《物理与人工智能》

14. 搜索概览

授课教师: 马滟青

2025/10/27 (第七周)

鸣谢:基于计算机学院《人工智能引论》课程组幻灯片

目录



- •目标:开始尝试构建一个能解决问题的智能体
- ・什么是搜索
- ・如何定义搜索问题
- ・常见的搜索策略

搜索与智能



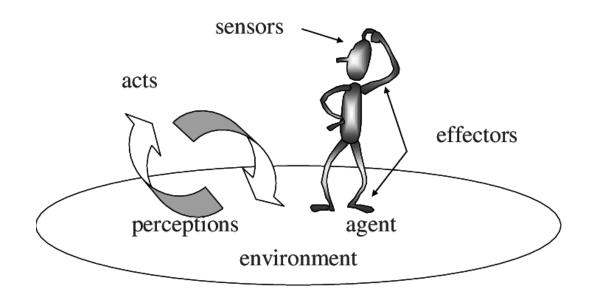
・查找、导航、回忆、解决问题等等均与搜索相关

· 当一个机器知道如何规划自己接下来的决策/动作了,那这个机器可以叫有智能吗?

回忆: 啥是智能体

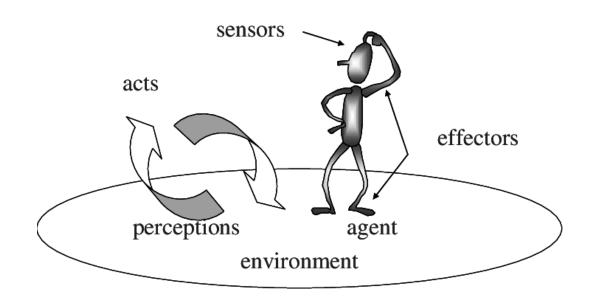


• 任何通过**传感器**(sensor)**感知**(percept)**环境**(environment)并通过**执行** 器(actuator/effectors)作用于该环境的事物都可以被视为**智能体**



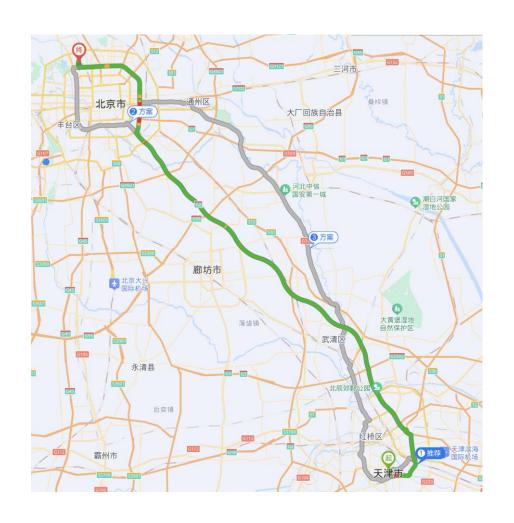


•回忆一下我们今天是怎么来到这间教室,或者说节后怎么回到校园的?





• 节后怎么回到校园的?





• 如何让曹操离开重重包围?



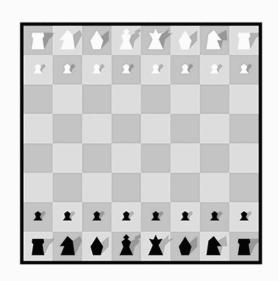


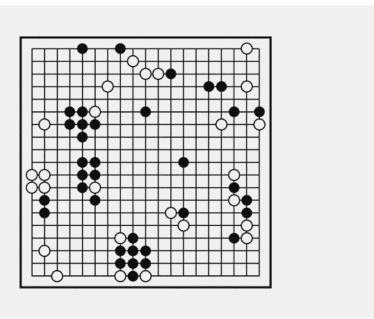
・如何离开一个迷宫?





・各类棋类?



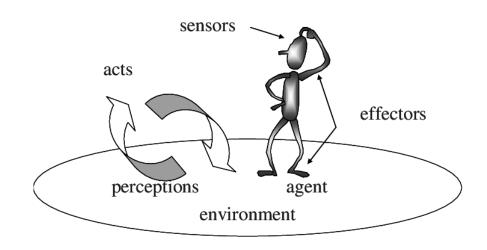




· 根据Wikipedia: In computer science, a search algorithm is an algorithm designed to solve a search problem.

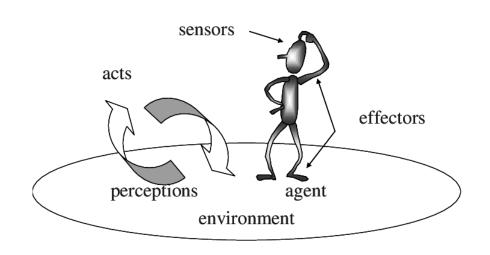


1. 目标 (goal): 即我们要去"找"什么; 什么时候可以结束搜索



定义部分可以参考书籍《Artificial Intelligence: A Modern Approach》第二部分problem-solving。

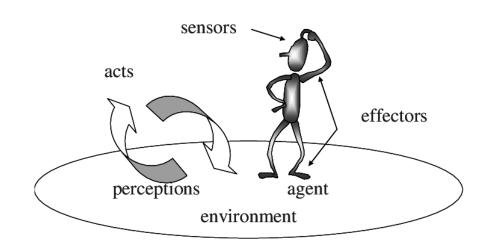




定义部分可以参考我们的参考书籍 《Artificial Intelligence: A Modern Approach》第二部分problem-solving。

- 1. 目标 (goal): 即我们要去"找"什么; 什么时候可以结束搜索
- 2. 状态 (state): 这里面其实包括三个主要的部分, 开始状态 (initial states), 目标状态 (goal states), 当前状态 (current state)

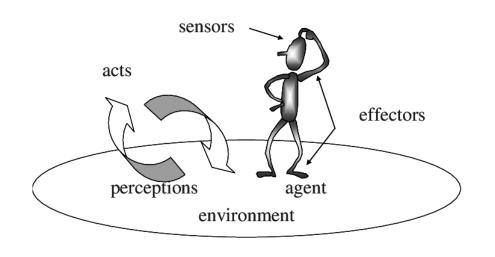




定义部分可以参考我们的参考书籍 《Artificial Intelligence: A Modern Approach》第二部分problem-solving。

- 1. 目标 (goal): 即我们要去"找"什么; 什么时候可以结束搜索
- 状态 (state) : 这里面其实包括三个主要的部分, 开始状态 (initial states) , 目标状态 (goal states) , 当前状态 (current state)
- 3. 动作 (actions): 智能体可以采取的行动/决策

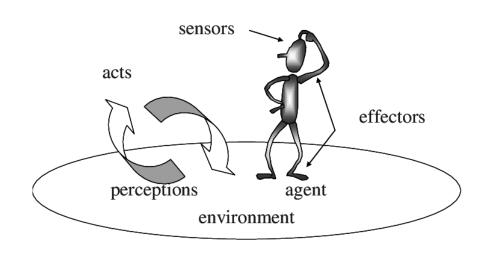




定义部分可以参考我们的参考书籍 《Artificial Intelligence: A Modern Approach》第二部分problem-solving。

- 1. 目标 (goal): 即我们要去"找"什么; 什么时候可以结束搜索
- 2. 状态 (state): 这里面其实包括三个主要的部分, 开始状态 (initial states), 目标状态 (goal states), 当前状态 (current state)
- 3. 动作 (actions) : 智能体可以采取的行动/决策
- 4. (状态) 转移方程 (transition function) : 当 前状态随着动作会怎么变化。





定义部分可以参考我们的参考书籍 《Artificial Intelligence: A Modern Approach》第二部分problem-solving。

- 1. 目标 (goal): 即我们要去"找"什么; 什么时候可以结束搜索
- 2. 状态 (state): 这里面其实包括三个主要的部分, 开始状态 (initial states), 目标状态 (goal states), 当前状态 (current state)
- 3. 动作 (actions) : 智能体可以采取的行动/决策
- 4. (状态) 转移方程 (transition function) : 当 前状态随着动作会怎么变化
- 5. 成本/代价方程 (cost function) : 每个动作要消耗多大的成本/代价

举个例子



2	4	5	7
8	3	1	11
14	6		10
9	13	15	12

如何将方块从小到大排列?

