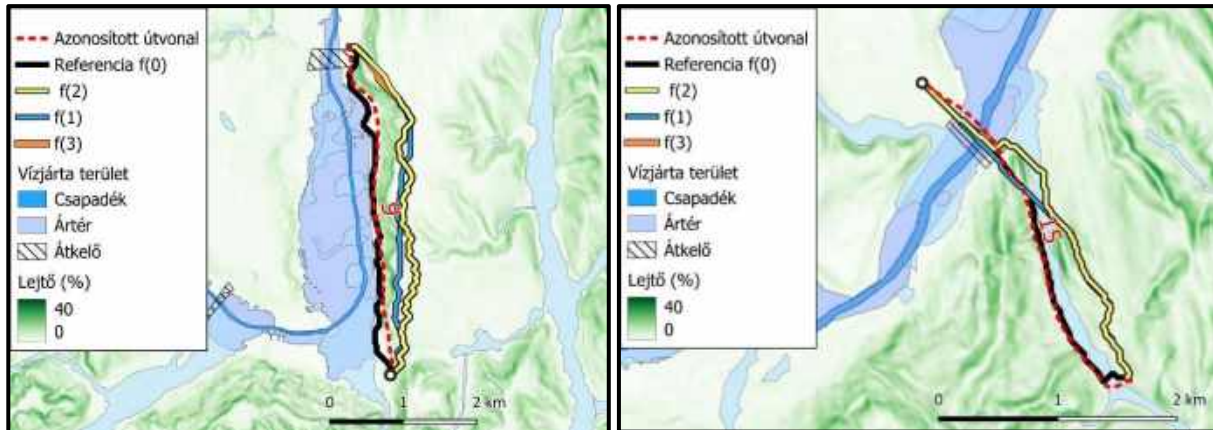


Függelék

1. melléklet: Legjobban teljesítő kiinduló $f(0)$ költségfüggvény esetek (9 és 15. sz. azonosított út)



2. melléklet: a paraméterezett költségfüggvény

```
def calculate_cost_raster(
    slope_layer,
    cost_layer,
    barrier_layer=None,
    i=0,
    critical_slope=8,
    power=2,
    elevation_weight=0,
    cost_path="E:/temp/cost_raster.tif",
    addmap=False,
):
    entries = []
    # Lejtőmodell hozzáadása a költség számításához
    slope_entry = QgsRasterCalculatorEntry()
    slope_entry.ref = 'slope@1'
    slope_entry.raster = slope_layer
    slope_entry.bandNumber = 1
    entries.append(slope_entry)

    # Vízrajz hozzáadása a költség számításához
    cost1_entry = QgsRasterCalculatorEntry()
    cost1_entry.ref = 'cost@1'
    cost1_entry.raster = cost_layer
    cost1_entry.bandNumber = 1
    entries.append(cost1_entry)

    # Határoló réteg hozzáadása a költség számításához
    barrier_layer:
    barrier_entry = QgsRasterCalculatorEntry()
    barrier_entry.ref = 'barrier@1'
    barrier_entry.raster = barrier_layer
    barrier_entry.bandNumber = 1
    entries.append(barrier_entry)

    Költségfüggvény
    formula = f" 1 + cost@1 + barrier@1 + min(((slope@1)) * {elevation_weight}, 5) + "
    ((slope@1) / {critical_slope}) ^ {power} "
```

