

A*搜尋演算法

A*搜尋演算法，俗稱**A星演算法**。這是一種在圖形平面上，有多個節點的路徑，求出最低通過成本的演算法。常用於遊戲中的NPC的移動計算，或網路遊戲的BOT的移動計算上。

該演算法綜合了**最佳優先搜尋**和**戴克斯特拉演算法**的優點：在進行啟發式搜尋提高演算法效率的同時，可以保證找到一條最優路徑（基於評估函式）。

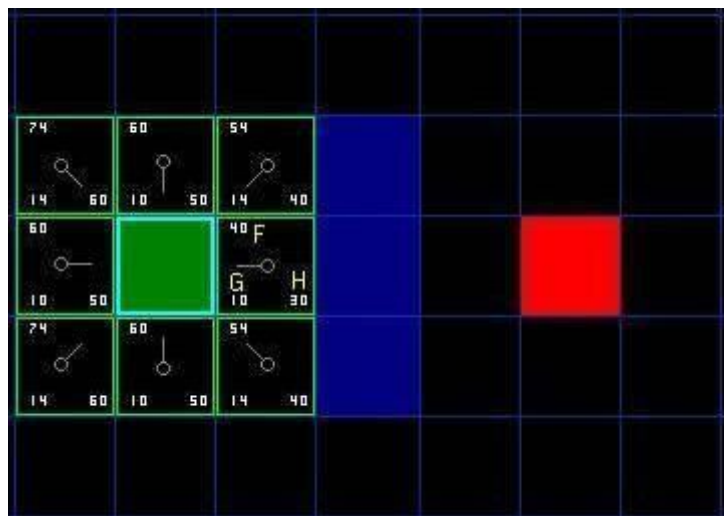
A星搜尋演算法(A* Search Algorithm)在電腦資訊演算法中廣泛用在**pathfinding**和**graph traversal**。1968年發展出來，是由**戴克斯特拉演算法**擴展出來的演算法，有著更好的效果。

範例：

$$F = G + H$$

G：代表從起點A，沿著產生的路徑，移動到網格上指定方格的**移動代價**（**movement cost**）。

H：從網格上那個方格移動到終點B的預估移動代價。這個經常被稱為「**錯誤嘗試**（**heuristic**）」的作法，可能會讓你感到有些困惑。這樣叫的原因是因為它只是個猜測。我們沒辦法事先知道路徑的長度，因為路上可能包含各種障礙物（牆壁、湖水...等等）。雖然本文只提供了一種計算H的方法，但是你可以在網路上找到很多其他方法。



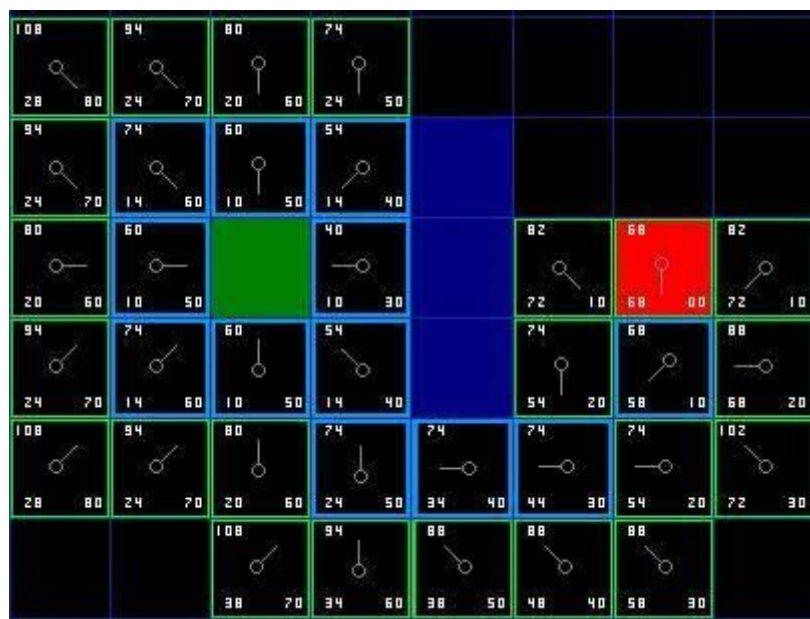
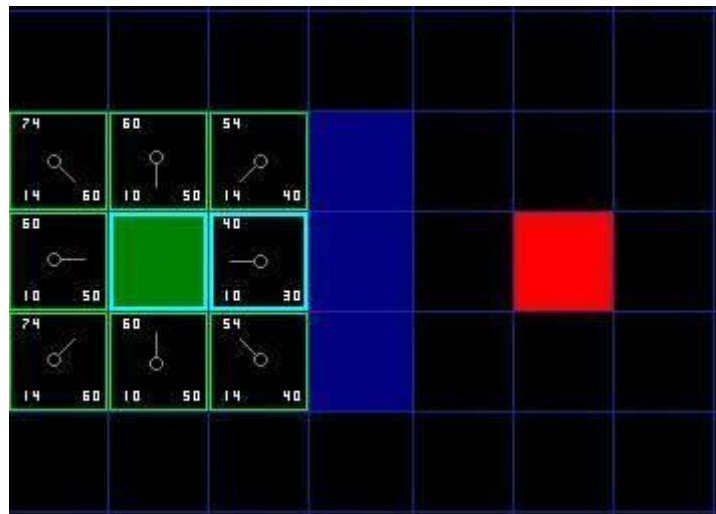
繼續搜尋

