# 인공지능



학과	게임공학과
담당교수	이형구 교수님
학번	2013182034
이름	이용선

### 1. 기본적인 구조

각 기능들은 PahtFinder 코드를 가능한 활용하기 위해서 같은 구조를 지니고 있으며 같은 구조를 통해 구현하려다 보니 IndexedPriorityQLow 클래스가 필요하여 PriorityQueue 헤더파일 또한 참조하였습니다.

Node라는 이름으로 vector<int> Row, int heurisitc, int Size를 가진 클래스를 하나 선언하였습니다.

여기서,

vector<int> Row는 n퀸 문제에서 한 열에는 하나의 퀸만 있어야 한다는 전제조건을 통해 각 노드별로 4개의 행만 조사하기 위해 사용하였습니다.

int heuristic은 그대로 휴리스틱을 저장하는 값입니다.

Size는 현재 입력한 n의 값입니다.

#### 2. AStar

맨처음 퀸을 0 0 0 0위치에 배치하고 시작하는 것을 생각하다 그게 AStar가 아니라는 것을 알게 되었습니다. 그래서 Row 행렬의 초기 값을 -1로 주게 되었고 휴리스틱의 초기 값은 0을 주었으며 Row행렬의 값이 초기 값(-1)인 상황에는 1을 더하도록 하였습니다.

IndexedPriorityQLow를 사용하였으며 G코스트(거리 비용)와 F코스트(거리 비용 + 휴리스틱)을 Vector<int> 컨테이너를 사용하여 담았습니다.

현재 Row[i]가 -1 즉, 초기 값인 경우 그곳에 퀸을 어떤 위치에 넣으면 되는지 for 문을 통해 각 값에 따라 push하게 하였습니다.

## 3. Hill Climbing

언덕오르기 알고리즘은 AStar와 다르게 거리 비용에 대한 계산을 포함하지 않고 휴리스틱 (목표까지 남은 거리)에 대한 값으로 판단을 내리는 알고리즘입니다.

제가 맨 처음에 생각한 알고리즘과 비슷하였습니다. 퀸을 각기 위치(초기값 0)에 두고 for문을 통해서 전체적인 것을 검색하는 알고리즘 이었습니다.

# 4. Random Restart Hill Climbing

Hill Climbing의 경우 능선 또는 대지 상황에 도달하게 되면 더 이상 진척이 불가능하기 때문에 목표를 찾을 때 까지 특정 상황에 도달하면 초기 상태를 무작위로 생성해서 다시 재시작하는 알고리즘입니다.

Sideway라는 변수를 선언하여 휴리스틱이 같은 값을 가진 것이 10개가 초과하게 되면 새로운 노드를 push\_back 하게 하여 재시작 하는 방식을 사용하였습니다.

## 5. 실행 결과 화면



#### 그림 2 AStar N: 4







그림 5 Hill Climbing N : 10

그림 6 Random Restart N : 4

그림 7 Random Restart N : 10