

第六章树搜索

张开旗 海量数据计算研究中心 计算学部



提要

- 6.1 树搜索的动机
- 6.2 深度优先与广度优先
- 6.3 树搜索的优化
- 6.4 人员安排问题
- 6.5 旅行商问题
- 6.6 A*算法



6.1 树搜索的动机

很多问题的解可以表示成为树.

解为树的节点或路径.

求解这些问题可以转化为树搜索问题



布尔表达式可满足性问题

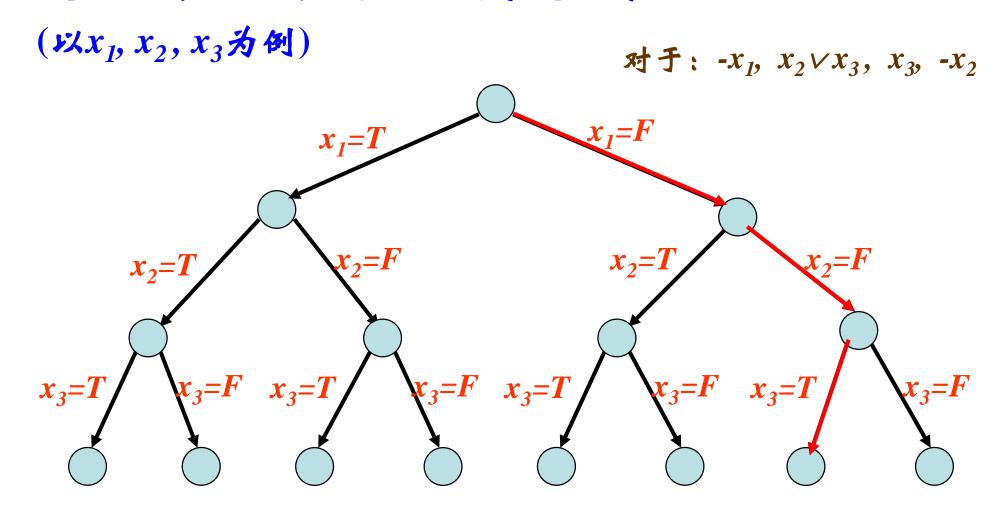


• 问题的定义

-输出:是否存在 $x_1, x_2, ..., x_n$ 的一种赋值使得所有k个析取式皆为真

例如: $-x_1$, $x_2 \vee x_3$, x_3 , $-x_2$

- 把问题的解表示为树
 - 通过不断地为赋值集合分类来建立树



问题的解是由根到叶的一条路径



8-Puzzle问题

• 问题的定义

- 输入: 具有8个编号小方块的魔方

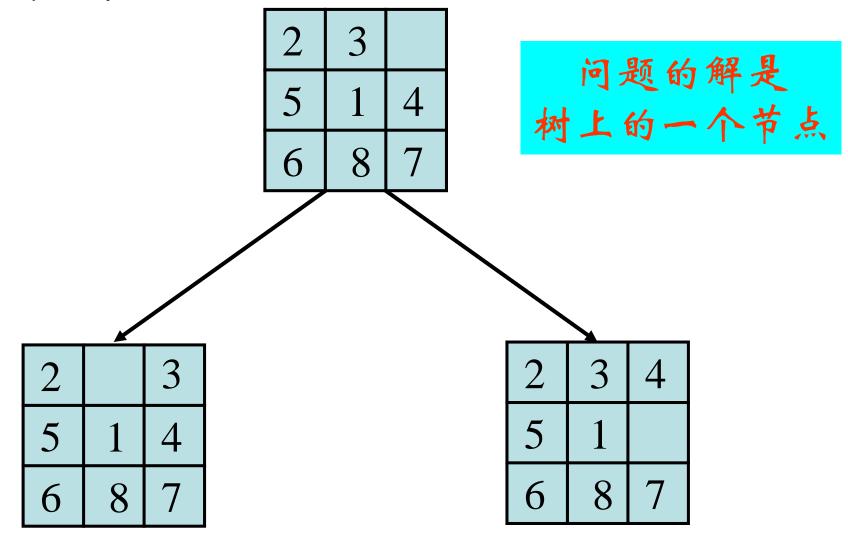
2	3	
5	1	4
6	8	7

- 输出:移动系列,经过这些移动,魔方到达如下状态

1	2	3
8		4
7	6	5



• 转换为树搜索问题





6.2 深度优先与广度优先





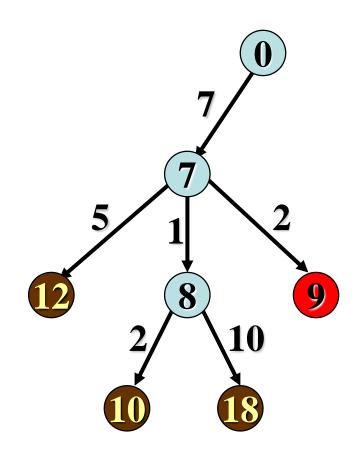
• 算法

- 1. 构造一个由根构成的单元素栈S;
- 2. If S栈顶元素x是目标节点 Then 停止;
- 3. x出栈, 把x的所有子节点压入栈顶;
- 4. If S空 Then 失败
- 5. Else goto 2.

• 例1. 求解子集合和问题

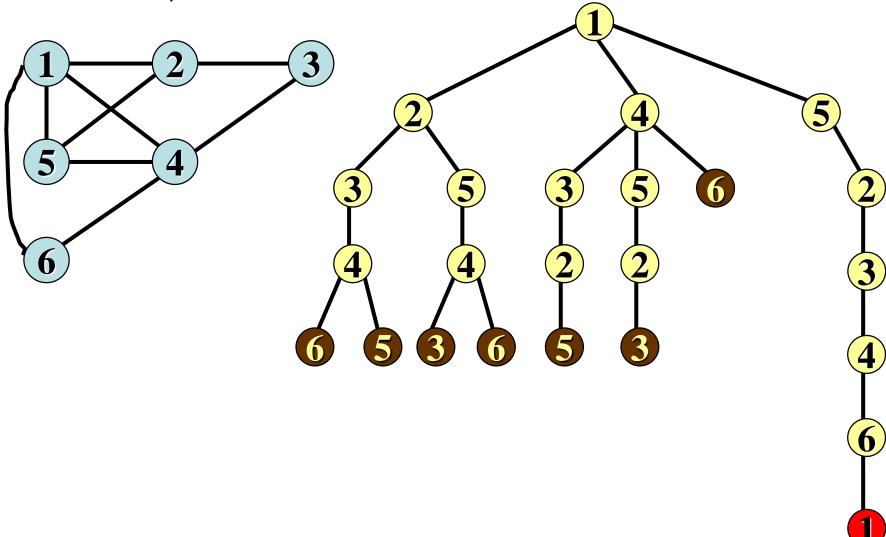
输入: S={7, 5, 1, 2, 10}

输出: 是否存在 $S'\subseteq S$, 使得Sum(S')=9





• 例2. 求解Hamiltonian环问题



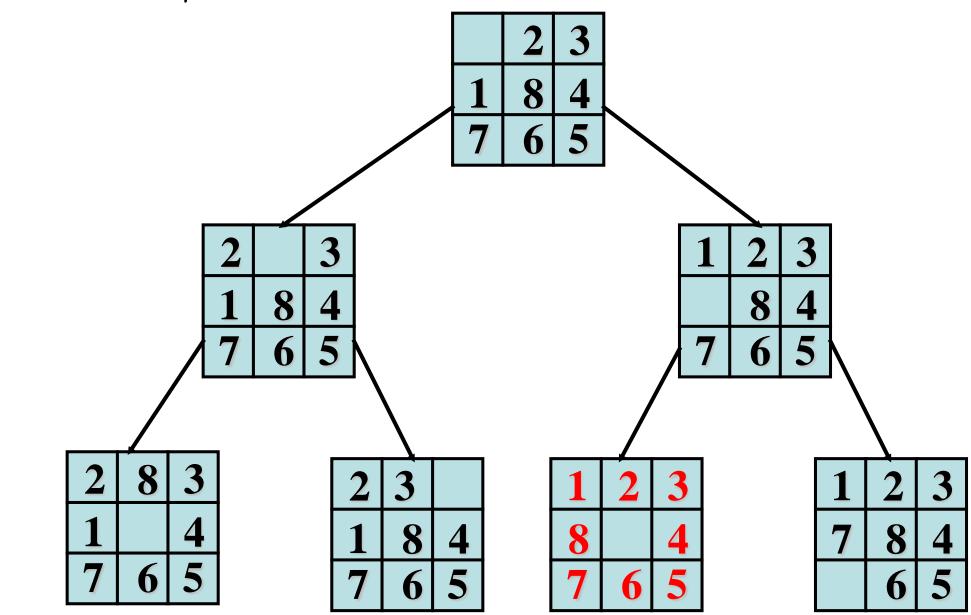


广度优先

• 算法

- 1. 构造由根组成的队列Q;
- 2. If Q的第一个元素x是目标节点 Then 停止;
- 3. 从Q中删除x, 把x的所有子节点加入Q的末尾;
- 4. If Q空 Then 失败
- 5. Else goto 2.

