CSP 问题往往是特殊的搜索问题,可将CSP问题形式化为搜索问题

将 CSP 问题形式化为搜索问题:

1. 符号和概念定义:

有效赋值:对 n 个变量 x1, x2, . . . , xn,一个一个地赋值,不妨设前 k 个赋值为: x1 \leftarrow v1, x2 \leftarrow v2, . . . , xk \leftarrow vk,此时的赋值,会使前 k 变量相关的约束条件都满足;

完全赋值: k=n, 也就是n个变量都被赋值, 使得所有的约束条件都得到了满足。

2. 系统化方法:

状态/状态空间:有效赋值/所有可能有效赋值

初始状态: {}, k = 0

后继函数: {x1 ← v1, x2 ← v2, . . . , xk ← vk} → {x1 ← v1, x2 ← v2, . . . , xk ← vk, xk+1 ← vk+1}

目标测试: k=n

路径耗散: 假设单步路径耗散为1

一些优化问题可以转化为 CSP 问题

未知最优解的最优化问题,不知道什么时候搜索停止;

实际工程中,往往可以设置一个可接受的解的质量水平,将这个解质量看成是一个约束条件,最优化问题的优化目标就转化成了约束条件,得到了一个 CSP