

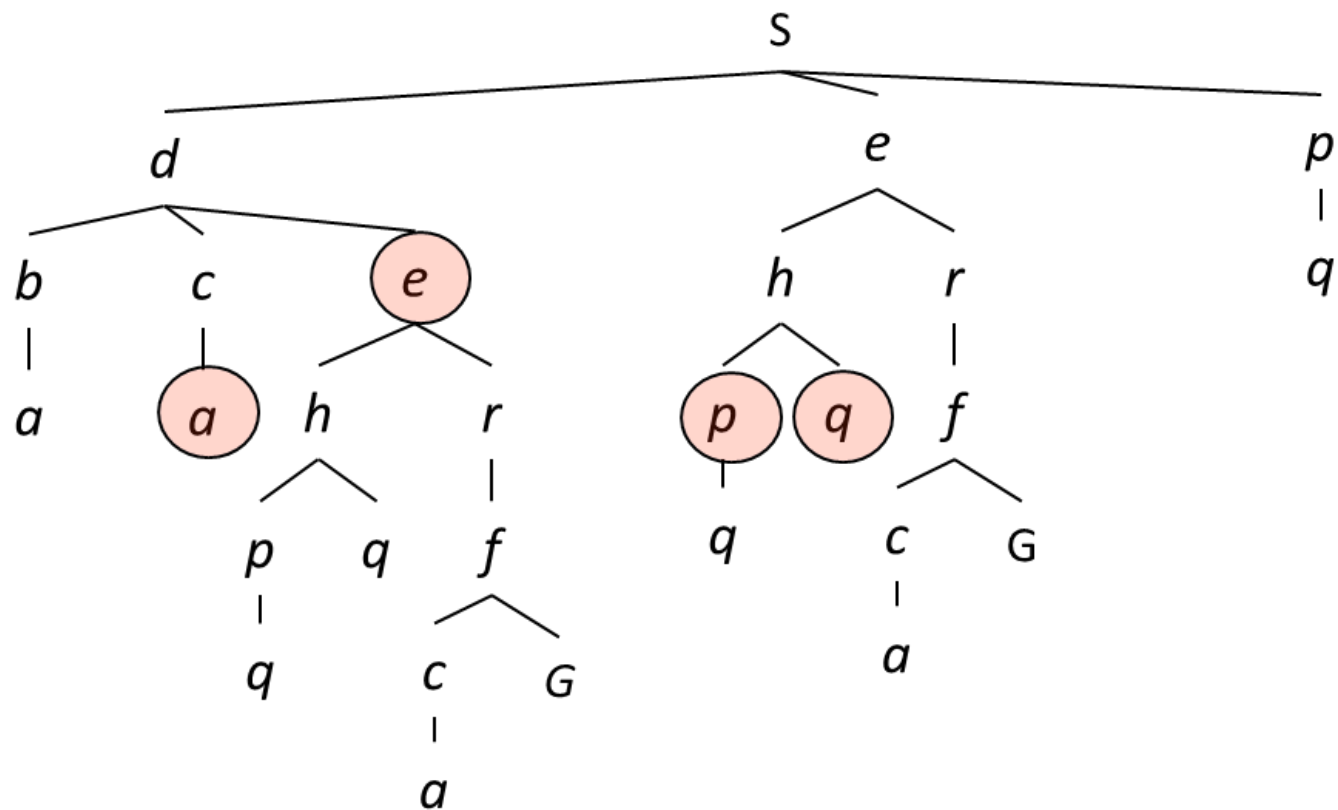
# 搜索算法实践

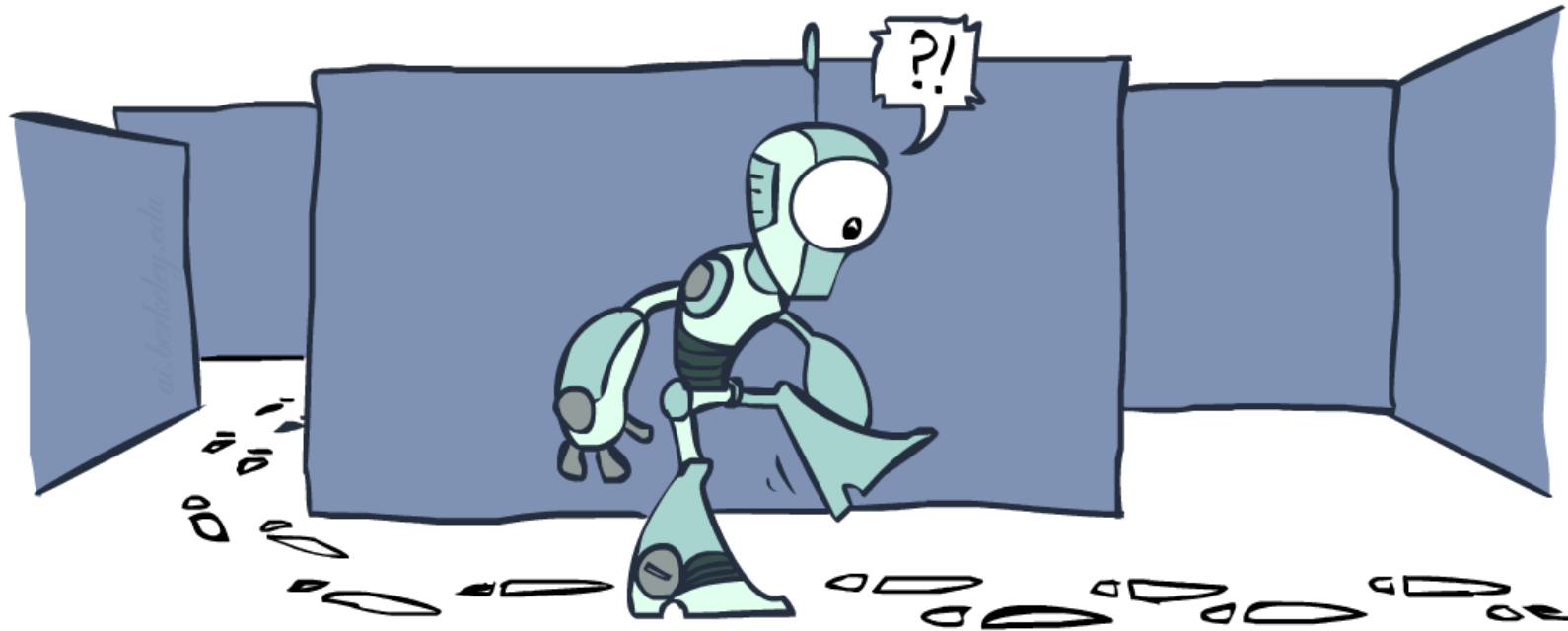
