Міністерство освіти і науки України Національний технічний університет України «Київський політехнічний інститут імені Ігоря Сікорського" Факультет інформатики та обчислювальної техніки

Кафедра інформатики та програмної інженерії

Звіт

з лабораторної роботи № 2 з дисципліни «Проектування алгоритмів»

«Неінформативний, інформативний та локальний пошук»

Виконав(ла)	<u>ІП-12 Кушнір Ганна Вікторівна</u> (шифр, прізвище, ім'я, по батькові)	
Перевірив	Сопов Олексій Олександрович (прізвище, ім'я, по батькові)	

3MICT

1	МЕТА ЛАБОРАТОРНОЇ РОБОТИ	3
2	ЗАВДАННЯ	4
3	ВИКОНАННЯ	8
	3.1 ПСЕВДОКОД АЛГОРИТМІВ	8
	3.1.1 Псевдокод алгоритму IDS	8
	3.1.2 Псевдокод алгоритму А*	9
	3.2 ПРОГРАМНА РЕАЛІЗАЦІЯ	10
	3.2.1 Вихідний код	
	3.2.2 Приклади роботи	17
	3.3 Дослідження алгоритмів	18
В	висновок	23
К	СРИТЕРІЇ ОШНЮВАННЯ	24

1 МЕТА ЛАБОРАТОРНОЇ РОБОТИ

Мета роботи – розглянути та дослідити алгоритми неінформативного, інформативного та локального пошуку. Провести порівняльний аналіз ефективності використання алгоритмів.

2 ЗАВДАННЯ

Записати алгоритм розв'язання задачі у вигляді псевдокоду, відповідно до варіанту (таблиця 2.1).

Реалізувати програму, яка розв'язує поставлену задачу згідно варіанту (таблиця 2.1) за допомогою алгоритму неінформативного пошуку **АНП**, алгоритму інформативного пошуку **АНП**, що використовує задану евристичну функцію Func, або алгоритму локального пошуку **АЛП та бектрекінгу**, що використовує задану евристичну функцію Func.

Програму реалізувати на довільній мові програмування.

Увага! Алгоритм неінформативного пошуку **АНП,** реалізовується за принципом «AS IS», тобто так, як ϵ , без додаткових модифікацій (таких як перевірка циклів, наприклад).

Провести серію експериментів для вивчення ефективності роботи алгоритмів. Кожний експеримент повинен відрізнятись початковим станом. Серія повинна містити не менше 20 експериментів для кожного алгоритму. Початковий стан зафіксувати у таблиці експериментів. За проведеними серіями необхідно визначити:

- середню кількість етапів (кроків), які знадобилось для досягнення розв'язку (ітерації);
- середню кількість випадків, коли алгоритм потрапляв в глухий кут
 (не міг знайти оптимальний розв'язок) якщо таке можливе;
 - середню кількість згенерованих станів під час пошуку;
- середню кількість станів, що зберігаються в пам'яті під час роботи програми.

Передбачити можливість обмеження виконання програми за часом (30 хвилин) та використання пам'яті (1 Гб).

Використані позначення:

8-ферзів — Задача про вісім ферзів полягає в такому розміщенні восьми ферзів на шахівниці, що жодна з них не ставить під удар один одного.
 Тобто, вони не повинні стояти в одній вертикалі, горизонталі чи діагоналі.

