Artificial Intelligence 人工智能实验

搜索算法

中山大学计算机学院 2024年春季

目录

1. 理论课内容回顾

- 1.1 基本概念
- 1.2 盲目搜索
- 1.3 启发式搜索
- 1.4 博弈树搜索

2. 实验任务

- 2.1 利用盲目搜索解决迷宫问题 (无需提交)
- 2.2 利用启发式搜索解决15-Puzzle问题 (无需提交)
- 2.3 利用博弈树搜索实现象棋AI

3. 作业提交说明

1.1 基本概念

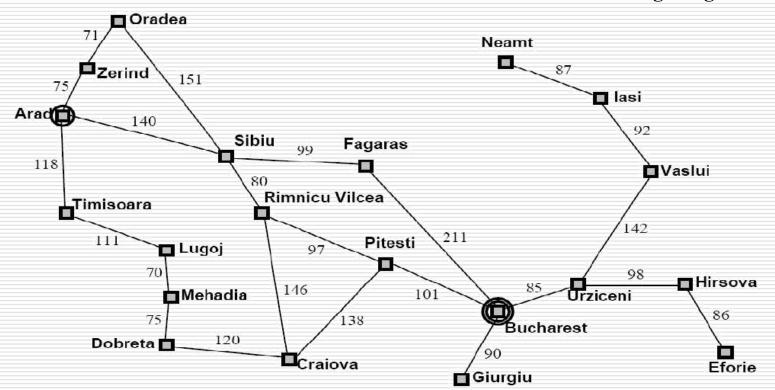
- □ 问题的定义
 - 用5个组件形式化定义一个search problem:
 - Initial state 初始状态
 - Actions 动作
 - Transition model 转移模型
 - Goal test 目标测试
 - Path cost 路径代价
 - 问题的解 (solution) 的定义
 - ☐ A solution to a problem is an action sequence that leads from the initial state to a goal state.

1.1 基本概念

口 举例

Currently in Arad, need to get to Bucharest

- States: the various cities you could be located in.
- Actions: drive between neighboring cities.
- Initial state: in Arad
- Goal: in Bucharest
- Solution: the route, the sequence of cities to travel through to get to Bucharest.



1.1 基本概念

- □求解算法的性能
 - 完备性: 当问题有解时,这个算法能否保证找到解。
 - 最优性: 搜索策略能否找到最优解。
 - 时间复杂度: 找到解所需要的时间, 也叫搜索代价
 - 空间复杂度: 执行搜索过程中需要多少内存空间

1. 宽度优先搜索

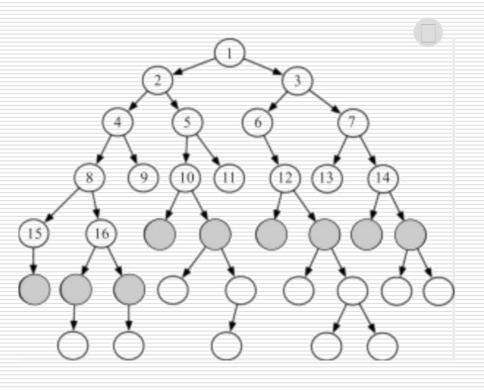
2. 深度优先搜索

3. 深度受限搜索

4. 迭代加深搜索

5. 双向搜索

- 1. 宽度优先搜索 (BFS)
- · 最大深度为d、最大分支为b;



```
    算法 宽度优先搜索 BFS
    输入: 初始状态 s<sub>0</sub>, 动作集合, 转移模型 T, 目标检测函数
    1: 初始化队列 queue ← [s<sub>0</sub>]
    2: while queue 非空 do
    3: s ← queue.pop()
    4: for s 的所有可行动作 a do
    5: 获取下一状态 s' = T(s, a)
    6: if s' 是目标 then
    7: return 搜索路径
    8: else
    9: queue.append(s')
    10: end if
    11: end for
```

