

TMItalk: Too Much Information Talk

8-퍼즐 문제와 A^* 알고리즘



2. 다익스트라로 풀어 보자.



TMItalk: 8-퍼즐 문제와 A* 알고리즘

■ 8-퍼즐 문제: 다익스트라로 풀어보기

- 8-퍼즐 문제는 결국
 - 보드의 상태 공간 그래프에서의 **최단 경로 찾기** 문제: 이전 영상 참고
- 최단 경로 찾기라면 **다익스트라** 알고리즘
 - **출발** 정점: 목표 상태
 - **도착** 정점: 초기 상태
 - **거리**: 중간 상태의 수 + 1

1	2	3
4	5	6
7	8	0

출발 정점



.....



8	7	6
5	0	4
3	2	1

도착 정점



- 그래프의 노드(정점)의 표현:

8	7	6
5	0	4
3	2	1

[8, 7, 6, 5, 0, 4, 3, 2, 1]



876504321



```
def state_to_int(state):  
    s = ""  
    for i in range(len(state)):  
        s += str(state[i])  
    return int(s)  
  
def int_to_state(v):  
    s = str(v)  
    if len(s) != N:  
        s = "0" + s  
    return list(map(int, s))
```





■ 정점 집합의 초기화:

- 모든 도달가능한 정점 집합을 생성: 0부터 $\frac{N!}{2} - 1$ 까지 인덱스 부여
- 정점 번호와 정점 상태와의 변환 딕셔너리 생성
 - *vtos*: 정점 번호에서 정점 상태로
 - *stov*: 정점 상태에서 정점 번호로

```
vtos, stov = {}, {} # mapping vertex to state, and vice versa.
```

```
for perm in permutations(solved):
```

```
    if is_solvable(n, perm):
```

```
        v, s = len(vtos), state_to_int(perm)
```

```
        vtos[v], stov[s] = s, v
```

0 \longleftrightarrow 123456780

1 \longleftrightarrow 123456708



```
start = stov[state_to_int(solved)]
target = stov[state_to_int(board)]
bypass = dijkstra(start, target, len(vtos))
path = find_path(start, target, bypass)
for v in path[::-1]:
    state = int_to_state(vtos[v])
    for i in range(len(state)):
        print(state[i], end = " ")
        if (i % n == n - 1):
            print()
    print()
print('the number of steps to solve it:', len(path) - 1)
```



■ 다익스트라 알고리즘 구현:

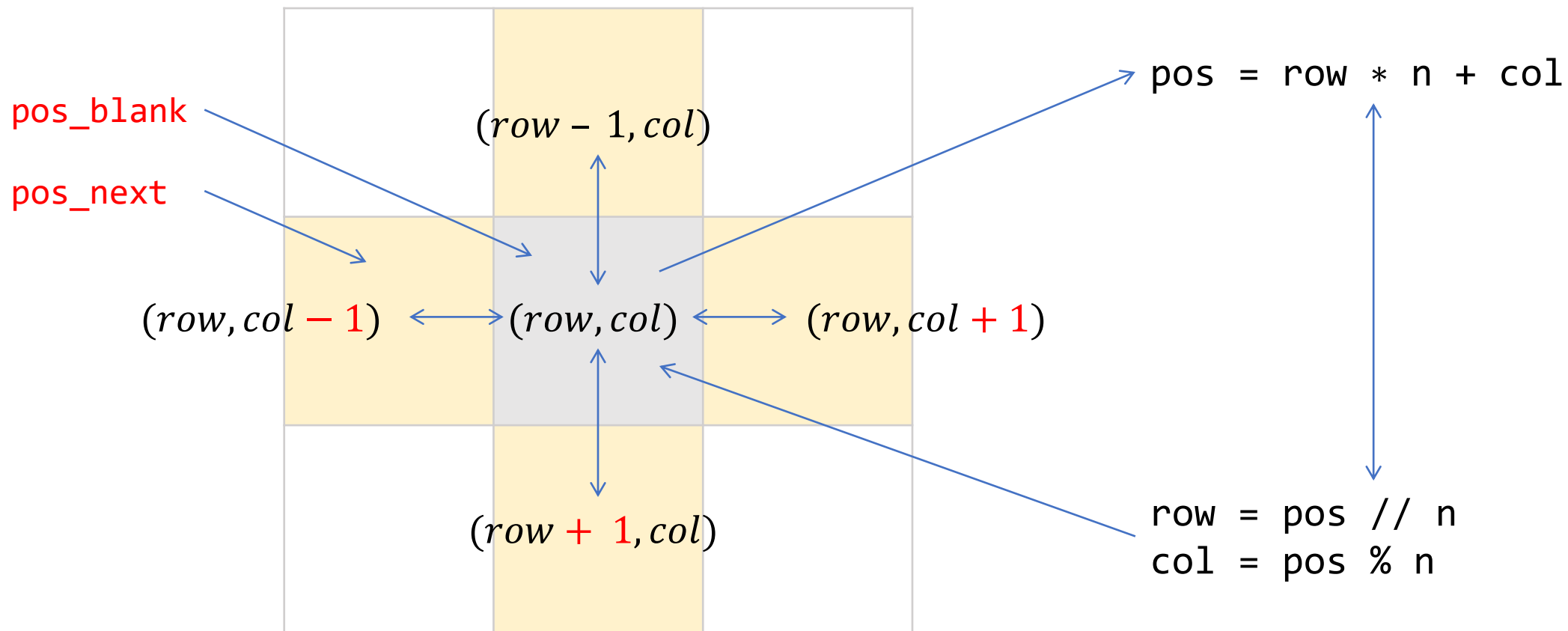
```
def dijkstra(start, target, vsize):  
    length = [INF for _ in range(vsize)]  
    bypass = [0 for _ in range(vsize)]  
    length[start] = 0  
    heap = []  
    heapq.heappush(heap, (length[start], start))
```



```
while len(heap) > 0:
    u = heapq.heappop(heap)[1]
    if u == target:
        return bypass
    for v in get_neighbors(u):
        if length[v] < 0:
            continue # skip vertices already visited.
        elif length[v] > length[u] + 1:
            length[v] = length[u] + 1
            bypass[v] = u
            heapq.heappush(heap, (length[v], v))
        length[u] = -1 # mark u as visited
    return bypass
```




■ 이웃 정점 찾기:



```
dir = [(-1, 0), (1, 0), (0, -1), (0, 1)] # up, down, left, right
```



```
def get_neighbors(u):  
    state = int_to_state(vtos[u])  
    pos_blank = state.index(0)  
    row, col = pos_blank // n, pos_blank % n  
    neighbors = []  
    for i in range(len(dir)):  
        nextrow, nextcol = row + dir[i][0], col + dir[i][1]  
        if 0 <= nextrow < n and 0 <= nextcol < n:  
            pos_next = nextrow * n + nextcol  
            board = state[:]  
            board[pos_blank], board[pos_next] = board[pos_next], board[pos_blank]  
            neighbors.append(stov[state_to_int(board)])  
    return neighbors
```



TMItalk: 8-퍼즐 문제와 A* 알고리즘

```

puzzle.3.2.in:      0 3
                    2 1
4
0 3                2 3
2 1                0 1

                    2 3
                    1 0

                    2 0
                    1 3

                    0 2
                    1 3

                    1 2
                    0 3

                    1 2
                    3 0
  
```

the number of steps to solve it: 6





TMItalk: 8-퍼즐 문제와 A* 알고리즘

```
puzzle.8.4.in:      0 8 7
                   6 5 4
9                   3 2 1
0 8 7
6 5 4
3 2 1

                   6 8 7
                   0 5 4
                   3 2 1

                   6 8 7
                   3 5 4
                   0 2 1

.....

1 2 3
4 5 6
7 8 0
```

the number of steps to solve it: 28





- 다익스트라로 15-퍼즐도 풀 수 있을까?
 - 8-퍼즐을 푸는 데 걸리는 시간: 약 2~3초 내외
 - 15-퍼즐에 적용하려면?
 - 일단 상태 공간이 $15!$ (약 20조)이므로 모든 벡터를 생성조차 할 수 없다.
 - 상태 공간을 명시적으로 생성하지 않더라도
 - 현재 구현으로는 목적지에 도달할 때까지 모든 인접 노드를 방문한다.
 - 결론: 15-퍼즐을 풀려면 A^* 알고리즘을 적용해야 한다.

Any Questions?



주니온TV@Youtube

자세히 보면 유익한 코딩 채널