# 人工智能基础 LAB1 实验要求

DDL: 2021.5.28 23:59:59

# 一、评分标准

项目内容	分值
BFS	2
A*	2
minimax	2
alpha-beta	2
实验报告	2
迟交或不符合格式	倒扣分

### 二、实验内容与提示

### 整体描述

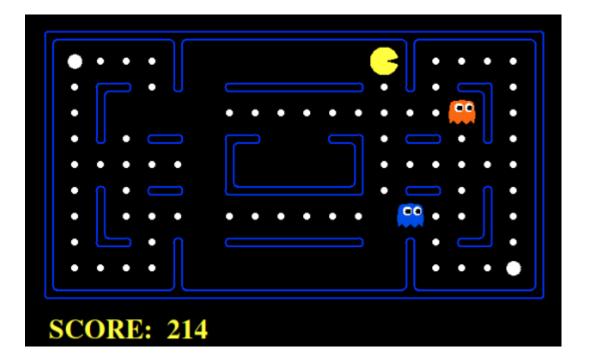
本次实验有 2 个部分,分别是 Search 和 Multiagent。具体而言,Search 的目标是吃豆人仅仅是寻找食物;Multiagent 的目标是吃完所有食物,同时避开鬼。抽象而言,Search 实现的静态查找算法,Multiagent 的问题是在有对手的情况下做出下一步决策使自己的利益最大化。

Search 部分需要你实现 BFS 算法和 A\*算法。Multiagent 部分需要你实现 minimax 算法和 alpha-beta 剪枝。你只需要并且只能修改并向助教提交 myImpl.py 文件,阅读其他代码对完成实验没有意义。请不要在 myImpl.py 文件中 import 其他模块,否则会造成测试失败。实验代码量大约为 100 行以内。

实验需要使用 Python 3.6 版本,建议使用 anaconda 来管理 Python 环境。本实验推荐使用 Linux,测试只需要在命令行中运行 ./test.sh。正确代码应该 PASS 所有的测试。如果你实现的代码有误,请善用报错信息和 print()函数。

如果你想更好的了解游戏规则,体验一下实验的乐趣,可以先玩一局吃豆人。在命令行中输入以下命令即可。

```
cd search
python pacman.py
```



#### 附: Conda 环境创建

conda create --name ustc-ai python=3.6 source activate ustc-ai

#### Search

你需要实现 BFS 算法和 A\*算法。你只需要填写 myBreadthFirstSearch 和myAStarSearch 两个函数。函数的返回值为从初始状态到目标状态所经过的所有状态的列表。实现时请删去 util.raiseNotDefined()。

```
def myBreadthFirstSearch(problem):

# YOUR CODE HERE

util.raiseNotDefined()

return []

def myAStarSearch(problem, heuristic):

# YOUR CODE HERE

util.raiseNotDefined()

return []
```

函数的参数 problem 可以调用 3 个函数:

● 函数 getStartState 可以获得该 problem 的初始状态。

```
start state = problem.getStartState()
```

● 函数 isGoalState 可以判断当前状态 state 是否为目标状态。

```
problem.isGoalState(state) == True
```

● 函数 getChildren 可以获得 state 后可以到达的一系列状态。返回值是由二元组(next\_state, step\_cost)组成的列表。next\_state 是下一状态,step\_cost 是从 state 到 next\_state 需要的代价。

```
children = problem.getChildren(state)
```

参数 heuristic 本身就是一个函数,可以获得当前状态到目标状态的启发式估计值。

```
h_n = heuristic(state)
```

我们已经给出了 DFS 函数的参考代码,请仔细阅读并参考。

```
def myDepthFirstSearch(problem):
```

你可能还需要使用我们提供的栈、队列和优先队列这些数据结构。

大家在学习数据结构时可能都已经熟悉了栈和队列。它们的特点可以分别简单概括为先进后出和先进先出。

```
stack = util.Stack()
stack.push('eat')
stack.push('study')
stack.push('sleep')
stack.pop() == 'sleep'

queue = util.Queue()
```

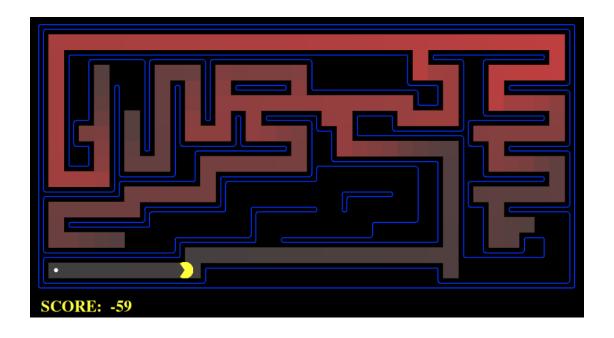
```
queue.push('eat')
queue.push('study')
queue.push('sleep')
queue.pop() == 'eat'
```

