**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)**

(шифр, прізвище, ім'я, по батькові)

*ІП-15Мочалов Дмитро Юрійович*

**Перевірив**

(прізвище, ім'я, по батькові)

*Ахаладзе І. Е.*

Київ 2022

Зміст

[1 Мета лабораторної роботи 3](#_Toc81070688)

[2 ЗаВдання 4](#_Toc81070689)

[3 Виконання 8](#_Toc81070690)

[3.1 Псевдокод алгоритмів 8](#_Toc81070691)

[3.2 Програмна реалізація 9](#_Toc81070692)

[3.2.1 Вихідний код 9](#_Toc81070693)

[3.2.2 Приклади роботи 13](#_Toc81070694)

[3.3 Дослідження алгоритмів 14](#_Toc81070695)

[Висновок 22](#_Toc81070696)

[Критерії оцінювання 23](#_Toc81070697)

# Мета лабораторної роботи

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

# 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 **АІП,** 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 є, 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 А\*.
* **RBFS** – Рекурсивний пошук за першим найкращим співпадінням.
* **F1** – кількість пар ферзів, які б’ють один одного з урахуванням видимості (ферзь А може стояти на одній лінії з ферзем В, проте між ними стоїть ферзь С; тому А не б’є В).
* **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** | **АІП** | **АЛП** | **Func** |
| 1 | Лабіринт | LDFS | A\* |  | H2 |
| 2 | Лабіринт | LDFS | RBFS |  | H3 |
| 3 | Лабіринт | BFS | A\* |  | H2 |
| 4 | Лабіринт | BFS | RBFS |  | H3 |
| 5 | Лабіринт | IDS | A\* |  | H2 |
| 6 | Лабіринт | IDS | RBFS |  | H3 |
| 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\* |  | H3 |
| 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\* |  | H3 |
| 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 |

# Виконання

## Псевдокод алгоритмів

**LDFS**

Function Depth-Limited-Search(State,limit){

  return Recursive-DLS(State,limit)

}

Functions Recursive-DLS(State,limit){

  if State equal GoalState:

    return State

  end if

  if State.Depth > limit:

    return cutoff

  end if

  cutoff\_occured = false

  generate\_children\_for\_current\_state(State)

  foreach child in children:

    result = Recursive-DLS(child,limit)

    if result = cutoff:

      cutoff\_occured = true

    else if result != failure:

      return result

    end if

  end foreach

  if cutoff\_occured:

    return cutoff

  else

    return failure

  end if

}

**AStar**

Function AStar(State){

  OpenSet = []

  ClosedSet = []

  OpenSet.Append(State)

  while OpenSet is not empty:

    current = remove and return state from openset with lowest F

    ClosedSet.Append(current)

    if current equal GoalState:

     return current

    end if

    generate\_children\_for\_current\_state(current)

    foreach child in clidren:

      if child is not in ClosedSet:

        OpenSet.Append(child)

      end if

    end foreach

  // if not found

  return failure

}

## Програмна реалізація

### Вихідний код

LDFS

public static State? Solve(State state, int limit)  
{  
 State? result = RecursiveLDFS(state, limit);  
 if (result != null)  
 {   
 return result;   
 }  
 return null;  
}  
  
private static State? RecursiveLDFS(State state, int limit)  
{  
 if (state.Board.isEqual(FunctionsAndConstants.goalState))  
 {  
 return state;  
 }  
 if (state.SearchDepth > limit)  
 {  
 return null;  
 }  
  
   
 var children = FunctionsAndConstants.GenerateChildren(state);  
 foreach (var child in children)  
 {  
 // ResultLDFS result = RecursiveLDFS(child, limit);  
 State result = RecursiveLDFS(child, limit);  
 if (result != null)  
 {  
 return result;  
 }  
 }  
 return null;  
}

AStar

public static State Solve(State state)  
{  
 DateTime data1 = DateTime.Now;  
 var OpenList = new PriorityQueue<State, int>();  
 var ClosedList = new List<State>();  
 OpenList.Enqueue(state,state.F);  
 while (OpenList.Count != 0)  
 {  
 var current = OpenList.Dequeue();  
 ClosedList.Add(current);  
 if (current.Board.isEqual(FunctionsAndConstants.goalState))  
 {  
 return current;  
 }  
   