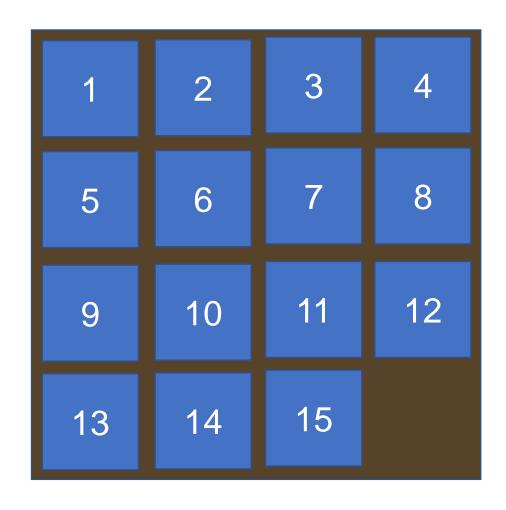
举个例子: 开始状态



2	4	5	7
8	3	1	11
14	6		10
9	13	15	12

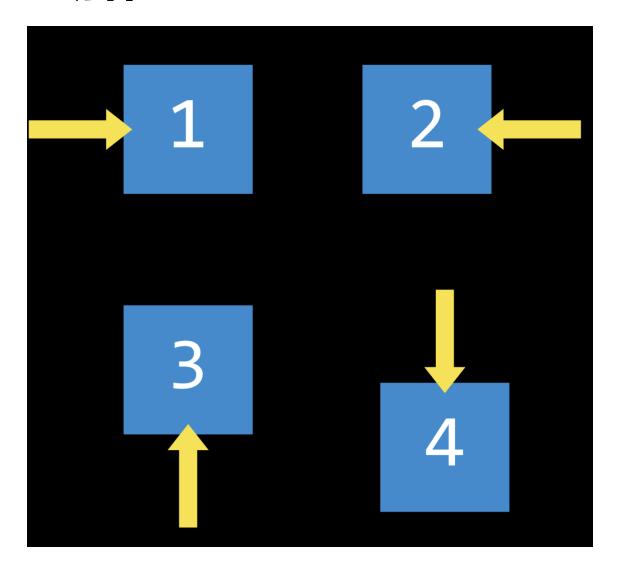
举个例子:目标状态





举个例子: 动作





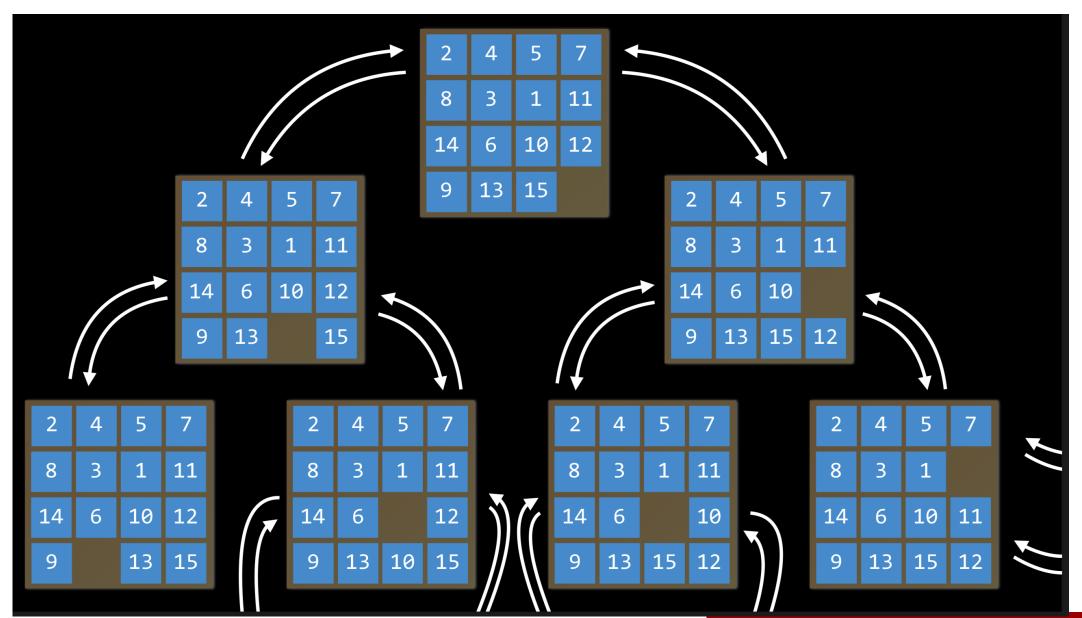
举个例子: 转移方程



	2	4	5	7		2	4	5	7
D гоги т/	8	3	1	11		8	3	1	11
RESULT(14	6	10	12	, —) —	14	6	10	12
9	13	15			9	13		15	
	2	4	5	7		2	4	5	7
	8	3	5 1	7 11		8	3	5 1	7 11
Result(,				

