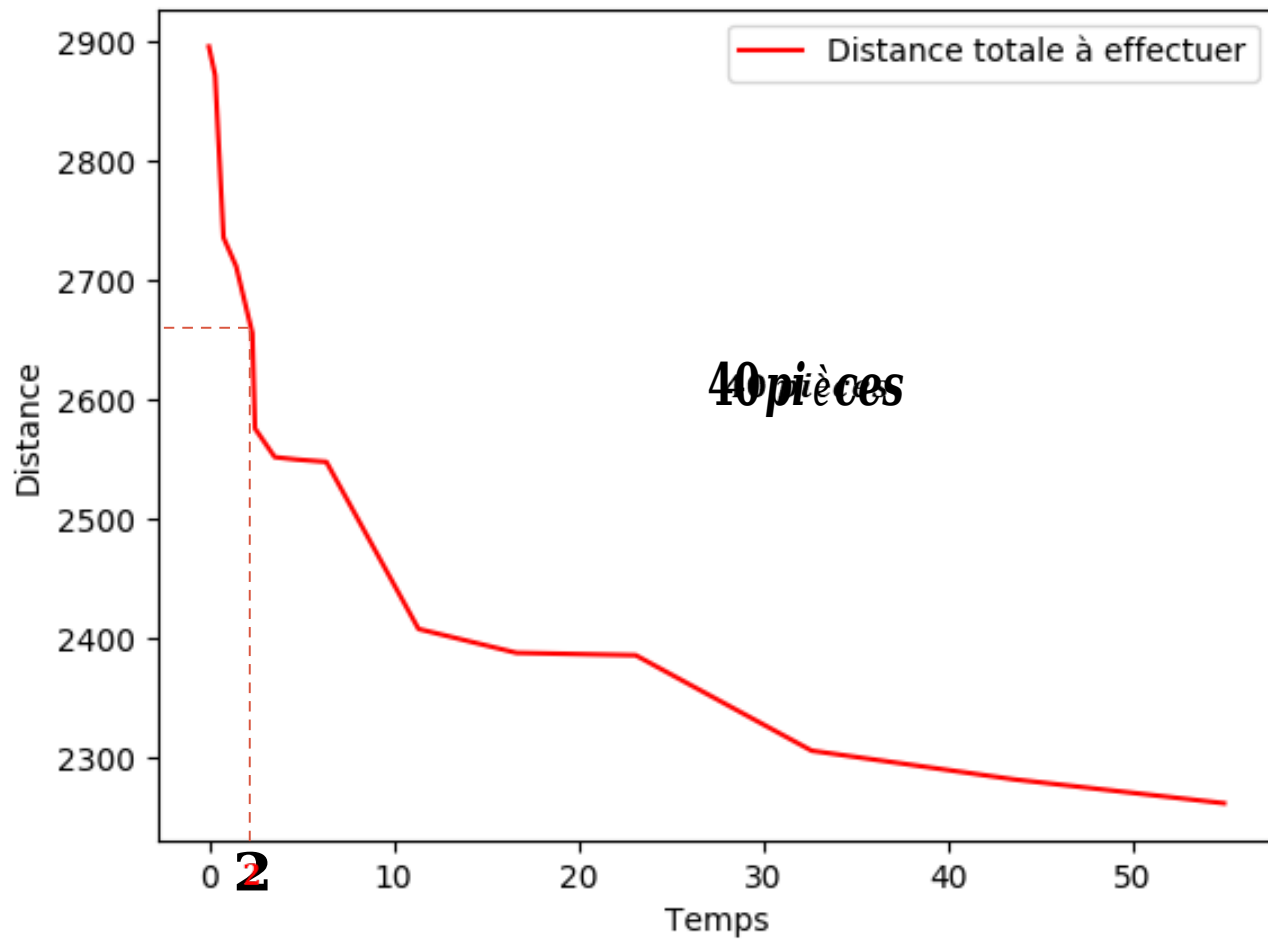
L'amélioration de la distance en fonction du temps