马超

2025年3月15日

饮水思源 · 爱国荣校

- 在广度优先搜索中，我们并不需要搜索这些圈内的节点。为什么？



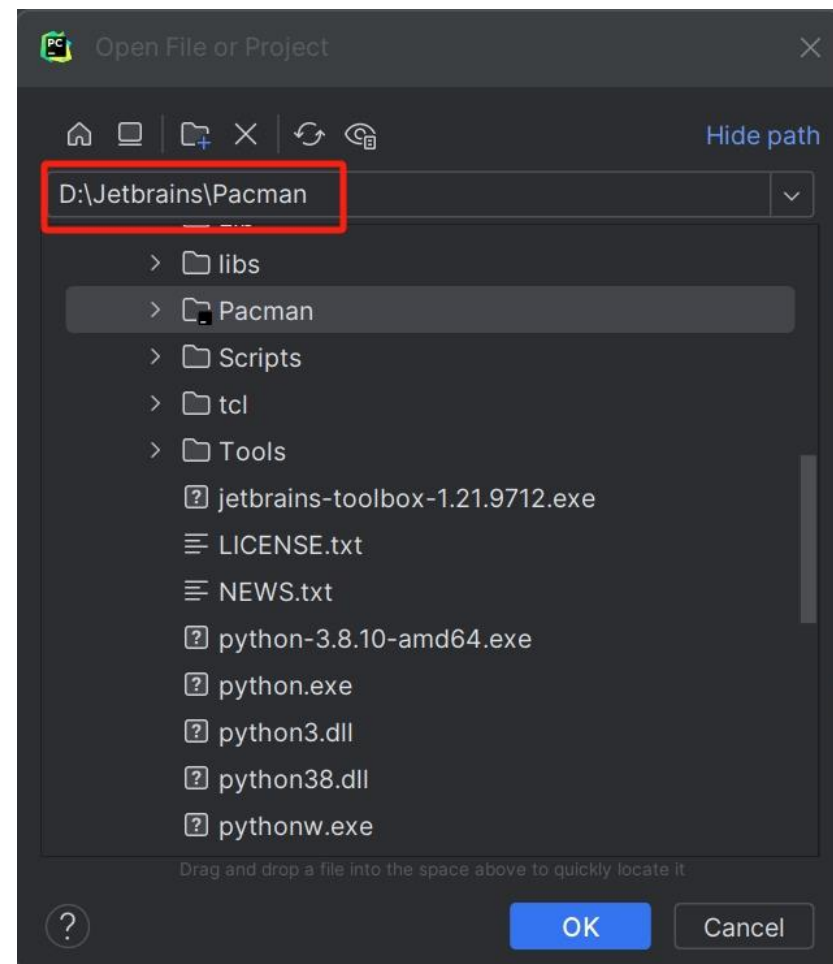
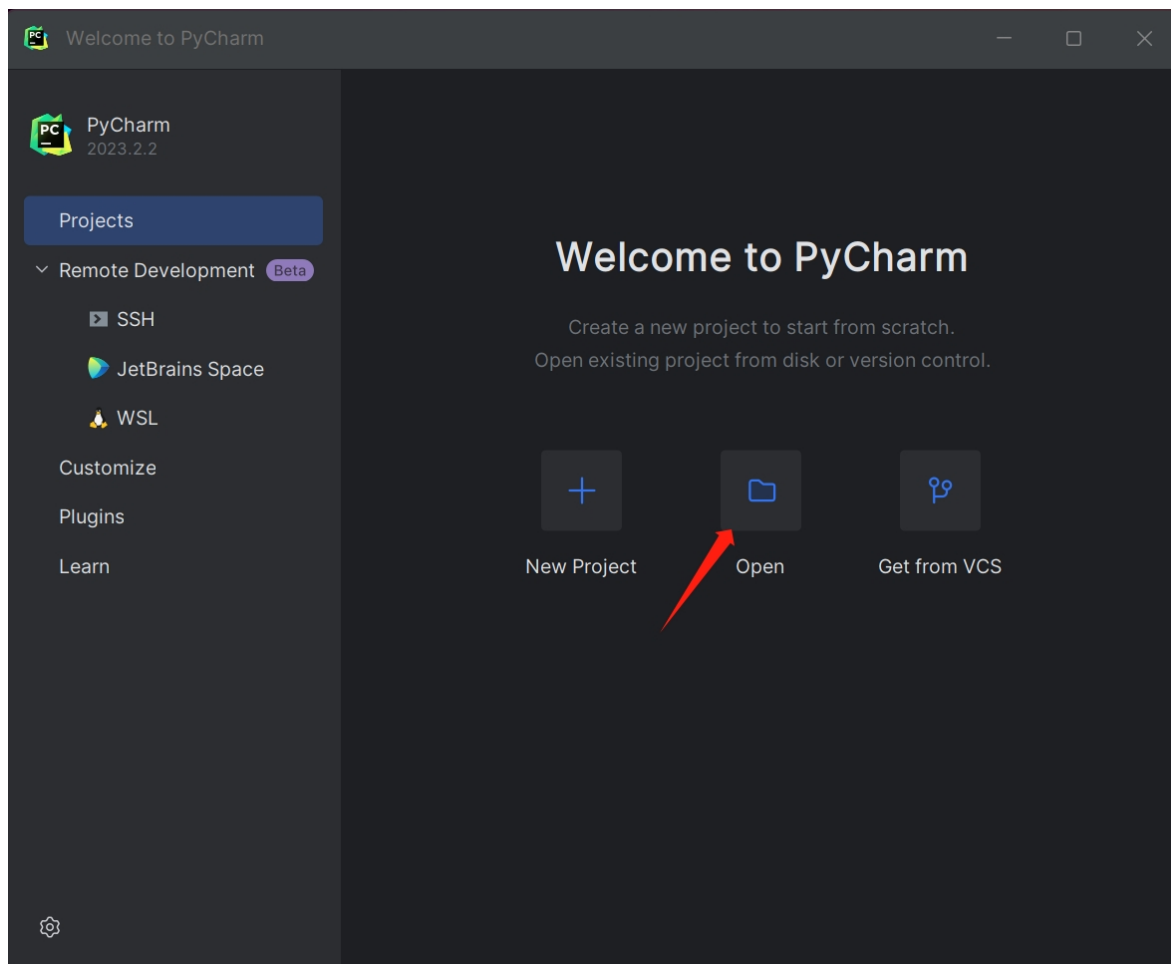


