

Tab. E.1 Testovacie bludisko 1

Metóda pohybu	Detekcia "slepých chodieb a zón"		
	počet krokov	počet krokov	počet krokov
	Bez detekcie "slepých chodieb a zón"	S detekciou "slepých chodieb"	S detekciou "slepých chodieb a zón"
Náhodný pohyb (Opilec)	nedorazil	nedorazil	319
Znalosti typu "Genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	24	24	24
Znalosti typu "Genotyp" a rotácia génov	24	24	24
Znalosti typu "Genotyp" a náhodná modifikácia génov	24	24	24
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	24	24	24
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	24	24	24
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	24	24	24
Znalosti typu "Genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	24	24	24
Znalosti typu " Náhodný genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	22	22
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a rotácia génov	50	22	22
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a náhodná modifikácia génov	52	22	22
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	32	22	22
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	32	22	22
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	32	22	22
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	34	22	22
Pohyb v smere gradientu bez zotavenia sa zo zacyklenia	24	24	24
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	24	24	24
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	24	24	24
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	24	24	24
Pohyb v smere gradientu a voľba náhodného dočasného cieľa	24	24	24
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k robotovi	24	24	24
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k cieľu	24	24	24
Voľba dočasných cieľov medzi robotom a cieľom	24	24	24
Voľba náhodných dočasných cieľov	247	190	145
Testovanie bludiska živým človekom 1		22	
Testovanie bludiska živým človekom 2		21	
Testovanie bludiska živým človekom 3		24	
Minimálny počet krokov nutný k prejdenu bludiska		20	

Tab. E.2 Testovacie bludisko 2

Metóda pohybu	Detekcia "slepých chodieb a zón"		
	počet krokov	počet krokov	počet krokov
	Bez detekcie "slepých chodieb a zón"	S detekciou "slepých chodieb"	S detekciou "slepých chodieb a zón"
Náhodný pohyb (Opilec)	nedorazil do cieľa	194	149
Znalosti typu "Genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a rotácia génov	42	42	42
Znalosti typu "Genotyp" a náhodná modifikácia génov	345	114	136
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	46	165	119
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	46	134	134
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	46	86	86
Znalosti typu "Genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	389	152	148
Znalosti typu " Náhodný genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a rotácia génov	131	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a náhodná modifikácia génov	117	78	66
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	235	155	190
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	171	110	117
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	167	100	107
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	nedorazil do cieľa	433	127
Pohyb v smere gradientu bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	70	52	52
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	67	50	50
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	56	41	41
Pohyb v smere gradientu a voľba náhodného dočasného cieľa	170	52	53
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k robotovi	33	33	33
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k cieľu	37	37	37
Voľba dočasných cieľov medzi robotom a cieľom	34	34	34
Voľba náhodných dočasných cieľov	330	245	225
Testovanie bludiska živým človekom 1		21	
Testovanie bludiska živým človekom 2		25	
Testovanie bludiska živým človekom 3		33	
Minimálny počet krokov nutný k prejdenu bludiska		20	

Tab. E.3 Testovacie bludisko 3

Metóda pohybu	Detekcia "slepých chodieb a zón"		
	počet krokov	počet krokov	počet krokov
	Bez detekcie "slepých chodieb a zón"	S detekciou "slepých chodieb"	S detekciou "slepých chodieb a zón"
Náhodný pohyb (Opilec)	nedorazil do cieľa	450	224
Znalosti typu "Genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a rotácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a náhodná modifikácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	nedorazil do cieľa	251	251
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	nedorazil do cieľa	187	187
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	nedorazil do cieľa	261	261
Znalosti typu "Genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	nedorazil do cieľa	159	195
Znalosti typu " Náhodný genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a rotácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a náhodná modifikácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	406
Pohyb v smere gradientu bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	nedorazil do cieľa	185	185
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	275	170	170
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	262	190	190
Pohyb v smere gradientu a voľba náhodného dočasného cieľa	221	144	107
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k robotovi	86	77	77
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k cieľu	126	90	90
Voľba dočasných cieľov medzi robotom a cieľom	93	85	85
Voľba náhodných dočasných cieľov	363	240	236
Testovanie bludiska živým človekom 1		39	
Testovanie bludiska živým človekom 2		73	
Testovanie bludiska živým človekom 3		34	
Minimálny počet krokov nutný k prejdenu bludiska		20	