為了繼續搜尋，我們簡單地從開啟列表中選擇F值最低的方格。然後，對選中的方格做如下處理：

把它從開啟列表中刪除，然後添加到關閉列表中。

檢查所有相鄰格子。跳過那些已經在關閉列表中，或者不可通過的（有牆和水，或其他無法通過的地形），把他們加入開啟列表，如果他們還不在裡面的話。把選中的方格當成新的方格的父節點。

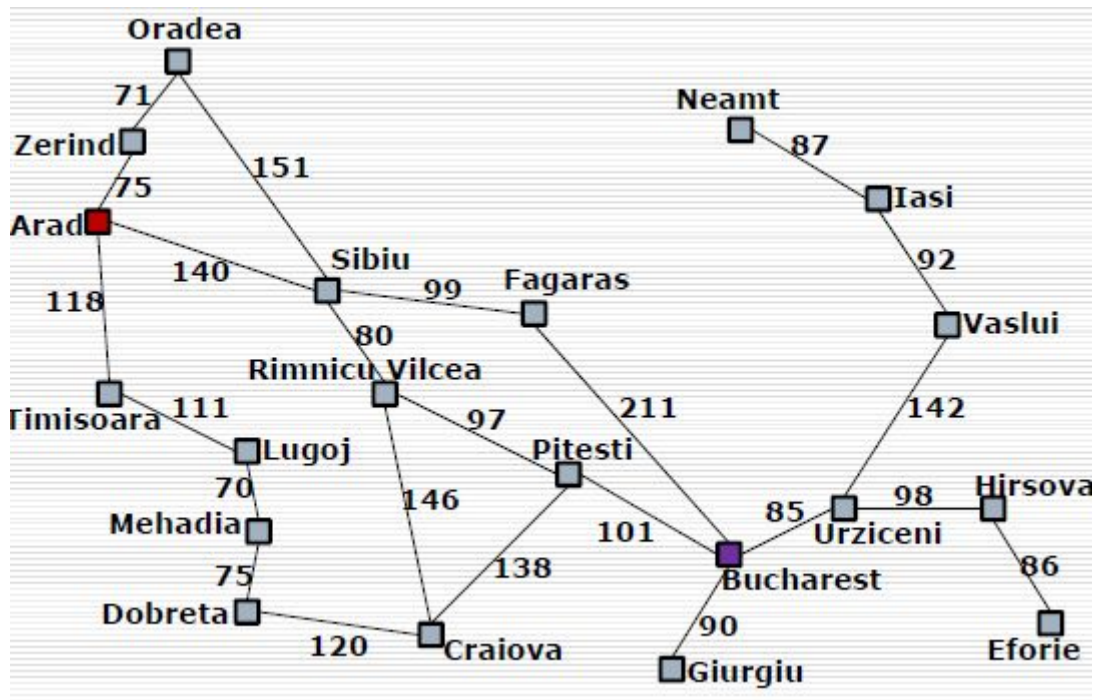
如果某個相鄰格已經在開啟列表裡了，檢查現在的這條路徑是否更好。換句話說，檢查如果我們用新的路徑到達它的話，G值是否會更低一些。如果不會，那就什麼都不做。