- **8-puzzle** гра, що складається з 8 однакових квадратних пластинок з нанесеними числами від 1 до 8. Пластинки поміщаються в квадратну коробку, довжина сторони якої в три рази більша довжини сторони пластинок, відповідно в коробці залишається незаповненим одне квадратне поле. Мета гри переміщаючи пластинки по коробці досягти впорядковування їх по номерах, бажано зробивши якомога менше переміщень.
- **Лабіринт** задача пошуку шляху у довільному лабіринті від початкової точки до кінцевої з можливими випадками відсутності шляху. Структура лабіринту зчитується з файлу, або генерується програмою.
 - LDFS Пошук вглиб з обмеженням глибини.
 - **BFS** Пошук вшир.
 - **IDS** Пошук вглиб з ітеративним заглибленням.
 - **A*** Пошук **A***.
 - **RBFS** Рекурсивний пошук за першим найкращим співпадінням.
- **F1** кількість пар ферзів, які б'ють один одного з урахуванням видимості (ферзь A може стояти на одній лінії з ферзем B, проте між ними стоїть ферзь C; тому A не б'є B).
- F2 кількість пар ферзів, які б'ють один одного без урахування видимості.
 - H1 кількість фішок, які не стоять на своїх місцях.
 - **H2** Манхетенська відстань.
 - H3 Евклідова відстань.
- **COLOR** Задача розфарбування карти самостійно обраної країни, не менше 20 регіонів (областей). Необхідно розфарбувати карту не більше ніж у 4 різні кольори. Мається на увазі приписування кожному регіону власного кольору так, щоб кольори сусідніх регіонів відрізнялись. Використовувати евристичну функцію, яка повертає кількість пар суміжних вузлів, що мають однаковий колір (тобто кількість конфліктів). Реалізувати алгоритм пошуку із поверненнями (backtracking) для розв'язання поставленої задачі. Для

підвищення швидкодії роботи алгоритму використати евристичну функцію, а початковим станом вважати випадкову вершину.

- **HILL** Пошук зі сходженням на вершину з використанням із використанням руху вбік (на 100 кроків) та випадковим перезапуском (кількість необхідних разів запуску визначити самостійно).
- ANNEAL Локальний пошук із симуляцією відпалу. Робоча
 характеристика залежність температури Т від часу роботи алгоритму t.
 Можна розглядати лінійну залежність: T = 1000 k·t, де k − змінний коефіцієнт.
- **BEAM** Локальний променевий пошук. Робоча характеристика кількість променів k. Експерименти проводи із кількістю променів від 2 до 21.
 - **MRV** евристика мінімальної кількості значень;
 - **DGR** ступенева евристика.

Таблиця 2.1 – Варіанти алгоритмів

№	Задача	АНП	АШ	АЛП	Func
1	Лабіринт	LDFS	A*		H2
2	Лабіринт	LDFS	RBFS		Н3
3	Лабіринт	BFS	A*		H2
4	Лабіринт	BFS	RBFS		Н3
5	Лабіринт	IDS	A*		H2
6	Лабіринт	IDS	RBFS		Н3
7	8-ферзів	LDFS	A*		F1
8	8-ферзів	LDFS	A*		F2
9	8-ферзів	LDFS	RBFS		F1
10	8-ферзів	LDFS	RBFS		F2
11	8-ферзів	BFS	A*		F1
12	8-ферзів	BFS	A*		F2
13	8-ферзів	BFS	RBFS		F1
14	8-ферзів	BFS	RBFS		F2
15	8-ферзів	IDS	A*		F1

16	8-ферзів	IDS	A*		F2
17	8-ферзів	IDS	RBFS		F1
18	Лабіринт	LDFS	A*		Н3
19	8-puzzle	LDFS	A*		H1
20	8-puzzle	LDFS	A*		H2
21	8-puzzle	LDFS	RBFS		H1
22	8-puzzle	LDFS	RBFS		H2
23	8-puzzle	BFS	A*		H1
24	8-puzzle	BFS	A*		H2
25	8-puzzle	BFS	RBFS		H1
26	8-puzzle	BFS	RBFS		H2
27	Лабіринт	BFS	A*		Н3
28	8-puzzle	IDS	A*		H2
29	8-puzzle	IDS	RBFS		H1
30	8-puzzle	IDS	RBFS		H2
31	COLOR			HILL	MRV
32	COLOR			ANNEAL	MRV
33	COLOR			BEAM	MRV
34	COLOR			HILL	DGR
35	COLOR			ANNEAL	DGR
36	COLOR			BEAM	DGR