• 例: 求解8-Puzzle问题





6.3 树搜索的优化

- 爬山法
- Best-First搜索算法
- 分支限界策略(Branch-and-Bound)



• 基本思想

- -在深度优先搜索过程中,我们经常遇到多个 节点可以扩展的情况,首先扩展哪个?
- 一爬山策略使用贪心方法确定搜索的方向,是 优化的深度优先搜索策略
- 一爬山策略使用启发式测度来排序节点扩展的顺序
 - 使用什么启发式测度与问题本身相关

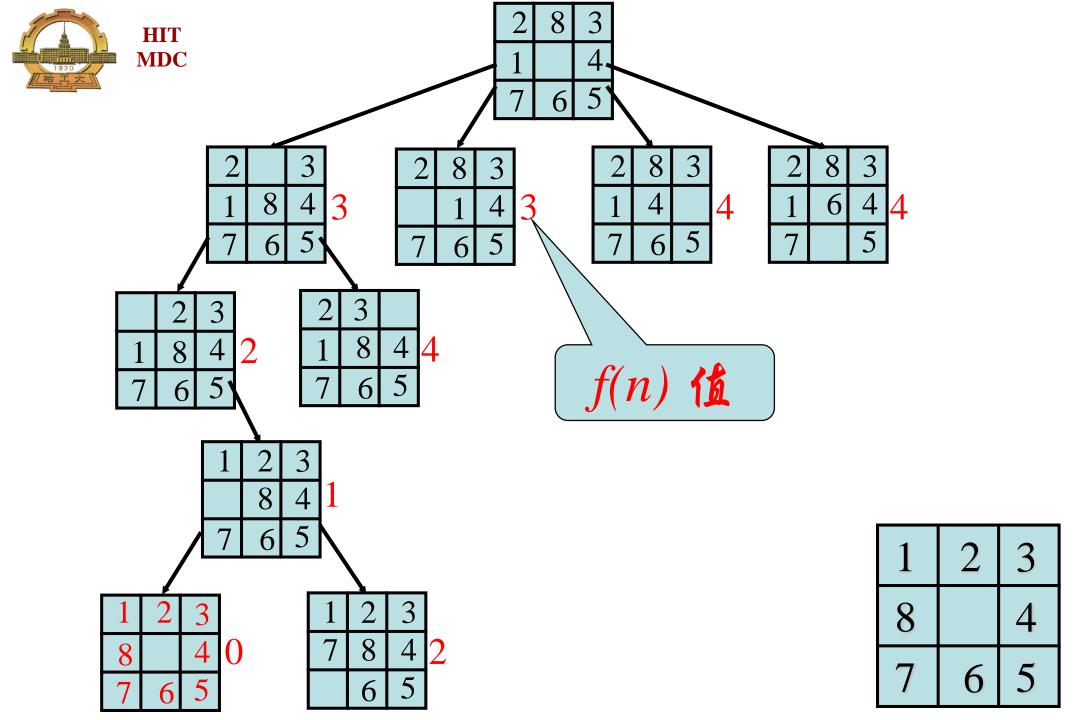


1	2	3
8		4
7	6	5

- · 用8-Puzzle问题来说明爬山策略的思想
 - 启发式测度函数:
 - f(n)=W(n), W(n)是节点n中处于错误位置的方块数.
 - 例如,如果节点n如下:

2	8	3
1		4
7	6	5

•则f(n)=3,因为方块1、2、8处于错误位置.





• 爬山法

- 1. 构造由根组成的单元素栈S;
- 2. If S栈顶元素x是目标节点 Then 停止;
- 3. x出栈,x的子节点接照其启发测度由大到小的顺序压入S;
- 5. If S空 Then 失败
- 6. Else goto 2.



Best-First搜索算法

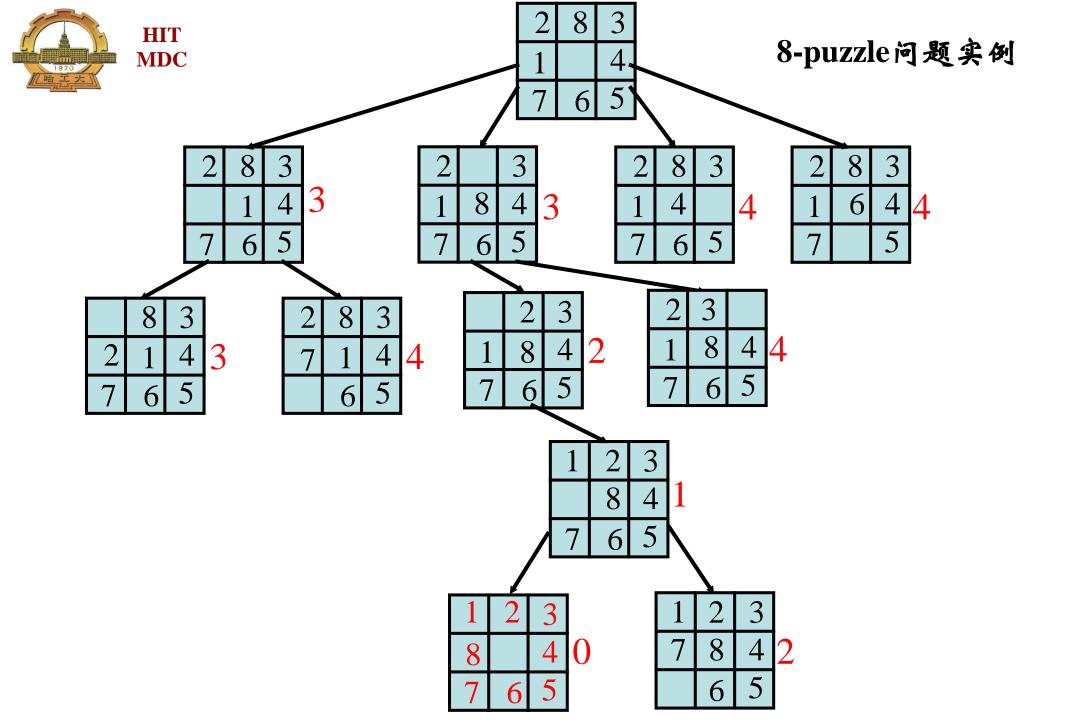


- ·基本思想(也称最少代价优先, Least-cost-first)
 - 结合深度优先和广度优先的优点于一个方法
 - 根据一个评价函数,在目前产生的所有节点中选择具有最小评价函数值的节点进行扩展。
 - 具有全局优化观念,而爬山策略仅具有局部优化观念.



· Best-First搜索算法

- 1. 使用评价函数构造一个堆H, 首先构造由根组成的单元素堆;
- 2. If H的根r是目标节点 Then 停止;
- 3. 从H中删除r, 把r的子节点插入H;
- 4. If H空 Then 失败
- 5. Else *goto* 2.





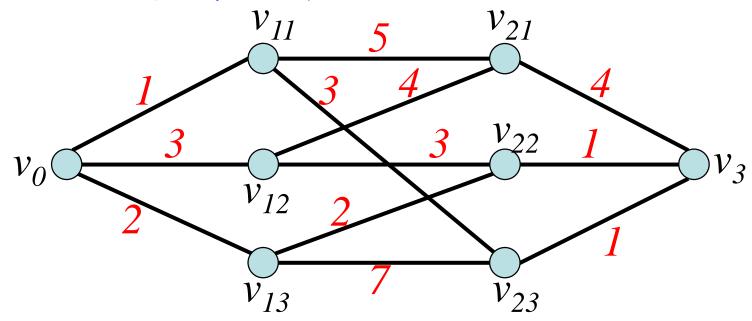
分支限界策略

- 上述方法很难用于求解优化问题
- 分支限界策略可以有效地求解组合优化问题
- 分支限界基本思想
 - 迅速找到一个可行解
 - 将该可行解作为优化解的一个界限
 - -利用界限裁剪解空间,提高求解的效率