3. melléklet: Alkalmazott A* útkereső algoritmus egyszerűsített verziója

```
def a_star_algorithm(
    start,
    goal,
    cost_raster_path,
    heuristic,
    turn_penalty=0,
    weight_h=1,
):
    # A keresési listák definiálása:
    open_set = []
    heapq.heappush(open_set, (0, start))
    parent = {}
    g_score = {start: 0}
    f_score = {start: heuristic(start, goal)}
    processed_nodes = set()
    directions = {start: None}
    overvalued_nodes = 0

    # Szomszédos csomópontok lekérdezése
    def get_neighbors(node):
        x, y = node
        neighbors = []

        steps = [
            (-1, 0), (1, 0), (0, -1), (0, 1),
            (-1, -1), (-1, 1), (1, -1), (1, 1)
        ]

        for dx, dy in steps:
            nx, ny = x + dx, y + dy
            if 0 <= nx < rows and 0 <= ny < cols:
                neighbors.append((nx, ny), (dx, dy))

        return neighbors

    # Fordulási büntetés kiszámítása
    def compute_turn_cost(prev_direction, new_direction):
        if prev_direction is None or prev_direction == new_direction:
            return 0
        return turn_penalty

    # Keresési ciklus az aktuálisan legkisebb csomóponton
    while open_set:
        _, current = heapq.heappop(open_set)

        # Ellenőrzés a célt eléréséhez
        if current == goal:
            return reconstruct_path(parent, goal)

        processed_nodes.add(current)

        # A szomszédos csomópontok feldolgozása
        for neighbor, direction in get_neighbors(current):
            if neighbor in processed_nodes:
                continue

            # Az aktuális csomópontból vezető lépés költségének kiszámítása
            nx, ny = neighbor
            traverse_cost = get_raster_value(nx, ny)
            tentative_g_score = (
                g_score[current]
                + traverse_cost
                + compute_turn_cost(directions[current], direction)
            )

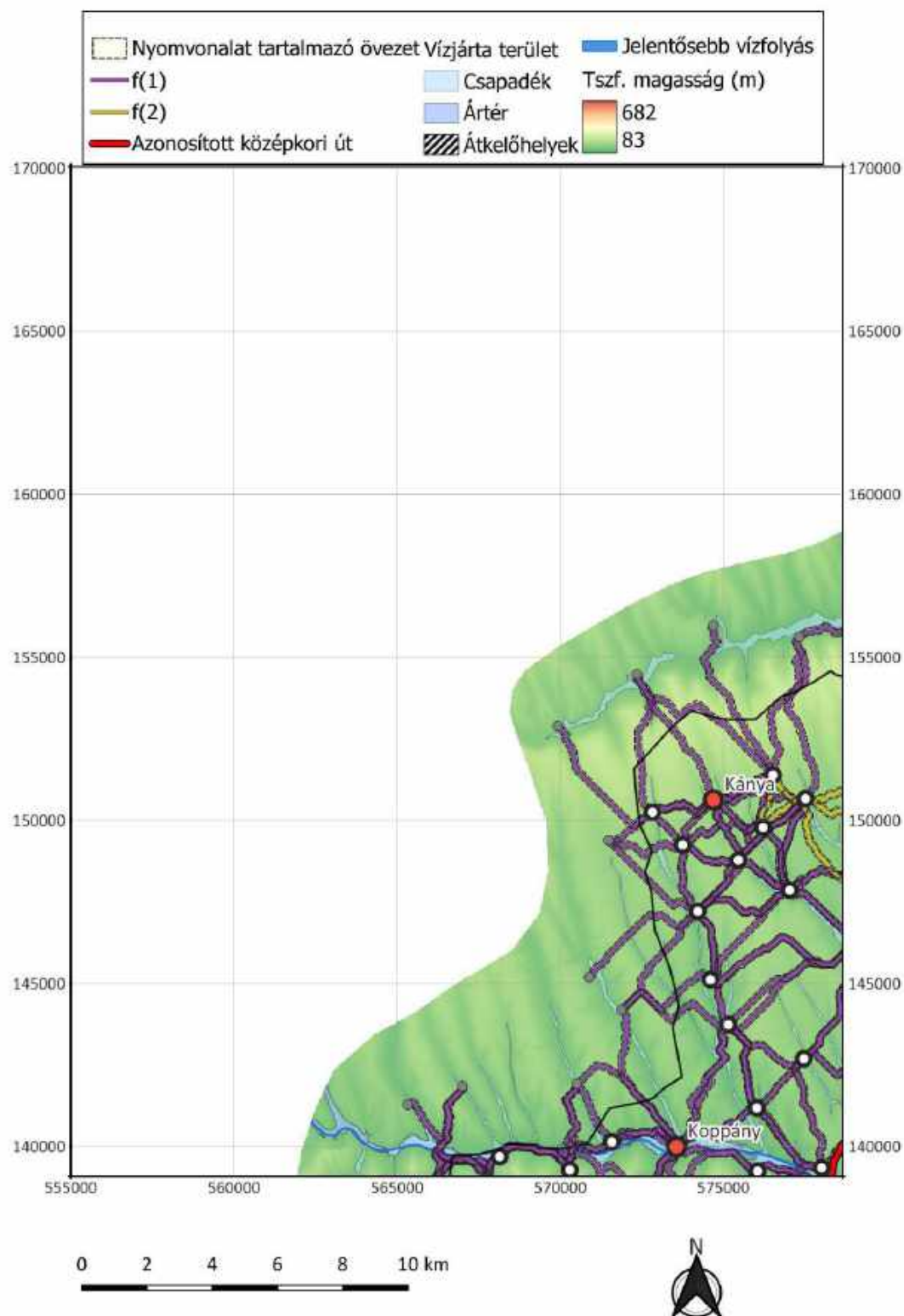
            # Ha kisebb költséggel érhető el a szomszéd, a keresési listához illesztés.
            if tentative_g_score < g_score.get(neighbor, float('inf')):
                parent[neighbor] = current
                g_score[neighbor] = tentative_g_score
                f_score[neighbor] = tentative_g_score + weight_h * heuristic(neighbor, goal)
                directions[neighbor] = direction

                heapq.heappush(open_set, (f_score[neighbor], neighbor))

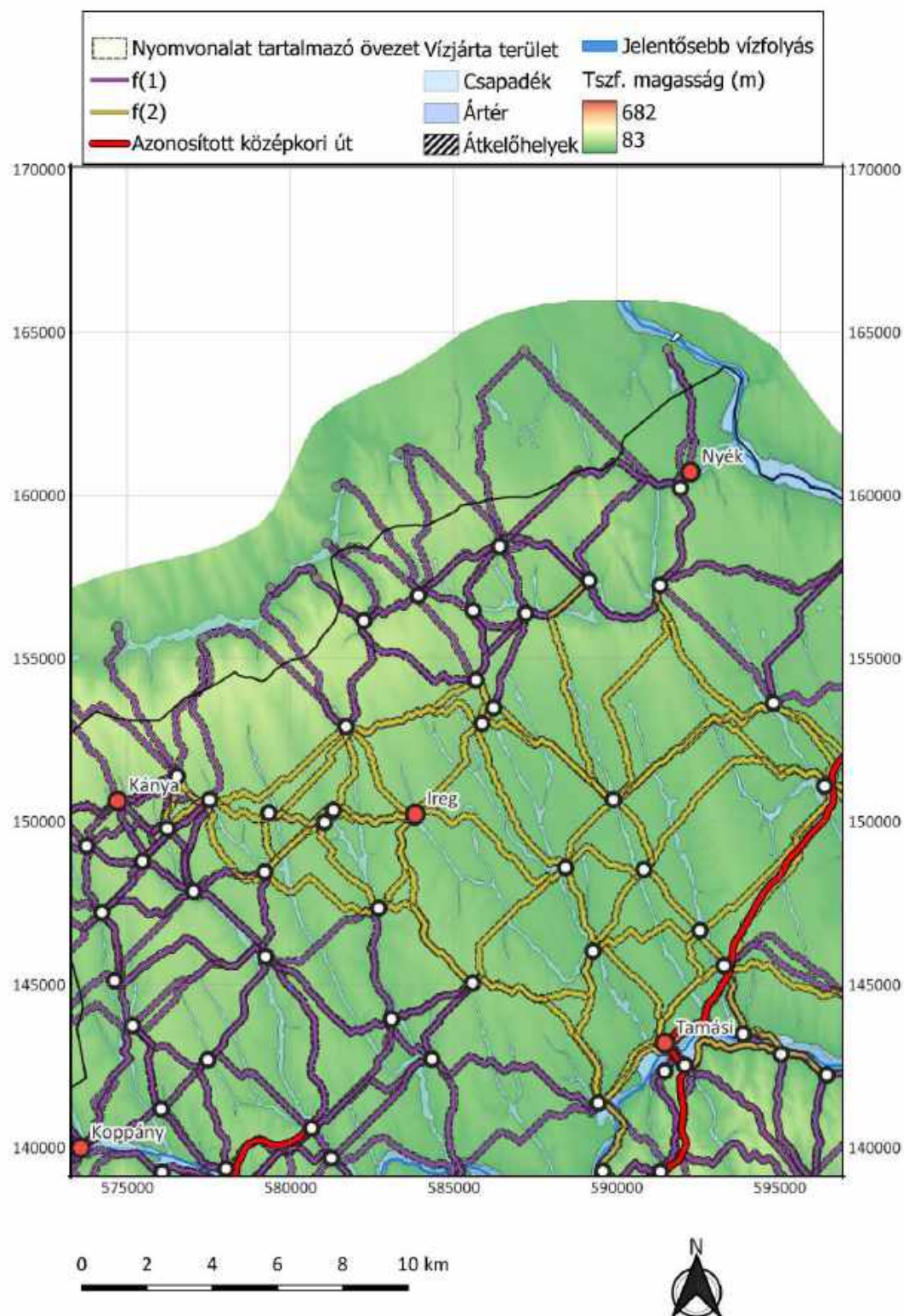
    # Ha nem található útvonal
    print("No path found.")
    return None
```