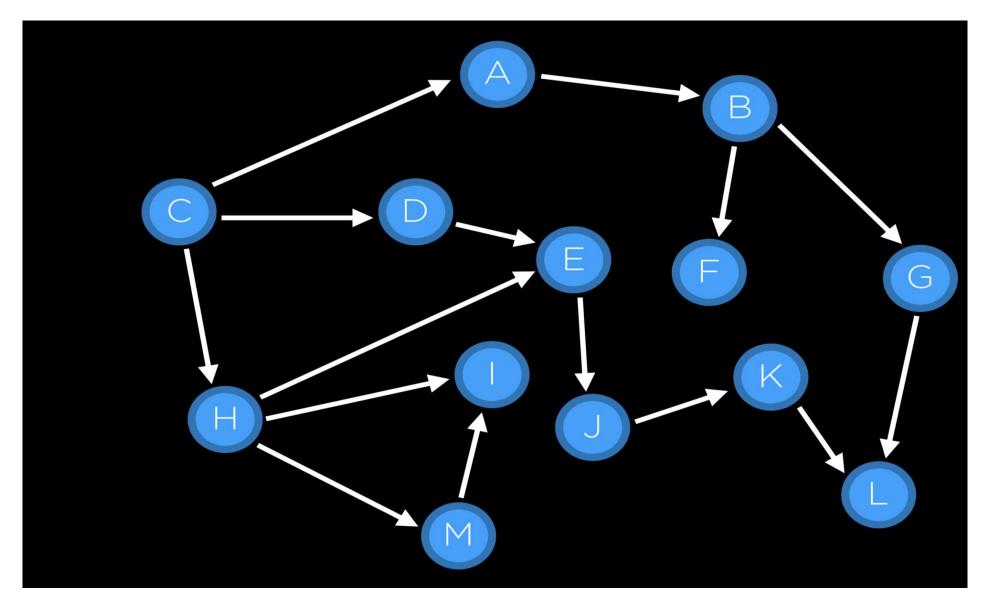
举个例子: 状态, 动作, 转移





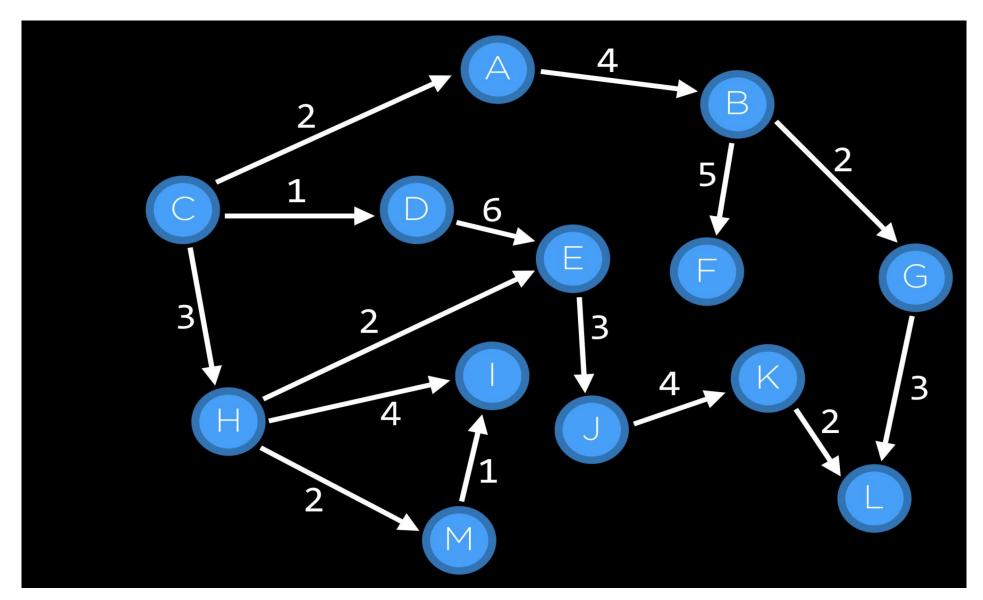
举个例子: 状态, 动作, 转移





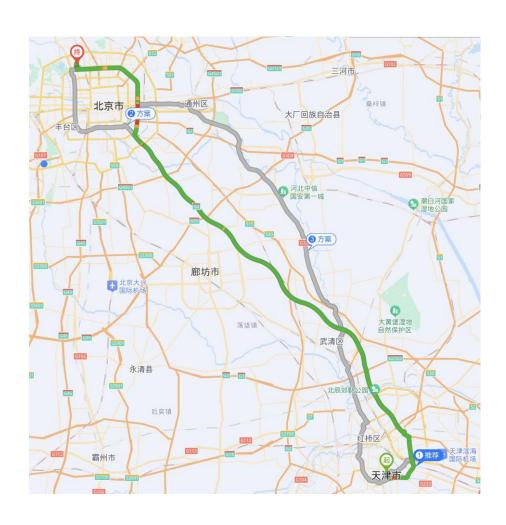
举个例子:成本/代价方程





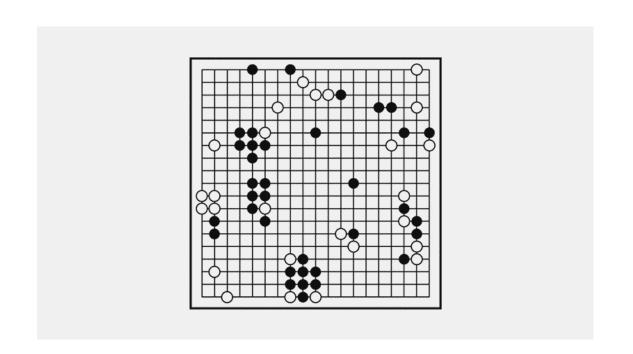
练习





练习

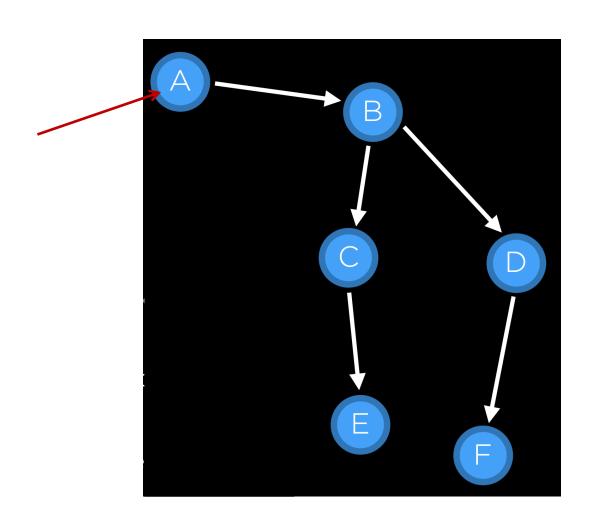




和京大淳 PEKING UNIVERSITY

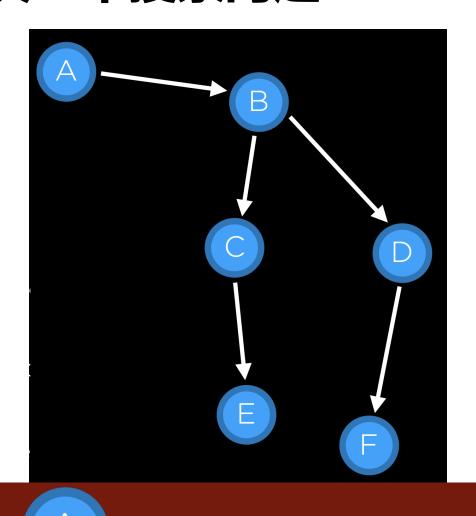
•一个搜索问题的答案长什么样?





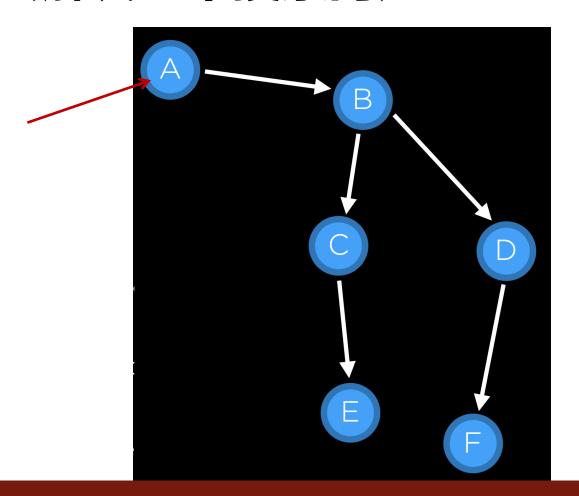
- 1. 构建一个列表,表示我们现在可以考虑的 状态。
- 2. 如果列表为空,表示我们失败了。
- 3. 如果列表里包含某个目标状态,表示我们成功了。
- 4. 从列表移除一个节点。这就是我们的当前 节点了。(注意移头还是移尾?)
- 5. 把某些和当前节点相关的节点,加入列表。 (加某一个还是都加入?)