- **主要思想：不重复搜索一个节点**
- **实现逻辑：**
  - 树搜索 + 一个记录已经搜索过节点的集合 (closed set)
  - 按照树搜索的顺序逐点搜索，但是在搜索某个结点之前，先判断其是否被搜索过，即是否在closed set中
    - 若被搜索过，则跳过
    - 若未被搜索过，则按照树搜索的方法正常搜索，并把它加入closed set

# 搜索算法实践 — 搜索算法在吃豆人中的应用



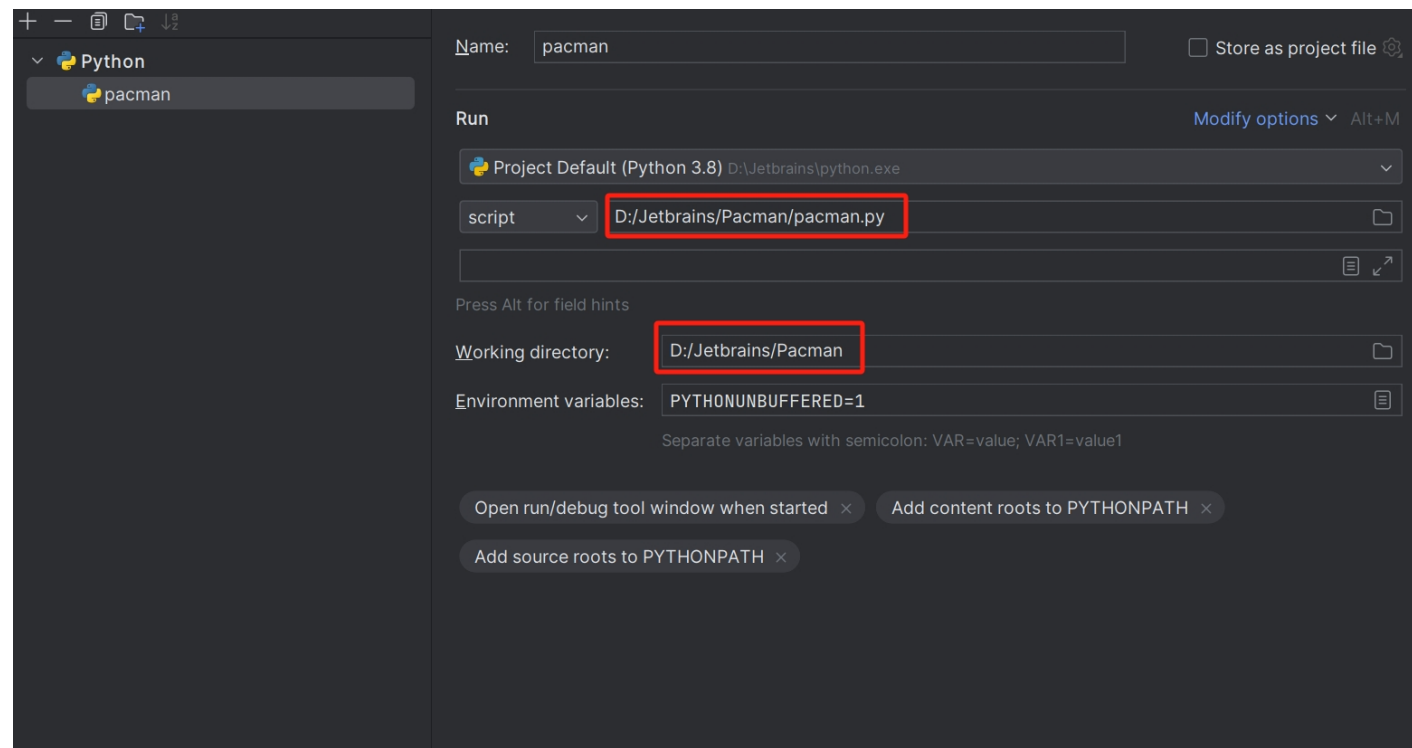
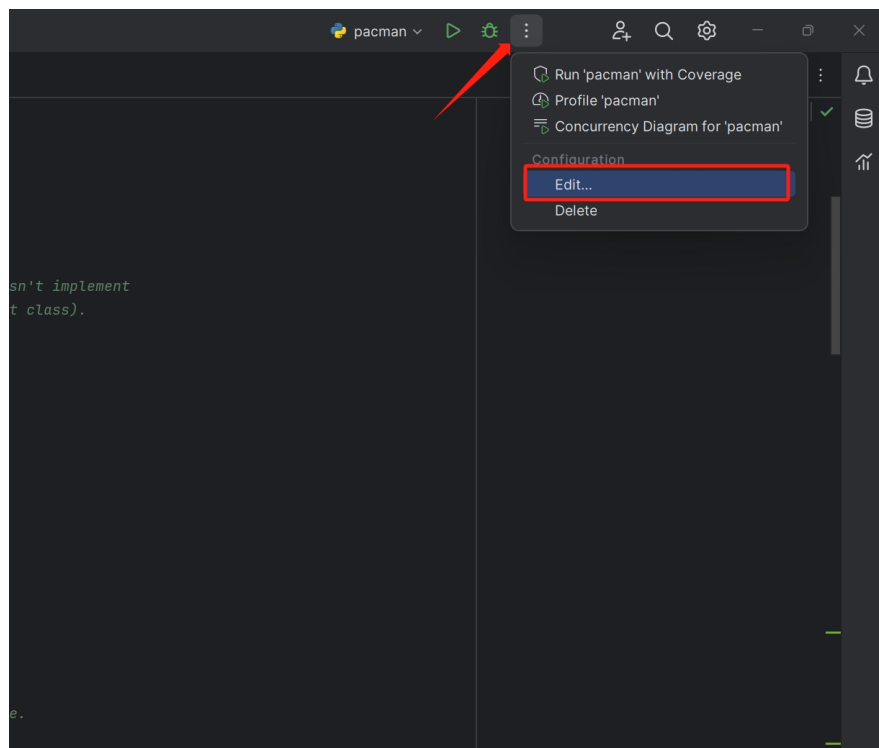
- 下载代码库，解压，放到 D:\Jetbrains\Pacman 路径
- 使用PyCharm打开D:\Jetbrains\Pacman文件夹，并打开pacman.py文件