4. számú melléklet: a végeredményként kapott úthálózat részletes térképlapjai

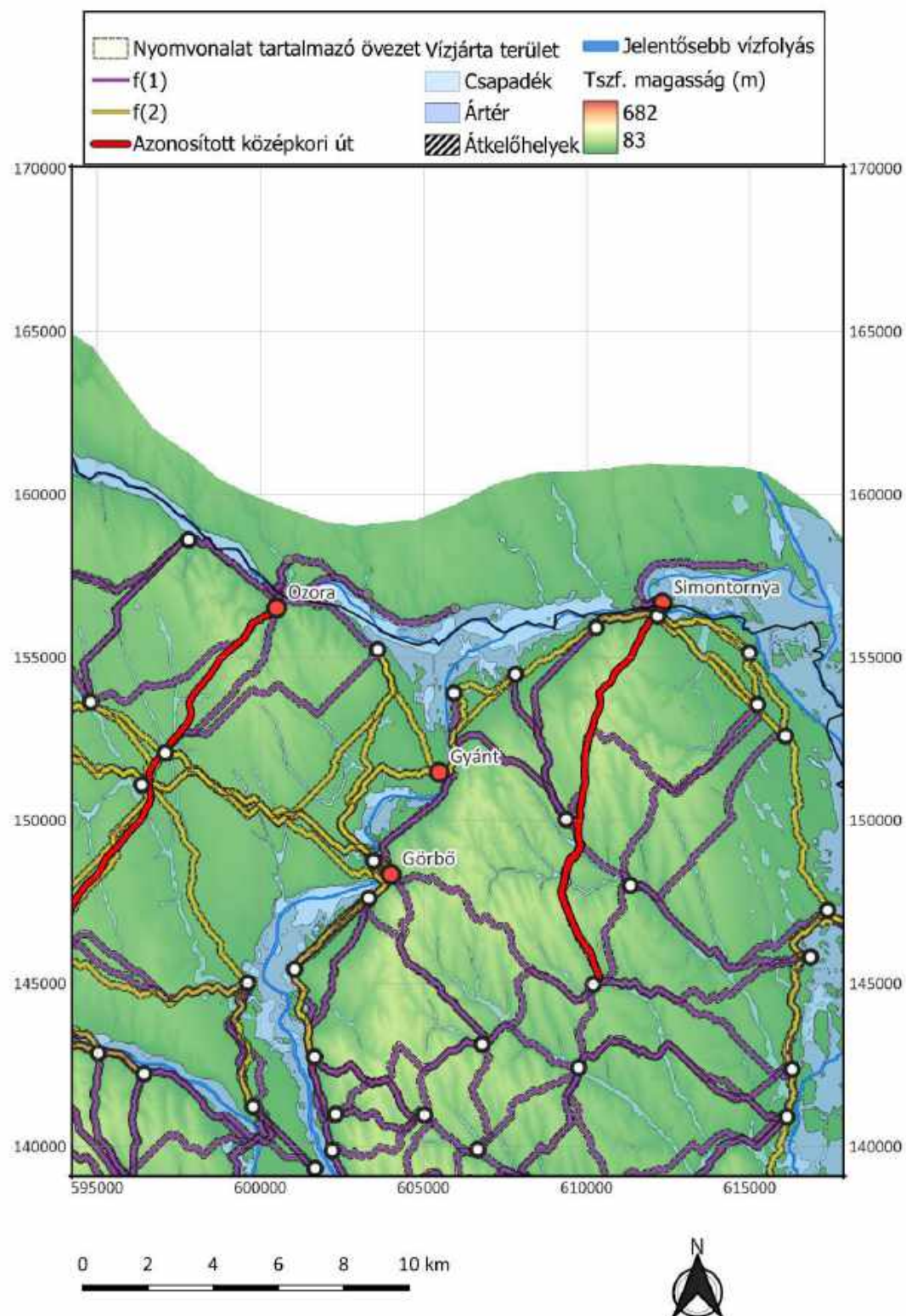