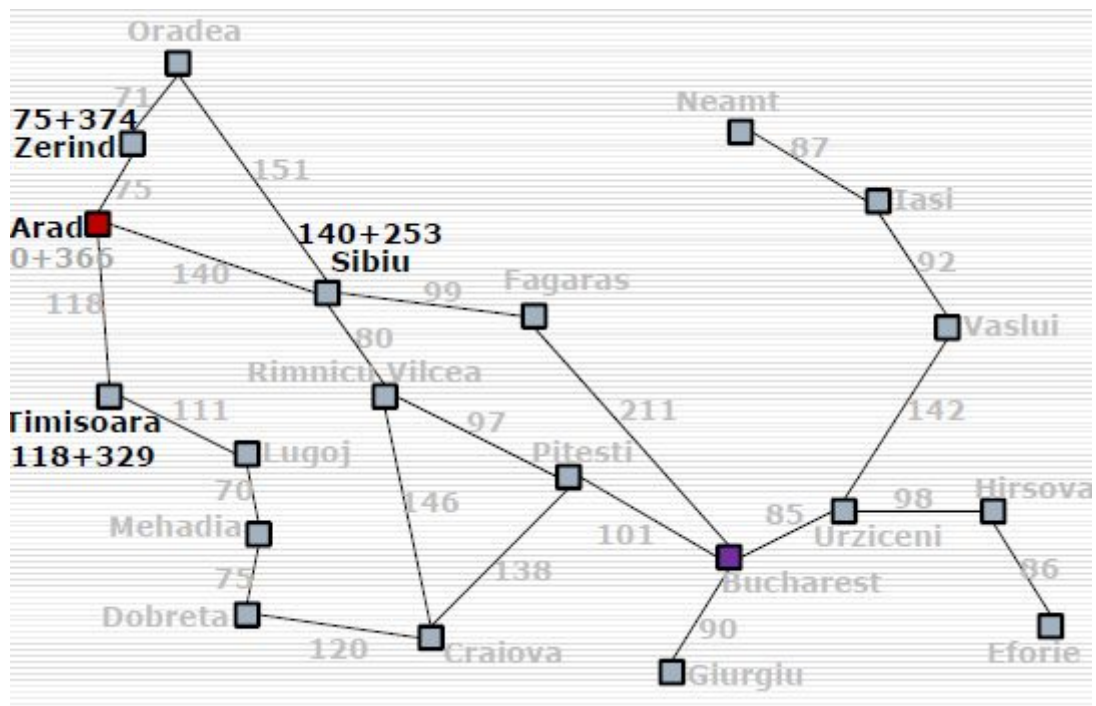
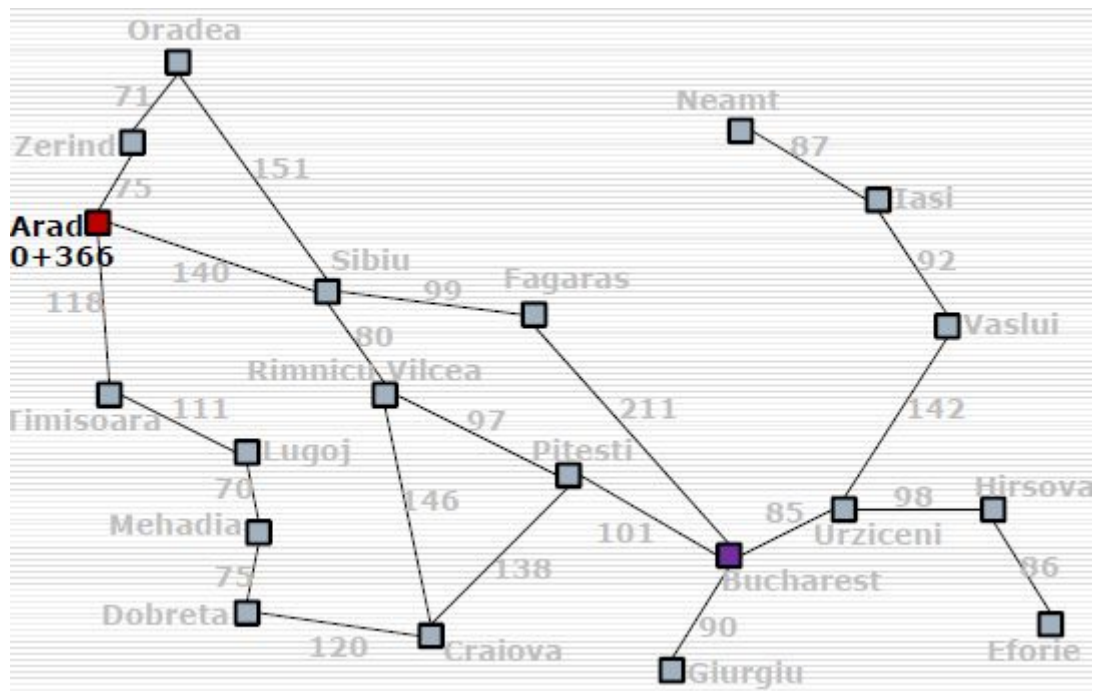


