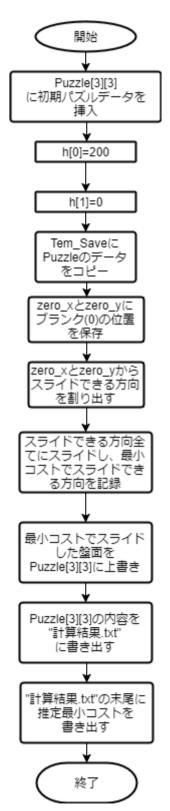
1.アルゴリズム説明



```
2.ソースコード
```

```
// A_starALGORITHM.cpp : コンソール アプリケーションのエントリ ポイントを定義します。
//
#include "stdafx.h"
#include <stdio.h>
#include <windows.h>
#include <iostream>
#include <fstream>
#include <cstdlib>
//マンハッタン距離計算関数
int Manhattan_Distance(int Puzzle[][3]) {
       int Goal[3][3]{ { 1, 2, 3 },
                                                          //パズルのゴール状
態
       { 4, 5, 6 },
       { 7, 8, 0 }
       };
       int x_dist = 0;
       int y_dist = 0;
       int Tortal_M_dist = 0;
                                   //合計マンハッタン距離計算用
                                                                  while
                                                          //
(Puzzle != Goal) { //パズルの現在状態とゴール状態が完全一致するまでループ
                                                          //マンハッタン距離
の計算開始
       for (int i = 0; i < 3; i++) {
              for (int j = 0; j < 3; j++) {
```

```
int a = Puzzle[i][j]; //横[j+1]番目、 縦[i+1]番目
の現在パズルの数値を[a]に代入
                    for (int k = 0; k < 3; k++) {
                          for (int I = 0; I < 3; I++) {
                                 if (a == Goal[k][l] && a != 0) { //検索
中、現状とゴールの値が一致、かつブランクでは無い場所を発見した場合
                                        x_dist = j - l; //横のズレを計算
                                        y_dist = i - k; //縦のズレを計算
                                        if (x_dist < 0)</pre>
                                                           //jl_dist
が0未満だったら
                                              x_dist *= (-1); //jl_dist
に-1を掛ける(符号を+に)
                                        if (y dist < 0)
                                                           //ik dist
が0未満だったら
                                              y_dist *= (-1); //ik_dist
に-1を掛ける(符号を+に)
                                        Tortal_M_dist += x_dist + y_dist;
                    //[横のズレ]+[縦のズレ] = [a]のマンハッタン距離
                                 }
                          }
                    }
             }
      }
                          //マンハッタン距離の計算完了
      return Tortal M dist; //合計マンハッタン距離を返す
}
```

```
int Puzzle[3][3] { { 8, 1, 5 },
                                                   //パズル現在状態(0は空き空
間とする)
       { 2, 0, 4 },
       { 6, 3, 7 }
       };
       int Goal[][3] { { 1, 2, 3 },
                                                   //パズルのゴール状態
       { 4, 5, 6 },
       { 7, 8, 0 }
       };
                                                                  //パズル
       int Tem Save[3][3];
一時保存用
       int Safe_ID;
                                                                  //推定最
小コストのパズルID一次保存用
       int f;
       //最少コスト(g+h)
       int g = 0;
       //現在状態までのコスト
       int h[2];
       //現在状態からゴールまでの推定最少コスト
       int zero_x = 0;
       //ブランク(0)のx座標保存用
       int zero_y = 0;
       //ブランク(0)のy座標保存用
       std::ofstream ofs("計算結果.txt", std::ios_base::out);
       if (! ofs) {
              std::cerr << "error" << std::endl;</pre>
```

int _tmain(int argc, _TCHAR* argv[])

```
std::exit(EXIT_FAILURE);
      }
            h[0] = 200;
                               //推定最小コストを初期化
            h[1] = 0;
                               //計算コストを初期化
            Safe_ID = 0;
            for (int y = 0; y < 3; y++) {
                   for (int x = 0; x < 3; x++) {
                         Tem_Save[y][x] = Puzzle[y][x]; //一次保存用に、現
在の状態をコピー
                         if (Puzzle[y][x] = 0) { //ブランク(0)を検
出した場合
                                zero x = x;
                                zero_y = y;
      //ブランクの座標を保存しておく
                         }
                   }
            }
                               //コピーとブランクの位置割り出し終了
                                // 最小コストの割り出し //
                                if (zero_x <= 1) {
                               //0を右にスライドできる場合
                   Tem_Save[zero_y][zero_x] = Puzzle[zero_y][zero_x + 1];
                   Tem_Save[zero_y][zero_x + 1] = 0;
                   h[1] = Manhattan_Distance(Tem_Save);
                   printf("左スライド = %d\n", h[1]);
                   if (h[0] > h[1]) { //推定最小コストよりコストが低かった
```