1. TÉRKÉPLAP



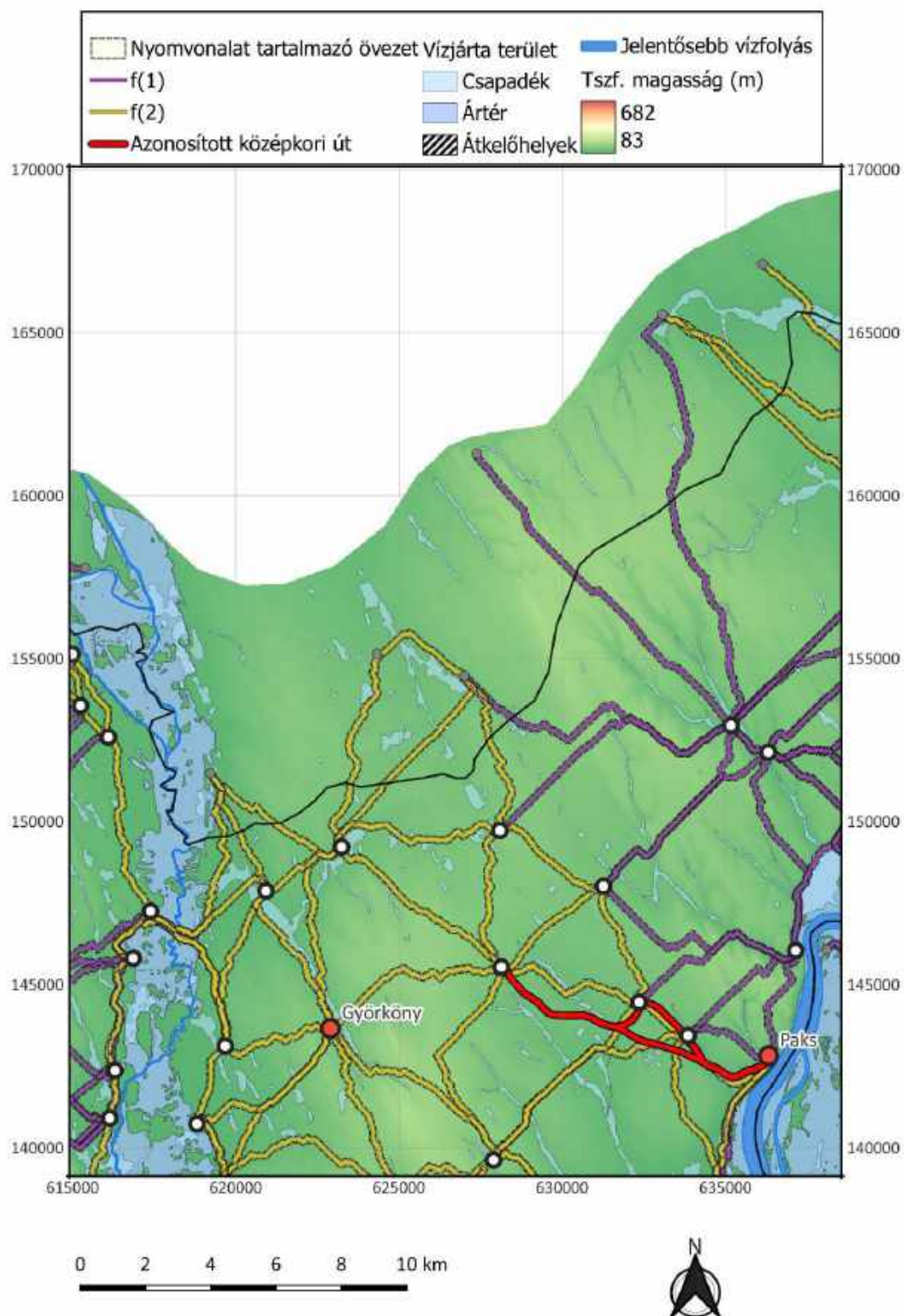
2. TÉRKÉPLAP



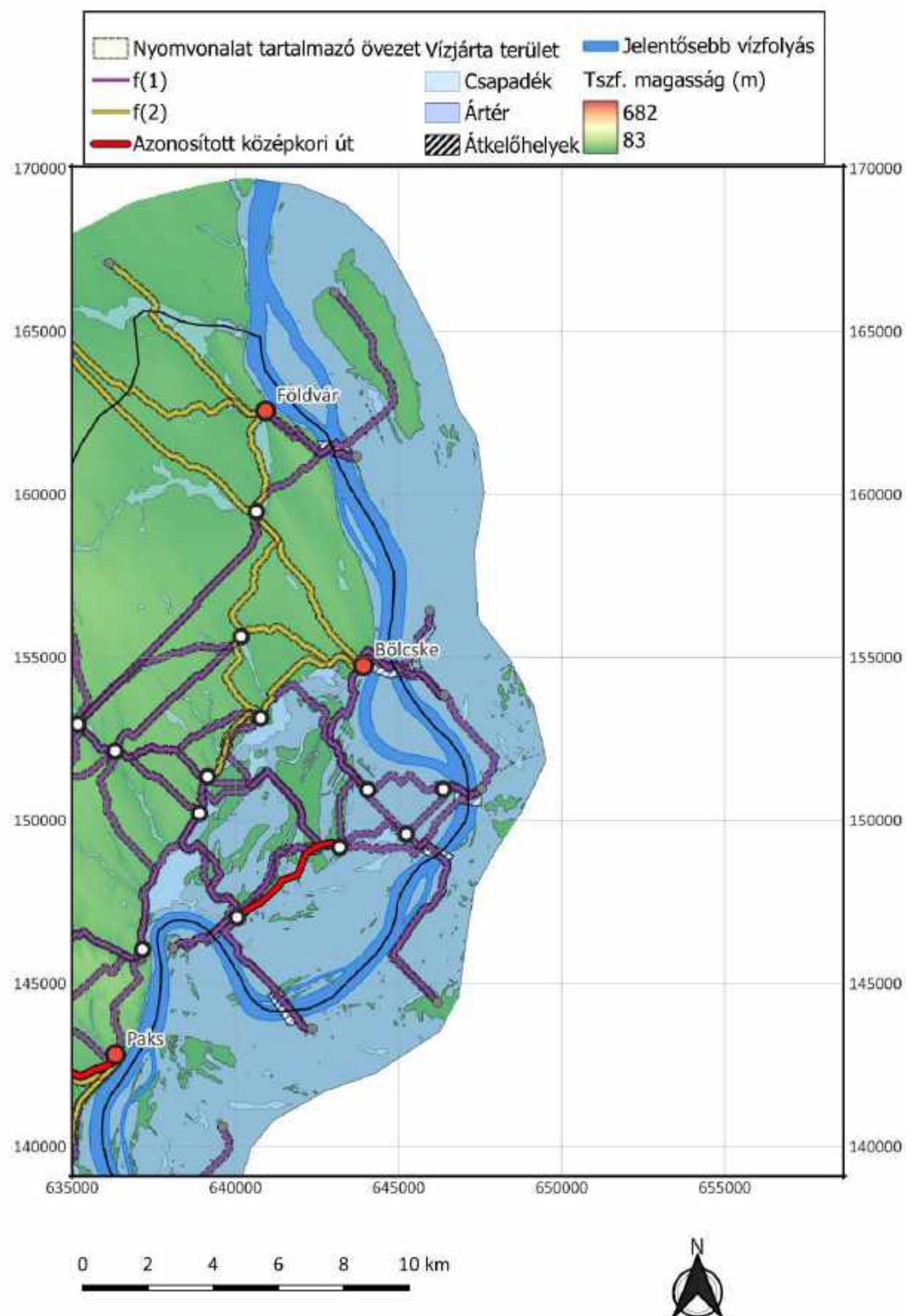
3. TÉRKÉPLAP