 var children = FunctionsAndConstants.GenerateChildren(current);  
 foreach (var child in children)  
 {  
 if (!ClosedList.Contains(child))  
 {  
 OpenList.Enqueue(child,child.F);  
 }  
 }  
 long memoryUsed = Process.GetCurrentProcess().PrivateMemorySize64/1000000000;  
 if (memoryUsed > 1)  
 {  
 Console.WriteLine("Memory used is out of available");  
 return null;  
 }  
 DateTime data2 = DateTime.Now;  
 if ((data2 - data1).Minutes > 30)  
 {  
 Console.WriteLine("Timeout");  
 return null;  
 }  
 }  
  
 return null;  
}

public static List<State> GenerateChildren(State state)  
{  
 (int x, int y) = state.Board.IndexOfBlank();  
 var children = new List<State>();  
  
 var rightState = state.MoveBlankToRight(x, y);  
 if (rightState != null)  
 {  
 rightState.LastMove = "right";  
 rightState.Parent = state;  
 rightState.SearchDepth++;  
 rightState.F = rightState.GetF();  
 children.Add(rightState);  
 }  
  
 var leftState = state.MoveBlankToLeft(x, y);  
 if (leftState != null)  
 {  
 leftState.LastMove = "left";  
 leftState.Parent = state;  
 leftState.SearchDepth++;  
 leftState.F = leftState.GetF();  
 children.Add(leftState);  
 }  
  
 var downState = state.MoveBlankToDown(x, y);  
 if (downState != null)  
 {  
 downState.LastMove = "down";  
 downState.Parent = state;  
 downState.SearchDepth++;  
 downState.F = downState.GetF();  
 children.Add(downState);  
 }  
  
 var upState = state.MoveBlankToUp(x, y);  
 if (upState != null)  
 {  
 upState.LastMove = "up";  
 upState.Parent = state;  
 upState.SearchDepth++;  
 upState.F = upState.GetF();  
 children.Add(upState);  
 }  
 return children;  
}

### Приклади роботи

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

Рисунок 3.1 – Алгоритм LDFS

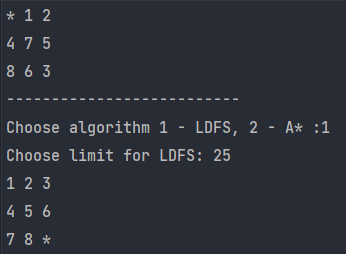
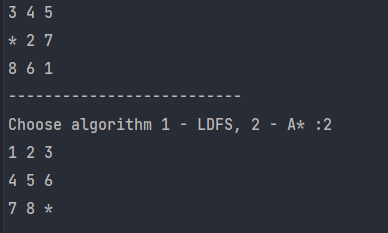


Рисунок 3.2 – Алгоритм AStar



## Дослідження алгоритмів

В таблиці 3.1 наведені характеристики оцінювання алгоритму LDFS, задачі 8-puzzle для 20 початкових станів.

Таблиця 3.1 – Характеристики оцінювання LDFS

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Початкові стани | Ітерації | К-сть гл. кутів | Всього станів | Всього станів у пом’яті |
| Стан 1  4 6 2  1 7 3  5 \* 8  Limit = 22 | 128431 | 100066 | 128442 | 21 |
| Стан 2  5 1 4  7 \* 8  2 3 6  Limit = 22 | 851941 | 759104 | 851941 | 0 |
| Стан 3  7 6 8  2 4 5  \* 3 1  Limit = 22 | 636907 | 565232 | 636907 | 0 |
| Стан 4  8 4 6  \* 2 3  5 7 1  Limit = 22 | 708585 | 568304 | 708585 | 0 |
| Стан 5  \* 2 6  8 3 7  4 1 5  Limit = 22 | 636907 | 565232 | 636907 | 0 |
| Стан 6  8 4 7  1 \* 3  5 2 6  Limit = 22 | 851941 | 759104 | 851941 | 0 |
| Стан 7  5 1 6  \* 7 4  2 3 8  Limit = 22 | 708585 | 568304 | 708585 | 0 |
| Стан 8  5 6 8  2 7 \*  3 4 1  Limit = 22 | 708585 | 568304 | 708585 | 0 |
| Стан 9  \* 5 4  7 1 3  2 6 8  Limit = 22 | 636907 | 565232 | 636907 | 0 |
| Стан 10  2 7 \*  1 6 8  3 5 4  Limit = 22 | 636907 | 565232 | 636907 | 0 |
| Стан 11  4 2 5  \* 6 1  3 8 7  Limit = 22 | 708585 | 568304 | 708585 | 0 |
| Стан 12  8 6 1  \* 2 3  7 5 4  Limit = 22 | 708585 | 568304 | 708585 | 0 |
| Стан 13  7 6 \*  3 2 4  8 5 1  Limit = 22 | 636907 | 565232 | 636907 | 0 |
| Стан 14  1 8 6  4 3 7  \* 5 2  Limit = 25 | 1708661 | 1360934 | 1708676 | 24 |
| Стан 15  6 7 \*  5 2 8  1 3 4  Limit = 25 | 148718 | 121382 | 148718 | 24 |
| Стан 16  3 6 8  5 4 1  \* 2 7  Limit = 25 | 752799 | 605080 | 752807 | 22 |
| Стан 17  2 1 7  8 6 3  4 5 \*  Limit = 25 | 1369802 | 1090300 | 1369812 | 20 |
| Стан 18  6 4 5  7 1 2  3 \* 8  Limit = 25 | 1231551 | 1096356 | 1231565 | 25 |
| Стан 19  5 1 4  8 7 \*  6 2 3  Limit = 25 | 3825553 | 3399584 | 3825553 | 0 |
| Стан 20  2 7 \*  6 5 3  4 1 8 | 3188643 | 2539448 | 3188643 | 0 |

