#### **УНИВЕРСИТЕТ ИТМО**

Факультет программной инженерии и компьютерной техники Направление подготовки 09.03.04 Программная инженерия Дисциплина «Системы искусственного интеллекта»

### Лабораторная работа №3

Вариант 9

Студент

Патутин В.М

P33101

Преподаватель

Бессмертный И. А.

#### Задание:

Исследование алгоритмов решения задач методом поиска. Описание предметной области. Имеется транспортная сеть, связывающая города СНГ. Сеть представлена в виде таблицы связей между городами. Связи являются двусторонними, т. е. допускают движение в обоих направлениях.

Необходимо проложить маршрут из одной заданной точки в другую.

Этап 1. Неинформированный поиск. На этом этапе известна только топология связей между городами. Выполнить:

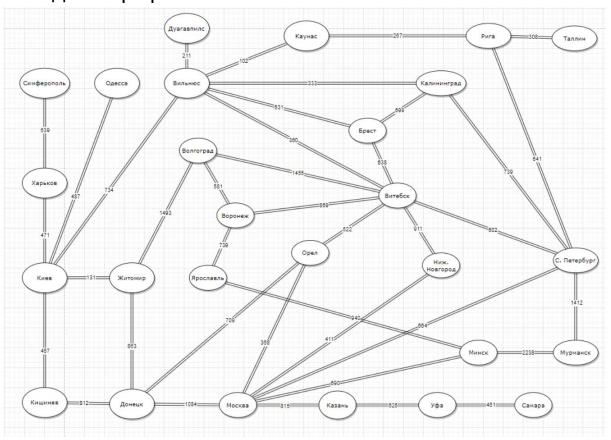
- 1) поиск в ширину;
- 2) поиск глубину;
- 3) поиск с ограничением глубины;
- 4) поиск с итеративным углублением;
- 5) двунаправленный поиск.

Этап 2. Информированный поиск. Воспользовавшись информацией о протяженности связей от текущего узла, выполнить:

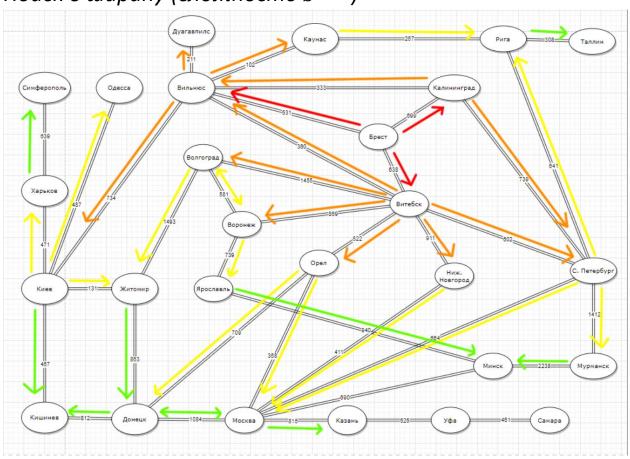
- 1) жадный поиск по первому наилучшему соответствию;
- 2) затем, использую информацию о расстоянии до цели по прямой от

каждого узла, выполнить поиск методом минимизации суммарной оценки А\*.

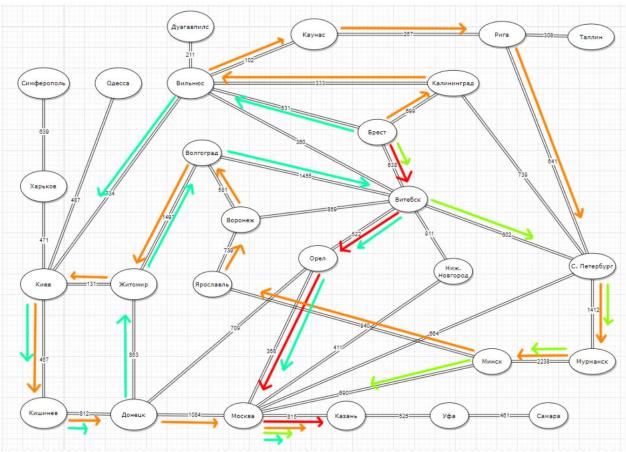
# Исходный граф:



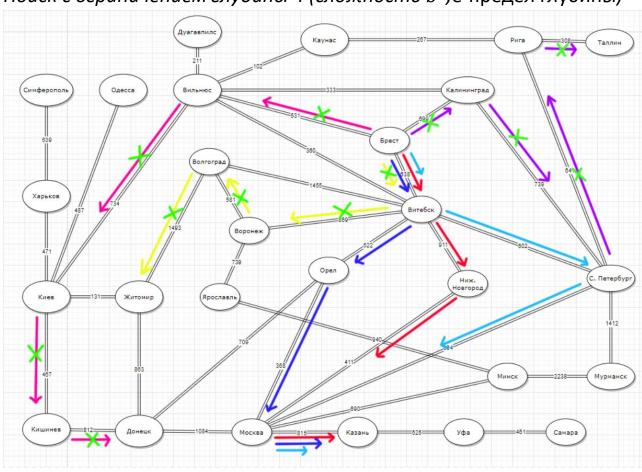
Этап 1: Поиск в ширину (сложность  $b^{d+1}$ )



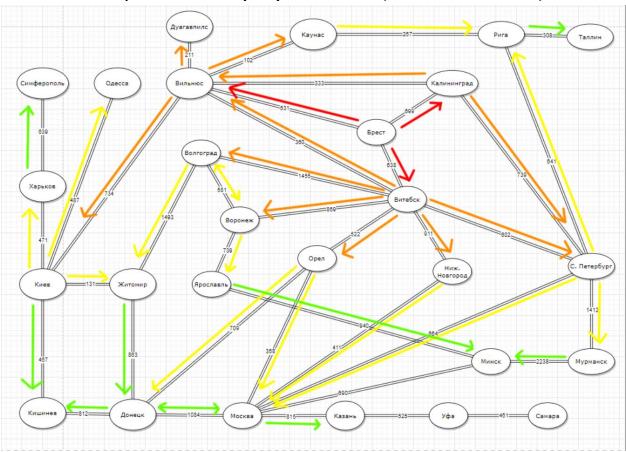
# Поиск в глубину (сложность $b^m$ )