Tab. E.4 Testovacie bludisko 4

Metóda pohybu	Detekcia "slepých chodieb a zón"		
	počet krokov	počet krokov	počet krokov
	Bez detekcie "slepých chodieb a zón"	S detekciou "slepých chodieb"	S detekciou "slepých chodieb a zón"
Náhodný pohyb (Opilec)	nedorazil do cieľa	290	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a rotácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a náhodná modifikácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	447	196	196
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	179	158	158
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	344	183	183
Znalosti typu "Genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	nedorazil do cieľa	179	348
Znalosti typu " Náhodný genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a rotácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a náhodná modifikácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	145
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	199	476	428
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	188	nedorazil do cieľa	393
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	182	nedorazil do cieľa	297
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	350	275	356
Pohyb v smere gradientu bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	nedorazil do cieľa	89	89
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	111	73	73
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	123	73	73
Pohyb v smere gradientu a voľba náhodného dočasného cieľa	nedorazil do cieľa	118	159
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k robotovi	nedorazil do cieľa	140	138
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k cieľu	75	75	75
Voľba dočasných cieľov medzi robotom a cieľom	51	51	51
Voľba náhodných dočasných cieľov	nedorazil do cieľa	244	286
Testovanie bludiska živým človekom 1		71	
Testovanie bludiska živým človekom 2		129	
Testovanie bludiska živým človekom 3		82	
Minimálny počet krokov nutný k prejdenu bludiska		24	

Tab. E.5 Testovacie bludisko 5

Metóda pohybu	Detekcia "slepých chodieb a zón"		
	počet krokov	počet krokov	počet krokov
	Bez detekcie "slepých chodieb a zón"	S detekciou "slepých chodieb"	S detekciou "slepých chodieb a zón"
Náhodný pohyb (Opilec)	nedorazil do cieľa	321	326
Znalosti typu "Genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a rotácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a náhodná modifikácia génov	232	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	70	70	70
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	207	207	109
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	89	89	89
Znalosti typu "Genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	339	161	176
Znalosti typu " Náhodný genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a rotácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a náhodná modifikácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	nedorazil do cieľa	269	269
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	335
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	nedorazil do cieľa	236	236
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	465
Pohyb v smere gradientu bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	296	199	155
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	nedorazil do cieľa	215	136
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	nedorazil do cieľa	220	150
Pohyb v smere gradientu a voľba náhodného dočasného cieľa	276	221	228
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k robotovi	69	68	68
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k cieľu	nedorazil do cieľa	276	83
Voľba dočasných cieľov medzi robotom a cieľom	72	71	71
Voľba náhodných dočasných cieľov	nedorazil do cieľa	238	183
Testovanie bludiska živým človekom 1		86	
Testovanie bludiska živým človekom 2		66	
Testovanie bludiska živým človekom 3		65	
Minimálny počet krokov nutný k prejdeniu bludiska		34	

Tab. E.6 Testovacie bludisko 6

Metóda pohybu	Detekcia "slepých chodieb a zón"		
	počet krokov Bez detekcie "slepých chodieb a zón"	počet krokov S detekciou "slepých chodieb"	počet krokov S detekciou "slepých chodieb a zón"
Náhodný pohyb (Opilec)	nedorazil do cieľa	281	313
Znalosti typu "Genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a rotácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a náhodná modifikácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	nedorazil do cieľa	283	283
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	nedorazil do cieľa	270	270
Znalosti typu "Genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	nedorazil do cieľa	264	297
Znalosti typu " Náhodný genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a rotácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a náhodná modifikácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	nedorazil do cieľa	307	307
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	nedorazil do cieľa	452	nedorazil do cieľa
Pohyb v smere gradientu bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	nedorazil do cieľa	272	272
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	500	230	230
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	nedorazil do cieľa	278	278
Pohyb v smere gradientu a voľba náhodného dočasného cieľa	nedorazil do cieľa	322	215
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k robotovi	99	94	94
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k cieľu	242	112	112
Voľba dočasných cieľov medzi robotom a cieľom	159	193	331
Voľba náhodných dočasných cieľov	313	153	184
Testovanie bludiska živým človekom 1		102	
Testovanie bludiska živým človekom 2		102	
Testovanie bludiska živým človekom 3		100	
Minimálny počet krokov nutný k prejdenu bludiska		56	

Tab. E.7 Testovacie bludisko 7

Metóda pohybu	Detekcia "slepých chodieb a zón"		
	počet krokov	počet krokov	počet krokov
	Bez detekcie "slepých chodieb a zón"	S detekciou "slepých chodieb"	S detekciou "slepých chodieb a zón"
Náhodný pohyb (Opilec)	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a rotácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a náhodná modifikácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	nedorazil do cieľa	469	467
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	nedorazil do cieľa	406	406
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	nedorazil do cieľa	399	399
Znalosti typu "Genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	nedorazil do cieľa	496	298
Znalosti typu " Náhodný genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a rotácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a náhodná modifikácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	nedorazil do cieľa	307	325
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	nedorazil do cieľa	501	421
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	nedorazil do cieľa	325	325
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Pohyb v smere gradientu bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	424	417	417
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	nedorazil do cieľa	371	371
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	420	401	399
Pohyb v smere gradientu a voľba náhodného dočasného cieľa	nedorazil do cieľa	354	454
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k robotovi	77	75	75
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k cieľu	189	294	203
Voľba dočasných cieľov medzi robotom a cieľom	nedorazil do cieľa	79	79
Voľba náhodných dočasných cieľov	nedorazil do cieľa	167	191
Testovanie bludiska živým človekom 1		82	
Testovanie bludiska živým človekom 2		91	
Testovanie bludiska živým človekom 3		76	
Minimálny počet krokov nutný k prejdenu bludiska		46	