构建一个列表,表示我们现在可以考虑的状态。:我们先把开始状态放进来

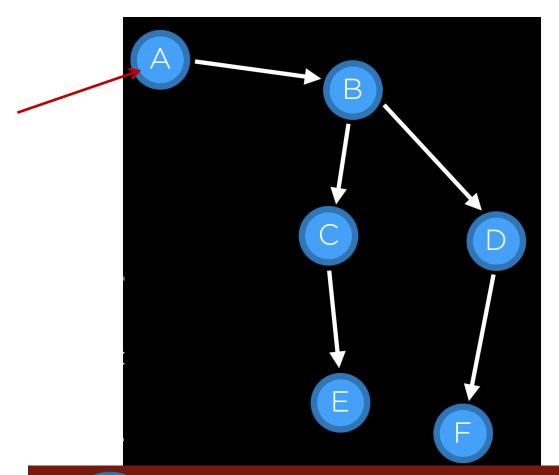




4. 从列表移除一个节点。这就是我们的当前节点了。(注意移头还是移尾?):

我们从表头移出一个节点,代表着我们当 前状态来到了A



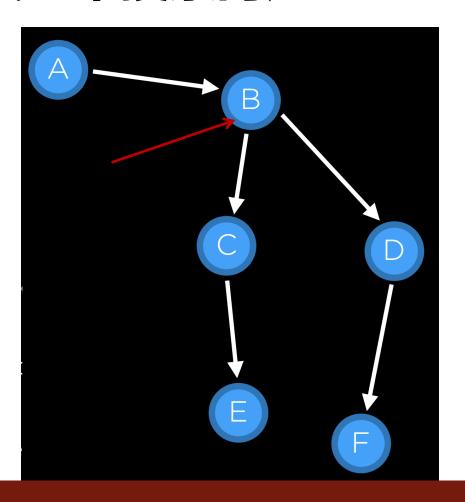


5. 把某些和当前节点相关的节点,加入列表。 (加某一个还是都加入?):

我们把和A一步就能到达的节点 (B) 放进来



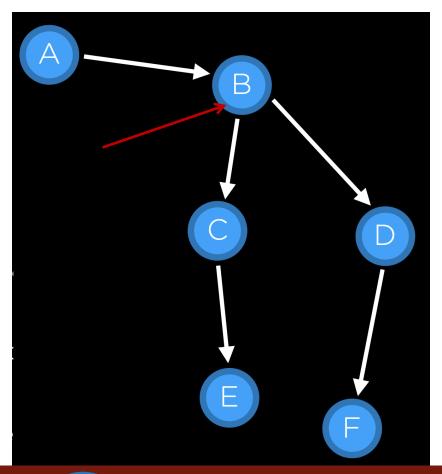




4. 从列表移除一个节点。这就是我们的当前节点了。(注意移头还是移尾?):

我们从表头移出B, 当前状态来到了B



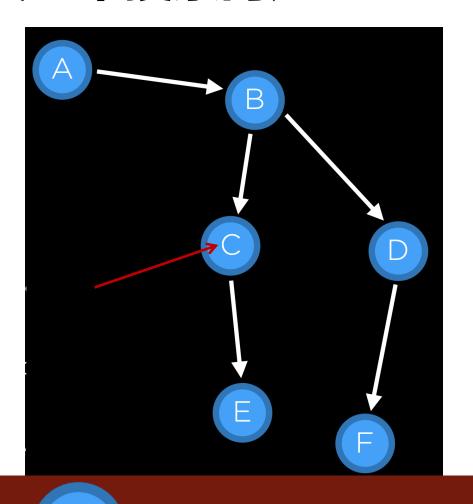


5. 把某些和当前节点相关的节点,加入列表。 (加某一个还是都加入?):

把B一步能到达的节点 (C、D) 放进来



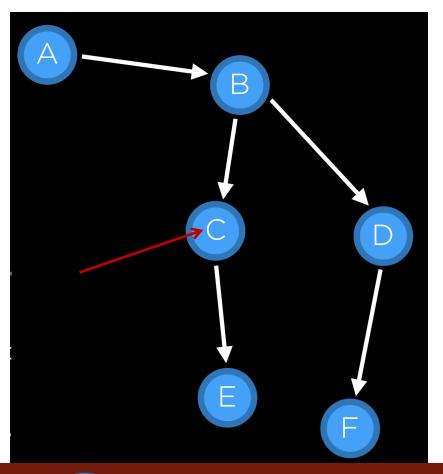




4. 从列表移除一个节点。这就是我们的当前节点了。(注意移头还是移尾?): 从表头移出C,当前状态来到C





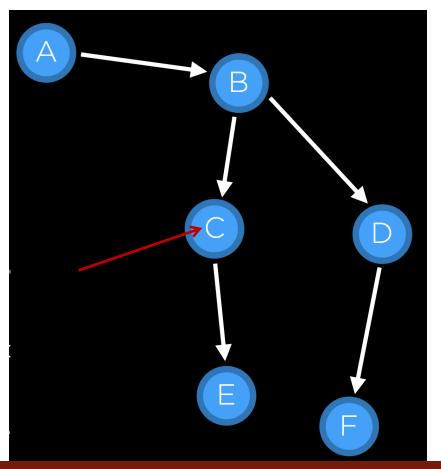


5. 把某些和当前节点相关的节点,加入列表。 (加某一个还是都加入?):

把C能一步到达的节点 (E) 加入







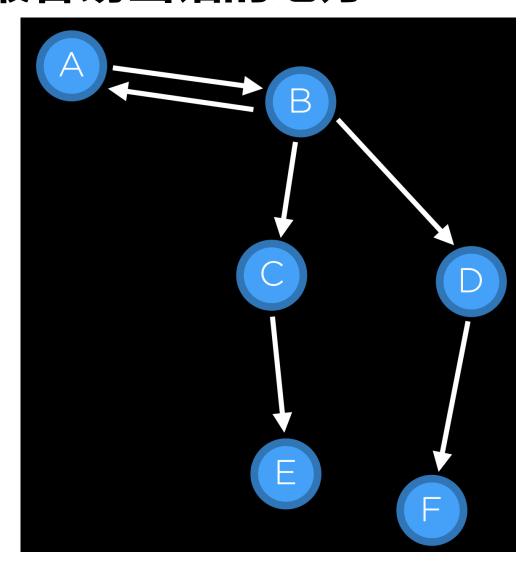
3. 如果列表里包含某个目标状态,表示我们成功了:

E是目标状态,并且在我们的表里面。成功。



最容易出错的地方

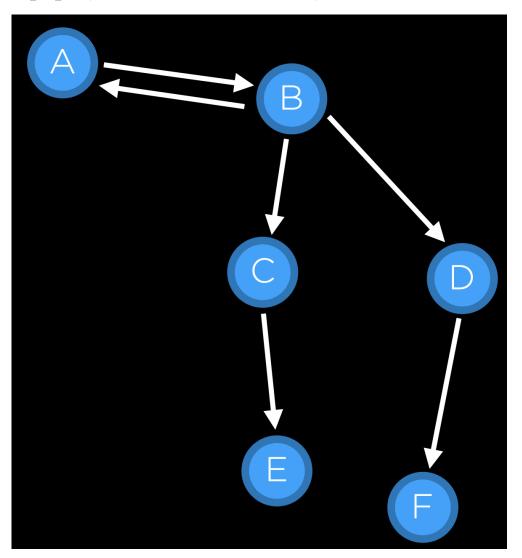




重复回到同一个节点

最容易出错的地方



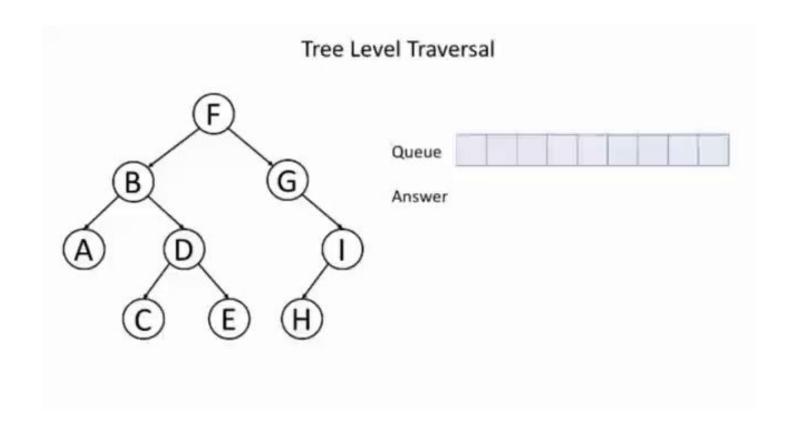


我们重复一下刚才的流程

表只有A 从表头移出A(我们来到A) 把A一步能到达的(B)加入 从表头移出B(我们来到B) 把B一步能到达的(A)加入 从表头移出A(我们来到A)