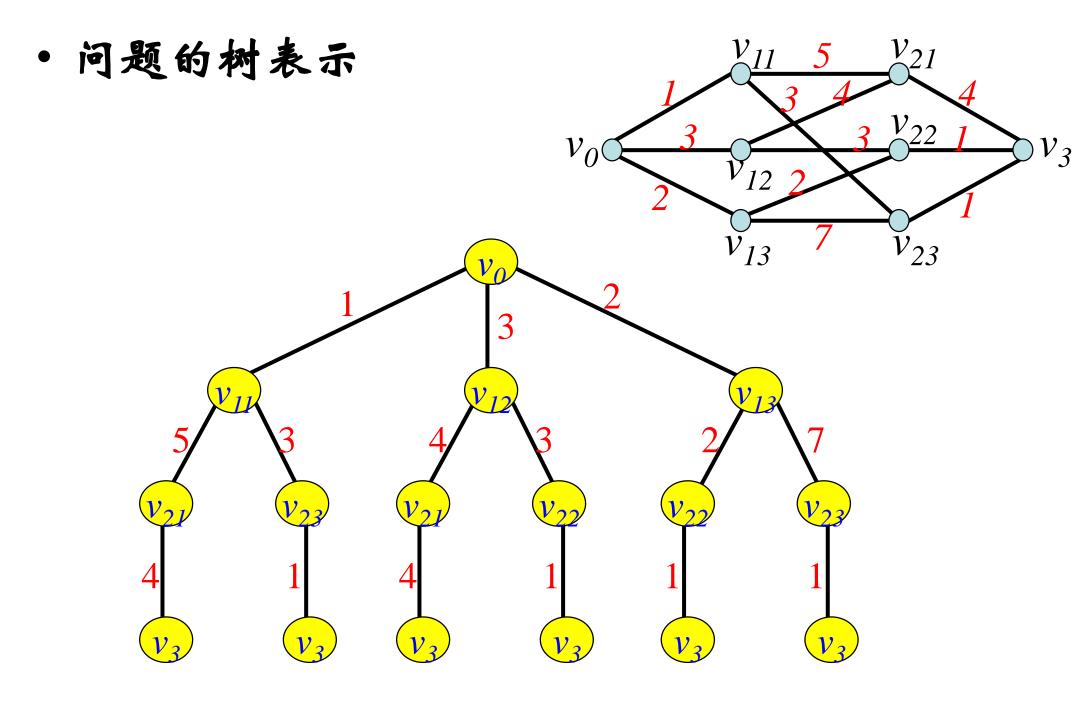


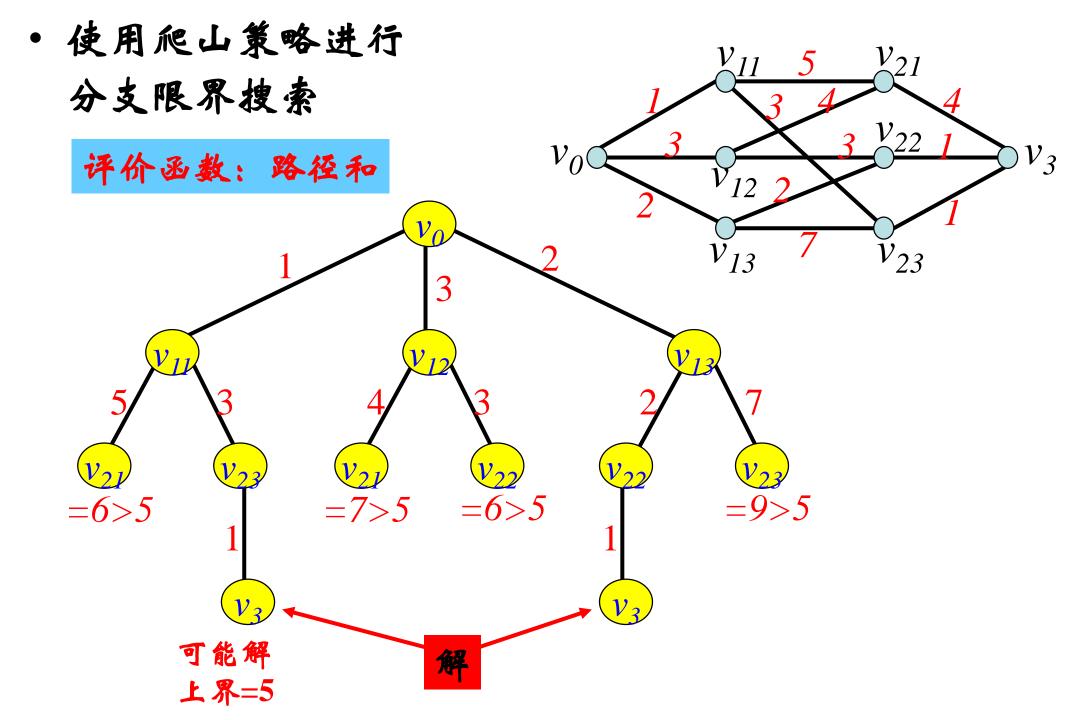
· 多阶段图搜索问题

-输入:多阶段图



-输出:从 ν_0 到 ν_3 的最短路径







- 分支限界策略的原理
 - 产生分支的机制(使用前面的任意一种策略)
 - 爬山法
 - Best-First
 - 产生一个界限(可以通过发现可能解)
 - 进行分支限界搜索,即剪除不可能产生优化解的分支。



6.4 人员安排问题

- ●问题的定义
- 转换为树搜索问题
- 求解问题的分支限界搜索算法



问题的定义

• 输入

- 人的有序集合 $P=\{P_1, P_2, ..., P_n\}, P_1 < P_2 < ... < P_n$
- 工作的集合 $J=\{J_1,J_2,...,J_n\}$, J是偏序集合
- 矩阵 $[C_{ij}]$, C_{ij} 是 P_i 被分配工作 J_j 的代价

· 输出

- 矩阵 $[X_{ij}], X_{ij}=1$ 表示 P_i 被分配 J_j , $\sum_{i,j} C_{ij} X_{ij}$ 最小
 - 每个人被分配一种工作
 - 不同人分配不同工作
 - $f: P \rightarrow J$ 是工作分配函数,满足:

如果 $f(P_i) \le f(P_j)$,则 $P_i \le P_j$ 如果 $i \ne j$,则 $f(P_i) \ne f(P_i)$



问题的定义

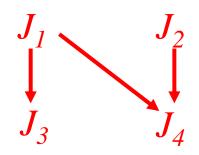
例. 给定 $P=\{P_1, P_2, P_3\}$, $J=\{J_1, J_2, J_3\}$, $J_1 \le J_3$, $J_2 \le J_3$. $P_1 \rightarrow J_1$, $P_2 \rightarrow J_2$, $P_3 \rightarrow J_3$ 是否为可能的解?

 $P_1 \rightarrow J_1$, $P_2 \rightarrow J_3$, $P_3 \rightarrow J_2$ 是否为可能的解?

• 问题的解空间

命题1. $P_1 \rightarrow J_{k1}$ 、 $P_2 \rightarrow J_{k2}$ 、、 $P_n \rightarrow J_{kn}$ 是一个可行解,当且仅当 J_{k1} 、 J_{k2} 、、 J_{kn} 是一个拓扑排序的序列.

例. $P=\{P_1, P_2, P_3, P_4\}, J=\{J_1, J_2, J_3, J_4\}, J$ 的偏序如下



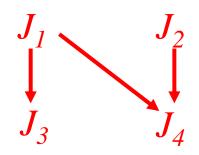
则J所有的拓扑排序序列有: (J_1,J_2,J_3,J_4) . (J_1,J_2,J_4,J_3) . (J_1,J_3,J_4) . (J_2,J_1,J_3,J_4) . (J_2,J_1,J_3,J_4) . (J_2,J_1,J_4,J_3) .

 (J_1, J_2, J_4, J_3) 对点于 $P_1 \rightarrow J_1$ 、 $P_2 \rightarrow J_2$ 、 $P_3 \rightarrow J_4$ 、 $P_4 \rightarrow J_3$

• 问题的解空间

命题1. $P_1 \rightarrow J_{k1}$ 、 $P_2 \rightarrow J_{k2}$ 、、 $P_n \rightarrow J_{kn}$ 是一个可行解,当且仅当 J_{k1} 、 J_{k2} 、、 J_{kn} 是一个拓扑排序的序列.

例. $P=\{P_1, P_2, P_3, P_4\}, J=\{J_1, J_2, J_3, J_4\}, J$ 的偏序如下



解空间是工作集合所有拓扑排序的序列集合, 每个序列对应于一个可行解



求解问题的思想

- 问题转化为树搜索问题
 - $-J=\{J_1,J_2,...,J_n\}$ 的每个拓扑序列对应一个可行解
 - 用一个拓扑序列树把所有拓扑序列安排在一个树中,每个路径对应一个拓扑序列
 - 问题成为在树中搜索最小路径问题
- 构造拓扑序列树
- 使用分支限界法搜索拓扑序列树求解问题
- 改柘扑序列树构造算法为分支限界求解算法



转换为树搜索问题

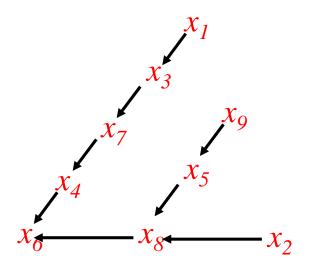
• 拓扑排序

- 输入: 偏序集合(S, ≤)

- 输出: S的柘扑序列是 $< s_1, s_2, ..., s_n >$,

满足: 如果 $S_i \leq S_i$,则 S_i 排在 S_i 的前面.

