**Міністерство освіти і науки України**

**Національний технічний університет України «Київський політехнічний інститут імені Ігоря Сікорського"**

**Факультет інформатики та обчислювальної техніки**

**Кафедра інформатики та програмної інженерії**

**Звіт**

з лабораторної роботи № 1 з дисципліни

«Проектування алгоритмів»

**«Неінформативний, інформативний та локальний пошук»**

**Виконав(ла)**

(шифр, прізвище, ім'я, по батькові)

*ІТ-01 Бардін В. Д.*

**Перевірив**

(прізвище, ім'я, по батькові)

*Камінська П. А.*

Київ 2021

Зміст

[1 Мета лабораторної роботи 3](#_Toc81070688)

[2 ЗаВдання 4](#_Toc81070689)

[3 Виконання 8](#_Toc81070690)

[3.1 Псевдокод алгоритмів 8](#_Toc81070691)

[3.2 Програмна реалізація 8](#_Toc81070692)

[3.2.1 Вихідний код 8](#_Toc81070693)

[3.2.2 Приклади роботи 8](#_Toc81070694)

[3.3 Дослідження алгоритмів 8](#_Toc81070695)

[Висновок 11](#_Toc81070696)

# Мета лабораторної роботи

Мета роботи – розглянути та дослідити алгоритми неінформативного, інформативного та локального пошуку. Провести порівняльний аналіз ефективності використання алгоритмів.

# ЗаВдання

Записати алгоритм розв’язання задачі у вигляді псевдокоду, відповідно до варіанту (таблиця 2.1).

Реалізувати програму, яка розв’язує поставлену задачу згідно варіанту (таблиця 2.1) за допомогою алгоритму неінформативного пошуку **АНП**, алгоритму інформативного пошуку **АІП,** що використовує задану евристичну функцію Func, або алгоритму локального пошуку **АЛП та бектрекінгу,** що використовує задану евристичну функцію Func.

Програму реалізувати на довільній мові програмування.

**Увага!** Алгоритм неінформативного пошуку **АНП,** реалізовується за принципом «AS IS», тобто так, як є, без додаткових модифікацій (таких як перевірка циклів, наприклад).

Провести серію експериментів для вивчення ефективності роботи алгоритмів. Кожний експеримент повинен відрізнятись початковим станом. Серія повинна містити не менше 20 експериментів для кожного алгоритму. За проведеними серіями необхідно визначити:

* середню кількість етапів (кроків), які знадобилось для досягнення розв’язку (ітерації);
* середню кількість випадків, коли алгоритм потрапляв в глухий кут (не міг знайти оптимальний розв’язок) – якщо таке можливе;
* середню кількість згенерованих станів під час пошуку;
* середню кількість станів, що зберігаються в пам’яті під час роботи програми.

Передбачити можливість обмеження виконання програми за часом (30 хвилин) та використання пам’яті (512 Мб)

**Використані позначення:**

* **8-ферзів** – Задача про вісім ферзів полягає в такому розміщенні восьми ферзів на шахівниці, що жодна з них не ставить під удар один одного. Тобто, вони не повинні стояти в одній вертикалі, горизонталі чи діагоналі.
* **LDFS** – Пошук вглиб з обмеженням глибини.
* **A\*** – Пошук А\*.

Таблиця 2.1 – Варіанти алгоритмів

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **№** | **Задача** | **АНП** | **АІП** | **Func** |
| 1 | 8-ферзів | LDFS | A\* | F1 |

# Виконання

## Псевдокод алгоритмів

* **LDFS**

func Ldfs(limit, node) {  
 if (node.board is valid) {  
 return  
 }  
  
 // Check if depth limit reached  
 if (node.depth >= limit) {  
 return depthReachedFailure  
 }  
  
 // outer variables that keeps some meta-information  
 \_totalSteps++;  
 \_depth = node.depth;  
  
 // Move queen if possible  
 if (node contains pos update) {  
 node.board.MoveQueen()  
  
 if (node.board is valid) {  
 return  
 }  
 }  
  
 // SubNodes for this node wasn't generated yet, so generate them  
 if (node.subNodes is null) {  
 node.subNodes = GenerateSubNodes()  
 }  
  
 // Select a next node to check  
 if (node.subNodes.count > 0) {  
 subNode = node.subNodes.First()  
 if (subNode is not null) {  
 Ldfs(limit, subNode)  
 return  
 }  
 }  
  
 // Dead end reached. Use a backtrack to check another path  
 RollbackChanges(node)  
 \_backtracks++;  
 if (node.parentNode is null) {  
 return solutionNotFound  
 }  
  