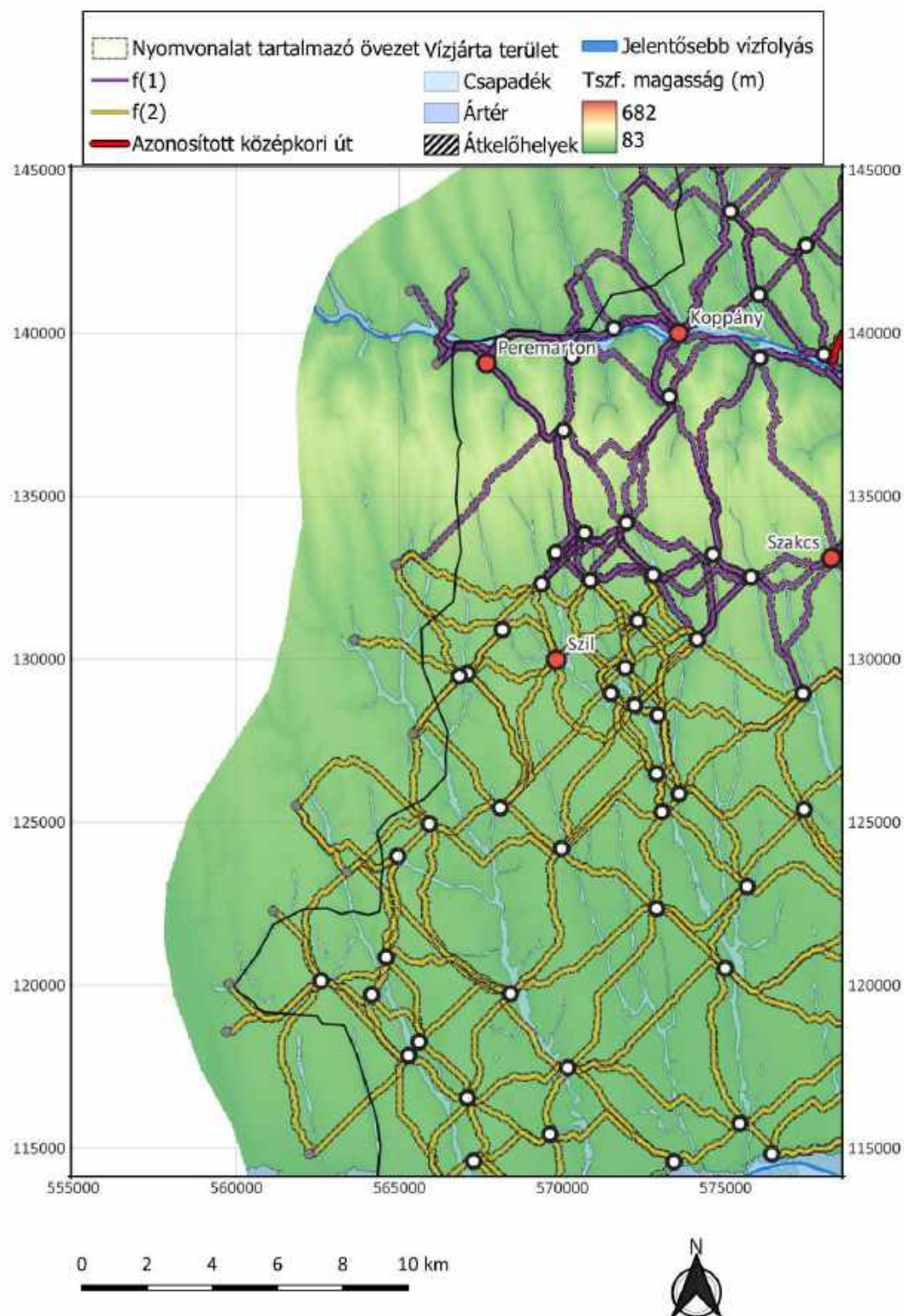
4. TÉRKÉPLAP



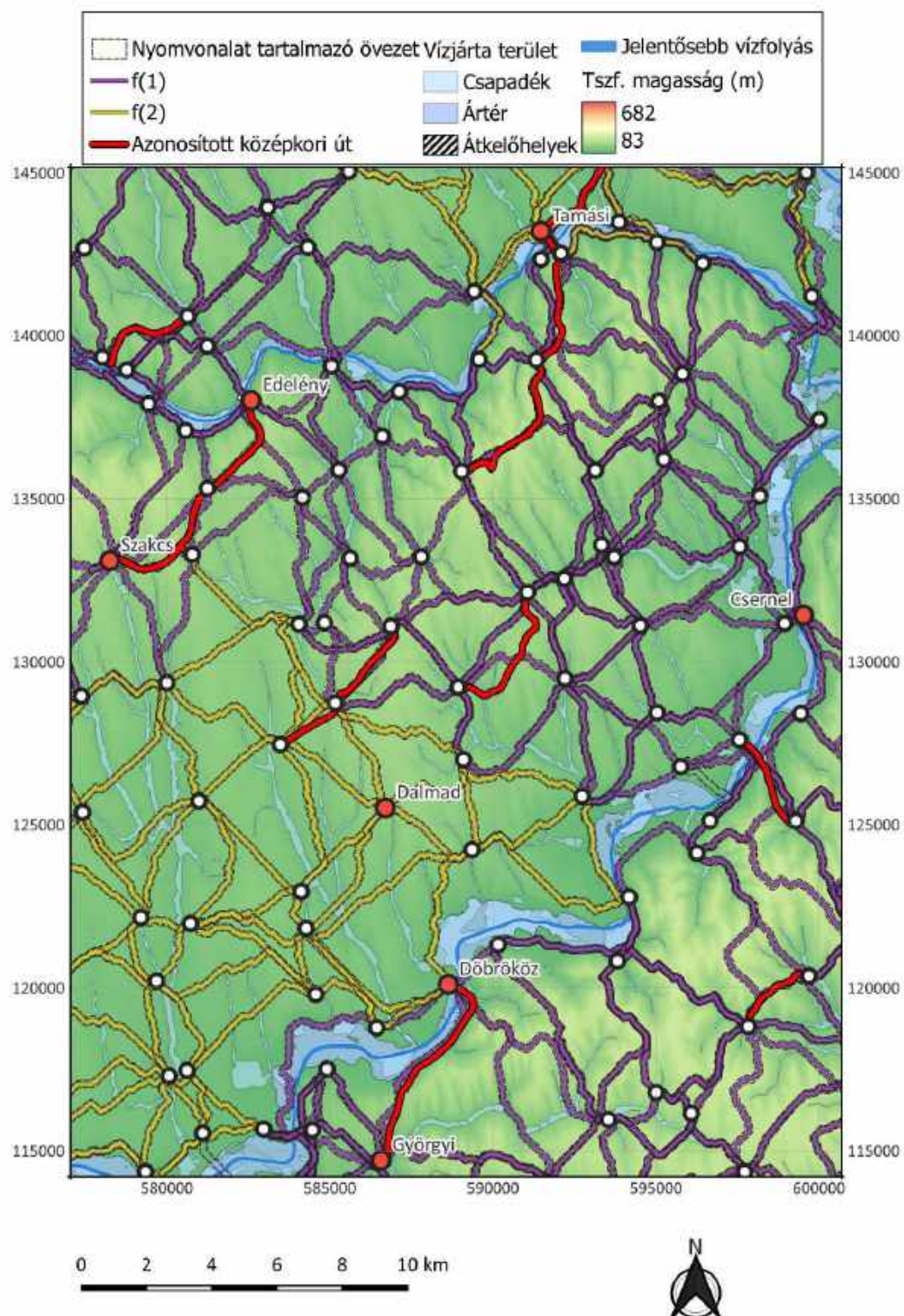
5. TÉRKÉPLAP