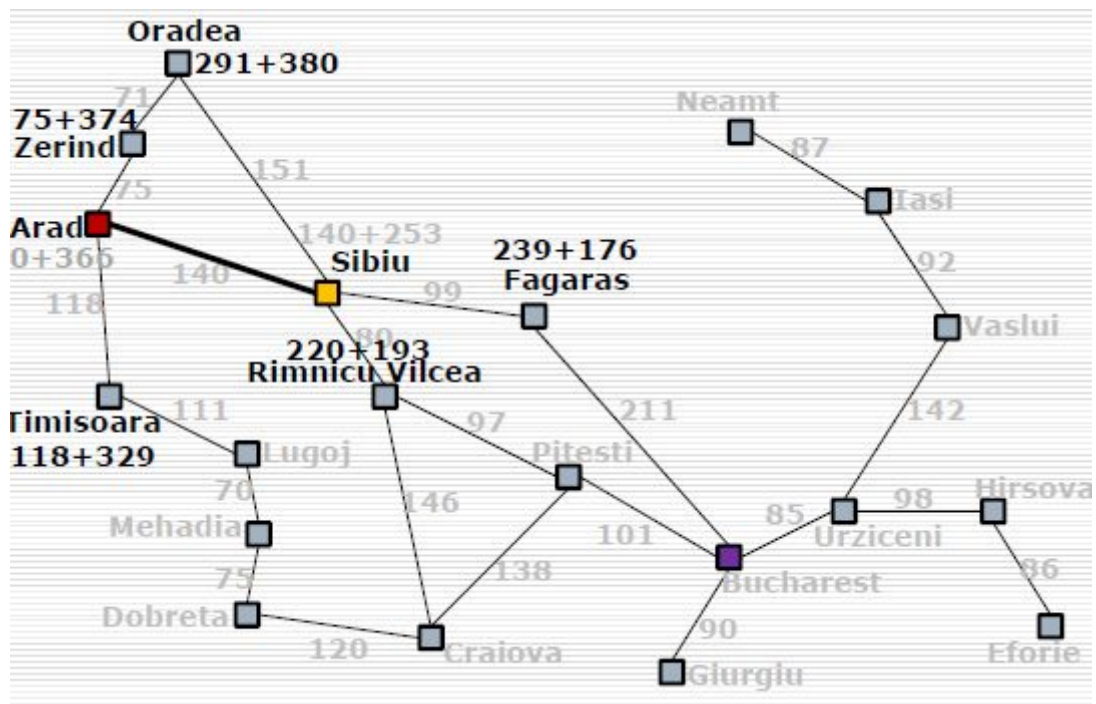
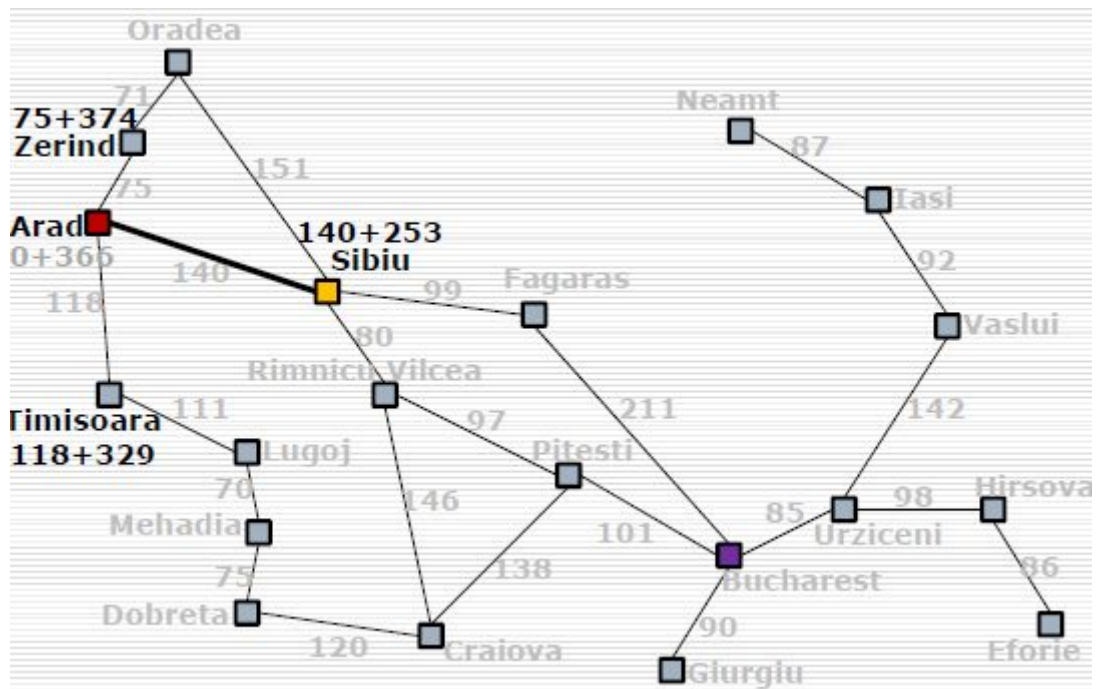
範例2:

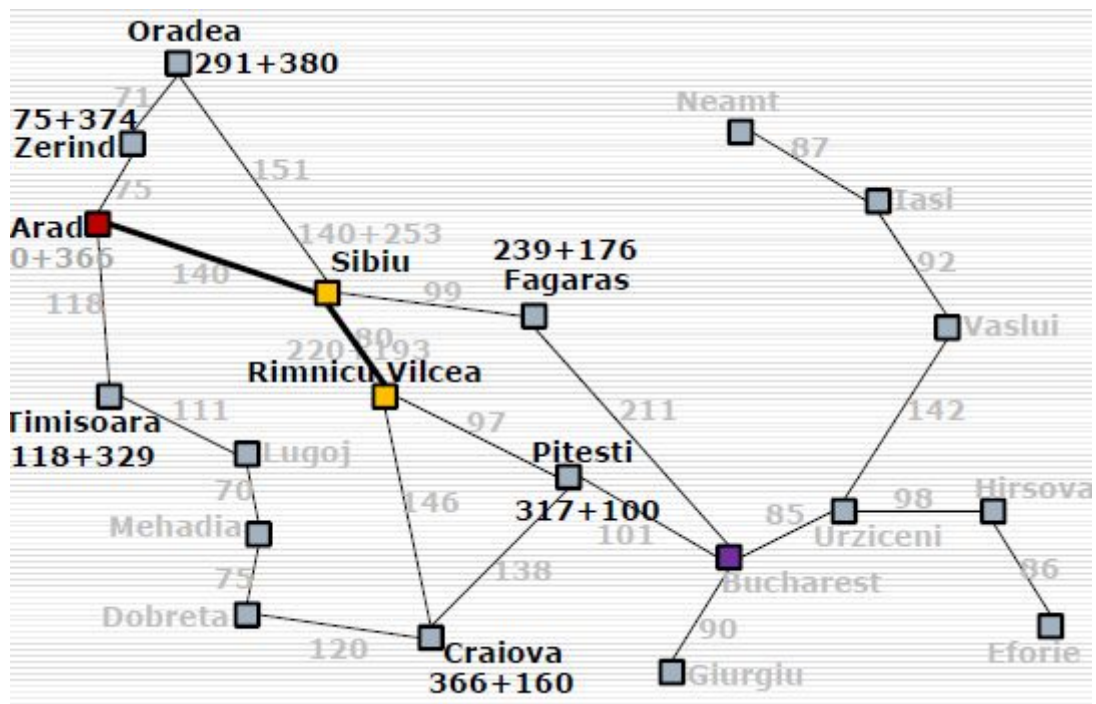
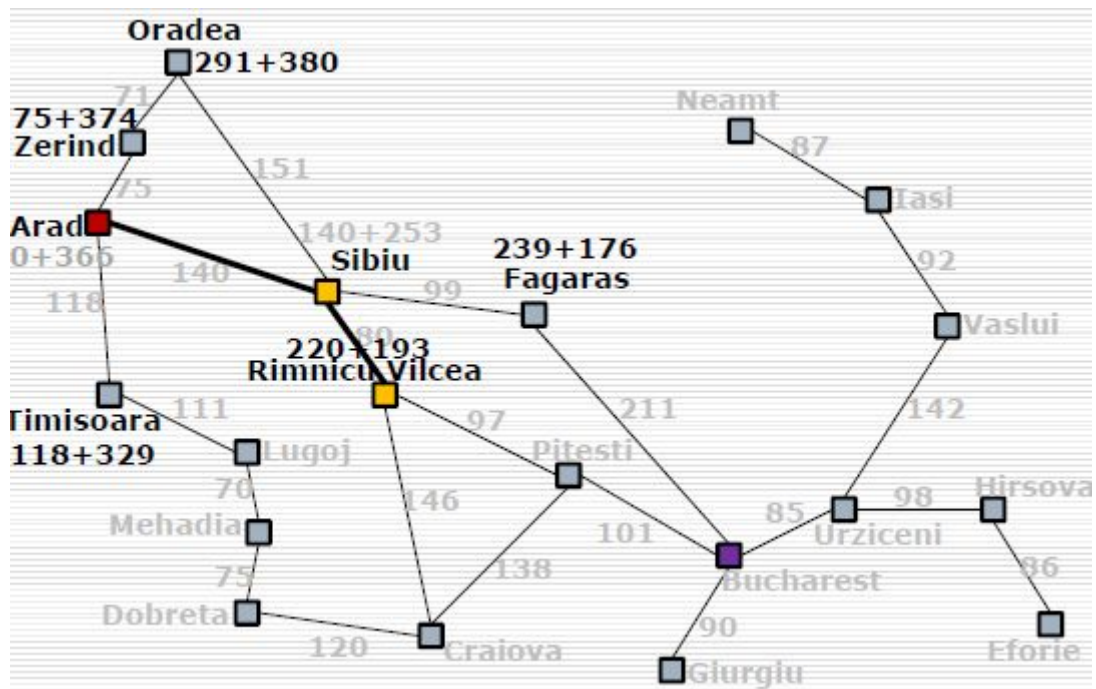
Straight-line distance to Bucharest