L'amélioration de la distance en fonction du temps



## L'amélioration de la distance en fonction du temps



### 3 – Amélioration 2 opt-sort

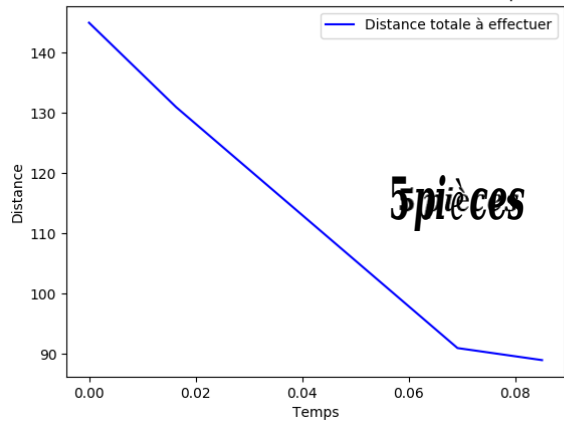
Sans boue, sans mur

| 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       |          |

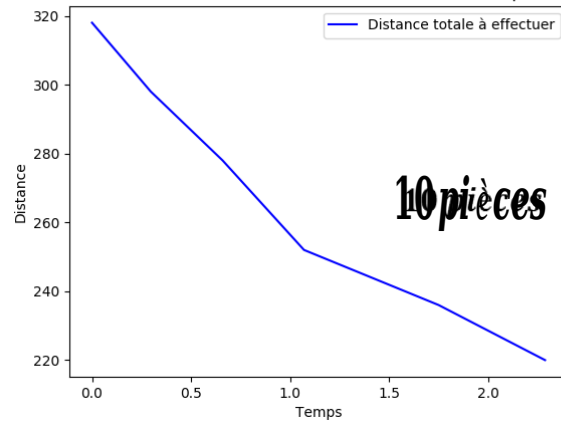
Avec boue, avec mur

| 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       |          |

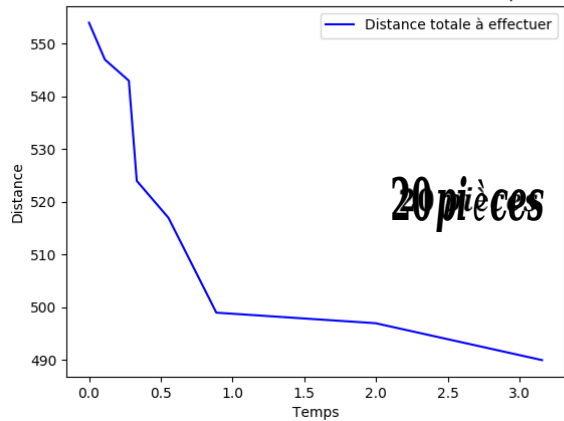
L'amélioration de la distance en fonction du temps



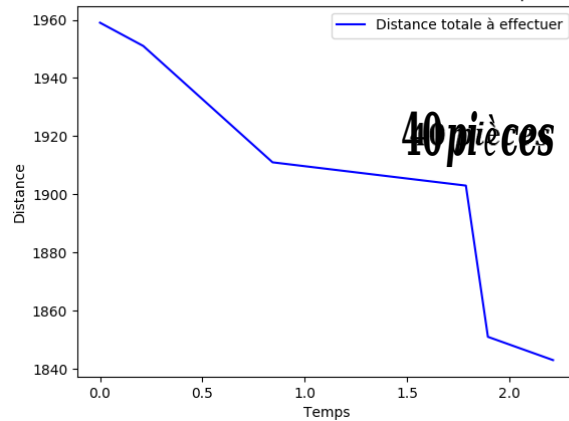
L'amélioration de la distance en fonction du temps