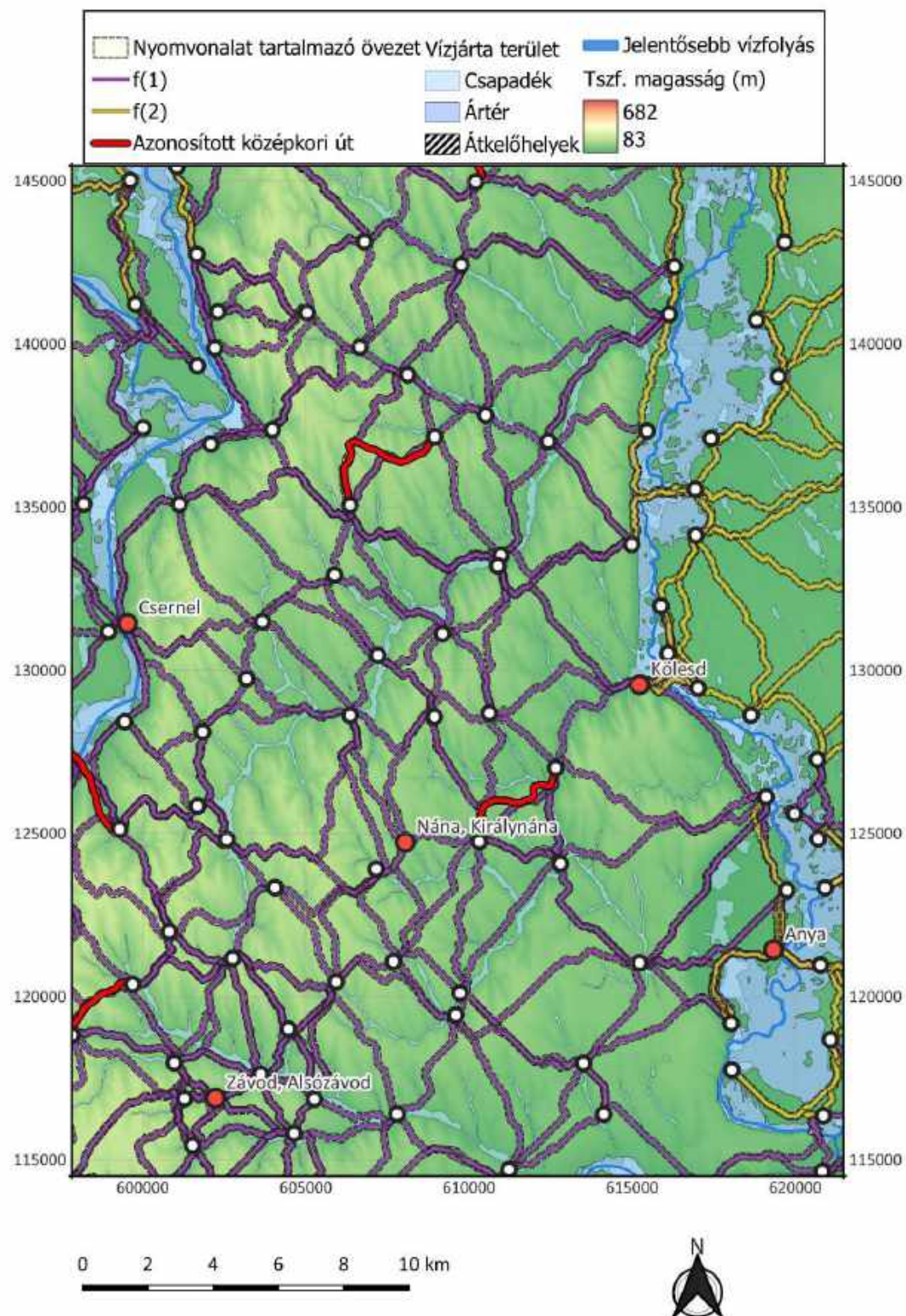
6. TÉRKÉPLAP



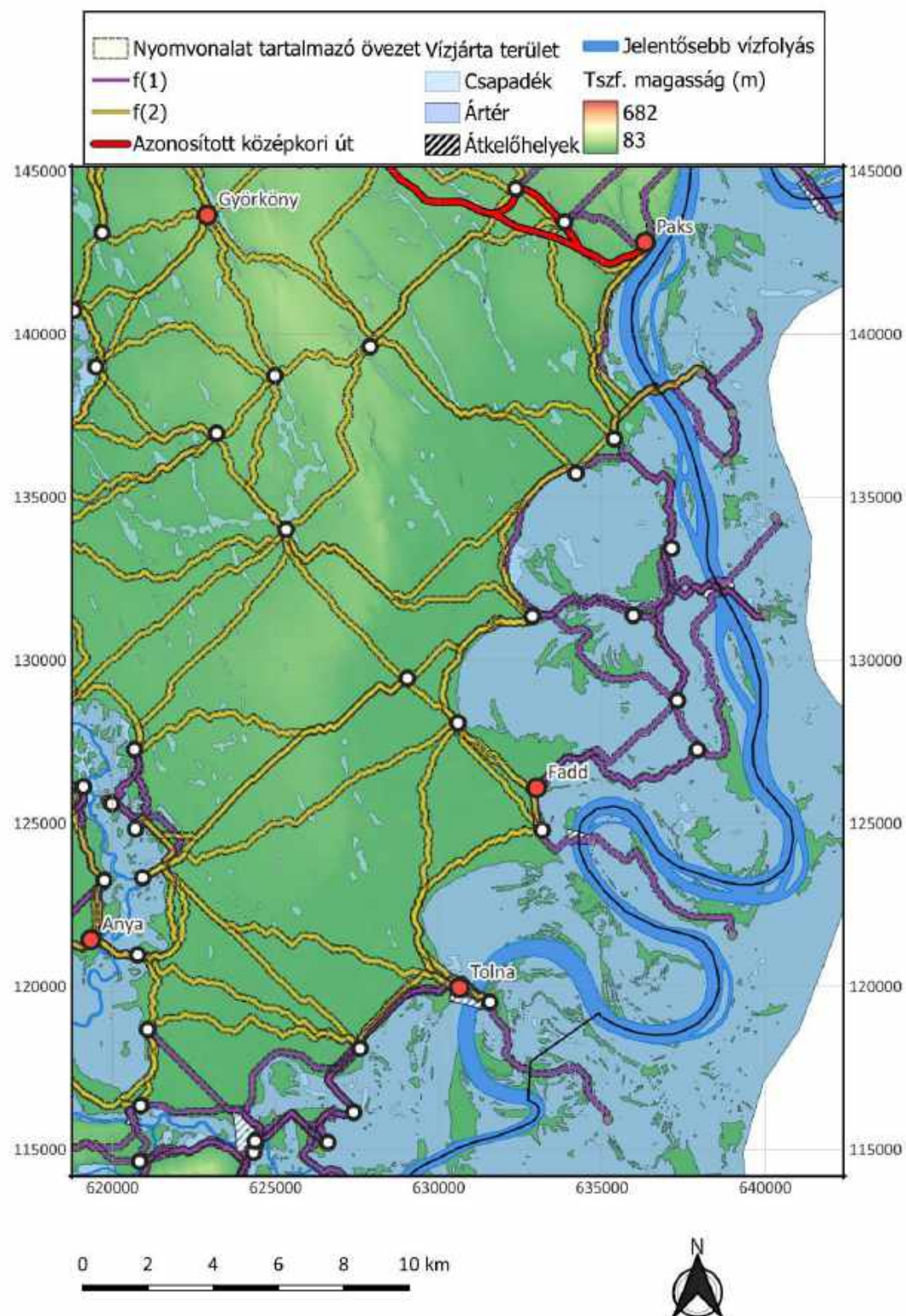
7. TÉRKÉPLAP



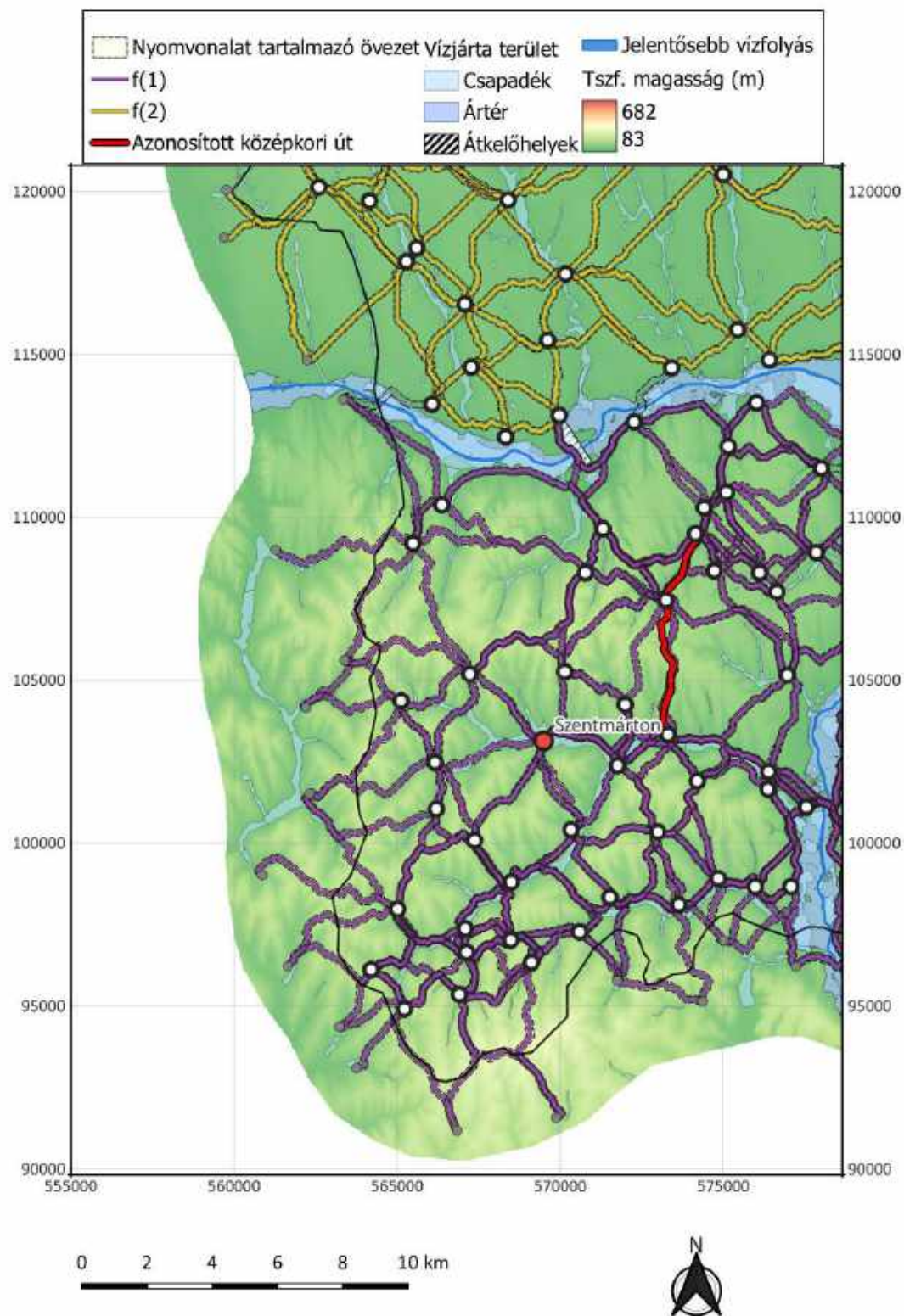
