



实验一 A*算法



本周实验内容



- 使用A*算法解决8数码难题
- 完成并提交实验报告(实验报告模板可在学习通下载)



实验要求



- 编写代码使用A* 算法求解八数码难题,估价函数f(x)=g(x)+h(x),其中g(x)为从初始 状态s到当前状态的层数(结点的深度),g(s)=0;h(x)为启发式函数。
- 要求: 求出以下三种启发式函数对应的求解效率, 其中:

求解效率 = 最佳路径节点数 / 算法求得的路径节点数

三种启发式函数分别为:

- 1. h(x)=0, 即宽度优先搜索;
- 2. h(x) = 错误位置和, 即处在错误位置的数码的个数;
- 3. h(x) = 曼哈顿距离和。



实验要求

Step: 1



•初始状态:

• 打印:

[[2 8 3]

->

Step: 2

up ->

[[2 8 3]

[1 0 4]

[7 6 5]]

Step: 3

up ->

[[2 0 3]

[1 8 4]

[7 6 5]]

・目标状态:

Optimal step is 6

Travel step is 6

Solving efficiency is 100.00%



最佳优先搜索



• 使用最佳优先搜索解决8数码难题(对应教材第3.3.2节)

2	8	3
7	1	4
	6	5

1	2	3
8		4
7	6	5

- ✓ 曼哈顿距离 (Manhattan Distance): 两点之间水平距离和垂直距离之和
- ✓ 8数码难题的估价函数:数码和目标位置之间的曼哈顿距离



最佳优先搜索



曼哈顿距离W(n):两点之间水平距离和垂直距离之和

		2
2	ð	3
7	1	4
	6	5

$$W(n) = 2 + 1 + 1 + 2 = 6$$

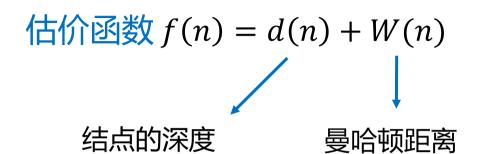
错误位置和: 1+1+1+1=4

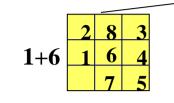


A*搜索 (对应教材3.3.3节)





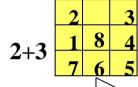


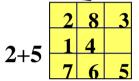


	2	8	3	
1+4	1		4	
	7	6	5	

	2	8	3
1+6	1	6	4
	7	5	

	2	8	3
. 5		1	4
2+3	7	6	5

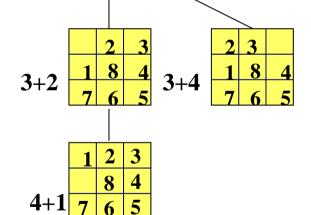


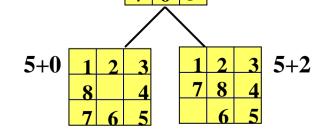


估价函数
$$f(n) = g(n) + h(n)$$

到达结点n的代价

结点n到达目标状态的 估计代价










```
# name: 结点的名字(ID)
# neighbors: 结点的邻居(后继、后裔)
class Node:
    def __init__(self, name: str):
        self.name = name
        self.neighbors = list()
```





· 宽度优先搜索

```
# start: 初始状态, target: 目标状态
def BFS(start: Node, target: str):
   open = []
   closed = []
   visited = set()
   open.append(start)
   while len(open) > 0:
       cur_node = open.pop(②) # 取出队列中的第一个状态
       closed.append(cur node)
       visited.add(cur node)
        # 找到目标状态后,即可停止搜索
       if cur node.name == target:
           print('End.\nNode ', cur_node.name, ' is found!')
           return closed
```





· 宽度优先搜索

```
# 上接while循环
# 把当前结点的邻居加入待访问结点列表
for neighbor in cur_node.neighbors:
    if neighbor not in visited:
        open.append(neighbor)

print('End.')
return closed
```





· 难点:类State (状态)的定义

```
class State:
   def __init__(self, matrix, parent=None, direction flag=None, g=0, h=0):
     self.matrix = matrix # 状态的二维数组
     self.parent = parent # 用于回溯,以寻找最优路径
     # 避免"走回头路"
     self.direction = ['up', 'down', 'right', 'left']
     if direction flag: # 不能走的方向
          self.direction.remove(direction_flag)
     self.g = g # g(n) 状态的深度
     self.h = h # h(n) 启发式函数, 0:宽度优先, 1: 错位, 2: 曼哈顿
     self.f = self.evaluate() # 估价函数 f(n)
```





```
def A star search(start, target):
   open = [] # 待访问结点列表
           # 已访问结点列表
   close = []
   open.append(start) # 将初始状态加入待访问结点列表
   path = []
   while len(open) > 0:
     # 选取表中f(n)值最小的状态i放入已访问结点列表
     state i = open.pop(∅)
      close.append(state i)
      path.append(state i)
      # 如果i为目标状态
     if state i.matrix == target:
        # 则回溯寻找最优路径,返回path以及最优路径
```





```
# 计算当前结点所有的邻居(后继)
neighbors = state i.neighbors()
# 判断后继是否已经存在于已访问列表里,避免重复访问
for neighbor in neighbors:
    if not neighbor.is in close(close):
       open.append(neighbor)
# 根据f(n)的值对待访问结点列表重新排序
open.sort(key=lambda s: s.getF())
```

结束语



谢谢!