3 ВИКОНАННЯ

3.1 Псевдокод алгоритмів

3.1.1 Псевдокод алгоритму IDS

```
IDS(root)
       depth \leftarrow 0
       while true do
               result \leftarrow DLS(root, depth)
               if result is a goal state
                       then return result
               end if
               depth \leftarrow depth + 1
       end while
       DLS(node, depth)
       if depth = 0 and result is a goal state
               then
                       return node
               else
                       if depth > 0
                               then
                                       for every child in Expand(node) do
                                              result \leftarrow DLS(child, depth -1)
                                              if result is a Node
                                                      then return result
                                              end if
                                       end for
                                       return None
                               else
                       end if
       end if
       Expand(node)
       newNode \leftarrow node
       for i from 0 to 8 do
               for j from 1 to 8 do
                       child ← node whose queens are repositioned so that queen number "i" is moved
"j" positions down
```

add child to newNode's children

end for

return newNode

end for

3.1.2 Псевдокод алгоритму А*

```
A*(root)
U \leftarrow empty list
Q ← empty priority queue
Q.push(root)
g[root] \leftarrow 0
f[root] \leftarrow g[root] + H(root)
while Q.size != 0 do
        current \leftarrow Q.pop\_min()
        if current is a goal state
                then
                        return current
        end if
        U.push_back(current)
        for every child in Expand(current) do
                pathCost \leftarrow g[current] + 1
                        if child is in U and pathCost \geq g[child]
                                         continue
                                 then
                        end if
                        if child is not in U or pathCost < g[child]
                                         add child to current's children
                                 then
                                         g[child] \leftarrow pathCost
                                         f[child] \leftarrow g[child] + H(child)
                                         if child is not in Q
                                                 then
                                                        Q.push(child)
                                         end if
                        end if
        end for
end while
H(node)
conflicts \leftarrow 0
for i from 0 to 8 do
        for j from i + 1 to 8 do
                if node.queens[i] = node.queens[j]
                                 conflicts \leftarrow conflicts + 1
                        then
                                 for k from i + 1 to j do
                                         if node.queens[i] = node.queens[k]
                                                         conflicts \leftarrow conflicts -1
                                                         break
                                         end if
                                 end for
```

```
end if
                      if node.queens[i] = node.queens[j] + j - i
                             then
                                     conflicts \leftarrow conflicts + 1
                                     for k from i + 1 to j do
                                            if node.queens[i] = node.queens[k] + k - i
                                                    then
                                                           conflicts \leftarrow conflicts -1
                                                           break
                                            end if
                                     end for
                      end if
                      if node.queens[i] = node.queens[j] - j + i
                                     conflicts \leftarrow conflicts + 1
                             then
                                     for k from i + 1 to j do
                                            if node.queens[i] = node.queens[k] - k + i
                                                           conflicts \leftarrow conflicts -1
                                                    then
                                                           break
                                            end if
                                     end for
                      end if
              end for
       end for
       return conflicts
       Expand(node)
       newNode \leftarrow node
       for i from 0 to 8 do
              for j from 1 to 8 do
                      child ← node whose queens are repositioned so that queen number "i" is moved
"j" positions down
                      add child to newNode's children
              end for
       end for
       return newNode
  3.2 Програмна реалізація
       3.2.1 Вихідний код
       3.2.1.1 Вихідний код програмної реалізації алгоритму IDS
       Файл «Node.py»:
       NUM = 8
```

```
class Node:
         def __init__(self, queens: list):
             self.queens = queens
             self.childs = []
         def addChild(self, i: int, j: int):
             queens = []
             for k in range(NUM):
                   queens.append(self.queens[k])
             queens[i] = (queens[i] + j) % NUM
             self.childs.append(Node(queens))
             return
     \Phiайл «IDFS.py»:
     from Node import *
     def isAGoalState(queens: list):
         for i in range(NUM):
             for j in range(i + 1, NUM):
                  if queens[i] == queens[j] or queens[i] == queens[j] + j -
i or queens[i] == queens[j] - j + i:
                     return False
         return True
     def expand(node: Node):
         newNode = Node(node.queens)
         for i in range (NUM):
             for j in range (1, NUM):
                 newNode.addChild(i, j)
         return newNode
     def IDFS(root: Node):
         depth = 0
         while True:
             result = DLS(root, depth)
             if result != None and isAGoalState(result.queens):
                 return result, depth
             depth += 1
     def DLS(node: Node, depth: int):
         if depth == 0 and isAGoalState(node.queens):
             return node
         elif depth > 0:
             for child in expand(node).childs:
                 result = DLS(child, depth - 1)
```

```
if result != None:
              return result
   else:
       return None
Файл «main.py»:
from IDFS import *
import time
def printBoard(queens: list):
   for i in range(8):
       print('| + ' | '* queens[i] + ' * | ' + ' | '* (7 - queens[i]))
       if i != 7:
          else:
          if __name__ == "__main__":
   queens = [0, 6, 3, 3, 5, 0, 4, 0]
   print('Entry positions of queens: ', queens)
   print('The input state of the checkerboard:')
   printBoard(queens)
   root = Node(queens)
   start_time = time.time()
   result, depth = IDFS(root)
   end_time = time.time()
   print('Solution: ', result.queens)
   print('The resulting target state of the checkerboard:')
   printBoard(result.queens)
   print('Iterations:', depth)
   print('Time spent: %0.5f seconds' % (end_time - start_time))
3.2.1.2 Вихідний код програмної реалізації алгоритму А*
Файл «Node.py»:
NUM = 8
B = NUM * (NUM - 1)
```

```
D = 1
```

```
class Node:
    def __init__(self, queens: list, g: int = 0):
        self.queens = queens
        self.childs : list[Node] = []
        self.h = self.countConflicts()
        self.q = q
        self.f = self.g + self.h
    def addChildByChangingParent(self, i: int, j: int):
        queens = []
        for k in range(NUM):
             queens.append(self.queens[k])
        queens[i] = (queens[i] + j) % NUM
        self.childs.append(Node(queens, self.g + D))
        return
    def addChild(self, queens: list):
        self.childs.append(Node(queens, self.g + D))
    def countConflicts(self):
        conflicts = 0
        for i in range(NUM):
            for j in range(i + 1, NUM):
                if self.queens[i] == self.queens[j]:
                    conflicts += 1
                    for k in range(i + 1, j):
                        if self.queens[i] == self.queens[k]:
                            conflicts -= 1
                            break
                if self.queens[i] == self.queens[j] + j - i:
                    conflicts += 1
                    for k in range(i + 1, j):
                        if self.queens[i] == self.queens[k] + k - i:
                            conflicts -= 1
                            break
                if self.queens[i] == self.queens[j] - j + i:
                    conflicts += 1
                    for k in range(i + 1, j):
                        if self.queens[i] == self.queens[k] - k + i:
                            conflicts -= 1
                            break
        return conflicts
```

```
Файл «МіпНеар.ру»:
     import sys
     from Node import *
     class MinHeap:
         def __init__(self, maxsize):
             self.maxsize = maxsize
             self.size = 0
             self.Heap : list[Node] = [None]*(self.maxsize + 1)
             self.Heap[0] = -1 * sys.maxsize
             self.FRONT = 1
         def parent(self, pos):
             return pos//2
         def leftChild(self, pos):
             return 2 * pos
         def rightChild(self, pos):
             return (2 * pos) + 1
         def isLeaf(self, pos):
             return pos*2 > self.size
         def swap(self, fpos, spos):
             self.Heap[fpos], self.Heap[spos] = self.Heap[spos],
self.Heap[fpos]
         def minHeapify(self, pos):
             if not self.isLeaf(pos):
                 if (self.Heap[pos].f > self.Heap[self.leftChild(pos)].f or
                    self.Heap[pos].f > self.Heap[self.rightChild(pos)].f):
                                 self.Heap[self.leftChild(pos)].f
                     if
self.Heap[self.rightChild(pos)].f:
                         self.swap(pos, self.leftChild(pos))
                         self.minHeapify(self.leftChild(pos))
                     else:
                          self.swap(pos, self.rightChild(pos))
                         self.minHeapify(self.rightChild(pos))
         def insert(self, element: Node):
             if self.size >= self.maxsize :
                 self.updateMaxsize(self.maxsize)
             self.size+= 1
             self.Heap[self.size] = element
             current = self.size
```

```
while self.parent(current) != 0 and self.Heap[current].f <</pre>
self.Heap[self.parent(current)].f:
                  self.swap(current, self.parent(current))
                  current = self.parent(current)
         def minHeap(self):
              for pos in range(self.size//2, 0, -1):
                  self.minHeapify(pos)
         def remove(self):
              popped = self.Heap[self.FRONT]
              self.Heap[self.FRONT] = self.Heap[self.size]
              self.size -= 1
              self.minHeapify(self.FRONT)
             return popped
         def updateMaxsize(self, add):
              self.maxsize = self.maxsize + add
              for i in range(add):
                  self.Heap.append(None)
         def __getitem__(self, pos):
             return self.Heap[pos]
     \Phiайл «A_star.py»:
     from MinHeap import *
     def expand(node: Node):
         newNode = Node(node.queens, node.g)
         for i in range (NUM):
              for j in range (1, NUM):
                  newNode.addChildByChangingParent(i, j)
         return newNode
     def A_star(root: Node):
         closed = []
         opened = MinHeap(B)
         opened.insert(root)
         while opened.size != 0:
              current = opened.remove()
              if current.h == 0:
                  return current
              closed.append(current)
              for child in expand(current).childs:
                  pathCost = current.g + D
```

```
current.addChild(child.gueens)
                   if not child in opened:
                       opened.insert(child)
        return None
     Файл «main.py»:
    from A_star import *
     import time
    def printBoard(queens: list):
        for i in range(8):
            print('|' + ' | ' * queens[i] + ' * | ' + ' | ' * (7 -
queens[i]))
            if i != 7:
               print('|<del>--|--|--|</del>')
            else:
               if __name__ == "__main__":
        queens = [0, 0, 0, 5, 7, 0, 4, 0]
        print('Entry positions of queens: ', queens)
        print('The input state of the checkerboard:')
        printBoard(queens)
        root = Node(queens)
        start_time = time.time()
        result = A_star(root)
        end_time = time.time()
        if result != None:
            print('Solution: ', result.queens)
            print('The resulting target state of the checkerboard:')
            printBoard(result.gueens)
        else:
            print('Solution was not found')
        print('Time spent: %0.5f seconds' % (end_time - start_time))
```