8. TÉRKÉPLAP



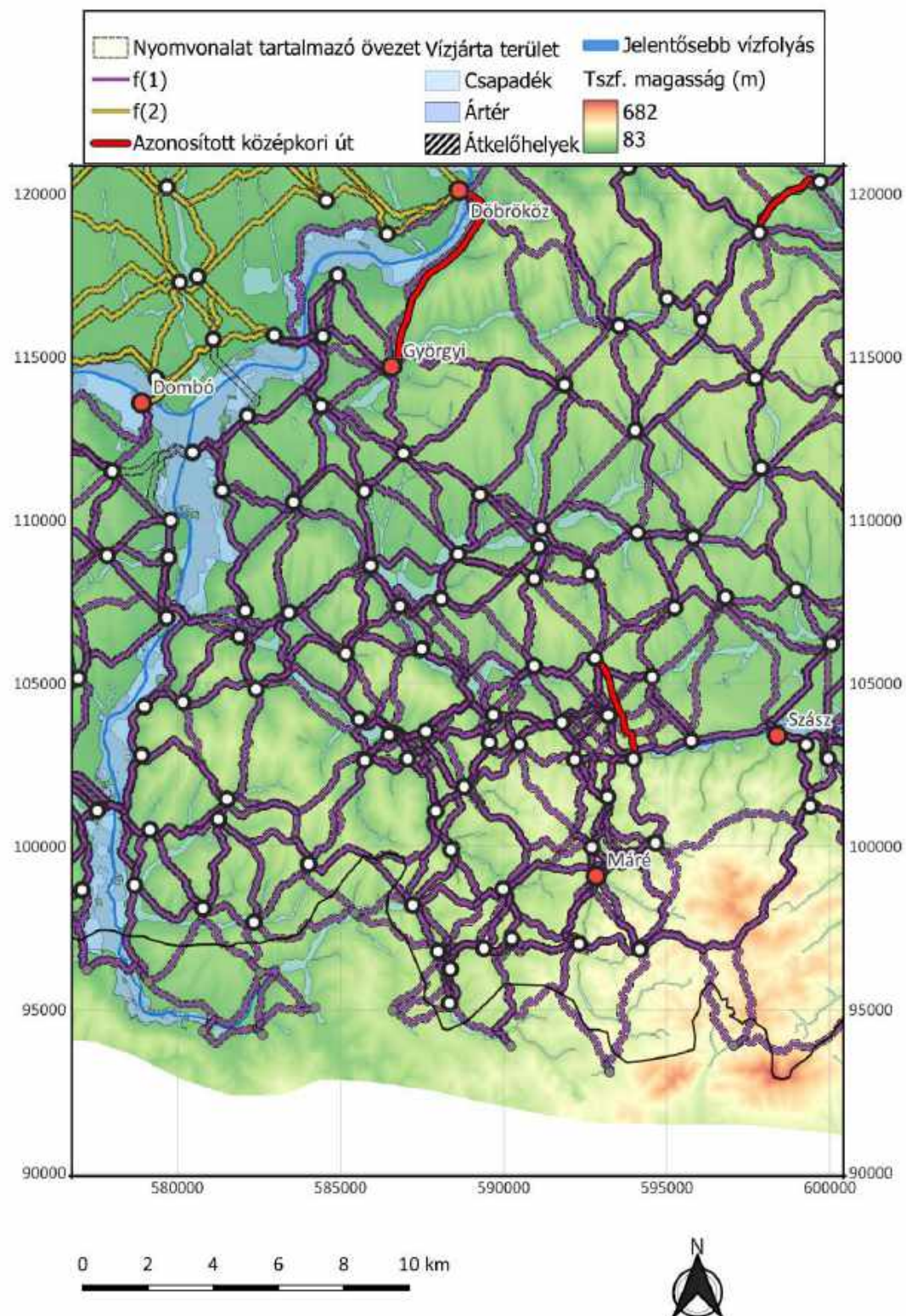
9. TÉRKÉPLAP



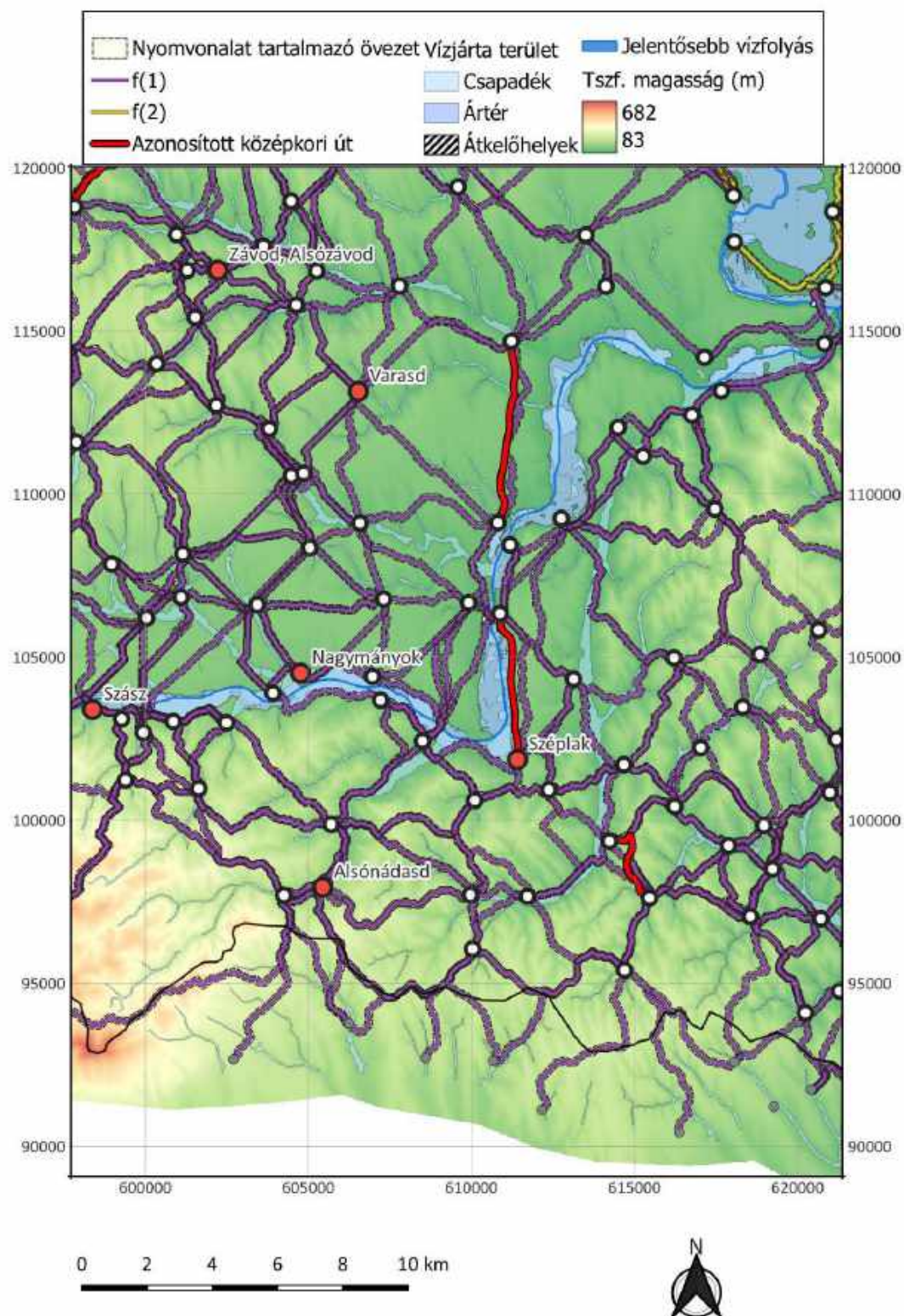