- · 节点扩展顺序与目标节点的位置无关;
- · 用一个先进先出(FIFO)队列实现。
- · 完备性;

12: end while

13: return 问题无解

- 非最优;
- 时间复杂度O(b^d);
- 空间复杂度O(b^d); 7

2. 深度优先搜索 (DFS)

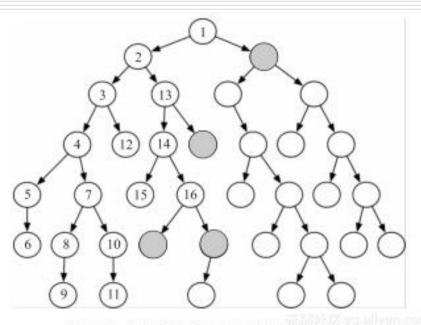


图 3-5 深度优先搜索中节点的扩展顺序

算法 深度优先搜索 DFS

输入: 初始状态 s_0 , 动作集合, 转移模型 T, 目标检测函数

- 1: **if** s₀ 下无可执行动作 **then**
- 2: return 当前无解
- 3: else if so 是目标 then
- 4: return 搜索路径
- 5: else
- 6: for all so 的可行动作 a do
- 7: 获取下一状态 $s' = T(s_0, a)$
- 9: end for
- 10: end if
- · 节点扩展顺序与目标节点的位置无关;
- 用一个后进先出堆栈实现。

3. 深度受限搜索 (Deep-limited Search)

```
算法 有界深度搜索 DLS
输入: 初始状态 s_0, 动作集合, 转移模型 T, 目标检测函数, 深度限制
1: if d=0 then
2: return 当前无解
3: else if so 是目标 then
   return 搜索路径
5: else
   for all so 的可行动作 a do
    获取下一状态 s' = T(s_0, a)
7:
    end for
9:
10: end if
```

- 若状态空间无限,深度优先搜索可能会出现循环,搜索失败;
- 通过预定一个深度限制L 来解决这个问题。

4. 迭代加深搜索 (Iterative Deepening Search)

```
    算法 迭代加深搜索 IDS
    输入: 初始状态 s<sub>0</sub>, 动作集合, 转移模型 T, 目标检测函数
    1: for d = 1 to +∞ do
    2: 以 s<sub>0</sub> 为初始状态, d 为深度限制执行 DLS
    3: if 本次搜索找到解 then
    4: return 搜索路径
    5: else if 本次搜索所有节点深度小于 d then
    6: return 搜索失败
    7: end if
```

· 深度受限搜索的L值难以选择;

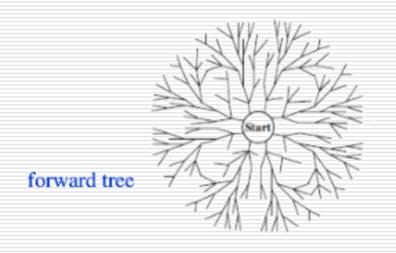
8: end for

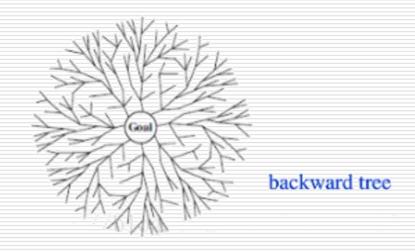
迭代加深搜索:以深度优先搜索相同的顺序访问搜索树的节点 ,但先访问节点的累积顺序实际是宽度优先。

10

5. 双向搜索 (Bidirectional search)