# 搜索算法实践 — 搜索算法在吃豆人中的应用



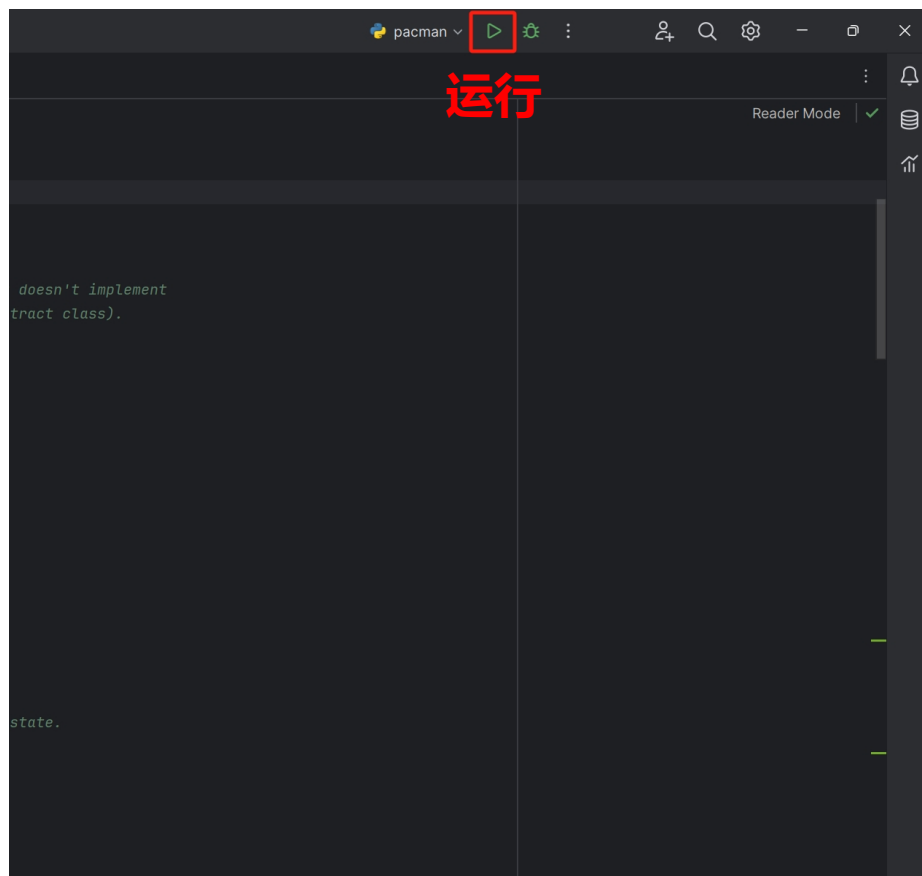
- 点击Run – Edit Configurations – Add new – Python
- 在Script path处写入pacman.py的存储地址
- 在Working directory处写入D:\Jetbrains\Pacman文件夹的地址



# 3搜索算法实践 — 搜索算法在吃豆人中的应用



- 点击Apply, 然后运行程序, 会弹出吃豆人窗口



- 1.在代码中TODO部分补全search.py中四种不同搜索算法的代码
  - depthFirstSearch
  - breadthFirstSearch
  - uniformCostSearch