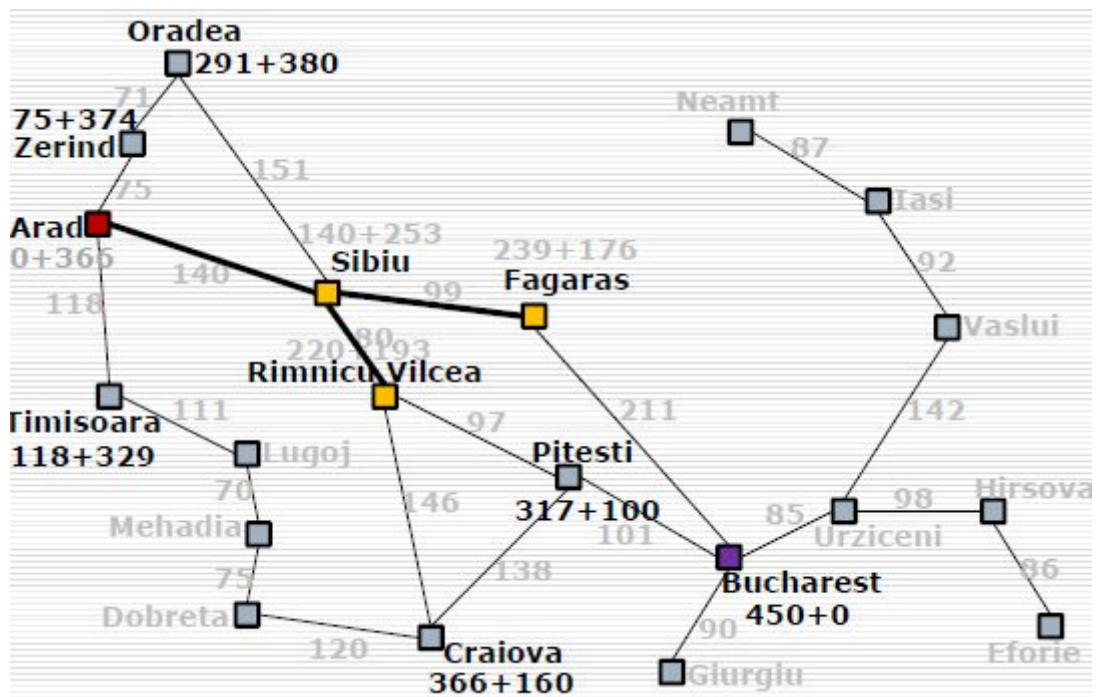
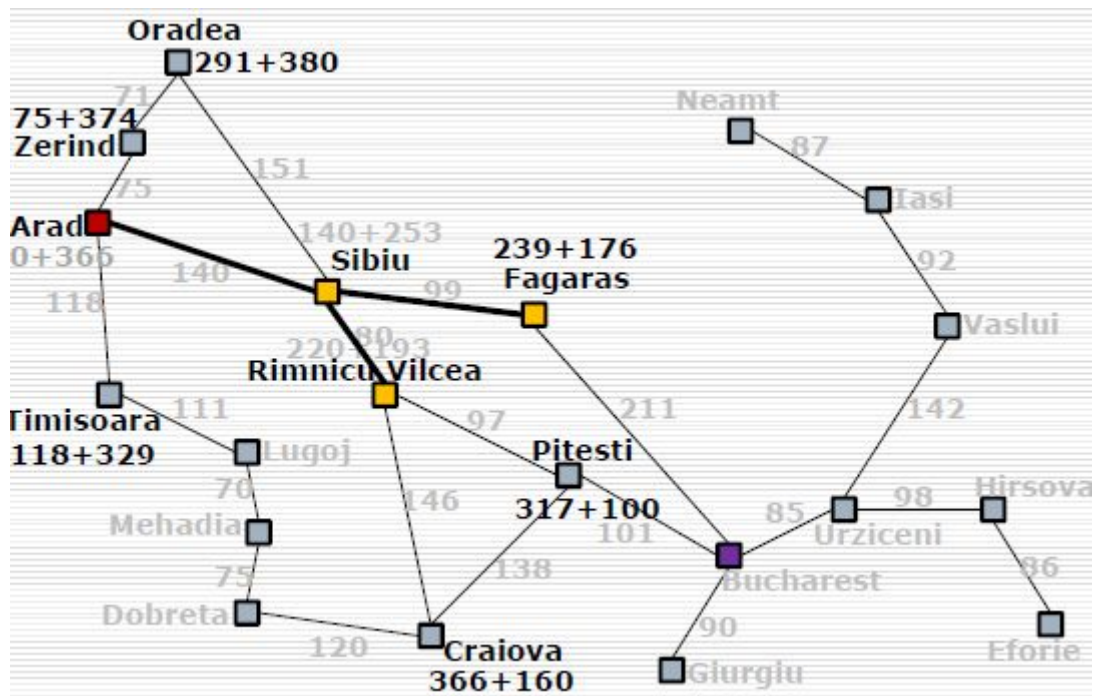
Arad	366
Bucharest	0
Craiova	160
Dobreta	242
Eforie	161
Fagaras	176
Giurgiu	77
Hirsova	151
Iasi	226
Lugoj	244
Mehadia	241
Neamt	234
Oradea	380
Pitesti	98
Rimnicu Vilcea	193
Sibiu	253
Timisoara	329
Urziceni	80
Vaslui	199
Zerind	374