if child in closed and pathCost >= child.g:

if not child in closed or pathCost < child.g:</pre>

continue

3.2.2 Приклади роботи

На рисунках 3.1 i 3.2 показані приклади роботи програми для різних алгоритмів пошуку.

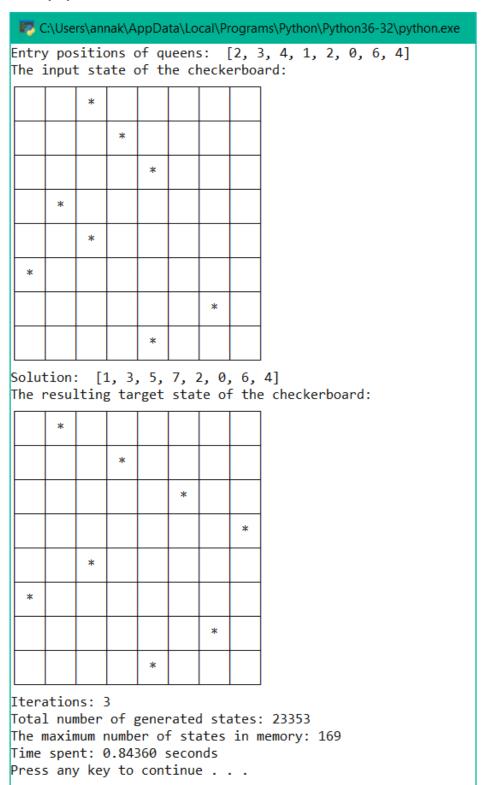


Рисунок 3.1 – Алгоритм IDS

C:\Users\annak\AppData\Local\Programs\Python\Python36-32\python.exe Entry positions of queens: [0, 0, 0, 0, 0, 0, 0] The input state of the checkerboard: Solution: [3, 0, 4, 7, 1, 6, 2, 5] The resulting target state of the checkerboard:

Iterations: 228

Total number of generated states: 12769

The maximum number of states in memory: 12769

Time spent: 527.45517 seconds Press any key to continue . . .