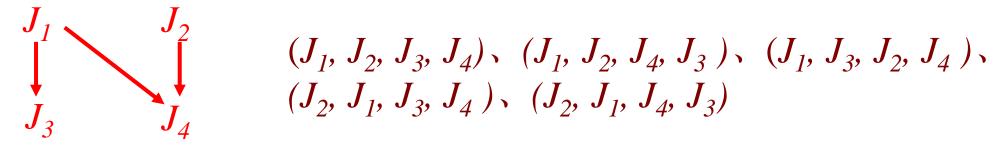
— 例



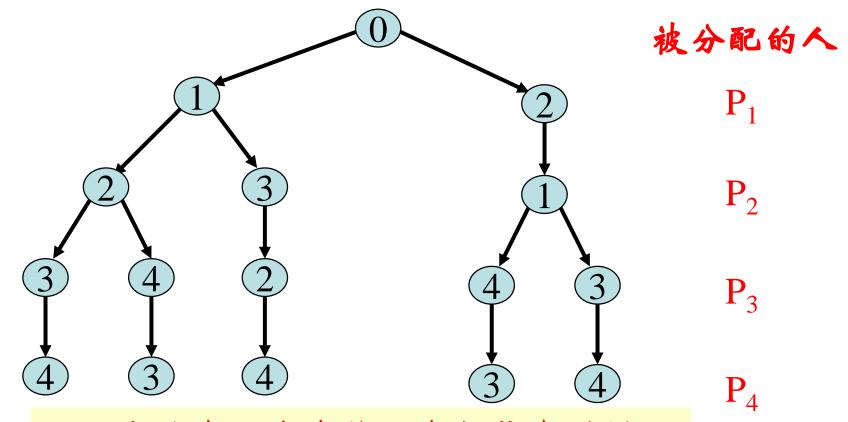
$x \rightarrow y$ 表示 $x \le y$

拓扑排序:

 $x_1 \ x_3 \ x_7 \ x_4 \ x_9 \ x_5 \ x_2 \ x_8 \ x_6$ $x_2 \ x_9 \ x_5 \ x_1 \ x_3 \ x_7 \ x_4 \ x_8 \ x_6$



• 问题的树表示(即用树表示所有拓扑排序序列)



如何由偏序关系直接生成拓扑序列树呢



● 拓扑序列树的生成算法

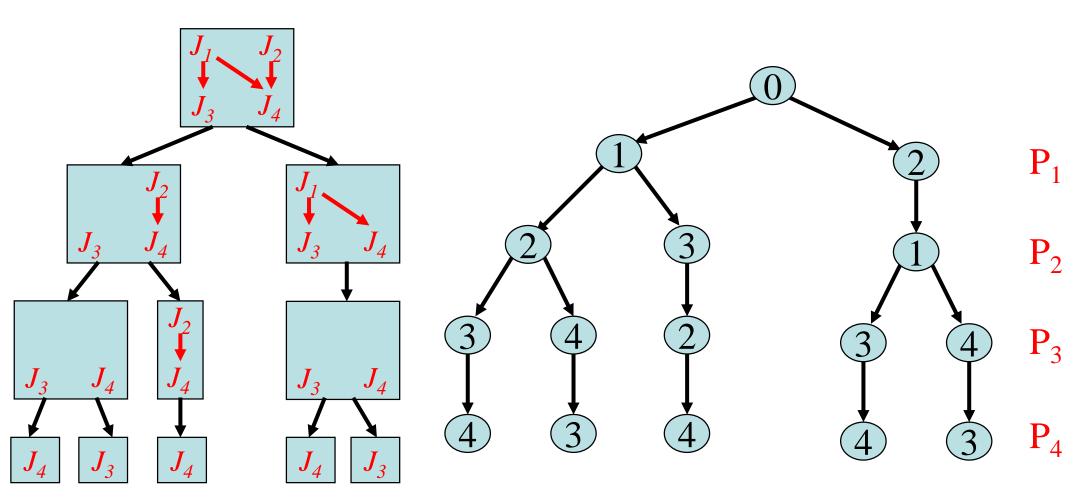
输入: 偏序集合S, 树根root.

输出: 由S的所有拓扑排序序列构成的树.

- 1. 生成树根root;
- 2. 选择偏序集中没有前序元素的所有元素,作为 root的子结点;
- 3. For root的每个子结点v Do
- 4. $S=S-\{v\};$

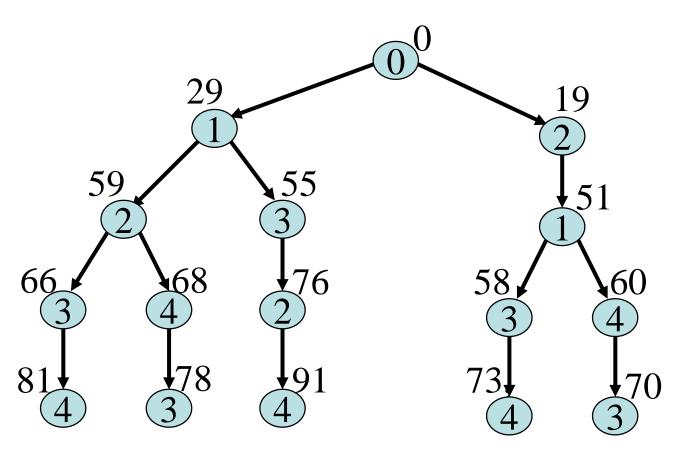
$$(J_1, J_2, J_3, J_4)$$
, (J_1, J_2, J_4, J_3) , (J_1, J_3, J_2, J_4) , (J_2, J_1, J_3, J_4) , (J_2, J_1, J_4, J_3)

• 拓扑序列树的生成算法的基本思想





•解空间的加权树表示



	$oldsymbol{J}_1$	J_2	$J_{\it 3}$	J_4
P_1	29	19	17	12
P_2	32	30	26	28
P_3	3	21	7	9
P_4	18	13	J ₃ 17 26 7 10	15

被分配 的人员 1

> 2 裁剪效果不好, 搜索代价高!!

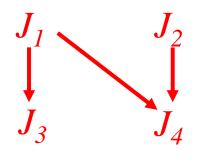
3 如何改进?

4



求解问题的分支限界搜索算法

• 计算解的代价的下界



得到一个具有最小代价12+26+3+10+3=54的 任务分配方案:

$$P_1 \rightarrow J_4$$
、 $P_2 \rightarrow J_3$ 、 $P_3 \rightarrow J_1$ 、 $P_4 \rightarrow J_2$
它不满足偏序约束,故不是可行解

由此得到可行解的代价下界=54

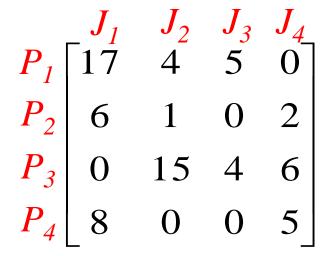


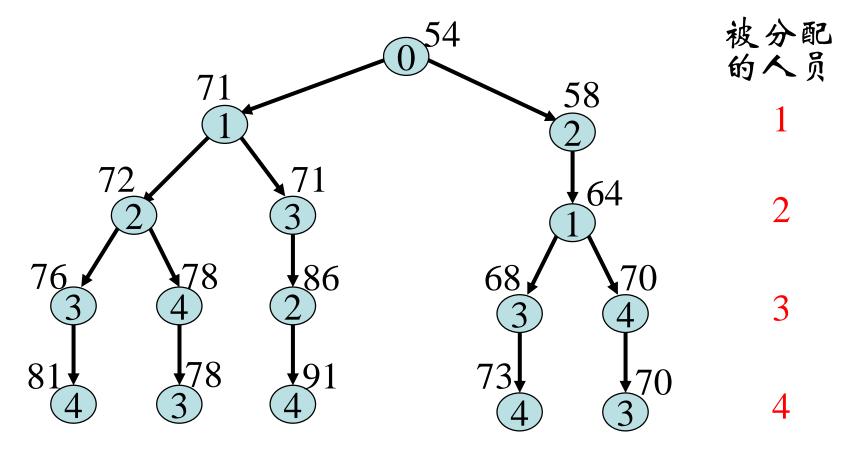
求解问题的分支限界搜索算法

- 计算解的代价的下界
- 命题2: 把代价矩阵每行(列)各元素减去同一个数,不影响优化解的求解.
 - 一代价矩阵每行(列)减去该行(列)的最小数,使得每行和每列至少有一个零,其余各元素非零
 - -如此简化代价矩阵对解无影响 (因为每个解代价都减去了一个相同的数)
 - 每行和列减去的数的总和是解的下界.



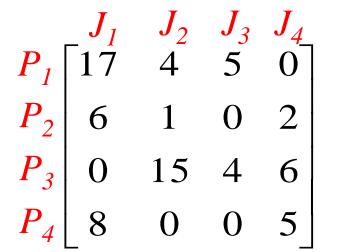
•改进后解空间的加权树表示

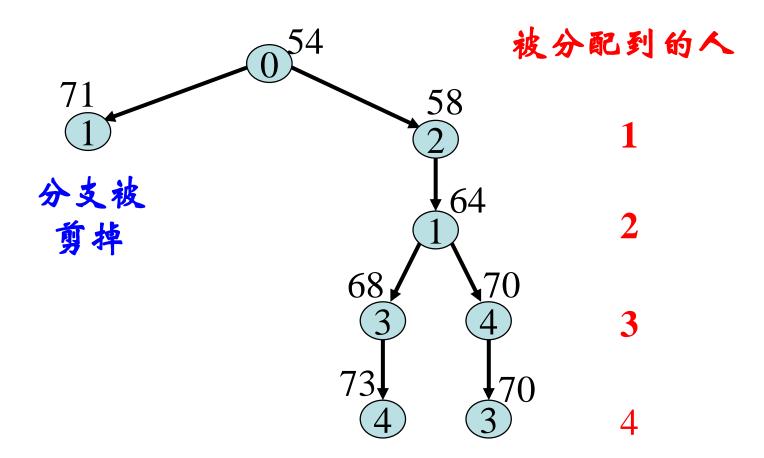




算法的思想(用爬山法)

$$\{P_1, P_2, P_3, P_4\}$$
 J_1 J_2 J_3 J_4







- 分支限界搜索(使用爬山法)算法
 - 1. 建立根结点, 其权值为解代价下界;
 - 2. 使用爬山法,类似于拓扑排序序列树生成算法 求解问题,每产生一个结点,其权值为加工后的 代价矩阵对应元素加其父结点权值;
 - 3. 一旦发现一个可能解,将其代价作为界限,循环 地进行分支限界搜索:剪掉不能导致优化解的 子解,使用爬山法继续扩展新增节点,直至发现 优化解.