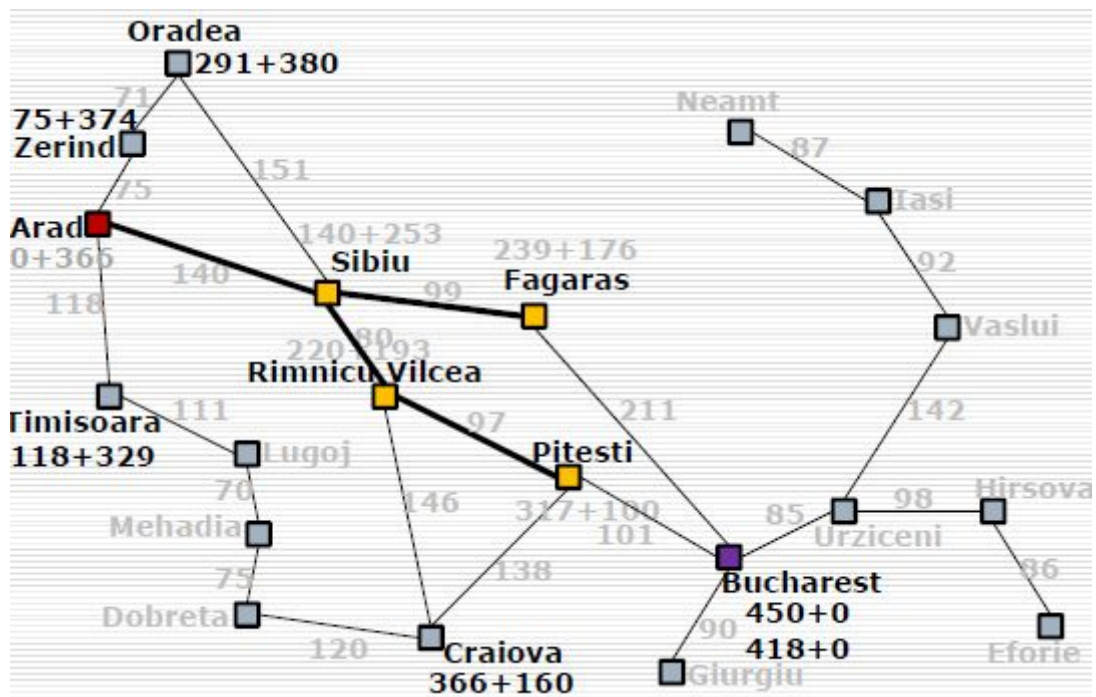
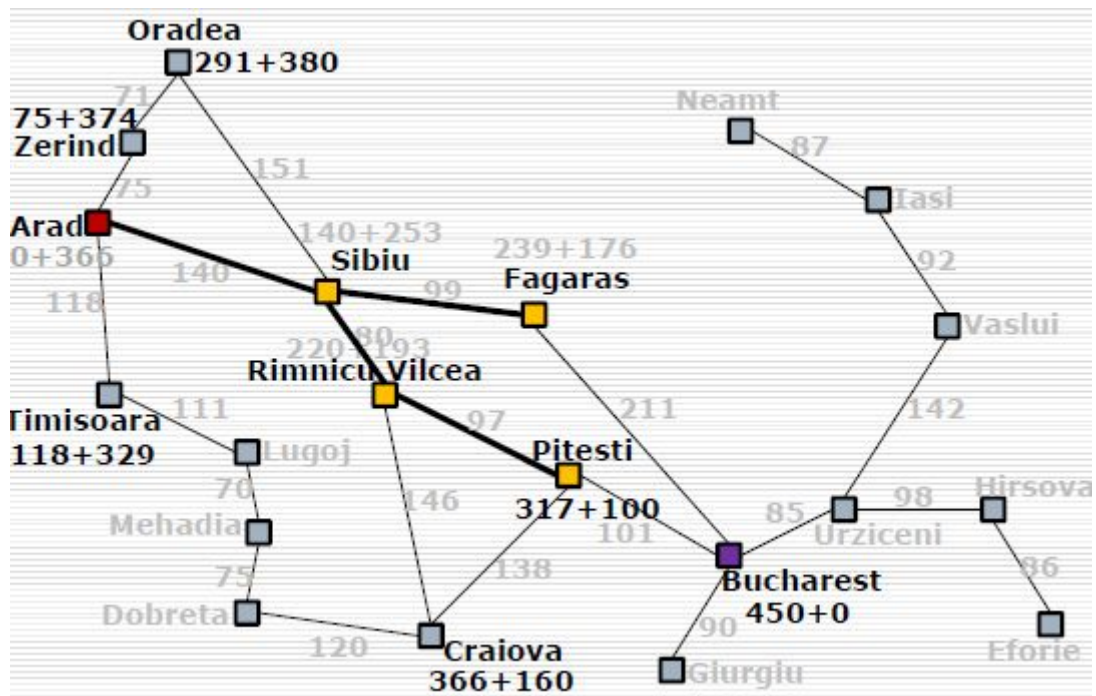