 Ldfs(limit, node.parentNode)  
}

* **A\***

// board is an input board that will be used as an input state  
func AStar(board) {  
 // A priority queue, where priority is an integer number. Queue has a custom comparer that return nodes from smaller to bigger number  
 openNodes = {start}  
 // A list that contains checked board states  
 closeNodes = {}  
  
 while (board is not valid) {  
 // Get a nearest node, as a priority queue is used we can just use .Dequeue() method and it'll return as a required node  
 node = openNodes.Dequeue()  
  
 if (node contains pos update) {  
 node.board.MoveQueen()  
 closeNodes.Add(node.board.positions)  
 }  
  
 // New nodes that should be check while solving the board  
 subNodes = {}  
 foreach (subNode in GenerateSubNodes()) {  
 boardFingerprint = subNode.board.positions  
  
 if (!closeNodes.Contains(boardFingerprint)) {  
 subNodes.Add(subNode)  
 }  
 }  
  
 foreach (subNode in subNodes) {  
 subNode.Weight = node.weight + Heuristic(subNode)  
 openNodes.Enqueue(subNode, subNode.weight)  
 }  
  
 if (openNodes.count is 0) {  
 return SolutionNotFound  
 }  
 }  
  
 return node  
}

## Програмна реалізація

### Вихідний код

* LDFS

public class LdfsSolver  
{  
 private int \_depth;  
 private int \_totalSteps;  
 private int \_backtracks;  
  
 public LdfsSolutionInfo Solve(Board board)  
 {  
 if (board.ValidateLite())  
 {  
 return new LdfsSolutionInfo()  
 {  
 Depth = \_depth,  
 TotalSteps = \_totalSteps,  
 BackTracks = \_backtracks,  
 SolvedBoard = board,  
 };  
 }  
  
 var topNode = new LdfsNode()  
 {  
 Depth = 0,  
 Board = board,  
 ParentLdfsNode = null,  
 PositionUpdate = null,  
 };  
  
 try  
 {  
 Ldfs(1000, topNode);  
 }  
 catch (Exception)  
 {  
 throw new DepthLimitReached(  
 new LdfsSolutionInfo  
 {  
 Depth = \_depth,  
 TotalSteps = \_totalSteps,  
 BackTracks = \_backtracks,  
 SolvedBoard = topNode.Board,  
 });  
 }  
  
 return new LdfsSolutionInfo()  
 {  
 Depth = \_depth,  
 TotalSteps = \_totalSteps,  
 BackTracks = \_backtracks,  
 SolvedBoard = topNode.Board,  
 };  
 }  
  
 private void Ldfs(int limit, LdfsNode node)  
 {  
 if (node.Board.Validate())  
 {  
 return;  
 }  
  
 if (node.Depth >= limit)  
 {  
 throw new Exception("Depth limit was reached but solutions wasn't found!");  
 }  
  
 \_totalSteps++;  
 \_depth = node.Depth;  
  
 if (node is { PositionUpdate: not null })  
 {  
 node.Board.Move(node.PositionUpdate);  
 node.Board.InvalidPositions.Clear();  
  
 if (node.Board.Validate())  
 {  
 return;  
 }  
 }  
  
 *// If nodes wasn't generated yet for the current node, it's a time to generate some* if (node.Nodes is null)  
 {  
 var subNodes = GetPossiblePositions(node);  
 if (subNodes is { Count: > 0 })  
 {  
 node.Nodes = subNodes;  
 }  
 }  
  
 *// Try to select a sub-node to check next for the given node* if (node.Nodes is { Count: > 0 })  
 {  
 var nextSubNode = node.Nodes.First();  
 if (nextSubNode is not null)  
 {  
 Ldfs(limit, nextSubNode);  
 return;  
 }  
 }  
  
 RollbackChanges(node);  
 \_backtracks++;  
 if (node.ParentLdfsNode is null) throw new Exception("Solutions not found");  
  
 Ldfs(limit, node.ParentLdfsNode);  
 }  
private List<LdfsNode> GetPossiblePositions(LdfsNode node)  
 {  
 var safeCells = node.Board.GetSafeCellsExt();  
  
 var possibleStates = safeCells.Select(safeCell =>  
 new LdfsNode()  
 {  
 Depth = ++node.Depth,  
 ParentLdfsNode = node,  
 Board = node.Board,  
 PositionUpdate = new QueenPositionUpdate()  
 {  
 NewPosition = safeCell.New,  
 CurrentPosition = safeCell.Current,  
 },  
 })  
 .ToList();  
  
 return possibleStates;  
 }  
  
 private void RollbackChanges(LdfsNode node)  
 {  
 if (node is { ParentLdfsNode: { Nodes: { Count: > 0 } } })  
 {  
 node.ParentLdfsNode.Nodes.Remove(node);  
 }  
  
 if (node.PositionUpdate is null) return;  
 node.Board.MoveBack(node.PositionUpdate);  
 }  
}