場合

```
h[0] = h[1];
                               Safe_ID = 1;
                               for (int i = 0; i < 3; i++) {
                                      for (int j = 0; j < 3; j++) {
                                              Tem_Save[i][j] = Puzzle[i][j];
       //一次保存用に、現在の状態をコピー
                               }
                       }
               }
               if (zero_x >= 1) { //0を左にスライドできる場合
                       Tem_Save[zero_y][zero_x] = Puzzle[zero_y][zero_x - 1];
                       Tem Save[zero y][zero x - 1] = 0;
                       h[1] = Manhattan_Distance(Tem_Save);
                       printf("右スライド = %d¥n", h[1]);
                       if (h[0] > h[1]) {
                                             //推定最小コストよりコストが低かった
場合
                               h[0] = h[1];
                               Safe_ID = 2;
                       }
                       for (int i = 0; i < 3; i++) {
                               for (int j = 0; j < 3; j++) {
                                       Tem_Save[i][j] = Puzzle[i][j]; //一次保
存用に、現在の状態をコピー
                               }
                       }
               }
               if (zero_y >= 1) {
                                      //0を上にスライドできる場合
                       Tem_Save[zero_y][zero_x] = Puzzle[zero_y - 1][zero_x];
                       Tem_Save[zero_y - 1][zero_x] = 0;
                       h[1] = Manhattan_Distance(Tem_Save);
```

```
printf("下スライド = %dYn", h[1]);
                      if (h[0] > h[1]) {
                                            //推定最小コストよりコストが低かった
場合
                             h[0] = h[1];
                             Safe ID = 3;
                      }
                      for (int i = 0; i < 3; i++) {
                              for (int j = 0; j < 3; j++) {
                                     Tem_Save[i][j] = Puzzle[i][j]; //一次保
存用に、現在の状態をコピー
                             }
                      }
              }
               if (zero_y <= 1) {</pre>
                                    //0を下にスライドできる場合
                      Tem_Save[zero_y][zero_x] = Puzzle[zero_y + 1][zero_x];
                      Tem_Save[zero_y + 1][zero_x] = 0;
                      h[1] = Manhattan_Distance(Tem_Save);
                      printf("上スライド = %d¥n", h[1]);
                      if (h[0] > h[1]) {
                                            //推定最小コストよりコストが低かった
場合
                             h[0] = h[1];
                             Safe_ID = 4;
                      }
                      for (int i = 0; i < 3; i++) {
                              for (int j = 0; j < 3; j++) {
                                     Tem_Save[i][j] = Puzzle[i][j]; //一次保
存用に、現在の状態をコピー
                             }
                      }
              }
              //割り出し完了
```

```
//IDを基に、パズルをスライドさせる
if (Safe_ID == 1) {
        Puzzle[zero_y][zero_x] = Puzzle[zero_y][zero_x + 1];
        Puzzle[zero_y][zero_x + 1] = 0;
        printf("スライド方向:左\n");
}
if (Safe_ID == 2) {
        Puzzle[zero_y][zero_x] = Puzzle[zero_y][zero_x - 1];
        Puzzle[zero_y][zero_x - 1] = 0;
        printf("スライド方向:右\n");
}
if (Safe_ID == 3) {
        Puzzle[zero_y][zero_x] = Puzzle[zero_y - 1][zero_x];
        Puzzle[zero_y - 1][zero_x] = 0;
        printf("スライド方向:下\n");
}
if (Safe_ID == 4) {
        Puzzle[zero_y][zero_x] = Puzzle[zero_y + 1][zero_x];
        Puzzle[zero_y + 1][zero_x] = 0;
        printf("スライド方向:上\n");
}
//現在の推定最小コストを計算
f = g + h[0];
printf("現在の推定最小コスト = %d¥n", f);
for (int y = 0; y < 3; y++) {
        for (int x = 0; x < 3; x++) {
                ofs<<(Puzzle[y][x]) <<" ";
```

3. 出力結果

```
をスライド = 17
右スライド = 17
下スライド = 19
上スライド = 17
下スライド = 17
スライド方向: 左
現在の推定最小コスト = 17
8 1 5
2 4
6 3 7
続行するには何かキーを押してください . . . .
```

実行環境

Windows10

Microsoft Visual Studio2017