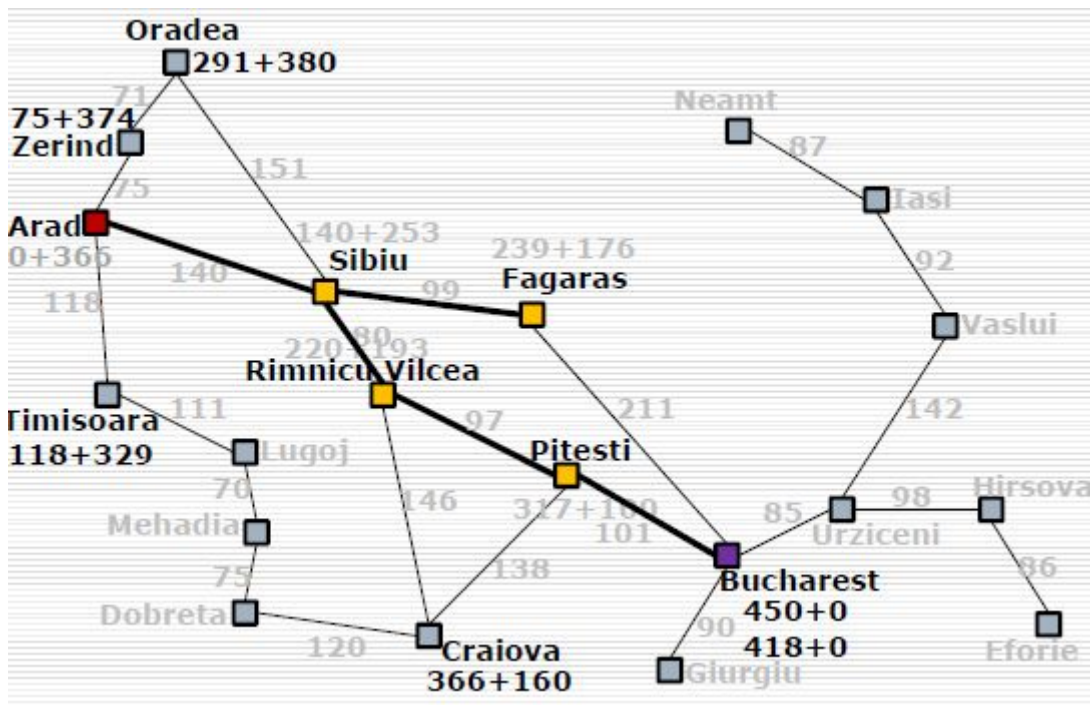












範例3:

https://cg2010studio.files.wordpress.com/2011/12/astar_progress_animation.gif?w=540

資料來源:

https://zh.wikipedia.org/wiki/A*_E6%90%9C%E5%B0%8B%E6%BC%94%E7%AE%97%E6%B3%95

<https://zh.wikipedia.org/wiki/%E6%88%B4%E5%85%8B%E6%96%AF%E7%89%B9%E6%8B%89%E7%AE%97%E6%B3%95>

<https://cg2010studio.com/2011/12/20/a%E6%98%9F%E6%90%9C%E5%B0%8B%E6%BC%94%E7%AE%97%E6%B3%95-a-search-algorithm/>

<https://swf.com.tw/?p=67>

https://en.wikipedia.org/wiki/A*_search_algorithm