Рисунок 3.2 - Алгоритм A*

3.3 Дослідження алгоритмів

В таблиці 3.1 наведені характеристики оцінювання алгоритму IDS, задачі «8 ферзів» для 20 початкових станів.

Таблиця 3.1 – Характеристики оцінювання алгоритму IDS

Початкові стани	Ітерації	Глухі кути	Всього станів	Максимум станів у пам'яті
Стан 1 [4, 6, 7, 3, 1, 7, 5, 2]	1	_	57	57
Стан 2 [5, 2, 0, 0, 3, 1, 6, 4]	1	-	57	57
Стан 3 [3, 0, 3, 7, 0, 6, 2, 5]	2	_	953	113
Стан 4 [2, 3, 4, 1, 2, 0, 6, 4]	3	-	23 353	169
Стан 5 [4, 0, 4, 5, 7, 3, 0, 6]	3	-	26 881	169
Стан 6 [2, 0, 6, 4, 7, 0, 0, 0]	3	_	117 601	169
Стан 7 [7, 5, 3, 6, 1, 3, 5, 2]	4	-	205 409	225
Стан 8 [5, 6, 2, 5, 5, 3, 1, 5]	4	_	209 049	225
Стан 9 [4, 0, 2, 4, 5, 2, 1, 7]	4	-	436 465	225
Стан 10 [0, 1, 4, 2, 5, 7, 5, 3]	4	_	590 241	225
Стан 11 [0, 6, 2, 1, 1, 7, 3, 5]	4	_	625 073	225
Стан 12 [0, 0, 0, 0, 0, 1, 4, 2]	4	-	927 305	225
Стан 13 [0, 2, 2, 1, 3, 4, 4, 3]	4	-	953 513	225

Продовження таблиці 3.1

Початкові стани	Ітерації	Глухі кути	Всього	Максимум
110-шткові стапи	пераци	1 JIYAI KYIII	станів	станів у пам'яті
Стан 14	4	_	1 102 921	225
[6, 4, 2, 0, 7, 5, 3, 1]	т		1 102 721	223
Стан 15	4	_	1 294 273	225
[5, 3, 1, 6, 2, 7, 4, 0]	-		1 2)4 213	223
Стан 16	4	_	1 489 769	225
[2, 3, 5, 7, 4, 3, 2, 0]	4		1 407 707	223
Стан 17	4	_	2 377 033	225
[3, 7, 6, 3, 1, 4, 2, 6]	-		2 311 033	223
Стан 18	5	_	12 416 713	281
[5, 5, 1, 1, 7, 7, 2, 2]	3		12 410 /13	201
Стан 19	5	_	21 512 849	281
[1, 4, 5, 3, 1, 3, 2, 6]	3	_	21 312 047	201
Стан 20		Перевищено		
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]	_	ліміт часу		_

В таблиці 3.2 наведені характеристики оцінювання алгоритму A^* , задачі «8 ферзів» для 20 початкових станів.

Таблиця 3.2 – Характеристики оцінювання алгоритму А*

Початкові стани	Ітерації	Глухі кути	Всього	Максимум
TIO IUIROBI CIUIII	пораци	пораци плухикути	станів	станів у пам'яті
Стан 1	1	_	57	57
[4, 6, 7, 3, 1, 7, 5, 2]	1		31	37
Стан 2	1	_	57	57
[5, 2, 0, 0, 3, 1, 6, 4]	1		31	37
Стан 3	2	_	113	113
[3, 0, 3, 7, 0, 6, 2, 5]	2	_	113	113

