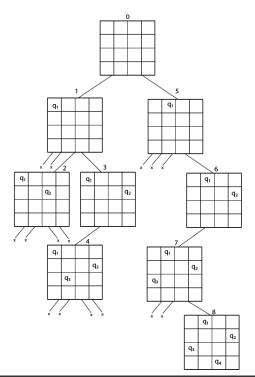
N бэрсний бодлого

Энэ бодлого нь шатрын n тооны бэрсүүдийг бие биенээ идэхгүй байхаар N x N хэмжээтэй шатрын хөлөгт байрлуулах юм. NQueens-ийн асуудлыг модоор хайлтын аргаар шийдвэрлэх жишээг авч үзье. Өргөнөөр хайх, гүнээр хайх гэсэн 2 функц дуудаж ажлуулна. Node, NQueensproblem гэсэн 2 классаас функуудаа дуудаж ажлуулна. Breadth функц нь deque өгөгдлийн төрөлтэй бол depth функц нь stack өгөгдлийн төрөлтэй. Хайлтын функуудаа модыг дүүртэл нь давтаж ажиллана. Breadth хайлт level level-ээр нь буюу эхний элемэнтээс зүүнээс нь нэмдэг бол Depth хайлт нь гүнээс нь буюу сүүлийн элемэнтээс баруун талаас нь нэмнэ.



class Problem:

def __init__(self, initial, goal=None):

```
self.initial = initial
     self.goal = goal
  def actions(self, state):
     raise NotImplementedError
  def result(self, state, action):
     raise NotImplementedError
  def goal_test(self, state):
     if isinstance(self.goal, list):
       return is_in(state, self.goal)
     else:
       return state == self.goal
  def path_cost(self, c, state1, action, state2):
     return c + 1
  def value(self, state):
     raise NotImplementedError
class Node:
  def __init__(self, state, parent=None, action=None, path_cost=0):
     self.state = state
     self.parent = parent
     self.action = action
     self.path_cost = path_cost
     self.depth = 0
     if parent:
       self.depth = parent.depth + 1
  def __repr__(self):
```

```
return "<Node {}>".format(self.state)
  def It (self, node):
     return self.state < node.state
  def expand(self, problem):
     return [self.child node(problem, action)
          for action in problem.actions(self.state)]
  def child_node(self, problem, action):
     next_state = problem.result(self.state, action)
     next_node = Node(next_state, self, action, problem.path_cost(self.path_cost,
self.state, action, next_state))
     return next_node
  def solution(self):
    return [node.action for node in self.path()[1:]]
  def path(self):
     node, path_back = self, []
    while node:
       path_back.append(node)
       node = node.parent
     return list(reversed(path_back))
  def __eq__(self, other):
     return isinstance(other, Node) and self.state == other.state
  def __hash__(self):
     return hash(self.state)
```

```
import sys
from collections import deque
class NQueensProblem(Problem):
  #NxN хөлөг дээр нэг ч бие биедээ халдаагүй N бэрсийг
  #байрлуулах асуудал. Төлөв нь N элементийн массив
  #хэлбэрээр илэрхийлэгддэг бөгөөд с-р оролтын r утга нь
  #багана с-д мөр r-д хатан байна гэсэн үг. -1 утга нь с-р
  #баганад ороогүй гэсэн үг юм.
  def __init__(self, N):
    super().__init__(tuple([-1] * N))
    self.N = N
  def actions(self, state):
    #Хамгийн зүүн талын хоосон баганад бүх зөрчилдөхгүй
    #мөрүүдийг туршиж үзээрэй
    if state[-1] != -1:
       return [] # Бүх баганууд дүүрсэн; эсвэл бэрсний тоо орж ирээгүй
    else:
       col = state.index(-1)
       return [row for row in range(self.N)
            if not self.conflicted(state, row, col)]
  def result(self, state, row):
    #Дараагийн бэрсийг өгөгдсөн мөрөнд байрлуул.
    col = state.index(-1)
```

```
new = list(state[:])
  new[col] = row
  return tuple(new)
def conflicted(self, state, row, col):
  #Бэрсийг (мөр, багана) байрлуулах нь ямар нэгэн
  #зүйлтэй зөрчилдөх үү?
  return any(self.conflict(row, col, state[c], c)
         for c in range(col))
def conflict(self, row1, col1, row2, col2):
  #байрлуулахад зөрчилдөх эсэхийг шалгана.
  return (row1 == row2 or # ижил row
       col1 == col2 or # ижил column
       row1 - col1 == row2 - col2 or # ижил\ diagonal
       row1 + col1 == row2 + col2) # ижил / diagonal
def goal_test(self, state):
  #Бүх багана дүүрсэн эсэхийг шалгана уу, зөрчилгүй
  if state[-1] == -1:
     return False
  return not any(self.conflicted(state, state[col], col)
            for col in range(len(state)))
def h(self, node):
```

```
#Өгөгдсөн зангилааны зөрчилтэй бэрсний тоог буцаах
    num conflicts = 0
    for (r1, c1) in enumerate(node.state):
       for (r2, c2) in enumerate(node.state):
         if (r1, c1) != (r2, c2):
            num conflicts += self.conflict(r1, c1, r2, c2)
    return num_conflicts
def breadth_first_tree_search(problem):
  frontier = deque([Node(problem.initial)]) # FIFO queue
  while frontier:
    node = frontier.popleft()
    if problem.goal_test(node.state):
       return node
    frontier.extend(node.expand(problem))
  return None
def depth first tree search(problem):
  #Эхлээд хайлтын модны хамгийн гүн цэгүүдийг хайж олох.
  #Зорилгоо олохын тулд асуудлын залгамж зангилааг
  #хайж олно.
  frontier = [Node(problem.initial)] # Stack
  while frontier:
    node = frontier.pop()
```

```
if problem.goal_test(node.state):
    return node
    frontier.extend(node.expand(problem))
    return None
```

Дээрх кодыг BFS хайлтаар хэрэгжүүлвэл дараах байдлаар ажлуулна. Жишээ нь 6 бэрсийг 6х6 хэмжээтэй хөлөгт байрлуулахад дараах байрлалуудад бэрсийг бие биенээ идэхгүй байхаар байрлуулж болно. Үүнд: (1,0), (3,1), (5,2), (0,3), (2,4), (4,5). Мөн гүнээр хайлтыг хэрэгжүүлж үзвэл (4,0), (2,1), (0,2), (5,3), (3,4), (1,5) гэсэн байрлалуудад бэрсийг бие биенээ идэхгүй байхаар байрлуулж болж байна. Бэрсийн бодлогын хувьд гүнээр хайх арга нь хамгийн тохиромжтой бөгөөд хугацаа олон орон зай бага шаардана.

```
gnode = breadth_first_tree_search(NQueensProblem(6))
print(gnode)
<Node (1, 3, 5, 0, 2, 4)>
print(Node.path(gnode))
[<Node (-1, -1, -1, -1, -1, -1)>, <Node (1, -1, -1, -1, -1, -1)>, <Node (1, 3, -1, -1, -1, -1)>, <Node (1, 3, 5, -1, -1, -1)>, <Node (1, 3, 5, 0, -1, -1)>, <Node (1, 3, 5, 0, 2, -1)>, <Node (1, 3, 5, 0, 2, 4)>]
gnode = breadth_first_tree_search(NQueensProblem(6))
print(gnode)
<Node (4, 2, 0, 5, 3, 1)>
```