Tab. E.8 Testovacie bludisko 8

Metóda pohybu	Detekcia "slepých chodieb a zón"		
	počet krokov Bez detekcie "slepých chodieb a zón"	počet krokov S detekciou "slepých chodieb"	počet krokov S detekciou "slepých chodieb a zón"
Náhodný pohyb (Opilec)	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a rotácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a náhodná modifikácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	nedorazil do cieľa	464	431
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	nedorazil do cieľa	287	287
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	nedorazil do cieľa	315	315
Znalosti typu "Genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	nedorazil do cieľa	266	454
Znalosti typu " Náhodný genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a rotácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a náhodná modifikácia génov	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Pohyb v smere gradientu bez zotavenia sa zo zacyklenia	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa	nedorazil do cieľa
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	nedorazil do cieľa	468	472
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	424	270	272
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	nedorazil do cieľa	366	366
Pohyb v smere gradientu a voľba náhodného dočasného cieľa	nedorazil do cieľa	317	240
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k robotovi	132	96	103
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k cieľu	183	115	115
Voľba dočasných cieľov medzi robotom a cieľom	338	86	86
Voľba náhodných dočasných cieľov	493	310	318
Testovanie bludiska živým človekom 1		85	
Testovanie bludiska živým človekom 2		86	
Testovanie bludiska živým človekom 3		90	
Minimálny počet krokov nutný k prejdenu bludiska		28	

Tab. E.9 Počet prejdenných bludísk pre jednotlivé algoritmy

Metóda pohybu	Detekcia "slepých chodieb a zón"		
	počet prejdenných bludísk	počet prejdenných bludísk	počet prejdenných bludísk
	Bez detekcie "slepých chodieb a zón"	S detekciou "slepých chodieb"	S detekciou "slepých chodieb a zón"
Náhodný pohyb (Opilec)	0	5	5
Znalosti typu "Genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	1	1	1
Znalosti typu "Genotyp" a rotácia génov	2	2	2
Znalosti typu "Genotyp" a náhodná modifikácia génov	3	2	2
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	4	8	8
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	4	7	7
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	4	8	8
Znalosti typu "Genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	3	8	8
Znalosti typu " Náhodný genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia	0	1	1
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a rotácia génov	2	1	1
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a náhodná modifikácia génov	2	2	3
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	3	6	6
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	3	3	5
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	3	4	5
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa	2	4	5
Pohyb v smere gradientu bez zotavenia sa zo zacyklenia	1	1	1
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi	4	8	8
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu	6	8	8
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom	5	8	8
Pohyb v smere gradientu a voľba náhodného dočasného cieľa	4	8	8
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k robotovi	7	8	8
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k cieľu	7	8	8
Voľba dočasných cieľov medzi robotom a cieľom	7	8	8
Voľba náhodných dočasných cieľov	5	8	8

Tab. E.10 Priemerný počet krokov potrebný k prejdenu bludiska

Metóda pohybu	Detekcia "slepých chodieb a zón"		
	počet krokov Bez detekcie "slepých chodieb a zón"	počet krokov S detekciou "slepých chodieb"	počet krokov S detekciou "slepých chodieb a zón"
Náhodný pohyb (Opilec)			
Znalosti typu "Genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia			
Znalosti typu "Genotyp" a rotácia génov			
Znalosti typu "Genotyp" a náhodná modifikácia génov			
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi		240,25	230,13
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu			
Znalosti typu "Genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom		203,38	203,38
Znalosti typu "Genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa		212,63	242,50
Znalosti typu " Náhodný genotyp" bez zotavenia sa zo zacyklenia			
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a rotácia génov			
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a náhodná modifikácia génov			
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi			
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu			
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom			
Znalosti typu " Náhodný genotyp" a voľba náhodného dočasného cieľa			
Pohyb v smere gradientu bez zotavenia sa zo zacyklenia			
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k robotovi		213,25	208,25
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa čo najbližšie k cieľu		175,38	165,75
Pohyb v smere gradientu a voľba dočasného cieľa medzi robotom a cieľom		199,13	190,13
Pohyb v smere gradientu a voľba náhodného dočasného cieľa		194,00	185,00
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k robotovi		75,88	76,50
Voľba dočasných cieľov čo najbližšie k cieľu		127,88	92,38
Voľba dočasných cieľov medzi robotom a cieľom		77,88	95,13
Voľba náhodných dočasných cieľov		223,38	221,00

V tejto tabuľke sú uvedené iba algoritmy, ktoré prešli všetkých osem testovacích bludísk.