它同时进行两个搜索:一个是从初始状态向前搜索,二另一个则从目标向后搜索。当两者在中间相遇时停止。





- ・同时进行两个搜索:一个是从初始状态向前搜索,二另一个则 从目标向后搜索;
- 当两者在中间相遇时停止;
- 在一定程度上能减小复杂度。

□盲目搜索策略评估

Evaluation of Uninformed Tree-search Strategies

无信息树搜索策略评价

Criterion	Breadth First	Uniform Cost	Depth First	Depth Limited	Iterative Deepening	Bidirectional
Complete	Yes ^a	$Yes^{a,b}$	No	No	Yes ^a	$Yes^{a,d}$
Time	$O(b^d)$	$O(b^{1+\lfloor C^*/\epsilon \rfloor})$	$O(b^m)$	$O(b^{\ell})$	$O(b^d)$	$O(b^{d/2})$
Space	$O(b^d)$	$O(b^{1+\lfloor C^*/\epsilon\rfloor})$	O(bm)	$O(b\ell)$	O(bd)	$O(b^{d/2})$
Optimal	Yes ^c	Yes	No	No	Yes ^c	$Yes^{c,d}$
Whore	■ b mayin	um branching factor of	the tree	a complete if	b is finite	

Where

- b -- maximum branching factor of the tree
- a -- complete if b is finite
- d -- depth of the shallowest solution
- m -- maximum depth of the tree

b -- complete if step costs c for positive

l -- the depth limit

- c -- optimal if step costs are all identical
- d -- if both directions use breadth-first search

1. 基础概念

2. A*

3. IDA*

4. 启发式函数的设计

1. 基础概率

- 启发式搜索又叫有信息的搜索,它利用问题所拥有的启发信息来引导搜索,达到减少搜索范围,降低问题复杂度的目的。
 - 无信息搜索对所有的可能路径节点一视同仁,而启发式 搜索可以指导搜索向最有希望的方向前进
 - 如何评估一个节点的重要性? 评估函数

$$f(x) = h(x) + g(x)$$

■ 其中g(x)是从初始节点到节点x付出的实际代价;而h(x)是从节点x到目标节点的最优路径的估计代价。h(x)建模了启发式搜索问题中的启发信息,是算法的关键。启发式函数的设计非常重要,合理的定义才能让搜索算法找到一个最优的问题解。

2. A*搜索算法

- □ A*算法可以看作是BFS算法的升级版,在原有的 BFS算法的基础上加入了启发式信息。
 - 算法描述: 从起始节点开始,不断查询周围可到达节点的状态并计算它们的f(x), h(x)与g(x)的值,选取评估函数f(x)最小的节点进行下一步扩展,并同时更新已经被访问过的节点的g(x),直到找到目标节点;
 - 算法优缺点: 拥有BFS速度较快的优点, 但是因为它要维护"开启列表"以及"关闭列表", 并且需要反复查询状态。因此它的空间复杂度是指数级的。

2. A*搜索算法

```
200
                                                                         100
→ step cost = 200
                                                                                 h(n2) = 200
                                     h(n1) = 50
                                                      n1
                                                                           n2
\rightarrow step cost = 100
                                                                            100
                                                   200
                                     h(n3) = 50
                                                      n3
                                                                                 h(n4) = 50
                                                                          n4
          g(n)+h(n)=f(n)
                                                         200
                                                                          100
\{S\} \rightarrow \{n1 [200+50=250], n2 [200+100=300]\}
   \rightarrow {n2 [100+200=300], n3 [400+50=450]}
                                                                 Goal
   → {n4 [200+50=250], n3 [400+50=450]}
   → {goal [300+0=300], n3 [400+50=450]}
```

- 3. IDA* (迭代加深A*) 搜索算法
- □ IDA* 是迭代加深深度优先搜索算法 (IDS) 的扩展 。因为它不需要去维护表,因此它的空间复杂度远 远小于A*。在搜索图为稀疏有向图的时候,它的性 能会比A*更好。
 - 算法描述:在算法迭代的每一步,IDA*都进行深度优先 搜索,在某一步所有可访问节点对应的最小可估价函数 值大于某个给定的阈值的时候,将会剪枝;
 - 算法优缺点: 当问题要求空间复杂度比较低的时候, IDA*更有优势。