Продовження таблиці 3.2

Початкові стани	Ітерації	Глухі кути	Всього	Максимум
			станів	станів у пам'яті
Стан 4	4	_	225	225
[2, 3, 4, 1, 2, 0, 6, 4]				
Стан 5	4	_	225	225
[4, 0, 4, 5, 7, 3, 0, 6]	T		223	223
Стан 6	4		225	225
[2, 0, 6, 4, 7, 0, 0, 0]	4	_	225	225
Стан 7	26		2017	2017
[7, 5, 3, 6, 1, 3, 5, 2]	36	_	2017	2017
Стан 8	4		225	225
[5, 6, 2, 5, 5, 3, 1, 5]	4	_	225	225
Стан 9	4		225	225
[4, 0, 2, 4, 5, 2, 1, 7]	4	_	225	225
Стан 10	1.0		007	907
[0, 1, 4, 2, 5, 7, 5, 3]	16	_	897	897
Стан 11	12		672	672
[0, 6, 2, 1, 1, 7, 3, 5]	12	_	673	673
Стан 12	5		201	201
[0, 0, 0, 0, 0, 1, 4, 2]	3	_	281	281
Стан 13	5		281	281
[0, 2, 2, 1, 3, 4, 4, 3]	3	_	201	201
Стан 14	35		1 061	1.061
[6, 4, 2, 0, 7, 5, 3, 1]	33	_	1 961	1 961
Стан 15	247		12 922	12 922
[5, 3, 1, 6, 2, 7, 4, 0]		_	13 833	13 833
Стан 16	20		1.560	1.560
[2, 3, 5, 7, 4, 3, 2, 0]	28	_	1 569	1 569

Продовження таблиці 3.2

Початкові стани	Ітороції	Глухі кути	Всього	Максимум
Початкові стани	Ітерації	пераци плухикути	станів	станів у пам'яті
Стан 17	34		1 905	1 905
[3, 7, 6, 3, 1, 4, 2, 6]	34	_	1 903	1 903
Стан 18	149		8 345	8 345
[5, 5, 1, 1, 7, 7, 2, 2]	149	_	0 343	6 343
Стан 19		Перевищено		
[1, 4, 5, 3, 1, 3, 2, 6]	_	ліміт часу	_	_
Стан 20	228		12 769	12 769
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]	220	_	12 /09	12 709

ВИСНОВОК

При виконанні даної лабораторної роботи було розглянуто алгоритми неінформативного, інформативного та локального пошуку. Було детально досліджено алгоритм пошуку вглиб з ітеративним заглибленням (DFS), який належить до алгоритмів неінформативного пошуку, а також алгоритм пошуку А*, який належить до алгоритмів інформативного пошуку.

На основі проведених досліджень було написано псевдокоди вищезгаданих алгоритмів. За побудованими псевдокодами було здійснено їх програмну реалізацію мовою програмування Python.

Було проведено дві серії випробувань по 20 випробувань для кожного алгоритму. За результатами експериментів можна зробити наступні висновки:

- 1) Обидва побудовані алгоритми є *повними*, оскільки завжди знаходять розв'язок задачі, але в деяких випадках пошук вимагає більше часу, ніж дозволено згідно з завданням лабораторної роботи (більше 30 хвилин).
- 2) Обидва побудовані алгоритми є *оптимальними*, оскільки при переважній більшості початкових станів цільовий стан знаходиться менш, ніж за декілька секунд.
- 3) Часова складність алгоритмів:
 - Часова складність алгоритму IDS: $O(b^d) = O(56^d)$, де b коефіцієнт розгалуження (b = 56), d глибина найбільш поверхневого цільового вузла ($0 \le d \le 7$). У випадку з алгоритмом IDS, d відповідає кількості ітерацій алгоритму.
 - Часова складність алгоритму А*: час роботи алгоритму експоненційно залежить від довжини розв'язку.
- 4) Просторова складність алгоритмів:
 - Просторова складність алгоритму IDS: $O(bd) = O(56 \times d)$, тобто цей алгоритм використовує лінійний простір.
 - Просторова складність алгоритму A*: алгоритм зберігає всі згенеровані вузли в оперативній пам'яті.

КРИТЕРІЇ ОЦІНЮВАННЯ

За умови здачі лабораторної роботи до 30.10.2022 включно максимальний бал дорівнює – 5. Після 30.10.2022 максимальний бал дорівнює – 1.

Критерії оцінювання у відсотках від максимального балу:

- псевдокод алгоритму -10%;
- програмна реалізація алгоритму 60%;
- дослідження алгоритмів -25%;
- висновок -5%.