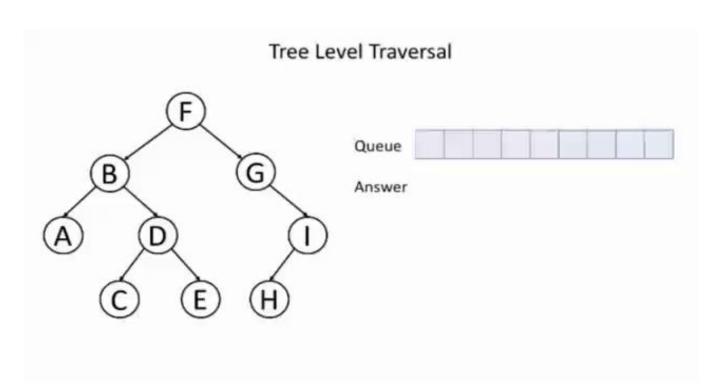
广度优先搜索





广度优先搜索





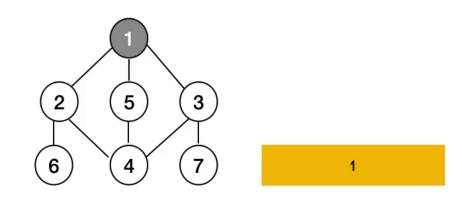
- 1. 首先将根节点放入列表中。
- 2. 从*列表*中取出第一个节点,并检验它是否为目标。

如果找到目标,则结束搜寻并回传结果。 否则将它所有尚未检验过的直接子节点 加入队列中。

- 3. 若*列表*为空,表示整张图都检查过了——亦即图中没有欲搜寻的目标。结束搜寻并回传"找不到目标"。
- 4. 重复步骤2。

深度优先搜索





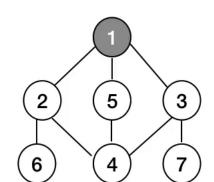
深度优先搜索



- 1. 首先将根节点放入列表中。
- 2. 关注*列表*中最后一个节点,并检验它是否为目标。

如果找到目标,则结束搜寻并回传结果。 否则将它某一个尚未检验过的直接子节点 加入*列表*未尾。

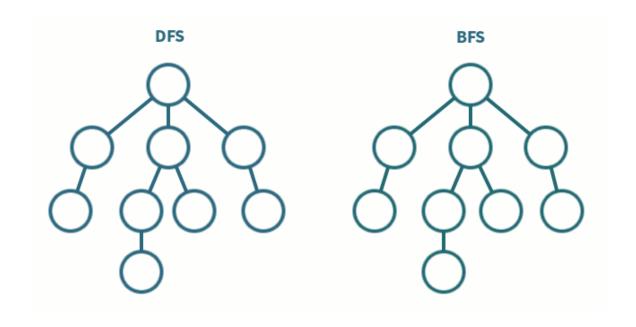
- 3. 重复步骤2。
- 4. 如果不存在未检测过的直接子节点。 删除当前节点。 重复步骤2。
- 5. 若*列表*为空,表示整张图都检查过了—— 亦即图中没有欲搜寻的目标。结束搜寻并回传 "找不到目标"



.

