

A*算法的实现

A*算法 是一种启发式的算法，通过预估与目标点的距离选择最优路径

算法实现如下，get_best 函数从 openset 中获取优先度最高，即估算距离最多的点

find 函数通过传入的起点和终点找出最优路径

get_neighboor 函数寻找指定点的相邻结点，并放入 openset 中

```
class A_star:
    def __init__(self, graph, h_cost):
        self.graph = graph
        self.opened = {}
        self.closed = set()
        self.path = []
        self.search_path = []
        self.h_cost = h_cost

    def HeuristicCost(self):
        pass

    def find(self, start, end):
        self.opened[start] = Node(start, None, 0, 0)
        while len(self.opened):
            best = self.get_best()
            self.search_path.append(best)
            #最优点为终点
            if best.name == end:
                self.print_path(best)
                return

            self.closed.add(best)
            self.opened.pop(best.name)

            self.get_neighboor(best)

    def get_neighboor(self, node):
        neighbors = self.graph[node.name]
        for key, value in neighbors.items():
            if key in self.closed:
                continue

            self.opened[key] = Node(key, node, value+node.g_cost,
self.h_cost[key])

    def get_best(self):
        best = None
        f_cost = sys.maxsize
        for key, value in self.opened.items():
            if value.f_cost < f_cost:
                best = value
                f_cost = value.f_cost
```

```

        return best

    def print_path(self, node):
        self.path.append(node)
        while node:
            self.path.append(node.parent)
            node = node.parent
        self.path.reverse()
        del self.path[0] #去掉None

        for p in self.path:
            print(p.name)

    def print_search_path(self):
        for p in self.search_path:
            print(p.name)

class Node:
    def __init__(self, name, parent, g_cost, h_cost):
        self.name = name
        self.parent = parent
        self.g_cost = g_cost
        self.h_cost = h_cost
        self.f_cost = g_cost + h_cost

```

Dijkstra和A*算法的对比

当A*算法中的 $h(n)$ 都等于0时，A*算法实际退化为Dijkstra算法，因此利用同样的代码我们可以探寻Dijkstra和A*算法的异同

搜索的路径顺序

A*算法 的搜索路径如下

```

Arad
Sibiu
Rimnicu
Fagaras
Pitesti
Bucharest

```

Dijkstra算法 的搜索路径如下

```

Arad
Zerind
Timisoara
Sibiu
Rimnicu
Lugoj
Fagaras
Arad
Oradea

```

Mehadia
Pitesti
Zerind
Lugoj
Drobeta
Rimnicu
Bucharest

运行速率

a_stat 搜索用时为

27.5 μ s \pm 929 ns per loop (mean \pm std. dev. of 7 runs, 10000 loops each)

Dijkstra 搜索用时为

73.2 μ s \pm 1.5 μ s per loop (mean \pm std. dev. of 7 runs, 10000 loops each)

个人理解

A*算法 作为一种启发式算法，利用 $h(n)$ 这一信息达到了缩短搜索次数的目的，而 Dijkstra 则是一种贪婪的算法，从算法层面上看 A*算法 是要优于 Dijkstra 算法的。但 A*算法 的效率依赖与 $h(n)$ 的设计，当 $h(n)$ 设计不好时，A*算法 的效率也会随之下降，甚至退化为 Dijkstra 算法，