

5 Deep NN

5.1 Deep NN

5.2 拓展资料1：On the Origin of Deep Learning

5.3 拓展资料2：Efficient Processing of Deep Neural ...

5.4 拓展资料3：Attention is all you need

5.5 参考：Tensorflow和Pytorch环境安装

5.6 本单元小测

6 Problem Solving by Searching

6.1 Problem Solving by Searching

6.2 本单元小测1

6.3 本单元小测2

7 与或图搜索

7.1 与或图搜索

7.2 本单元小测

8 对抗搜索

8.1 对抗搜索

8.2 本单元小测

本单元小测1

章节测验

通过搜索求解问题单元小测

题量: 2 满分: 15.0

第1次作答

一. 简答题（共2题）

1【简答题】在状态空间一般搜索过程中，open表与closed表的作用与区别是什么？

我的答案：

作用：都是用来存放结点的，区别：open表用来保存所有已生成而未考察的结点，closed表用来保存已访问过的结点。

正确答案：

要点：

可以记录搜索轨迹

open表中存放待考察节点，close表存放考察过的节点。

2【简答题】简述广度优先搜索算法与深度优先搜索算法的区别和特点（10.0分）

我的答案：

广度优先搜索和深度优先搜索的策略不同，广度优先搜索从第1层出发，逐层访问，直到找到问题的解。深度优先搜索则不断访问节点的子节点直到根节点，若为找到问题的解则向上回溯并重复之前的操作。深度优先搜索算法使用栈，能够找到所有的解决方案，但广度优先搜索算法使用队列，适于解决最短、最小路径的问题。

正确答案：

要点：

广度优先搜索：从初始节点出发，逐层对节点进行扩展。其OPEN表是一个队列，搜索代价高；如有解则必能找到解，且能找到最优解。

深度优先搜索：首先扩展最新产生的(即最深的)节点。其OPEN表是一个堆栈，效率较高，但无法保证找到解。

[上一节](#)[下一节](#)