深搜 vs. 广搜

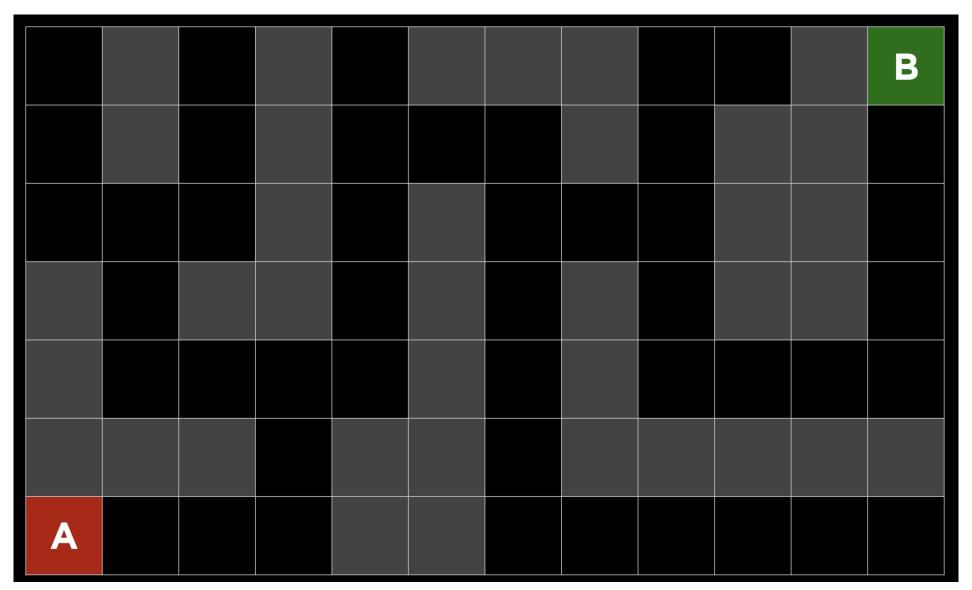




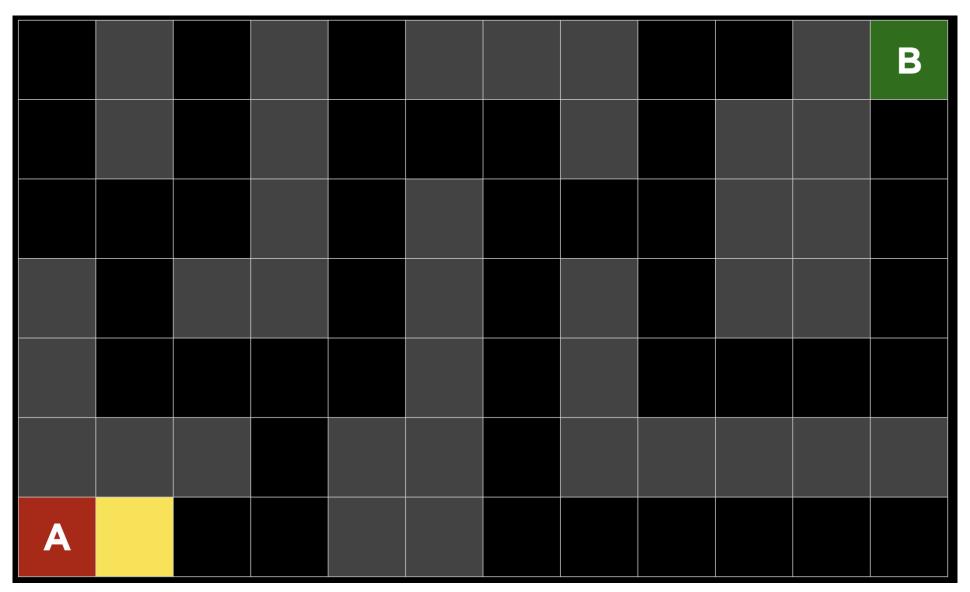
更多例子 https://visualgo.net/zh/dfsbfs

根据节点构建的顺序: 深搜 vs. 广搜

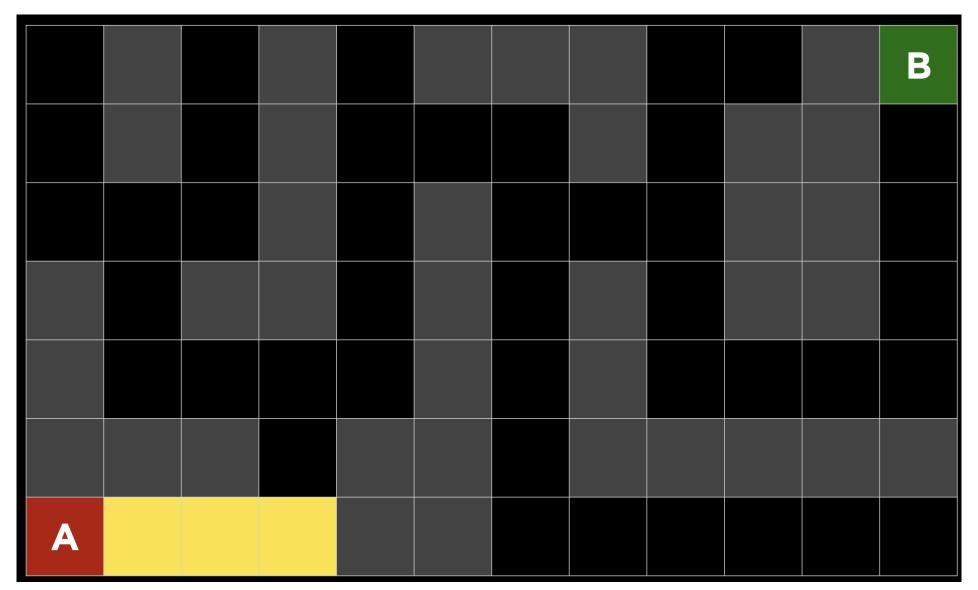




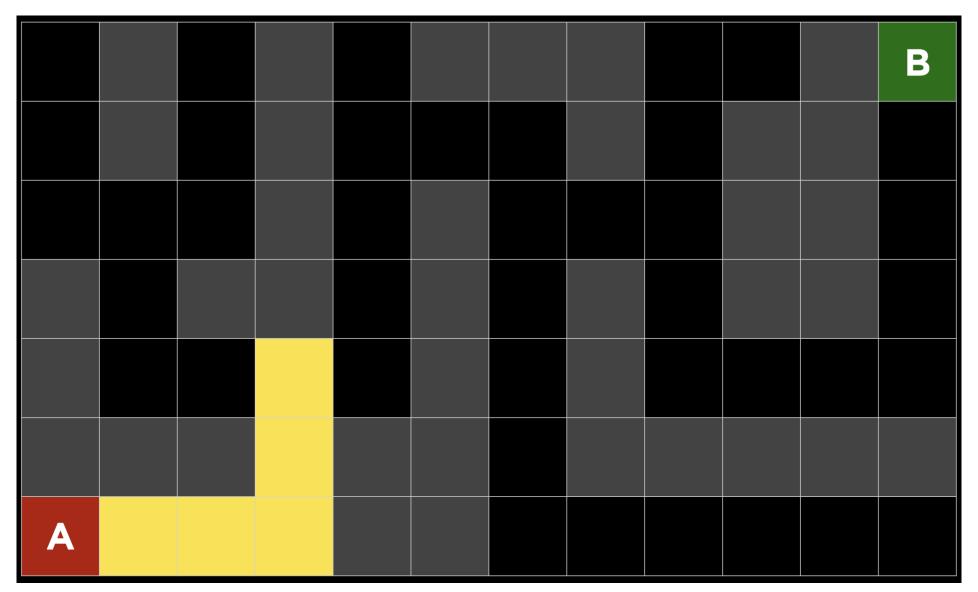




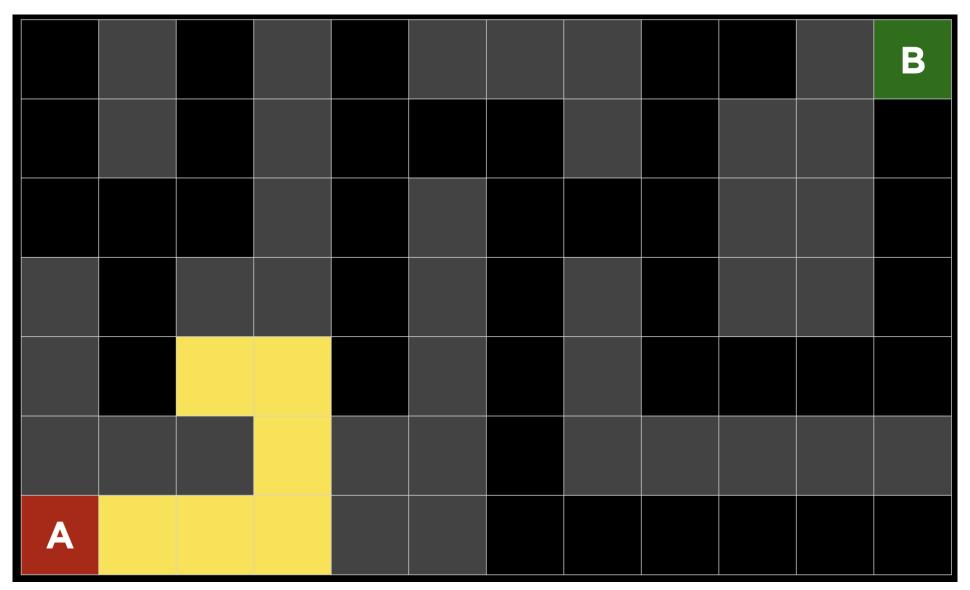




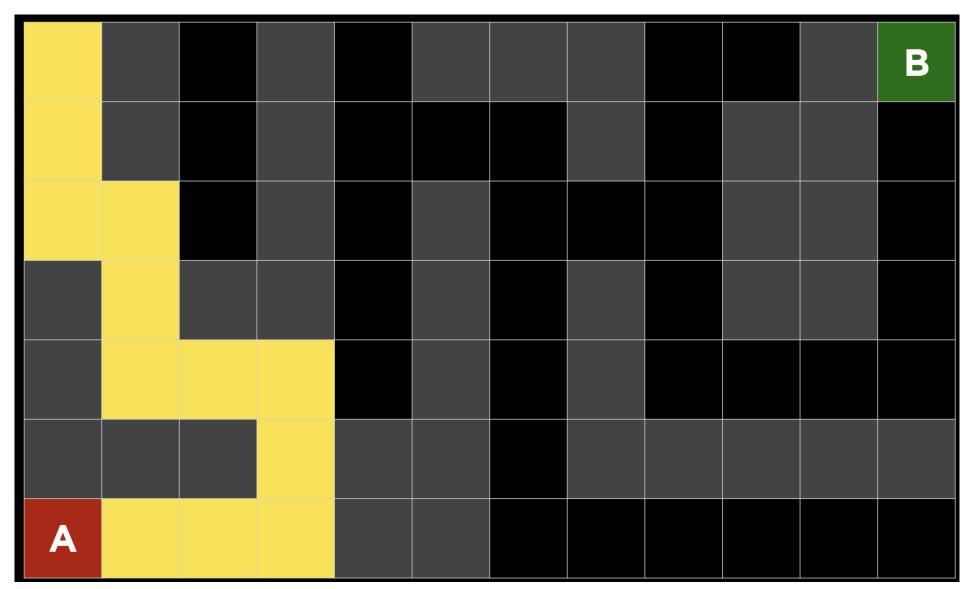




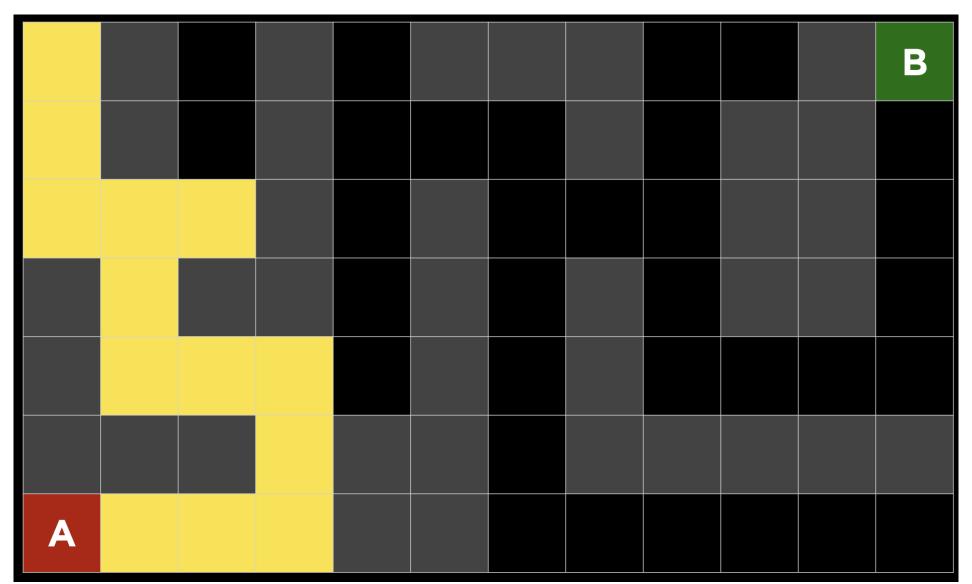




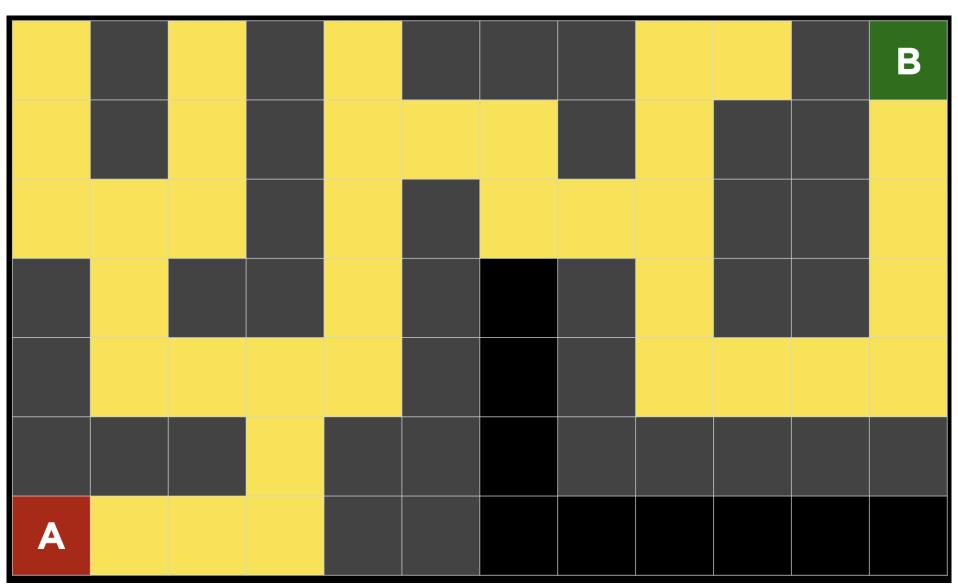




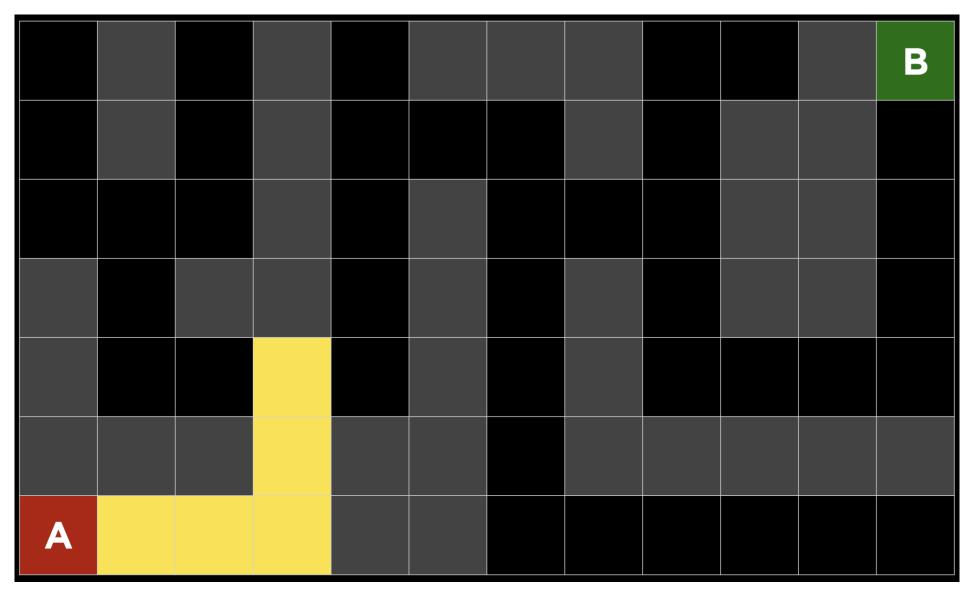




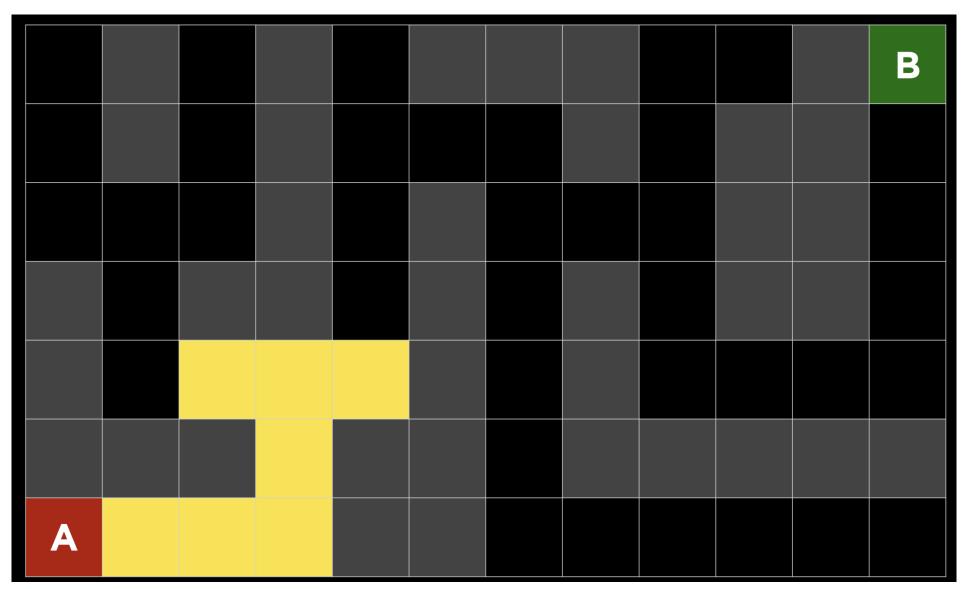




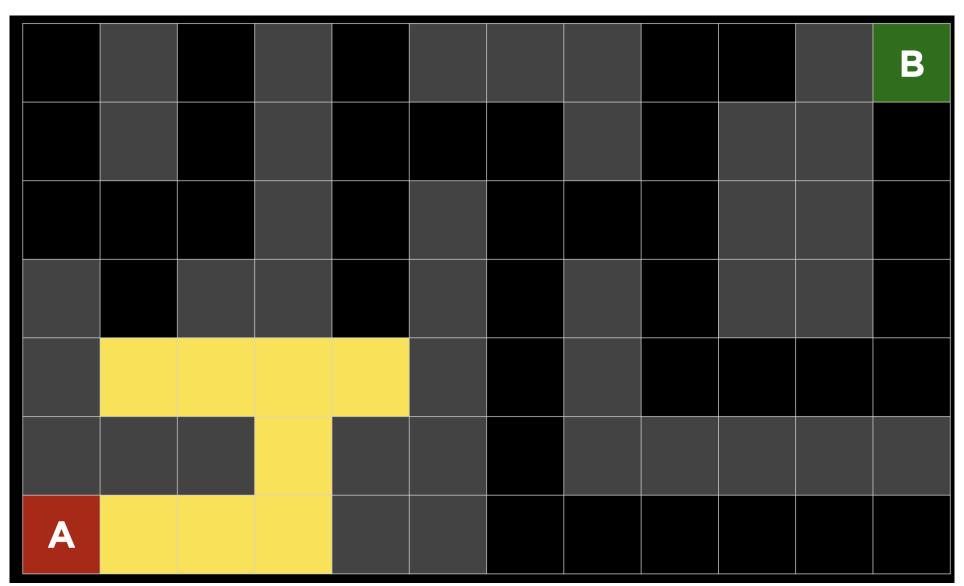




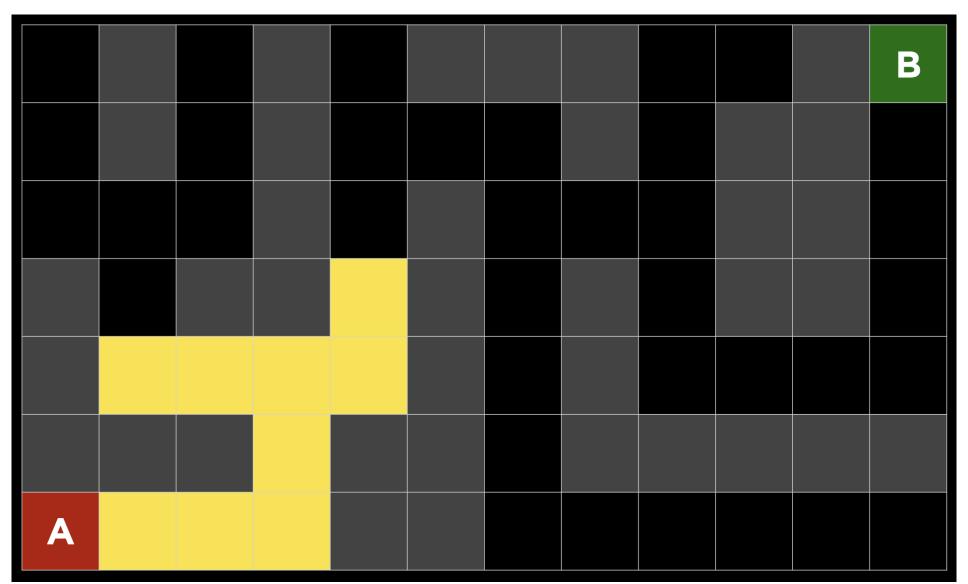




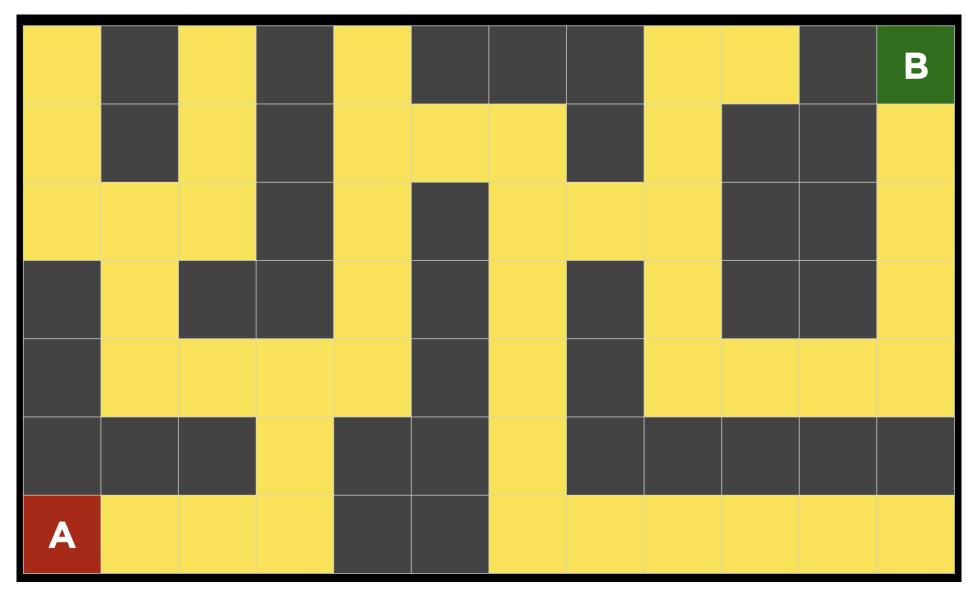












如何用python实现搜索

和桌上灣 PEKING UNIVERSITY

• 有什么数据结构可以帮助我们?