10. TÉRKÉPLAP



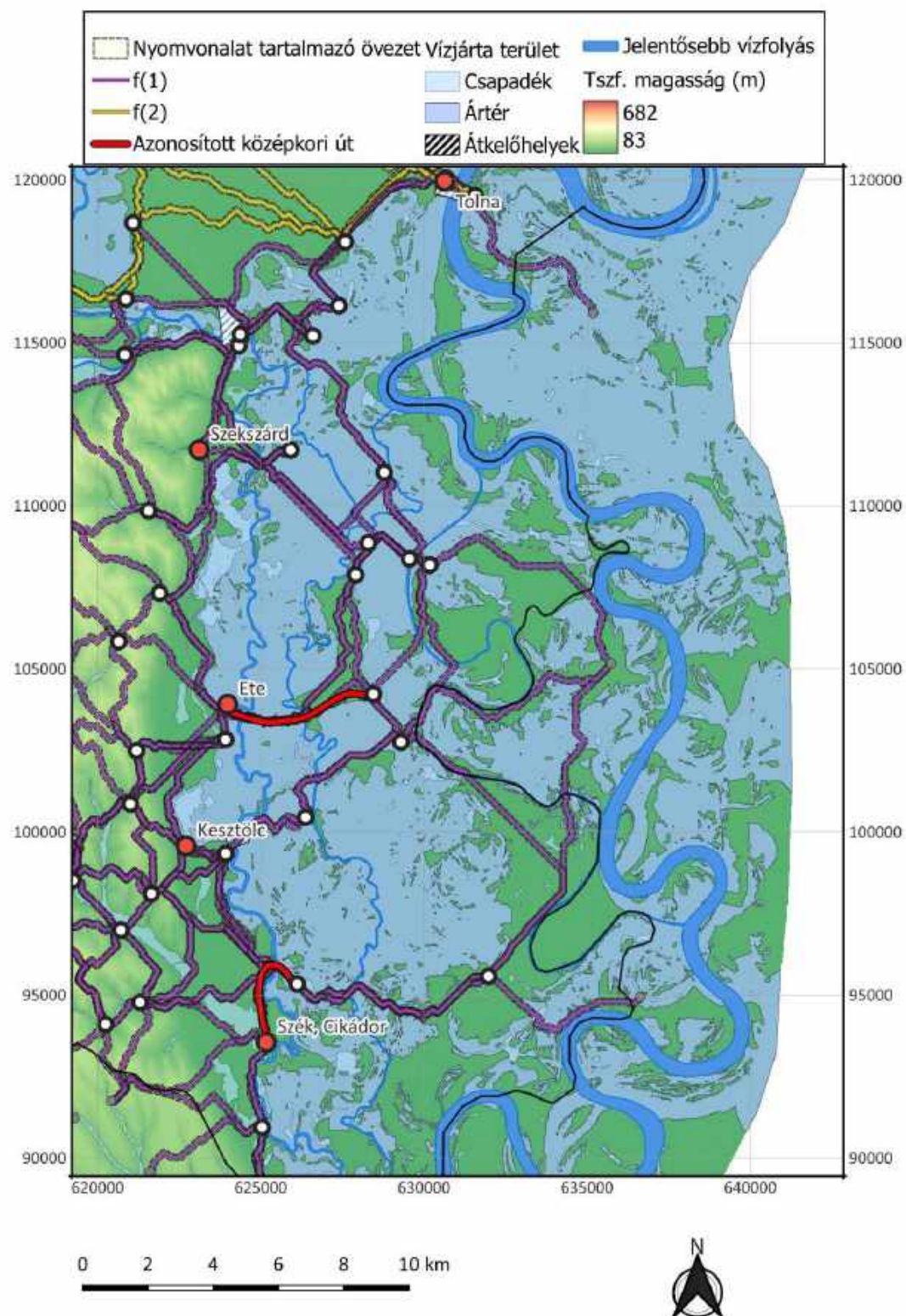
11. TÉRKÉPLAP



12. TÉRKÉPLAP



13. TÉRKÉPLAP



14. TÉRKÉPLAP