* A\*

public class AStarSolver  
{  
 private readonly PriorityQueue<AStarNode, int> \_solutionNodes;  
 private readonly List<List<Position>> \_closedStates;  
 private readonly DateTime \_stopDateTime;  
  
 public AStarSolver()  
 {  
 \_solutionNodes = new PriorityQueue<AStarNode, int>(new NodesComparer());  
 \_closedStates = new List<List<Position>>();  
 \_stopDateTime = DateTime.Now.AddMinutes(30);  
 }  
  
 public AStarSolutionInfo Solve(Board board)  
 {  
 if (board.Validate())  
 {  
 return new AStarSolutionInfo()  
 {  
 SolvedBoard = board,  
 };  
 }  
  
 try  
 {  
 var solNode = FindSolutionPath(board);  
 return new AStarSolutionInfo()  
 {  
 OpenStates = \_solutionNodes.Count,  
 ClosedStates = \_closedStates.Count,  
 SolvedBoard = solNode.Board,  
 };  
 }  
 catch (TimeoutException)  
 {  
 return new AStarSolutionInfo()  
 {  
 OpenStates = \_solutionNodes.Count,  
 ClosedStates = \_closedStates.Count,  
 };  
 }  
 }  
  
 private AStarNode FindSolutionPath(Board board)  
 {  
 var node = new AStarNode()  
 {  
 Weight = 0,  
 Board = new Board(board),  
 *// It's a top node that represents the beginning state of the board* PositionUpdate = null,  
 };  
  
 \_solutionNodes.Enqueue(node, node.Weight);  
  
 while (!node.Board.Validate())  
 {  
 if (\_stopDateTime <= DateTime.Now)  
 {  
 throw new TimeoutException();  
 }  
  
 node = \_solutionNodes.Dequeue();  
  
 if (node is { PositionUpdate: not null })  
 {  
 node.Board.Move(node.PositionUpdate);  
 \_closedStates.Add(new List<Position>(node.Board.Positions));  
 }  
  
 *// Generate and filter subNodes* var subNodes = new List<AStarNode>();  
 foreach (var subNode in GenerateSubNodes(node.Board))  
 {  
 *// This can be optimized with creating a hash code and saving it instead of a list of positions* node.Board.Move(subNode.PositionUpdate);  
 var state = new List<Position>(node.Board.Positions);  
 node.Board.MoveBack(subNode.PositionUpdate);  
  
 var cState = \_closedStates.FirstOrDefault(x => state.All(x.Contains));  
 if (cState is null)  
 {  
 subNodes.Add(subNode);  
 }  
 }  
  
 foreach (var sNode in subNodes)  
 {  
 sNode.Weight = Heuristic(sNode, node.Weight);  
 \_solutionNodes.Enqueue(sNode, sNode.Weight);  
 }  
  
 if (\_solutionNodes.Count is 0)  
 {  
 throw new Exception("Solution wasn't found! Checked states: " + \_closedStates.Count);  
 }  
 }  
  
 return node;  
 }  
  
 private List<AStarNode> GenerateSubNodes(Board board)  
 {  
 var safeCells = board.GetSafeCellsExt();  
  
 return safeCells.Select(x => new AStarNode()  
 {  
 Weight = 0,  
 Board = new Board(board),  
 PositionUpdate = new QueenPositionUpdate()  
 {  
 CurrentPosition = x.Current,  
 NewPosition = x.New,  
 },  
 }).ToList();  
 }  
  
 private int Heuristic(AStarNode node, int currentWeight)  
 {  
 var weight = currentWeight;  
  
 node.Board.Move(node.PositionUpdate);  
 foreach (var pos in node.Board.Positions)  
 {  
 *// -1 requires cause method returns a total number of the queens at the row, col or diagonal* weight += node.Board.GetQueensAmountOnRow(pos.Row) - 1;  
 weight += node.Board.GetQueensAmountOnColumn(pos.Column) - 1;  
 weight += node.Board.GetQueensAmountOnDiagonals(pos.Row, pos.Column) - 1;  
 }  
 node.Board.MoveBack(node.PositionUpdate);  
  