• 什么样的计算结构?

如何用python实现搜索



• 有什么数据结构可以帮助我们?

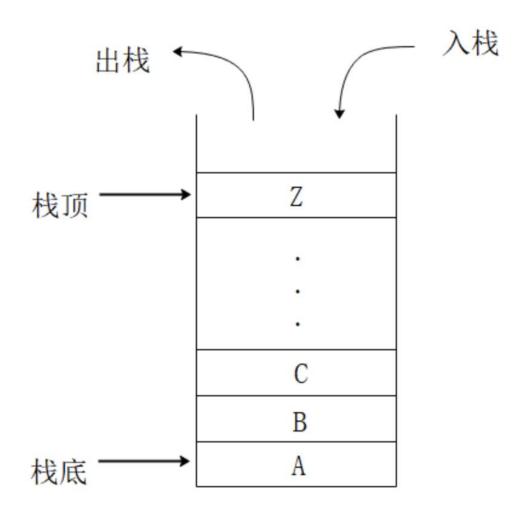
stack (栈) vs. queue (队列)

• 什么样的计算结构?

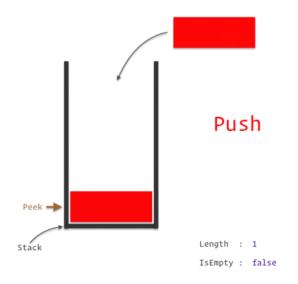
recursion (递归) vs. loop (循环)

什么是栈 (stack)





数据结构特点:后进先出

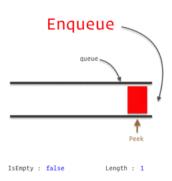


什么是队列 (queue)



数据结构特点: 先进先出





如何用python实现广搜



```
class SearchStack:
  def init (initial states, actions):
      self.states = initial states
      self.actions = actions
      self.current = None
  def is empty():
  def goal reached():
  def current state():
   def expand():
```

如何用python实现广搜



```
class SearchStack:
  def current state():
      self.current = self.states.popleft()
      return self.current
                         //我们从头开始考虑,但是python自带的
list支持popleft吗?
  def expand():
      for action in self.actions:
        self.states.append(self.transition(self.current,action)) //
怎么判重,怎么判断哪些action是可以的?
```

如何用python实现广搜



```
def search(initial states, goal states,.....):
   search stack = SearchStack(....)
   while not search stack.is empty():
      current = search stack.current()
      search stack.expand()
      if search stack.goal reached():
          return True
   return False
```

搜索概览小结



- ・ 什么是搜索?
- · 一个搜索问题或者说搜索算法应该需要包含什么必要的部分
- ・ 暴力搜索 (深搜和广搜)

预告



- · 为什么我们平等对待每一个动作? -> 启发搜索
- · 当有一个对手和我们博弈的时候? -> minimax和剪枝
- · 如何系统性的用符号表达状态? -> 逻辑
- 如果环境的转变是不确定性的? -> 不确定性和概率推理
- · 搜索空间太大了? -> 蒙特卡洛搜索

北京大学 PEKING UNIVERSITY