4. 启发式函数设计

□ 启发式函数h(n)告诉算法从任何节点到目标节点的 最小代价估计值, 其选取很大程度影响算法性能。

h(n) 的值	描述	性能变化
h(n) = 0	只有g(n)起作用,退化为 Dijkstra算法	保证找到最短路径
h(n) <= h*(n)		保证能找到最短路径
h(n) = h*(n)	只遵循最佳路径不会扩展 其它节点	运行速度快并且能找到最 短路径
h(n) > h*(n)		不能保证找到最短路径

- 4. 启发式函数设计
- □ 启发式函数h(n)告诉算法从任何节点到目标节点的最 小代价估计值, 其选取很大程度影响算法性能。
- □ 性质1: 可采纳的 (admissible)
 - 当估价函数的预估值小于等于真实值时,算法必然可以找到一条从起始节点到最终节点的最短路径。这种性质叫做相容。

$$h(n) \leq h^*(n)$$

- □ 性质2: 单调的 (consistent)
 - 当节点n的估价函数值永远小于等于它的扩展节点n'的估价 函数值加上扩展代价时,则启发式函数设计是单调的。

$$h(n) \le \cos t(n, n') + h(n')$$

- 4. 启发式函数设计
- □ 不同的应用场景下有很多可选择的启发式函数。比如在网格地图中,一般使用以下几种启发式函数:
 - 在正方形网格中,允许向4邻域的移动,使用曼哈顿距离 (L1)
 - 在正方形网格中,允许向8邻域的移动,使用对角线距离 (L∞)等等

□ 启发函数没有限制,大家可以多尝试几种。

1. 两玩家零和博弈问题

2. 博弈树

3. Minimax搜索

4. Alpha-beta剪枝

- 1. 两玩家零和博弈问题
- □ 两名玩家轮流行动,进行博弈
 - 有限: 行动的个数有限
 - 确定性:不存在随机性
 - 信息完备性: 博弈双方知道所处状态的全部信息
 - 零和性: 一方的损失相当于另一方的收益, 总收益为0
 - 结局有三种可能:玩家A获胜、玩家B获胜、平局(或两种可能, 无平局)

- 1. 两玩家零和博弈问题
- ☐ An example: Rock, Paper, Scissors
 - ☐ Scissors cut paper, paper covers rock, rock smashes scissors
 - ☐ Represented as a matrix: Player I chooses a row, Player II chooses a column
 - □ Payoff to each player in each cell (Pl.I / Pl.II)
 - □ 1: win, 0: tie, -1: loss
 - □ so it's zero-sum



2. 博弈树

- □ 节点 (node): 表示问题的状态 (state)。
 - 分为内部节点 (interior node) 和叶子节点 (leaf node)
- □ 扩展节点: 行动 (action)。
- □ 双方轮流扩展节点:两个玩家的行动逐层交替出现。
- □ 博弈树的值: 博弈树搜索的目的,找出对双方都是最优的子节点的值。给定叶子节点的效益值,搜索内部节点的值。
- □ 评价函数:对当前节点的优劣评分。在有深度限制时,原来的内部节点会充当叶子节点的作用,此时以评价函数值作为效益值的估计。

24

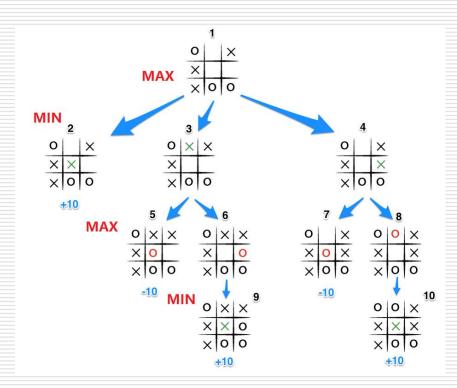
- 2. 博弈树
- □ 要提高博弈问题求解程序的效率,应作到如下两点:
 - 改进生成过程, 使之只生成好的走步, 如按棋谱的方法生成下一步;
 - 改进测试过程,使最好的步骤能够及时被确认。
- □ 要达到上述目的有效途径是使用启发式方法引导搜索过程
 - ,使其只生成可能赢的走步。而这样的博弈程序应具备:
 - 一个好的(即只产生可能赢棋步骤的)生成过程。
 - 一个好的静态估计函数。
- □ 下面介绍博弈中两种最基本的搜索方法。