修改拓扑排序算法,可以写出严格的分支限界搜索算法



6.5 旅行商问题

- 问题的定义
- 转换为树搜索问题
- 分支界限搜索算法



问题的定义

输入: 连通图G=(V, E),

- 每个结点都没有到自身的边,
- •每对结点问都有一条非负加权边(由代价矩阵表示)

输出:一条由任意一个结点开始,

经过每个结点一次,

最后返回开始结点的路径,

该路径的代价(即权值之和)最小.



转换为树搜索问题

- 所有解集合作为树根,由代价矩阵计算所有解的代价的下界;
- 用爬山法递归地划分解空间,得到二叉树
- 划分过程:
 - 选择图上的边(i,j),满足 使左子树代价下界不变, 使右子树代价下界增加最大
 - 所有包含(i,j)的解集合作为左子树
 - 所有不包含(i,j)的解集合作为右子树
 - 计算出左右子树的代价下界



分支限界搜索算法

- 在上述二叉树建立算法中增加如下策略:
 - 发现优化解的上界α;
 - ·如果一个子节点的代价下界超过α,则终止该 节点的扩展.
- 下边我们用一个例子来说明算法

• 设代价矩阵如下

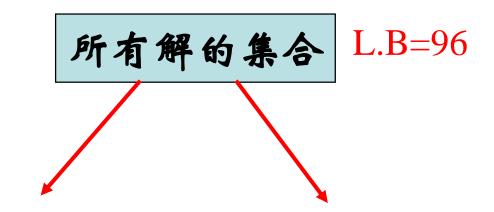
$$j = 1$$
 2 3 4 5 6 7
 $i = 1$ $\begin{bmatrix} \infty & 0 & 83 & 9 & 30 & 6 & 50 \\ 0 & \infty & 66 & 37 & 17 & 12 & 26 \\ 2 & 0 & \infty & 66 & 37 & 17 & 12 & 26 \\ 3 & 29 & 1 & \infty & 19 & 0 & 12 & 5 \\ 4 & 32 & 83 & 66 & \infty & 49 & 0 & 80 \\ 3 & 21 & 56 & 7 & \infty & 0 & 28 \\ 6 & 0 & 85 & 8 & 42 & 89 & \infty & 0 \\ 7 & 18 & 0 & 0 & 0 & 58 & 13 & \infty \end{bmatrix} - \frac{26}{26}$

• 构造根节点

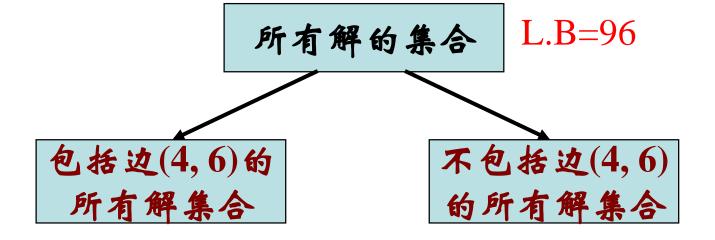
- •根结点为所有解的集合
- 计算根结点的代价下界



> 得到如下根结点及其代价下界(基础代价)



- 划分边 (i,j) 满足:
- Cost(i, j) = 0
- •右子树代价下界增加最大
 - 构造根结点的两个子结点
 - 》选择使右子树代价下界 增加最大的划分边(4,6)
 - > 建立根结点的子结点:
 - ✓ 左子结点为包括边(4,6)的所有解集合
 - ✓ 右子结点为不包括边(4,6)的所有解集合



$\int \infty$	0	83	9	30	6	50
0	∞	66	37	17	12	26
29	1	∞	19	0	12	5
32	83	66	∞	49	0	80
3	21	56	7	∞	0	28
0	85	8	42	89	∞	0
18	0	0	0	58	13	∞

Cost-R(1,2)=6+0=6 Cost-R(2,1)=12+0=12 Cost-R(3,5)=1+17=18 Cost-R(4,6)=32+0=32 Cost-R(5,6)=3+0=3 Cost-R(6,1)=0+0=0 Cost-R(6,7)=0+5=5 Cost-R(7,2)=0+0=0 Cost-R(7,3)=0+8=8

Cost-R(7,4)=0+7=7



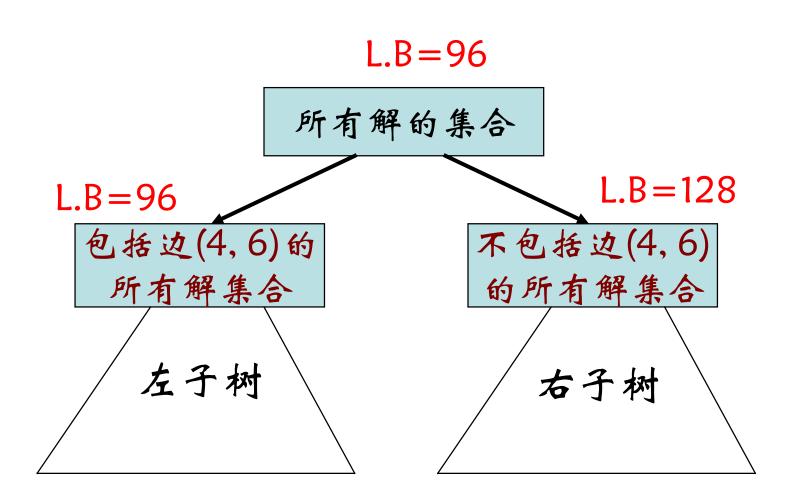
∞	0	83	9	30	6	50
0	∞	66	37	17	12	26
29	1	∞	19	0	12	5
32	83	66	∞	49	0	80
3	21	56	7	∞	0	28
0	85	8	42	89	∞	0
18	0	0	0	58	13	∞

> 计算左右子结点的代价下界

- ✓ (4,6)的代价为0,所以左结点代价下界仍为96.
- ✓ 我们来计算右结点的代价下界:
 - 如果一个解不包含(4,6), 它必包含一条从4出发的边和进入结点6的边。
 - 由变换后的代价矩阵可知,具有最小代价由4出发的边为(4,1), 代价为32.
 - · 由变换后的代价矩阵可知,具有最小代价进入6的边为(5,6),代价为0.
 - 于是,右结点代价下界为:96+32+0=128.



> 目前的树为



• 递归地构造左右子树根的代价矩阵

- > 构造左子树根对应的代价矩阵
 - ✓ 左子结点为包括边(4,6)的所有解集合,所以矩阵的第4行和第 6列应该被删除
 - ✓ 由于边(4,6)被使用,边(6,4)不能再使用,所以代价矩阵的元素C[6,4]应该设置为 ∞ .

j = 1 $i=1$	$\begin{bmatrix} 1 \\ \infty \\ 0 \end{bmatrix}$	2 0 ∞	3 83 66	4 9 37	5 30 17	7 50 26
3	29	1	∞	19	0	5
4						
5	3	21	56	7	∞	28
6	O	85	8	∞	89	O
7	18	O	O	O	58	∞

> 修改左子树根的代价下界

- ✓ 矩阵的第5行不包含0
- ✓ 第5行元素减3
- ✓ 左子树根代价下界为:96+3=99

j =	= 1	2	3	4	5		7	
$i=\tilde{I}$	$\int \infty$	0	<i>3</i> 83	9	30		50	
2	0	∞	66	37	17	,	26	
3	29	1	∞	19	0	,	5	
4								
5	0	18	53	4	∞		25	- 3
6	0	85	8	∞	89		0	
7	18	0	0	O	58		∞	

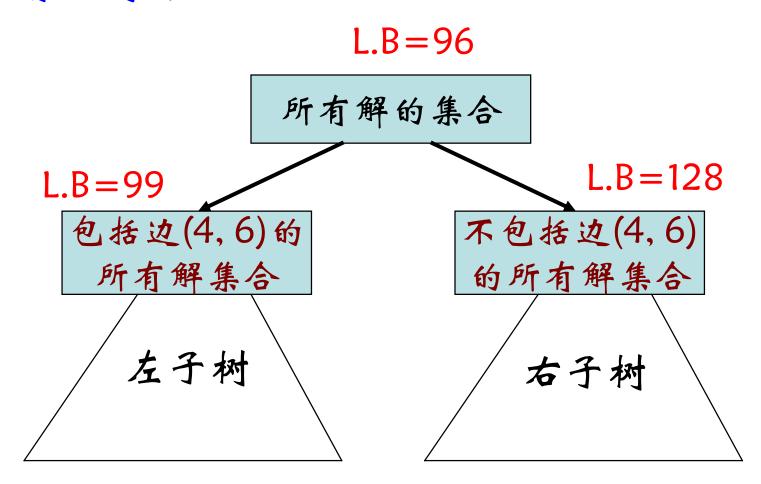
> 构造右子树根对应的代价矩阵

- ✓ 右子结点为不包括边(4,6)的所有解集合,只需要把C[4,6]设置为 ∞
- ✓ 结果矩阵如下

$$j = 1$$
 2 3 4 5 6 7
 $i = 1$ $\begin{bmatrix} \infty & 0 & 83 & 9 & 30 & 6 & 50 \\ 0 & \infty & 66 & 37 & 17 & 12 & 26 \\ 3 & 29 & 1 & \infty & 19 & 0 & 12 & 5 \\ 4 & 0 & 51 & 34 & \infty & 17 & \infty & 48 \\ 5 & 3 & 21 & 56 & 7 & \infty & 0 & 28 \\ 6 & 0 & 85 & 8 & 42 & 89 & \infty & 0 \\ 7 & 18 & 0 & 0 & 0 & 58 & 13 & \infty \end{bmatrix}$