 return weight;  
 }  
}

### Приклади роботи

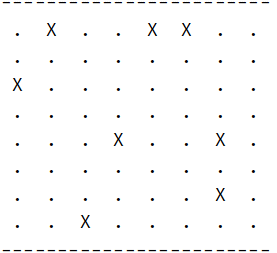
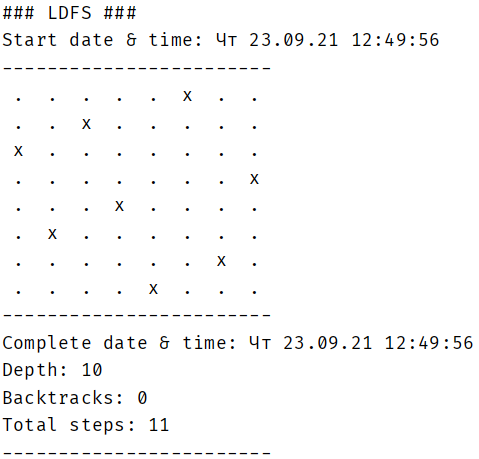
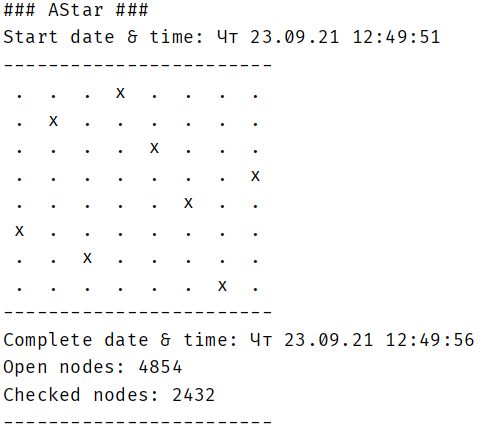
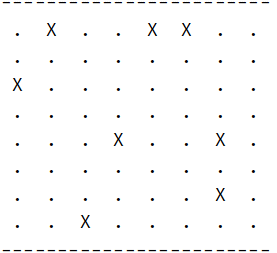
На рисунках 3.1 і 3.2 показані приклади роботи програми для різних алгоритмів пошуку.

Рисунок 3.1 – Алгоритм LDFS

Рисунок 3.2 – Алгоритм A\*

## Дослідження алгоритмів

В таблиці 3.1 наведені характеристики оцінювання алгоритму LDFS, задачі 8-ферзів для 20 початкових станів.

Таблиця 3.1 – Характеристики оцінювання алгоритму **LDFS**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Початкові стани | Кінцевий стан | Ітерації | К-сть гл. кутів | Всього станів | Всього станів у пам’яті |
| Стан 1 |  | 171 | 44 | 332 | 117 |
| Стан 2 | Cutoff | 1798 | 623 | 3420 | 999 |
| Стан 3 | Cutoff | 2192 | 812 | 4003 | 999 |
| Стан 4 |  | 109 | 22 | 217 | 86 |

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Стан 5 | Cutoff | 1950 | 744 | 3693 | 999 |
| Стан 6 |  | 115 | 26 | 227 | 86 |
| Стан 7 |  | 43 | 11 | 73 | 29 |
| Стан 8 | Cutoff | 1303 | 305 | 2606 | 999 |
| Стан 9 | Cutoff | 1284 | 284 | 2567 | 999 |
| Стан 10 | Cutoff | 1488 | 488 | 2975 | 999 |
| Стан 11 |  | 45 | 9 | 89 | 35 |
| Стан 12 | Cutoff | 1330 | 330 | 2659 | 999 |
| Стан 13 |  | 69 | 14 | 137 | 54 |
| Стан 14 | Cutoff | 1329 | 331 | 2658 | 999 |
| Стан 15 |  | 80 | 16 | 159 | 63 |
| Стан 16 |  | 111 | 25 | 221 | 85 |
| Стан 17 | Cutoff | 1286 | 287 | 2570 | 999 |
| Стан 18 |  | 137 | 33 | 273 | 103 |
| Стан 19 |  | 58 | 10 | 115 | 47 |
| Стан 20 |  | 80 | 17 | 159 | 62 |

За допомогою LDFS вдалося розв’язати 11 дошок з 20. Очікувана ефективність не інформативного пошуку в загальному випадку складає приблизно 14%, у конкретно цьому випадку отримано ефективність в 55%, що є дуже гарним результатом.

Табл. 3.2 — Зведена інформація з табл. 3.1

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | **Середня кіл-сть ітерацій** | **Середня кіл-сть глухих кутів** | **Середня кіл-сть станів** |
| **Розв’язані дошки** | 93 | 21 | 182 |
| **Нерозв’язані дошки** | 1551 | 467 | 3017 |
| **Всі дошки** | 749 | 222 | 1458 |

В таблиці 3.3 наведені характеристики оцінювання алгоритму А\*, задачі 8-ферзів для 20 початкових станів.