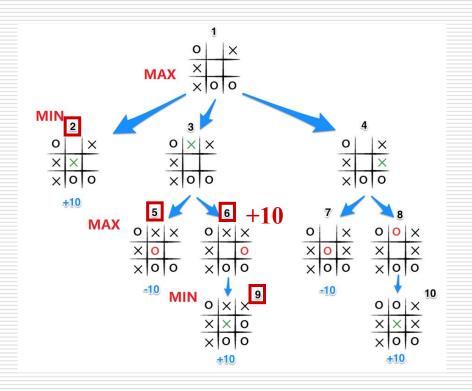
3. Minimax搜索

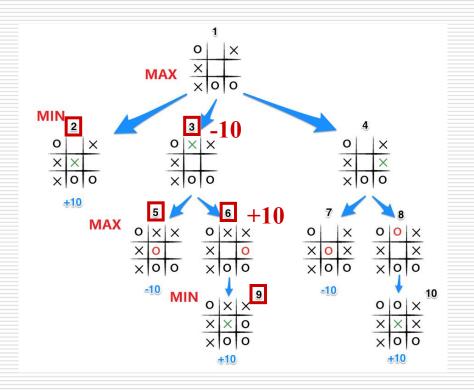
□ 假设:

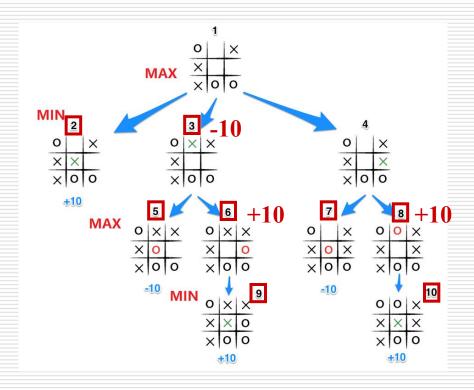
益最小。

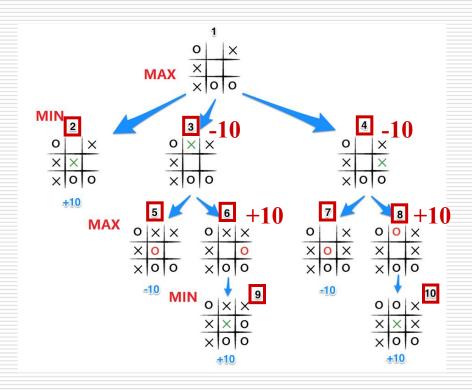
- 玩家A和玩家B的行动逐层交替;
- A和B的利益关系对立,即假设A要使分数更大,B就要使分数更小;
- A和B均采取最优策略。
- □ Minimax搜索:找到博弈树中内 部节点的值,其中Max节点(A
 -)的每一步扩展要使收益最大
 - , Min节点 (B) 的扩展要使收

