图搜索实验报告

张栋玮 19373703 在Github中打开

1. 定义位置与目标数码

可以在测试部分修改目标数码。

```
In [1]: # 位置定义:
# 0 1 2
# 3 4 5
# 6 7 8
# 目标数码:
# 1 2 3
# 8 0 4
# 7 6 5
```

2. 定义规则与交换算法

格式如下: {position:[exchangeable position]},比如位置0可以和[1,3]交换。在本实验中,采用字符串记录各个节点,如目标数码为"123804765"。

3. 定义启发函数 (A*)

在A*算法中,定义启发函数total_cost=future_cost+deep,其中future_cost为当前状态和目标状态的曼哈顿距离总和,deep为当前状态的探索深度。

```
In [4]: # 计算当前状态和目标状态的曼哈顿距离 def future_cost(src, dst):
    sum = 0
    a = src. index("0")
```

```
for i in range(0,9):
    if i!=a:
        sum=sum+abs(i-dst.index(src[i]))
    return sum

def total_cost(deep, new, dst):
    val = future_cost(new, dst)+deep
    return val
```

4. 判断是否可解

对于八数码问题,如果两个状态的逆序数奇偶性相同,那么这两个状态可以相互到达,否则 不能相互到达。参见八数码问题。

5. 算法实现

使用solve(src, dst, method)函数同时实现深度优先、广度优先、A*算法,分别对应* method=1,2,3。三者的主要区别在于从Open表取出一个节点的方法,深度优先采用的是后进 先出,栈型数据结构;广度优先采用的是先进先出,队列型数据结构;A算法是根据Open表中的启发函数值,每次给出最小的节点。当扩展至出现目标节点时,就完成了搜索。最后通过steps将步骤返回。

```
In [6]: def solve(src, dst, method=2):
           # Open表,以整个字符串为一个表中元素
           # 后续通过查找"0"所在位置来确定可移动方向
           openBox = []
          openBox. append(src)#当前状态存入列表
          # Closed表,以字典记录
           # 便于查找是否已扩展,并且记录父节点
           closedBox = \{\}
           closedBox[src] = -1
           deep = \{\}
           deep[src] = 1
           # Open表中各节点的总距离
          openDeep = {}
           openDeep[src] = 1 + future_cost(src, dst)
           count=0
          while len(openBox) > 0:
              \# count+=1
              # print("No.", count)
```

```
if (method==1):
       cur = openBox.pop() # 后进先出,深度优先
   elif (method==2):
       cur = openBox.pop(0) # 先进先出,广度优先
   else:
       #找到当前Open表中总距离最小的节点
       cur = min(openDeep, key=openDeep.get)
       # print("cur:", cur)
       del openDeep[cur]
       openBox. remove (cur)
   if cur == dst: #判断当前状态是否为目标状态
       break
   # 寻找0的位置并进行扩展
   init = cur. index ("0")
   Available = chart[init]#当前可进行交换的位置集合
   for move in Available:
       new = swap(cur, move, init) #交换后的状态
       if closedBox.get(new) == None:#判断交换后的状态是否已经查询过
          closedBox[new] = cur #当前扩展节点加入Closed表openBox.append(new) #新节点加入Open表
           if (method==3):
              val = total_cost(deep[cur] + 1, new, dst)
              deep[new] = deep[cur] + 1#存入距离
              openDeep[new] = val#存入val
#输出
steps = []
steps. append (cur)
# 回溯至根节点src
while closedBox[cur] !=-1:
   cur = closedBox[cur]
   steps. append (cur)
steps. reverse()
return steps
```

6. 测试

src为初始状态, dst为目标状态, method为选用方法。

```
In [7]: if __name__ == "__main__":

# 测试数据,可在此进行修改:
src = "541203786"
dst = "123804765"
method = 3
# 方法1: 深度优先
# 方法2: 广度优先
# 方法3: A*算法

assert method in [1,2,3], "方法错误, 请重新输入!"

# 判断是否可解
inv1 = inv_num(src)
inv2 = inv_num(dst)
assert inv1%2==inv2%2, "不可解! 请重新开始!"

# 获取解步骤
```

```
# 输出打印
for i in range(len(steps)):
    print(f"--Steps:{i+1}--")
    print(steps[i][:3])
    print(steps[i][6:])
```

```
--Steps:1--
541
203
786
--Steps:2--
501
243
786
--Steps:3--
510
243
786
--Steps:4--
513
240
786
--Steps:5--
513
204
786
--Steps:6--
513
024
786
--Steps:7--
013
524
786
--Steps:8--
103
524
786
--Steps:9--
123
504
786
--Steps:10--
123
584
706
--Steps:11--
123
584
760
--Steps:12--
123
580
764
--Steps:13--
123
508
764
--Steps:14--
123
058
764
--Steps:15--
123
758
064
--Steps:16--
123
758
```

--Steps:17--

--Steps:18--

--Steps:19--

--Steps:20--

--Steps:21--

--Steps:22--

--Steps:23--