Таблиця 3.3 – Характеристики оцінювання А\*

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Початкові стани | Кінцевий стан | Ітерації | Всього станів | Всього станів у пам’яті |
| Стан 1 |  | 5847 | 17003 | 11156 |
| Стан 2 |  | 1131 | 3420 | 2786 |
| Стан 3 |  | 4617 | 13568 | 8951 |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Стан 4 |  | 3120 | 9626 | 6506 |
| Стан 5 |  | 1517 | 5049 | 3532 |
| Стан 6 |  | 2493 | 7609 | 5116 |
| Стан 7 |  | 1085 | 3448 | 2363 |
| Стан 8 |  | 3841 | 11896 | 8055 |
| Стан 9 |  | 5837 | 17492 | 11655 |
| Стан 10 |  | 171 | 766 | 595 |
| Стан 11 |  | 1128 | 3874 | 2746 |
| Стан 12 |  | 5648 | 17526 | 11878 |
| Стан 13 |  | 696 | 2549 | 1853 |
| Стан 14 |  | 492 | 2167 | 1675 |
| Стан 15 |  | 2248 | 7682 | 5434 |
| Стан 16 |  | 1534 | 5043 | 3509 |
| Стан 17 |  | 2435 | 7480 | 5045 |
| Стан 18 |  | 2423 | 7182 | 4759 |
| Стан 19 |  | 4508 | 13941 | 9433 |
| Стан 20 |  | 1896 | 6520 | 4624 |

А\* на відміну від LDFS зміг розв’язати всі 20 дошок, що доводить той факт, що інформативний пошук у більшій кіл-сті випадків дає правильний результат. До того ж, А\* дає оптимальний результат. Якщо поглянути на таблицю 3.4, то можна побачити, що він генерує і перевіряє більше станів проте через те, що цей алгоритм ітеративний, а не рекурсивний це не є проблемою.

Табл. 3.4 — Зведена інформація з табл. 3.3

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | **Середня кіл-сть ітерацій** | **Середня кіл-сть глухих кутів** | **Середня кіл-сть станів** |
| **Розв’язані дошки** | 2633 | 8192 | 5584 |

У таблиці 3.5 наведено данні по середній кількості згенерованих станій, ітерацій та глухих кутів.

З таблиці стає очевидно, що LDFS генерує менше станів і в цілому працює менше, бо йому не потрібно на кожній ітерації розраховувати вагу нових вершин і перевіряти чи вже були перевірені такі розстановки. Але це має і побічний ефект — цей алгоритм не гарантує те, що всі дошки будуть вирішені. У той самий час, А\*, який генерує і перевіряє більше станів у загальному випадку буде пріорітетнішим, бо має більший відсоток вдало розв’язаних шахівниць.

Табл. 3.5 – порівняння алгоритмів LDFS та A\*

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | **Середня кіл-сть ітерацій** | **Середня кіл-сть глухих кутів** | **Середня кіл-сть станів** |
| **A\*** | 2633 | 8192 | 5584 |
| **LDFS** | 749 | 222 | 1458 |

Висновок

При виконанні даної лабораторної роботи було розглянуто алгоритми інформативного та неінформативного пошуку, на прикладі класичної задачі 8-ферзів.

Для розв’язання задачі в якості неінформативного алгоритму пошуку було використано Limited Depth-First Search. Він дозволяє шукати рішення задачі в графі з максимальною просторовою складністю O(|V|) та case performance O(|V| + |E|). Проте, через те, що в більшості імплементацій цей алгоритм рекурсивний, інколи виникають проблеми з переповненням стеку і тому, дуже важливо встановити оптимальне обмеження глибини, бо відсоток розв’язаних дошок напряму залежить від того максимальної глибини, на яку може заглибитись алгоритм.

В якості інформативного алгоритму використано А\*. Він набагато ефективніший за Limited Depth-First Search в плані використання пам’яті, проте, як показали практичні досліди він працює довше за LDFS, але може розв’язувати дошки які не зміг вирішити його конкурент. Цей алгоритм має просторову складність O(|V|) та case performance O(|E|), що краще за показники LDFS.

На мою думку, алгоритми неінформативного пошуку можна використовувати для попереднього аналізу, проте вони використовують більше пам’яті і не гарантують результат. У той самий час алгоритми інформаційного пошуку мають більше шансів розв’язати задачу, але немає гарантій, що вони зможуть швидко знайти рішення.