В таблиці 3.2 наведені характеристики оцінювання алгоритму A\*,задачі 8-puzzle для 20 початкових станів.

Таблиця 3.3 – Характеристики оцінювання A\*

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Початкові стани | Ітерації | К-сть гл. кутів | Всього станів | Всього станів у пом’яті |
| Стан 1  1 4 \*  8 5 3  7 2 6 | 2617 | 0 | 4555 | 18 |
| Стан 2  6 2 3  8 4 5  \* 1 7 | 39878 | 0 | 68319 | 0 |
| Стан 3  6 4 8  \* 5 1  7 3 2 | 28834 | 0 | 50116 | 0 |
| Стан 4  7 4 6  3 8 1  2 \* 5 | 28833 | 0 | 50652 | 0 |
| Стан 5  \* 3 1  7 4 2  8 6 5 | 1336 | 0 | 2317 | 18 |
| Стан 6  5 4 1  3 2 6  \* 7 8 | 545 | 0 | 938 | 16 |
| Стан 7  3 6 8  \* 7 4  2 1 5 | 664 | 0 | 1156 | 19 |
| Стан 8  1 5 6  7 8 3  4 \* 2 | 16662 | 0 | 29032 | 23 |
| Стан 9  \* 4 8  2 5 1  6 3 7 | 38168 | 0 | 66624 | 0 |
| Стан 10  1 4 2  7 6 5  3 \* 8 | 6585 | 0 | 11431 | 21 |
| Стан 11  2 7 8  \* 6 5  3 1 4 | 28958 | 0 | 50780 | 0 |
| Стан 12  5 4 8  3 2 7  1 \* 6 | 904 | 0 | 1579 | 18 |
| Стан 13  5 4 2  7 3 8  \* 6 1 | 38733 | 0 | 66292 | 0 |
| Стан 14  4 2 8  7 5 1  3 \* 6 | 28472 | 0 | 49125 | 0 |
| Стан 15  3 1 7  2 6 \*  5 8 4 | 5371 | 0 | 9224 | 23 |
| Стан 16  6 3 5  7 4 2  1 8 \* | 6239 | 0 | 10895 | 22 |
| Стан 17  4 2 7  \* 3 8  6 5 1 | 34906 | 0 | 60684 | 0 |
| Стан 18  1 \* 2  7 8 5  3 4 6 | 312 | 0 | 537 | 17 |
| Стан 19  6 \* 8  3 1 7  5 2 4 | 1473 | 0 | 2455 | 21 |
| Стан 20  1 2 7  4 5 3  6 8 \* | 4989 | 0 | 8636 | 22 |

Висновок

При виконанні даної лабораторної роботи було розглянуто алгоритми неінформативного пошуку “Пошук в глибину з обмеженням глибини” та алгоритм інформативного пошуку A\*. Як можна побачити з експериментів пошук в глибину з обмеженням не завжди може дати результат із-за самого обмеження в глибині.Також оскільки А\* не розглядає всі розвітлення, а лише найкращі за екристикою, тому в ній немає глухих кутів, а також меньше ітерацій та станів.

Критерії оцінювання

За умови здачі лабораторної роботи до 23.10.2022 включно максимальний бал дорівнює – 5. Після 23.10.2022 максимальний бал дорівнює – 1.

Критерії оцінювання у відсотках від максимального балу:

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