> 目前的树为





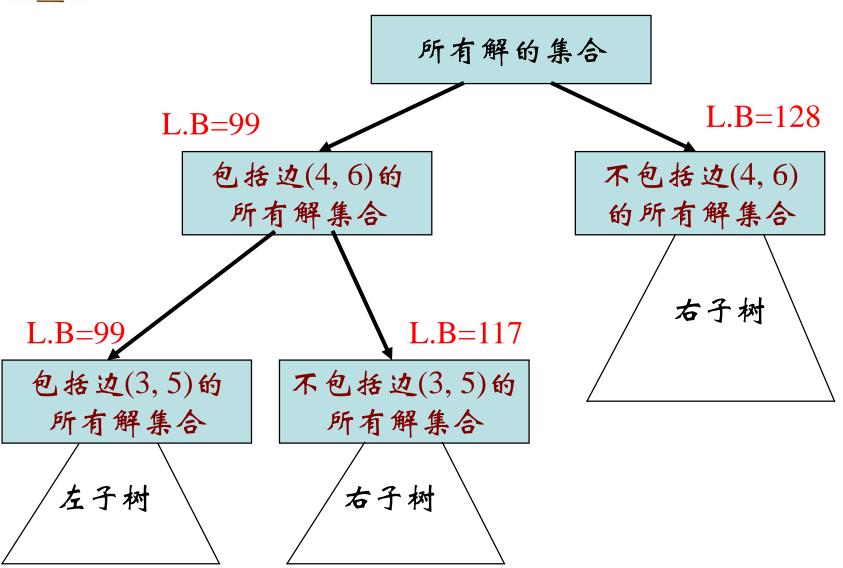
左子树根的代价矩阵

$\int \infty$	O	83	9	30		50
0	∞	66	37	17	2	26
29	1	∞	19	O	}	5
0	18	53	4	∞		25
0	85	8	∞	89		O
18	O	O	O	58	}	∞ \rfloor

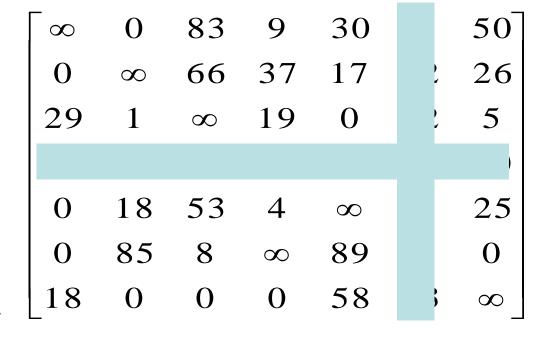
- > 使用爬山策略扩展左子树根(因为其代价下界小)
 - ✓ 选择(3,5)作为划分边,因其右子结点代价的下界增加最大
 - ✓ 左子结点为包括边(3,5)的所有解集合
 - ✓ 右子结点为不包括边(3,5)的所有解集合
 - ✓ 计算左、右子结点的代价下界: 99和117(99+1+17)
- > 目前树扩展为:



L.B=96





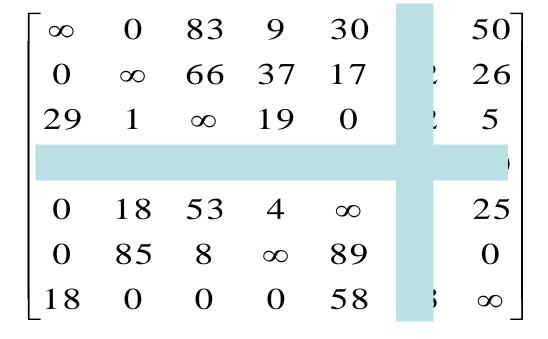


右子结点代价矩阵

左子结点代价矩阵

 ∞ ∞



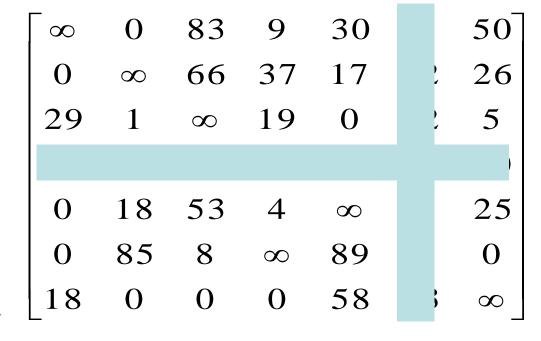


右子结点代价矩阵

左子结点代价矩阵

 ∞ ∞

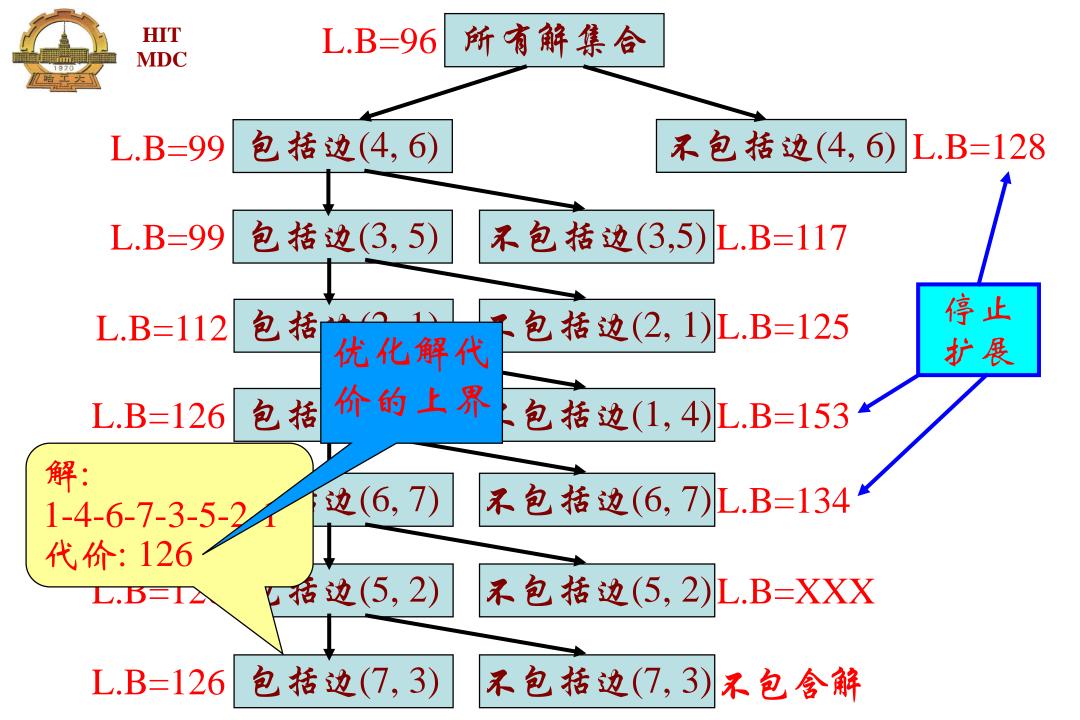




右子结点代价矩阵

左子结点代价矩阵

 ∞ ∞





• 算法概要

- 1. 根节点为所有解集合;
- 2. 使用代价矩阵, 计算根节点表示的解集合的代价下界;
- 3. 使用爬山策略扩展当前的树节点α直至找到一个解:
 - · 选择满足下列条件的边(x,y):
 - 使右子树代价下界增加最大,
 - 使左子树代价下界不变.
 - 构造α的左右子树:
 - 左子树为包括边(x,y)的所有解集合;
 - 右子树为不包括边(x,y)的所有解集合;
 - 计算左右子树解代价下界;
 - -构造左右子树的代价矩阵,修改其解代价下界;
- 4. 用找到解的代价进行剪枝爬山搜索,直到找到最优解.