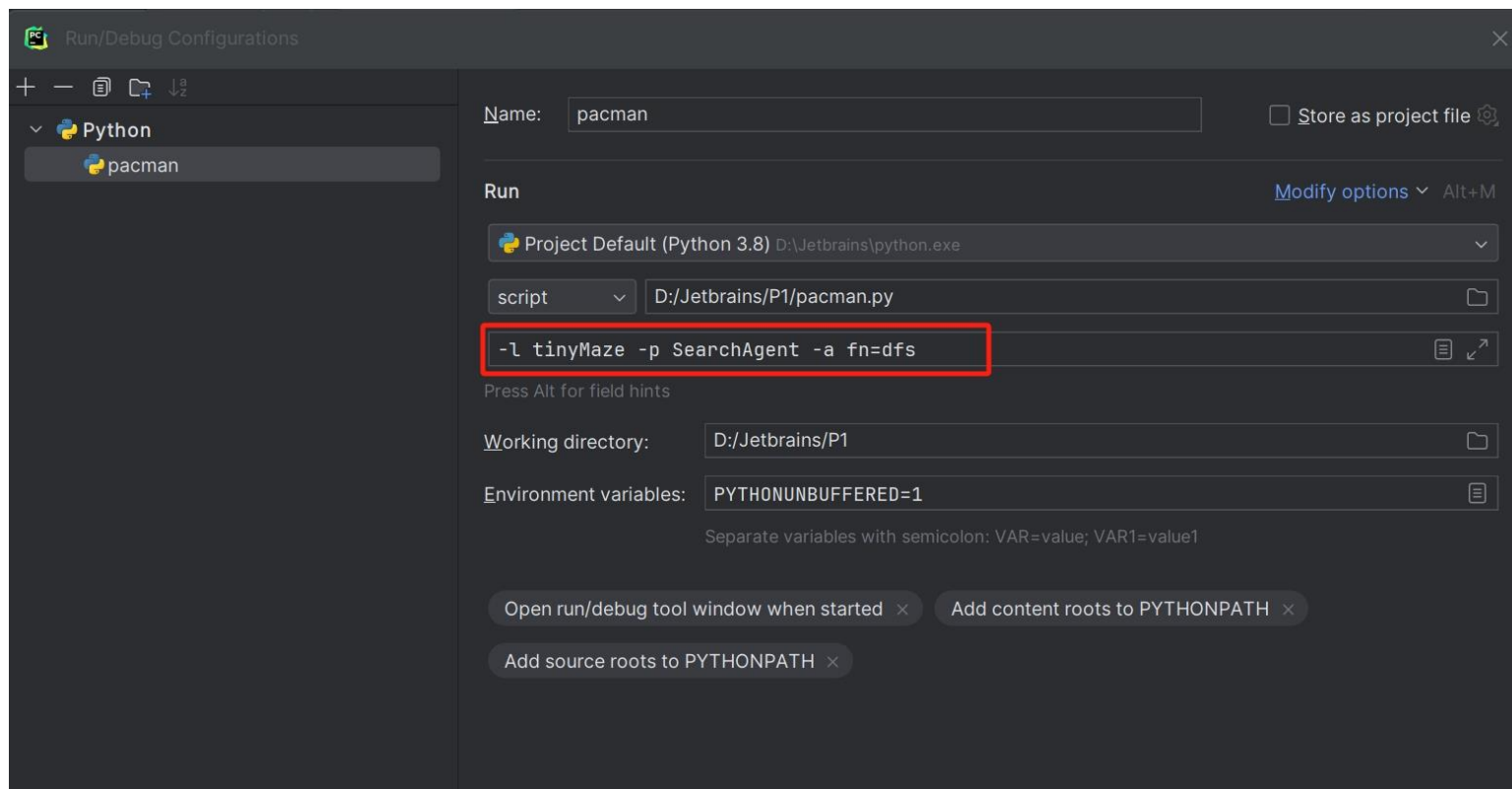
```
def breadthFirstSearch(problem):  
    """Search the shallowest nodes in the search tree first."""  
    "*** YOUR CODE HERE ***"  
    closed = set()  
    fringe = # TODO util.Stack() OR util.Queue()  
    node = {  
        'position': problem.getStartState(),  
        'path': []  
    }
```



## 2. 代码测试 (以深度优先为例)

测试方法：点击Run – Edit Configurations

在Parameters处写入-l tinyMaze -p SearchAgent -a fn=dfs, 点击apply



## ▪ 2. 代码测试

- 深度优先: `python pacman.py -l tinyMaze -p SearchAgent -a fn=dfs`
- 广度优先: -a后替换为 `fn=bfs`
- 一致代价: -a后替换为 `fn=ucs`
- 测试时可以将 -l 之后的tinyMaze换成mediumMaze或者bigMaze来测试不同的地图, 在使用bigMaze时可加上: `-z 0.5`来显示完整的地图, 并使用`-frameTime 0`来加快Pacman的移动速度。

## ▪ 3. 对比实验

- 将 -l 后的 tinyMaze 替换为 mediumMaze 和 bigMaze，测试三种搜索算法在三种不同的地图上的搜索表现
- 要求：记录实验中的搜索到路径的长度 “total cost” 以及搜索的节点数 “nodes expanded” ， 将结果记录在 **results.xlsx**
- 注：在测试 bigMaze 时，可加上 -z 0.5 来显示完整的地图

```
Path found with total cost of 8 in 0.0 seconds  
Search nodes expanded: 14
```



上海交通大学

SHANGHAI JIAO TONG UNIVERSITY



人工智能研究院

Artificial Intelligence Institute

谢谢!

饮水思源 爱国荣校