优先队列的使用则需要赋予一个表示优先性的值,值越小就会越先出队。

```
pq = util.PriorityQueue()
pq.update('eat', 2)
pq.update('study', 1)
pq.update('sleep', 3)
pq.pop() == 'study'
```

3个数据结构都有 isEmpty 函数来判断数据结构内部是否有数据。

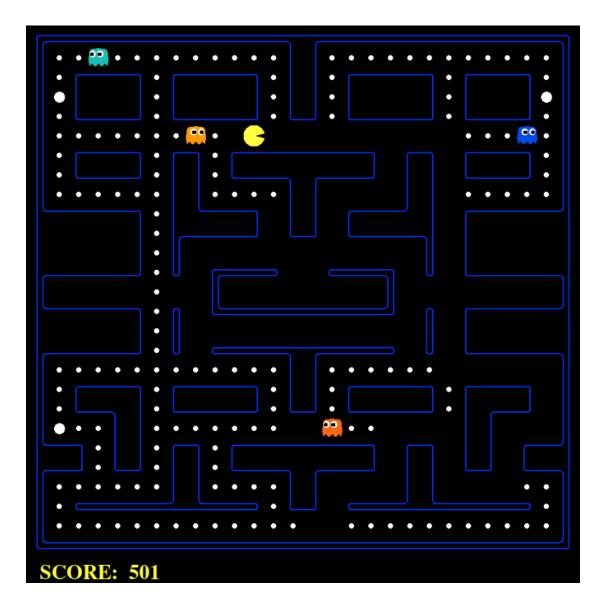
最终测试时,会动画显示 3 种搜索方法选择的路径以及搜索过的状态(红色表示),请比较一下三者的区别。



## MultiAgent

Multiagent 的问题是在有对手的情况下做出下一步决策使自己的利益最大化。游戏中目标 agent 为吃豆人,其他 agent 为鬼。

我们已经实现了一个只基于当前状态做出反应的吃豆人,你可以输入以下命令查看它的表现。目录 multiagent/layouts 中有不同的游戏场景,你可以更改-l 后的选项。你可以更改-p 后的选项为 MinimaxAgent 或 AlphaBetaAgent 来测试你实现的算法。



你需要实现 minimax 算法和 alpha-beta 剪枝则会提前预估几步,在最坏的打算下最优化自己的效用。你只需要\*\*填写 MyMinimaxAgent 和 MyAlphaBetaAgent 两个类\*\*。其中函数 getNextState 会被外部程序调用,获得当前状态下最优的下一个状态。你可能需要添加一些辅助函数来进行递归调用。

参数 state 可以调用 4 个函数。

● 函数 isTerminate 将返回当前状态 state 是否已经停止。停止状态意味着不会有下一个状态,游戏中指已经赢了或输了。

state.isTerminated() == True

● 函数 isMe 将返回是否为目标 agent 在进行操作。在游戏中,True 表示轮到吃豆人采取

移动操作,False 表示轮到某个鬼在采取移动操作。你可以用来判断当前应该最大化还是最小化效用。

#### state.isMe() == True

● 函数 getChildren 将返回当前状态 state 接下来所有可能的状态。请使用 for 来遍历。注意: alpha-beta 剪枝的目的是缩小搜索空间,如果在遍历 getChildren()中,MyAlphaBetaAgent 发现可以剪枝,请停止遍历。

#### for child in state.getChildren():

● 函数 evaluateScore 将返回当前状态对于目标 agent 的效用。

score = state.evaluateScore()

## 三、提交

**DDL: 2021年5月28日23:59:59**。逾期扣分。

提交方式: bb 系统作业区。

提交内容(格式):

LAB1 PB18000001 张三\

--- report.pdf

|--- myImpl.py

#### 注意事项:

- (1) 文件命名方式需按上述要求,不得命名为"LAB1 张三 PB18000001"等;
- (2) 实验报告**请提交 pdf 格式**,不接受 doc、docx、md、tex 等格式;
- (3) 代码<mark>请提交且只能提交 myImpl.py,不得提交其余任何代码文件</mark>(包括但不限于 sh、py 等)【所以你只能对 myImpl.py 进行修改,不得修改其他文件】

## 四、附件

链接: https://rec.ustc.edu.cn/share/71531310-a44f-11eb-8fd2-a7ccc52c33b4