# Поиск с ограничением глубины 4 (сложность $b^{\mathrm{e}}$ , $\mathrm{e}$ -предел глубины)



### Поиск с итеративным углублением (сложность $b^d$ )



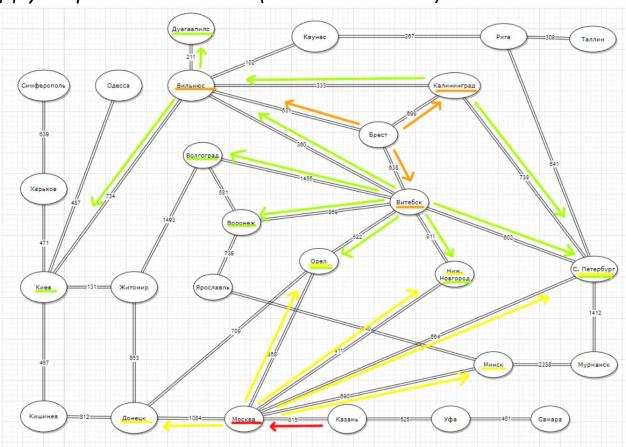
Красный – ограничение глубины 1

Красный + оранжевый – ограничение глубины 2

Красный + оранжевый + желтый – ограничение глубины 3

Красный + оранжевый + желтый + шартрез – ограничение глубины 4

## Двунаправленный поиск (сложность $b^{d/2}$ )

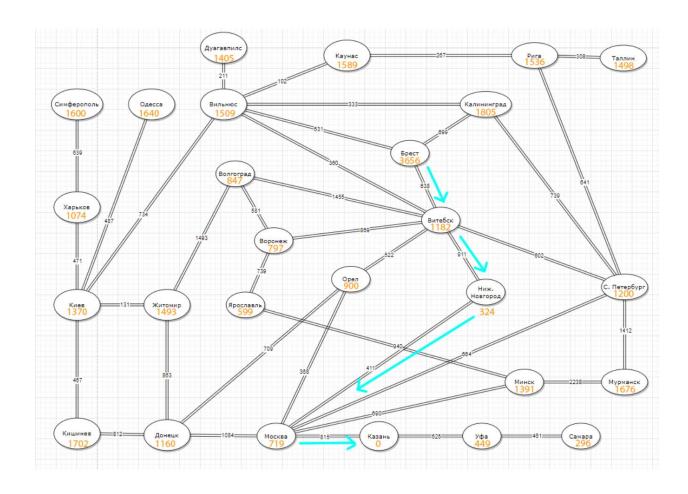


#### Вывод Этапа 1:

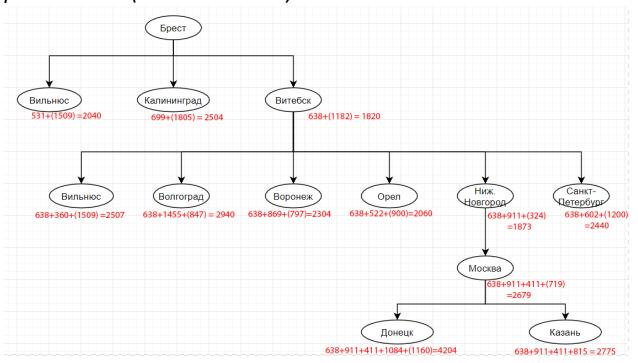
Метод	Полнота	Временная	Затраты	Оптимальност
		сложность	памяти	Ь
Поиск в ширину	Да	$b^{d+1}$	$b^{d+1}$	Да
Поиск по критерию	Да	b <sup>1+C/n</sup>	b <sup>1+C/n</sup>	Да
стоимости				
Поиск в глубину	Нет	b <sup>m</sup>	bm	Нет
Поиск с	Нет	b <sup>e</sup>	be	Нет
ограничением				
глубины				
Поиск с	Да	b <sup>d</sup>	bd	Да
итеративным				
углублением				
Двунаправленный	Да	b <sup>d/2</sup>	b <sup>d/2</sup>	Да
поиск				

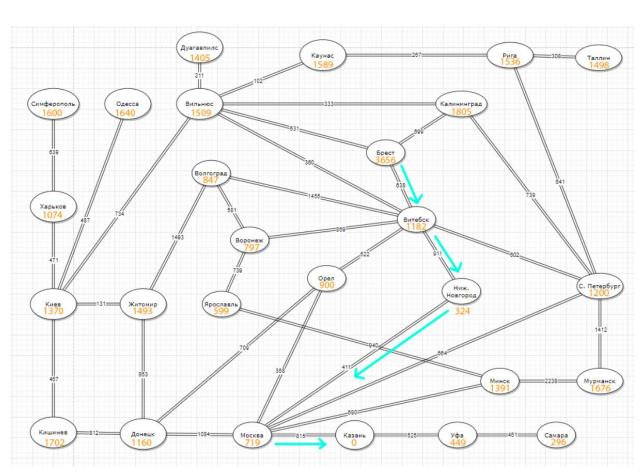
Алгоритм поиска в ширину не является оптимальным, так как имеет большую сложность, из-за запоминания всех вершин, но при этом всегда находит цель. Поиск в глубину может дать неверный вывод, зайдя в тупик. Также он может долго углубляться в один вариант решения, не проверив короткий. Поиск с ограничением глубины вводит дополнительное условие неполноты, что ускоряет процесс, но имеет шанс не найти цель. Двунаправленный поиск является оптимальным.

Этап 2: Жадный поиск по первому наилучшему соответствию (сложность  $b^m$ )



# Метод минимизации суммарной оценки стоимости решения $A^*$ (сложность $b^a$ )





#### Вывод Этапа 2:

Жадный поиск по первому наилучшему соответствию	Нет	b^m	b^m	Нет
Поиск методом минимизации суммарной оценки А*	Да	b^a	a*m	Да

Алгоритм жадного поиска не является оптимальным, из-за возможного нахождения город близко, но при этом добраться напрямую нельзя. Метод А\* является оптимальным, при условии, что выбрана допустимая эвристическая функция, которая не переоценивает стоимость. Но поиск А\* не является применимым на практике из-за того, что ресурсы пространства исчерпываются намного быстрее чем временные.

#### Выводы

При выполнении лабораторной работы я изучил работу алгоритмов поиска на информированном и неинформированном графе, а также сравнил их работу и сложность.