

第一次作业

(科目:) 清华大学数学作业纸



4120238

编号:

班级:

姓名:

第

页

1.
a)

状态: 马在棋盘上的位置.

可以用一个 10×9 的二维数组来表示棋盘, 左上角为 $(1, 1)$, 右下角为 $(10, 9)$

则马所在位置可用 $[a, b]$ 表示 ($1 \leq a \leq 10, 1 \leq b \leq 9$)

初始状态为 $(2, 8)$; 目标状态为 $(1, 6)$

行动: 马从一个位置向另一个位置的转移, 用 a, b 的加或减表示

由象棋规则, 马有八种行动可能, 且应保证没有棋子绊马脚, 以及马不走出棋盘范围

如何产生后继状态:

$(a, b) \rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \text{若 } (a, b-1) \text{ 为空 } \left\{ \begin{array}{l} (a-1, b-2) \\ (a+1, b-2) \end{array} \right. \\ \text{若 } (a, b+1) \text{ 为空 } \left\{ \begin{array}{l} (a-1, b+2) \\ (a+1, b+2) \end{array} \right. \\ \text{若 } (a-1, b) \text{ 为空 } \left\{ \begin{array}{l} (a-2, b-1) \\ (a-2, b+1) \end{array} \right. \\ \text{若 } (a+1, b) \text{ 为空 } \left\{ \begin{array}{l} (a+2, b-1) \\ (a+2, b+1) \end{array} \right. \end{array} \right. \left. \begin{array}{l} \text{若未出界, 则为合法状态, 产生.} \end{array} \right.$

代价: 行动的开销(表示步数), 认为每走一步代价为 1.

b) 状态: 每个容器中的水量, 用一个三元数组 (a, b, c) 表示, 其中 $0 \leq a \leq 12, 0 \leq b \leq 8, 0 \leq c \leq 3$.

初始状态为 $(0, 0, 0)$, 即三个容器均为空; 目标状态为某容器中有 12 份水即

$(1, b, c); (0, 1, c); (1, b, c)$ 中的一种.

行动: 任一容器装满水; 或清空; 或将水从一个容器移动到另一个容器(要求所移动的水量只能等于这两个容器之一的容量)

对应于三元数组某个元素的增加至满值/减少至 0 / 某元素减少且另一元素增加相同值 (减少至 0 或增加至满)

△



如何产生后继状态:

对于 (a, b, c) 中, 选择某元素 x
(设为 a)

若 $x = x_0, < x_{max}$

装满水: $(a_0, b_0, c_0) \rightarrow (0, b_0, c_0)$
倒入其它未装满容器: $(a_0 - \Delta, b_0 + \Delta, c)$
(以 b 为例) $\Delta = \min(a_0, b_{max} - b_0)$
从其它未装满容器倒入水:
 $(a_0 + \Delta, b_0 - \Delta, c)$ $\Delta = \min(c_{max} - c_0, b_0)$

若 $x = x_{max}$ 已满

倒空: $\rightarrow (0, b_0, c_0)$
倒入其它未装满容器: $(a_0 - \Delta, b_0 + \Delta, c)$
(同上)

代价: 接水/倒水的次数, 每次代价为 1;

或 移动的水量之和, 每次代价 = 移动水量.

5)

(科目:) 清华大学数学作业纸



4120238

编号:

班级:

姓名:

第

页

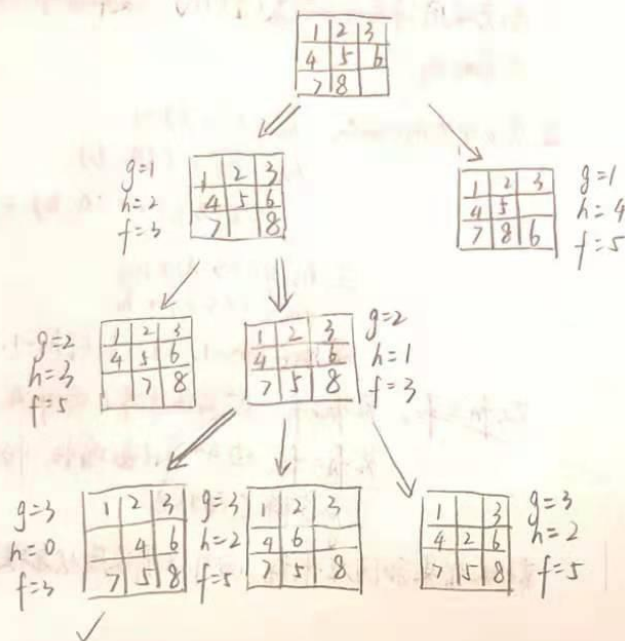
2.

1) 设计 A^* 算法, 定义 g 函数和 h 函数.

g 函数为使用算符的次数, 即状态转移次数. 每转移一次 $g+1$.

h 函数为: 所有数码到其最终位置的曼哈顿距离之和.

2) 搜索树



路径右搜索树中用 " \Rightarrow " 标明.

3. (1)

在A*算法所采用的 $h(n)$ 函数是可采纳的时, A*算法具有最优性, 但深度优先搜索不能保证得到最优解, 这时不能认为是特殊A*搜索。

在对 $f(n)$ 函数不进行单调性约束的时候, A*不具有最优性, 若

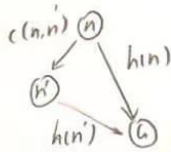
若定义 $g(n) \equiv 0$, $h(n)$ 为: $h(s) = C^*$ (s 为起始, C^* 为一足够大正数), 若 p 为 s 子节点, 则 $h(p) = C^* - 1$ 。每次选取有最小 $f(n)$ 值节点扩展, 则类似于深度优先搜索。

因此深度优先搜索可看作特殊A*搜索。

(2)

先证: 若 $h(n)$ 满足一致性条件, 则可证明沿着任何路径的 $f(n)$ 值都是非递减的:

因为 $h(n) \leq c(n, n') + h(n')$ (n' 为 n 后继)



$$\begin{aligned}
 f(n') &= g(n') + h(n') \\
 &= g(n) + c(n, n') + h(n') \\
 &\geq g(n) + h(n) \\
 &= f(n)
 \end{aligned}$$

因此当A*扩展节点 n 时, 到达节点 n 的路径上每个节点的代价评估均小于 $f(n)$, 即它们已经全部被扩展, 到达节点 n 的最优路径已经被发现。

(假若有另一条路径到达 n , 代价 $g'(n) < g(n)$, 则 $f'(n) < f(n)$, 一定会被先发现, 因此A*具有最优性。

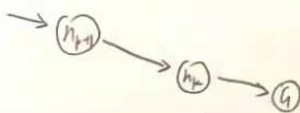
(3)

① 若该节点一步可到目标。



$$h(n) \leq c(n, G) + h(G) = h^*(n)$$

② 若不能一步到目标, 用数学归纳法: 设 k 步到目标的节点可采纳, 即 $h(n_k) \leq h^*(n_k)$



则 $k+1$ 步到目标的节点:

$$\begin{aligned}
 h(n_{k+1}) &\leq c(n_{k+1}, n_k) + h(n_k) \\
 &\leq c(n_{k+1}, n_k) + h^*(n_k) \\
 &= h^*(n_{k+1})
 \end{aligned}$$

亦可采纳

因此, 若 $h(n)$ 满足一致性条件, 则一定可采纳