L'amélioration de la distance en fonction du temps

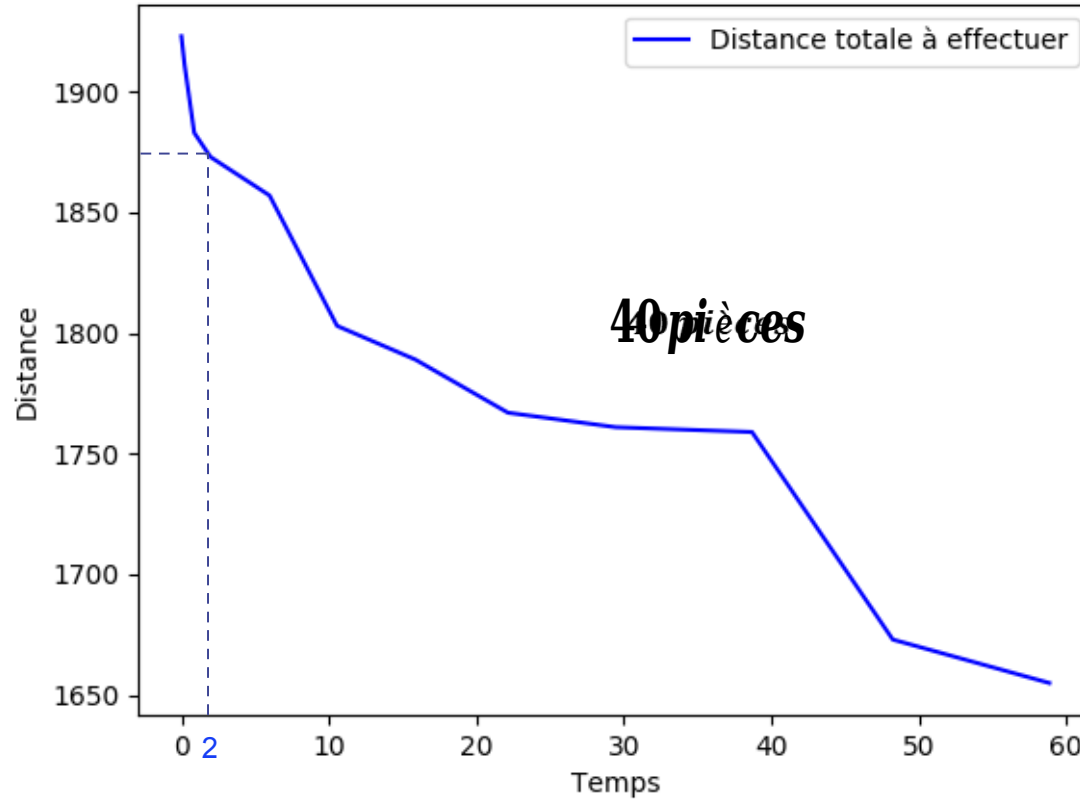


L'amélioration de la distance en fonction du temps

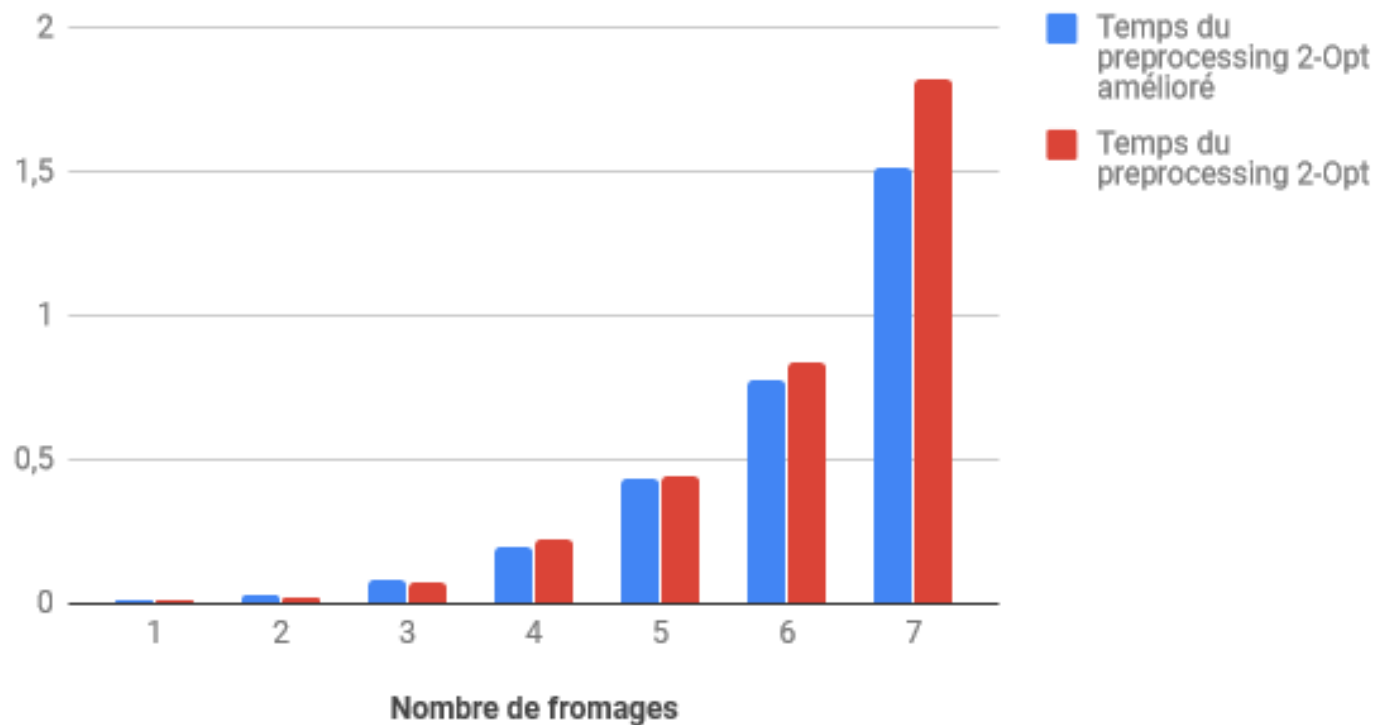


### III – Limites et améliorations

L'amélioration de la distance en fonction du temps