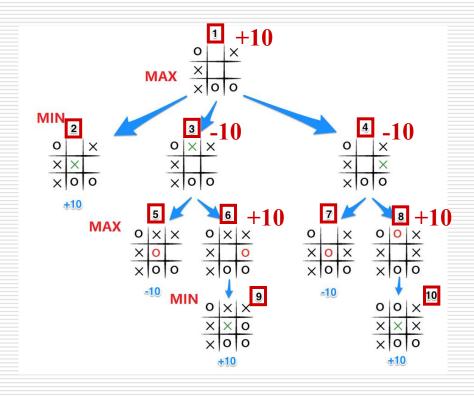




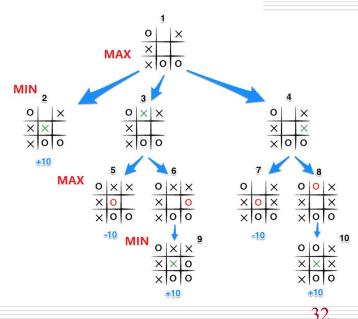








```
function MINIMAX-DECISION(state) returns an action
  \mathbf{return} \ \mathrm{arg} \ \mathrm{max}_{a} \in \mathrm{ACTIONS}(s) \ \mathrm{Min-Value}(\mathrm{Result}(state, a))
function MAX-VALUE(state) returns a utility value
  if TERMINAL-TEST(state) then return UTILITY(state)
  v \leftarrow -\infty
  for each a in ACTIONS(state) do
     v \leftarrow \text{MAX}(v, \text{MIN-VALUE}(\text{RESULT}(s, a)))
  return v
function MIN-VALUE(state) returns a utility value
  if TERMINAL-TEST(state) then return UTILITY(state)
  v \leftarrow \infty
  for each a in ACTIONS(state) do
     v \leftarrow \text{MIN}(v, \text{MAX-VALUE}(\text{RESULT}(s, a)))
  return v
```



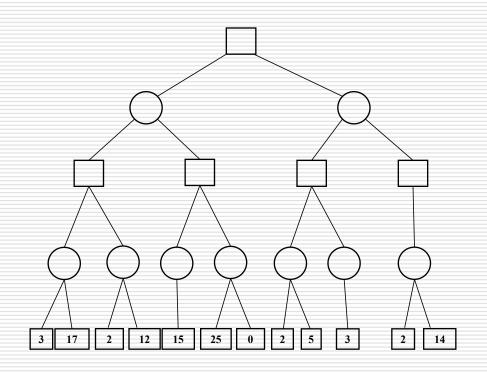
- 4. Alpha-beta剪枝
- □ Minimax搜索: 随着博弈的进行,必须检查的游戏状态的数目 呈指数增长;
 - 我们只需要知道博弈过程所对应路径上的节点值;
- □ Alpha-beta剪枝:剪掉不可能影响决策的分支,尽可能地消除 部分搜索树。
 - Max节点记录alpha值,Min节点记录beta值
 - Max节点的alpha剪枝:效益值 ≥ 任何祖先Min节点的beta值
 - Min节点的beta剪枝:效益值 ≤ 任何祖先Max节点的alpha值

4. Alpha-beta剪枝

return v

```
function ALPHA-BETA-SEARCH(state) returns an action
   v \leftarrow \text{MAX-VALUE}(state, -\infty, +\infty)
  return the action in ACTIONS(state) with value v
function MAX-VALUE(state, \alpha, \beta) returns a utility value
  if TERMINAL-TEST(state) then return UTILITY(state)
   v \leftarrow -\infty
  for each a in ACTIONS(state) do
      v \leftarrow \text{MAX}(v, \text{MIN-VALUE}(\text{RESULT}(s, a), \alpha, \beta))
     if v > \beta then return v
     \alpha \leftarrow \text{Max}(\alpha, v)
  return v
function MIN-VALUE(state, \alpha, \beta) returns a utility value
  if TERMINAL-TEST(state) then return UTILITY(state)
   v \leftarrow +\infty
  for each a in ACTIONS(state) do
      v \leftarrow \text{MIN}(v, \text{MAX-VALUE}(\text{RESULT}(s, a), \alpha, \beta))
     if v < \alpha then return v
      \beta \leftarrow \text{Min}(\beta, v)
```