6.6 A*算法

- A*算法的基本思想
- A*算法的规则
- ●应用A*算法求解最短路径问题



A*算法的基本思想

• 基本思想

- A*算法使用Best-first策略进行搜索
- 在某些情况下,我们一旦得到了一个解,它一定是优化 解,于是算法可以停止
- 无需搜索整个解空间
- 与分支限界策略的不同
 - 分支限界策略是为了剪掉不能达到优化解的分支
 - 分支限界策略的关键是"界限"

· A*算法关键—代价函数

- 对于任意节点n
 - g(n) = 从树根到n的代价
 - $h^*(n) = \mathcal{N}$ 目标结点的优化路径的代价
 - $f^*(n) = g(n) + h^*(n)$ 是经过结点n到达目标结点的代价
- $-h^*(n)=?$
 - 不知道!
 - · 于是, f*(n)也不知道

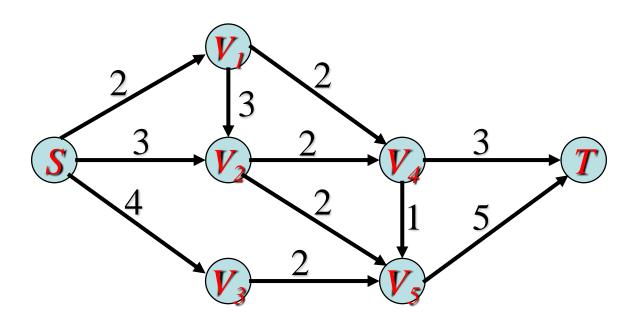


- 估计h*(n)

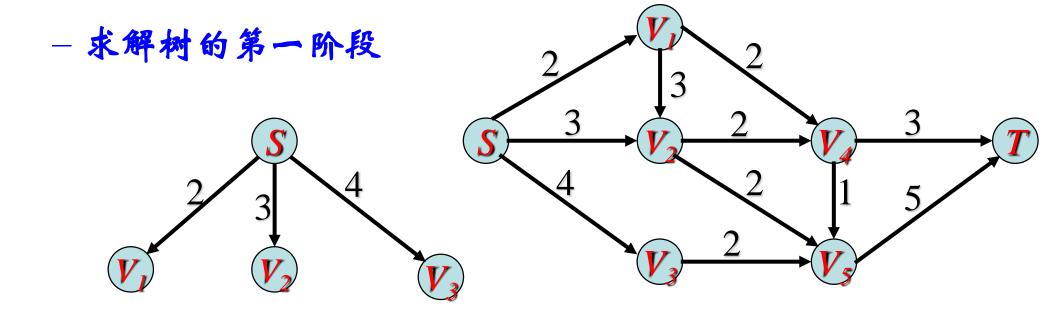
- 使用任何方法去估计 $h^*(n)$, 用h(n)表示 $h^*(n)$ 的估计
- 满足h(n)≤h*(n) 总为真
- $f(n)=g(n)+h(n)\leq g(n)+h^*(n)=f^*(n)$ f(n) 定义为n的代价

倒1. 最短路径问题:

- 输入:



-输出:发现一个从S到T的最短路径



$$g(V_1)=2, g(V_2)=3, g(V_3)=4$$

 $h^*(V_1)=5, f^*(V_1)=g(V_1)+h^*(V_1)=7$

- 估计 $h*(V_1)$

- ·从 V_1 出发有两种可能:代价分别为2和3,最小者为2
- $2 \le h^*(V_1)$,选择 $h(V_1) = 2 \not h^*(V_1)$ 的估计值, 满足 $h(V_1) \le h^*(V_1)$
- $f(V_1)=g(V_1)+h(V_1)=4为V_1$ 的代价



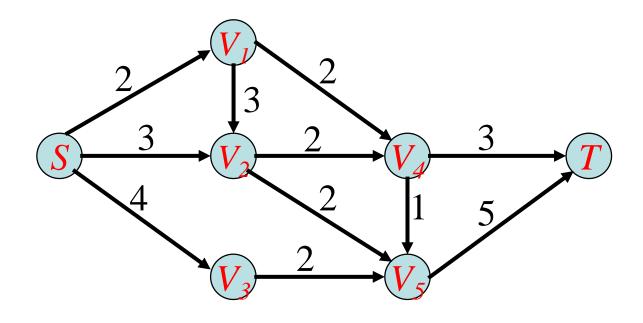


- (1). 使用Best-first搜索策略;
- (2). 算法中代价函数f(n)定义为g(n)+h(n), g(n)是从根到n的路径代价, h(n)是h*(n)的估计值,且对于所有 $n,h(n)\leq h*(n)$;
- (3). 当选择到的结点是目标结点时,算法停止,该目标结点即为优化解。

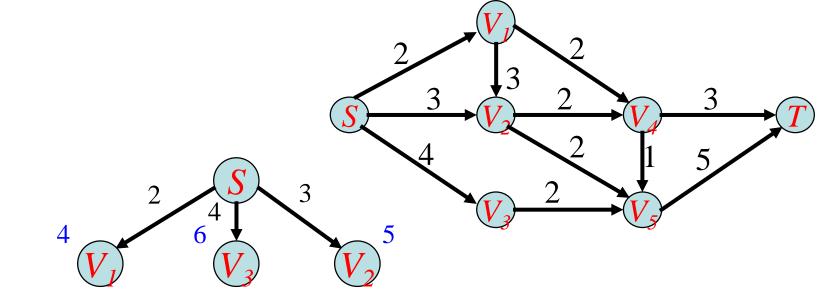


应用A*算法求解最短路径问题

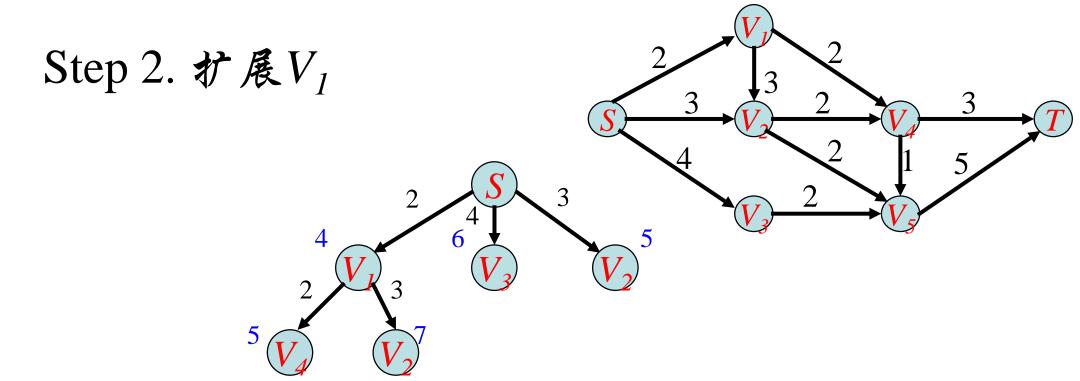
• 问题的输入:



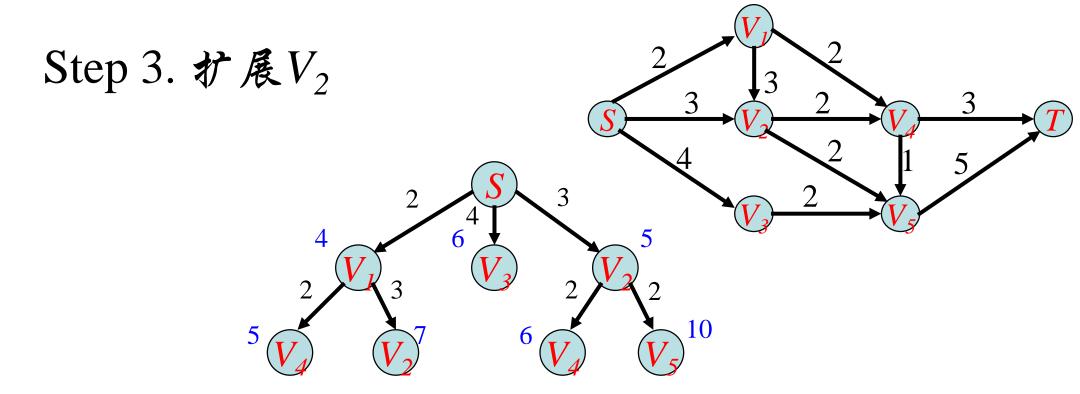
Step 1



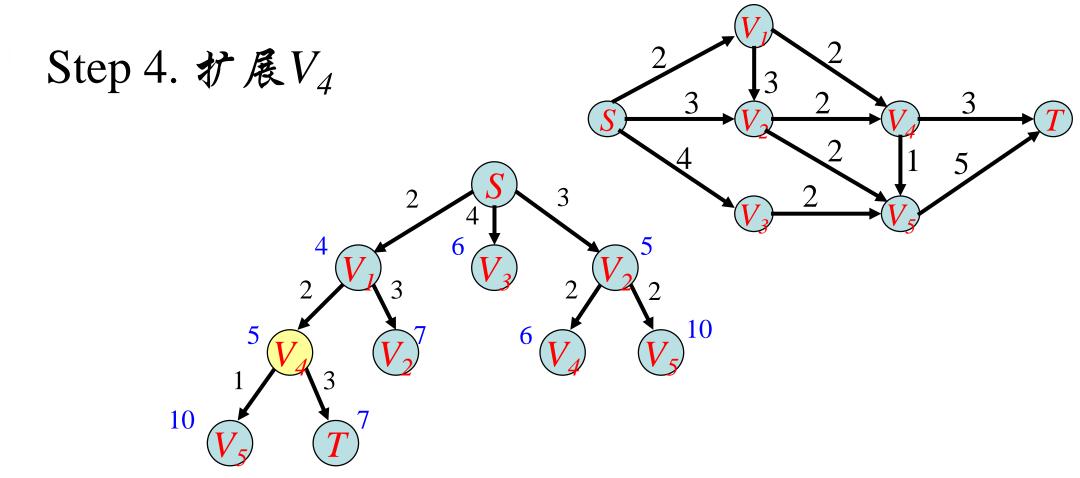
$$g(V_1)=2$$
 $h(V_1)=min\{2,3\}=2$ $f(V_1)=2+2=4$
 $g(V_3)=4$ $h(V_3)=min\{2\}=2$ $f(V_3)=4+2=6$
 $g(V_2)=3$ $h(V_2)=min\{2,2\}=2$ $f(V_2)=2+2=5$