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

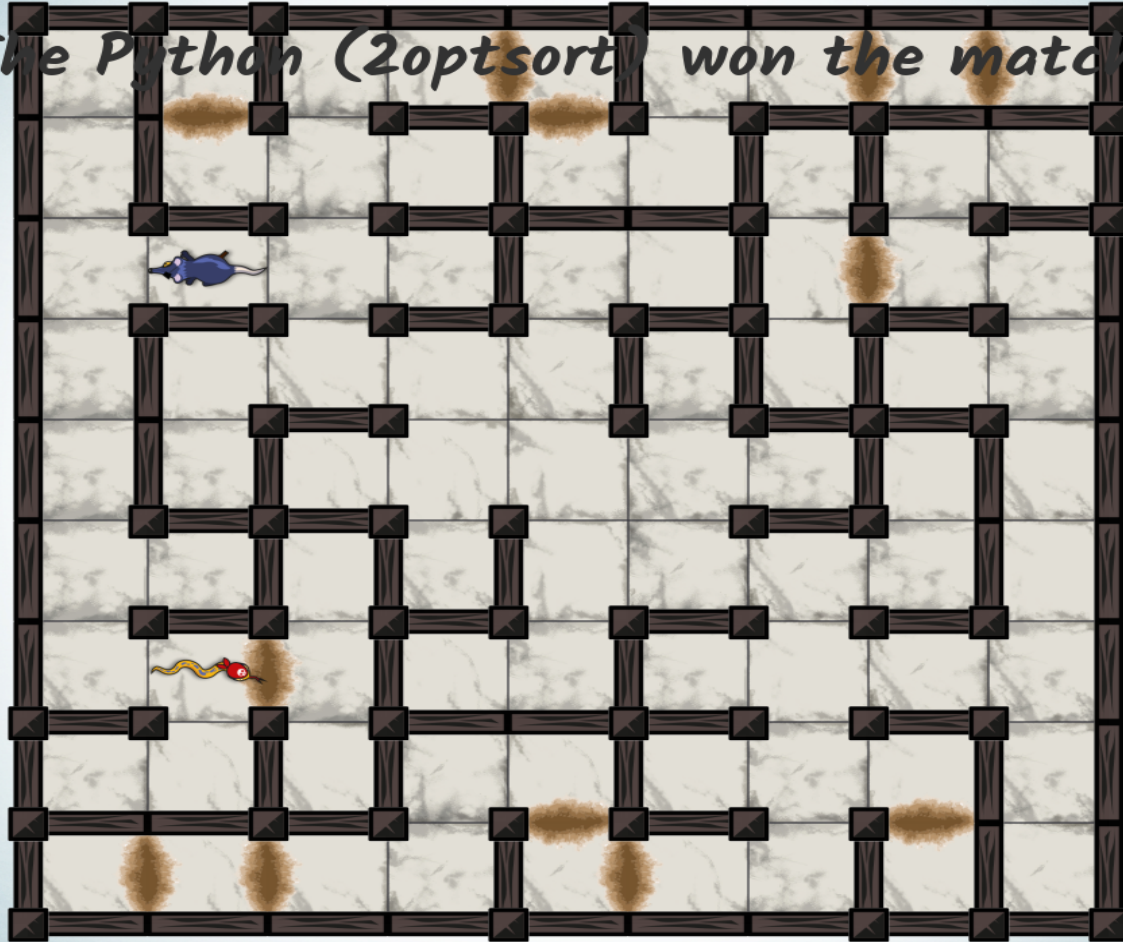


The Python (2optsort) won the match!



greedy  
Score: 4

Moves: 41  
Miss: 0  
Mud: 22



2optsort  
Score: 5

Moves: 41  
Miss: 0  
Mud: 22