4. Alpha-beta剪枝

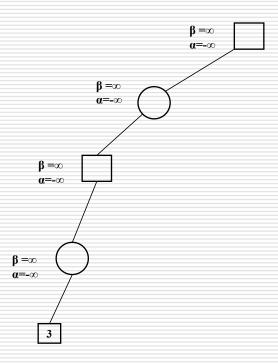


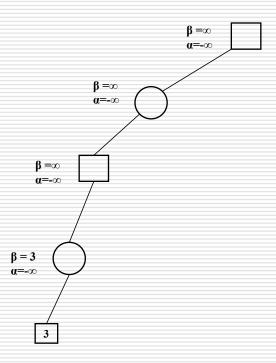
方形: Max节点

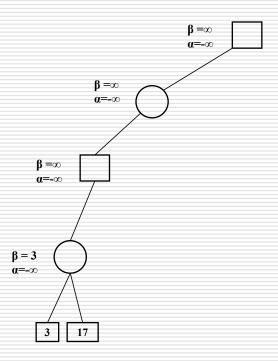
圆形: Min节点

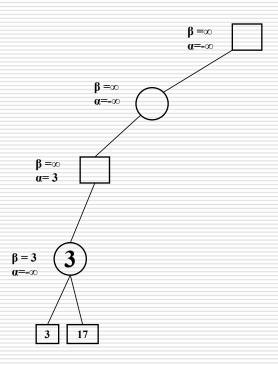
请写出对该博弈树进行搜索的过程,要求使用结合Alpha-beta剪枝的深度优先Minimax算法。