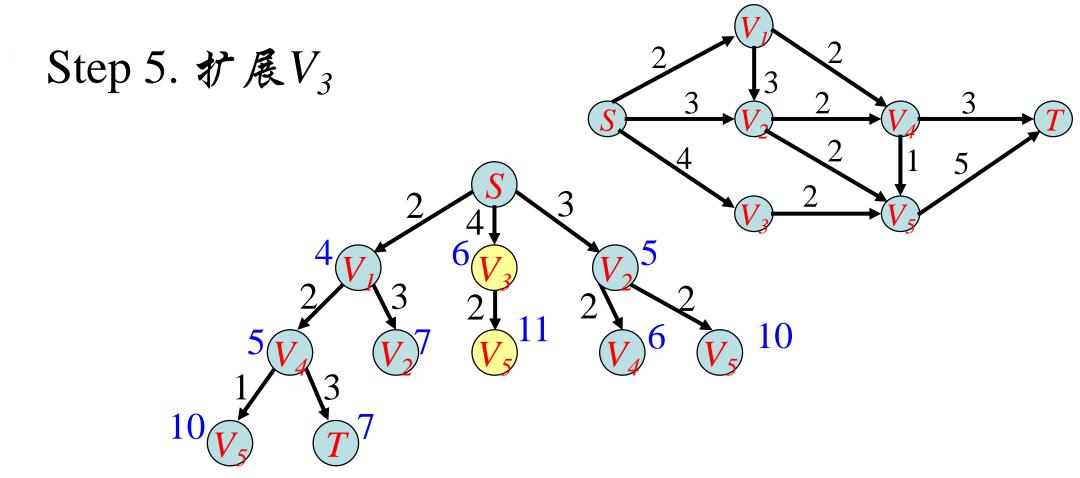
$$g(V_4)=2+2=4$$
 $h(V_4)=min\{3,1\}=1$ $f(V_4)=4+1=5$
 $g(V_2)=2+3=5$ $h(V_2)=min\{2,2\}=2$ $f(V_2)=5+2=7$



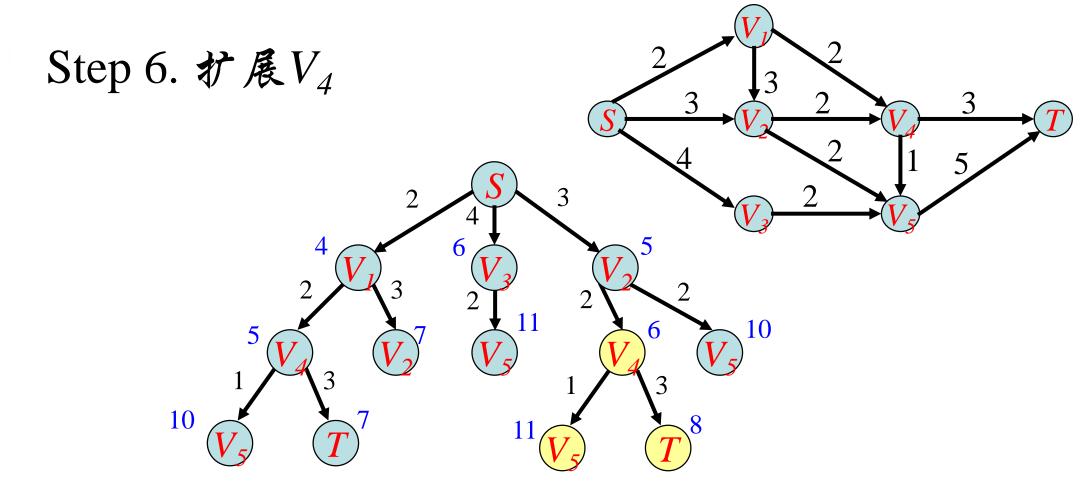
$$g(V_4)=3+2=5$$
 $h(V_4)=min\{3,1\}=1$ $f(V_4)=5+1=6$
 $g(V_5)=3+2=5$ $h(V_5)=min\{5\}=5$ $f(V_5)=5+5=10$



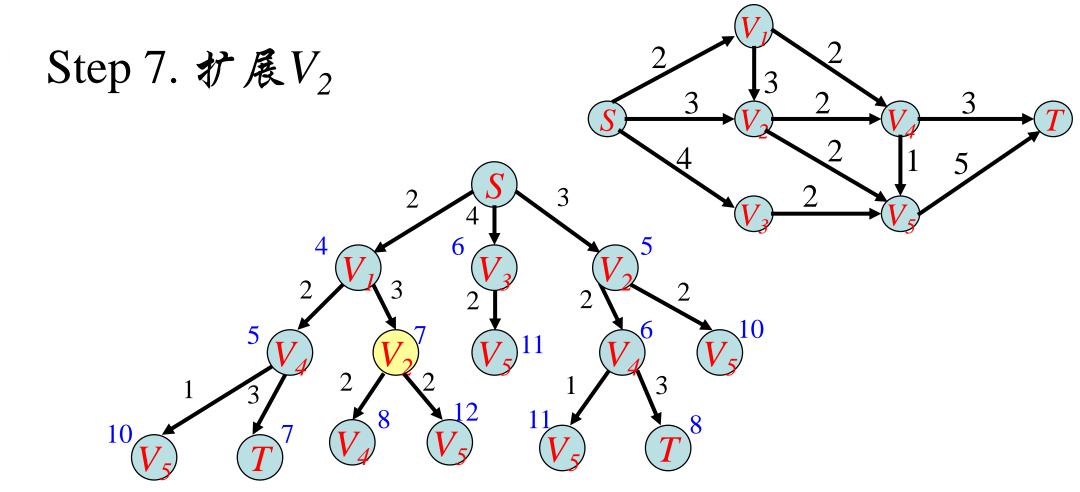
$$g(V_5)=2+2+1=5$$
 $h(V_5)=min\{5\}=5$ $f(V_5)=5+5=10$
 $g(T)=2+2+3=7$ $h(T)=0$ $f(T)=7+0=7$



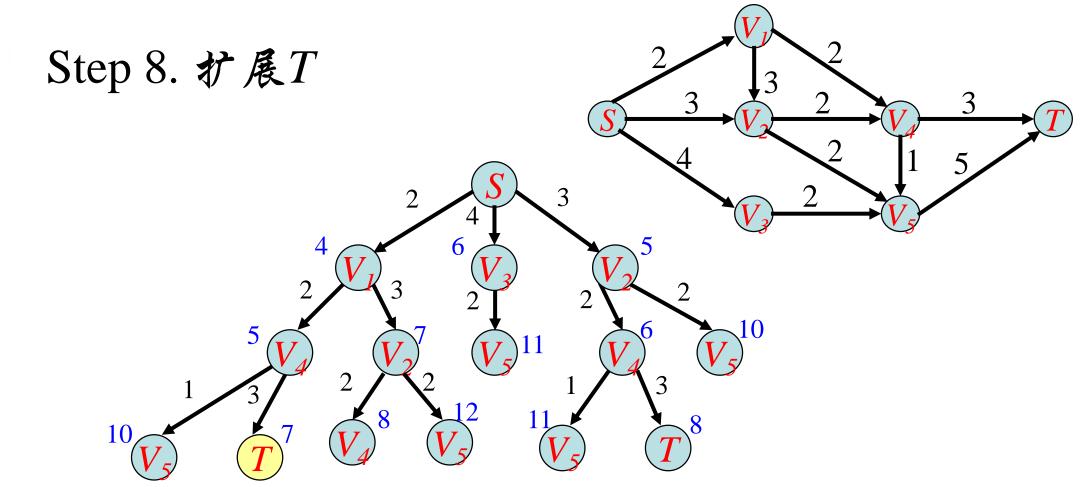
$$g(V_5)=4+2=6$$
 $h(V_5)=min\{5\}=5$ $f(V_5)=6+5=11$



$$g(V_5)=3+2+1=6$$
 $h(V_5)=min\{5\}=5$ $f(V_5)=6+5=11$
 $g(T)=3+2+3=8$ $h(T)=0$ $f(T)=8+0=8$



$$g(V_4)=3+2+2=7$$
 $h(V_4)=min\{3,1\}=1$ $f(V_4)=7+1=8$ $g(V_5)=3+2+2=7$ $h(V_5)=min\{5\}=5$ $f(V_5)=7+5=12$



因为T是目标结点,所以我们得到解: $S \rightarrow V_1 \rightarrow V_4 \rightarrow T$ 该解即为最优解

· A*算法的正确性

定理1.使用Best-first策略搜索树,如果A*选择的结点 是目标结点,则该结点表示的解是优化解.

证明.

令t是选中的目标结点,r是t父结点 n是任意已扩展到的结点。 往证f(t)=g(t)是优化解代价。

- (1). A*算法使用Best-first 策略, <u>f(t)≤f(n)</u>. 目标点
- (2). A^* 算 法 使 用 $h(n) \le h^*(n)$ 估 计 规则, $\underline{f(t)} \le \underline{f(n)} \le f^*(n)$.
- (3). $\{f^*(n) (包括f^*(t)) \}$ 中必有一个为优化解的代价,令其为 $f^*(s)$. 我们有 $f(t) \leq f^*(s)$. $(f^*(n) = g(n) + h^*(n)$ 是经过n 的可能解的最小代价).
- (4). t是目标节点,h(t)=0,所以 $f(t)=g(t)+h(t)=g(t)=f^*(t)$ 是 t对应可能解的代价, $f(t)\geq f^*(s)$,即 $f(t)=f^*(s)$.