

HW1

PB21111686_赵卓

3.6

- (a).

状态： $A(s_1, s_2, \dots, s_n)$ (s_1, s_2, \dots, s_n 分别表示 n 个地区着色情况, 取值 $0 - 4$ 分别对应未着色和四种颜色)

初始状态： $A(0, \dots, 0)$

行动： $Change(k, 0 - 4)$ (表示改变第 k 个地区当前着色情况到 $0 - 4$ 中一种)

转移模型： $Result(A_{s_k=k}, Change(k, color)) = A_{s_k=color}$

目标测试：检测是否 $s_{k, 1 \leq k \leq n} \neq 0$ 且任何两个相邻的地区 i, j 满足 $s_i \neq s_j$

路径消耗：一次 $Change$ 耗散值为 1

- (b).

状态： $A(s, h)$ (s 表示箱子的堆叠情况, 0 表示未堆叠, 1 表示堆叠; h 表示猴子的高度)

初始状态： $A(0, 3)$

行动： up (爬上箱子), $down$ (爬下箱子), $increase$ (将箱子堆叠)

转移模型：

$Result(A(0/1, h), up) = A(0, h + 3/h + 6)$

$Result(A(0/1, h), down) = A(0, h - 3/h - 6)$

$Result(A(0, h), increase) = A(1, h)$

目标测试：检测是否 $h \geq 8$

路径消耗： $up, down, increase$ 耗散值都为 1

- (d).

状态： $A(s_1, s_2, s_3)$ (s_1, s_2, s_3 分别表示三个水壶中水的容量, $s_1 \leq 12, s_2 \leq 8, s_3 \leq 3$)

初始状态： $A(0, 0, 0)$

行动： $move(i, j, k)$ (从第 i 个水壶中倒出 k 加仑水到第 j 个水壶中, $i = 0$ 表示向第 j 个水壶倒 k 加仑水, $j = 0$ 表示从第 i 个水壶向地面倒 k 加仑水)

转移模型：

$Result(A_{s_j=j}, move(0, j, k)) = A_{s_j=j+k}$

$Result(A_{s_i=i}, move(i, 0, k)) = A_{s_i=i-k}$

$Result(A_{s_i=i, s_j=j}, move(i, j, k))(i, j \neq 0) = A_{s_i=i-k, s_j=j+k}$

目标测试：检测是否 $\exists k, s_k = 1$

路径消耗： $move$ 耗散值为 k 。

3.7

- (1).

状态： $A(s_1, s_2, b)$ (s_1, s_2 表示起点的传教士和野人人数, b 取值 $0, 1$ 表示船在起点或者对岸)

初始状态： $A(3, 3, 0)$

行动：

$move(i, j, b)$ ($move$ 表示船载人移动, i, j 表示船上的传教士和野人人数, b 取值 $0, 1$ 表示船从起点和对岸出发)

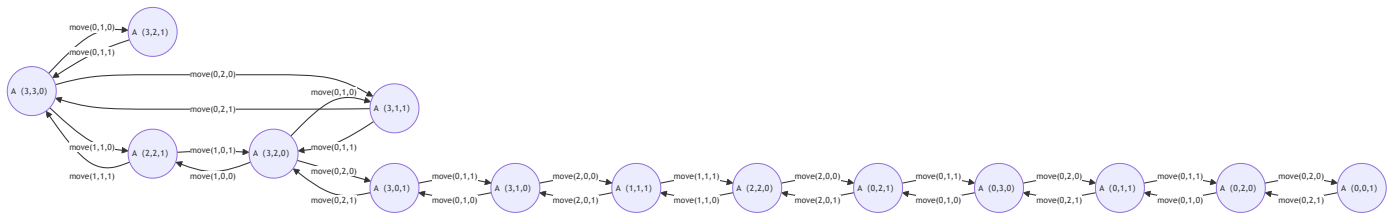
转移模型：

$Result(A(s_1, s_2, 0), move(i, j, 0)) = A(s_1 - i, s_2 - j, 1)$

$Result(A(s_1, s_2, 1), move(i, j, 1)) = A(s_1 + i, s_2 + j, 0)$

目标测试：检测是否 $s_1 = 0, s_2 = 0, b = 1$

状态空间图如下：



- 可采用深度优先搜索，直到在状态空间中找到目标状态。
在搜索过程中，应该检测重复状态避免无效搜索和死循环。

- 尽管看起来形式化空间简单，但是在得到形式化空间的过程中很困难。主要原因在于：

- 1.约束条件的复杂性：虽然状态简单，但是约束条件却让每一个动作都要仔细考虑避免违规。
- 2.操作的相互依赖：每一步动作都会影响下一步的动作，这使得问题步骤必须考虑全面。
- 3.状态空间的增长：随着数量的增大，状态空间也会不断增大。