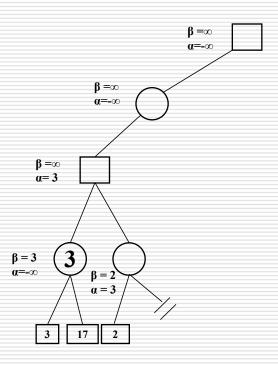
4. Alpha-beta剪枝

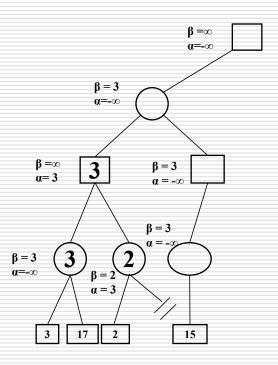


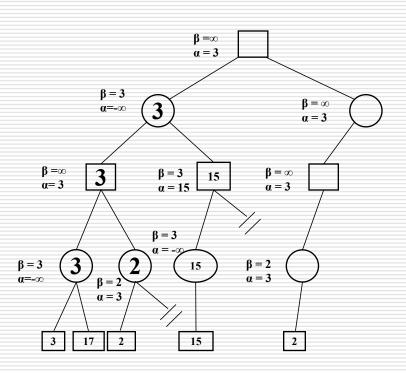


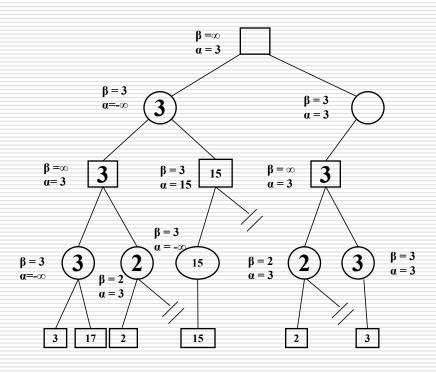


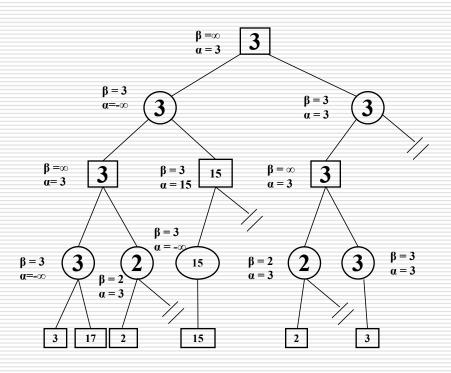












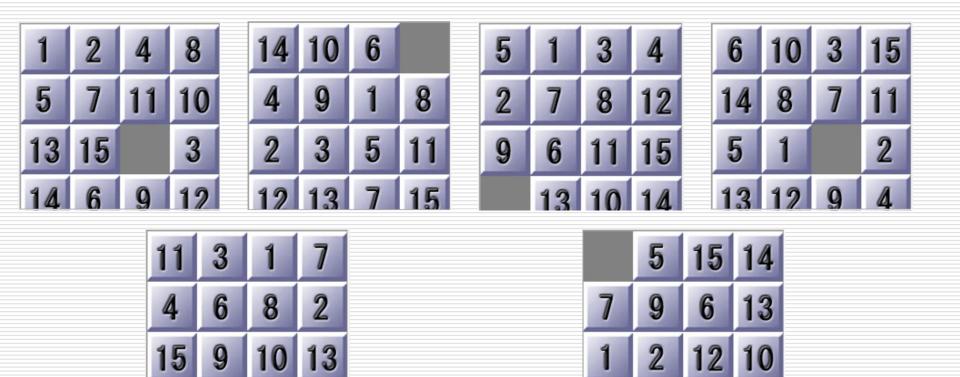
2.1 利用盲目搜索解决迷宫问题

- □ 尝试利用DFS、BFS、深度受限算法、迭代加深 算法、双向搜索算法解决迷宫问题:
 - S表示起点;
 - E表示终点;
 - 1表示墙;
 - 0是可通行。

□ 无需提交

2.2 利用启发式搜索解决15-Puzzle问题

□ 尝试使用A*与IDA*算法解决15-Puzzle问题,启 发式函数可以自己选取,最好多尝试几种不同的 启发式函数(无需提交)



2.3 利用博弈树搜索实现象棋AI

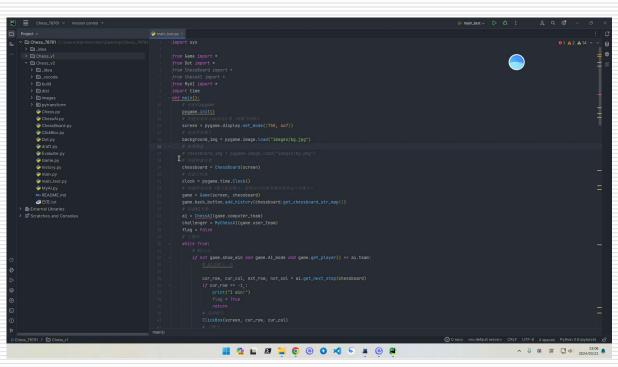
- □ 编写一个中国象棋博弈程序,要求用alpha-beta剪 枝算法,可以实现两个AI对弈。
 - 一方由人类点击或者AI算法控制。
 - 一方由内置规则AI控制。
 - 算法支持红黑双方互换

人类 Vs 内置规则

2.3 利用博弈树搜索实现象棋AI

- □ 编写一个中国象棋博弈程序,要求用alpha-beta剪 枝算法,可以实现两个AI对弈。
 - 一方由人类点击或者AI算法控制。
 - 一方由内置规则AI控制。
 - 算法支持红黑双方互换

AI算法 Vs 内置规则



3. 作业提交说明

- □ 提交到课程网站(超算习堂)中对应的课程作业,并注意网站上公布的 截止日期
- □ 提交格式: 提交一个命名为"学号_姓名.zip"的压缩包, 压缩文件下包 含两部分: code文件夹和实验报告pdf文件
- □ 实验报告是pdf格式,命名为: 学号_姓名.pdf
- □ code文件夹: 存放实验代码, 一般有多个代码文件的话需要有readme
- □ "学号_姓名"样例: 20*****_wangxiaoming
- □ 如果需要更新提交的版本,则在后面加_v1,_v2。如第一版是"学号_ 姓名.zip",第二版是"学号_姓名_v1.zip",依此类推
- □ 截止日期: 2024年4月15日24点