Міністерство освіти і науки України Національний технічний університет України«Київський політехнічний інститут імені Ігоря Сікорського" Факультет інформатики та обчислювальної техніки

Кафедра інформатики та програмної інженерії

Звіт

3 лабораторної роботи № 2 з дисципліни «Проектування алгоритмів»

«Неінформативний, інформативний та локальний пошук»

Виконав(ла)	<u>ІП-13 Макарчук Лідія Олександрівна</u> (шифр, прізвище, ім'я, по батькові)	
Перевірив	Сопов Олексій Олександрович (прізвище, ім'я, по батькові)	

3MICT

1 МЕТА ЛАБОРАТОРНОЇ РОБОТИ	3
2 ЗАВДАННЯ	4
3 ВИКОНАННЯ	8
3.1 ПСЕВДОКОД АЛГОРИТМІВ	8
3.2 ПРОГРАМНА РЕАЛІЗАЦІЯ	10
3.2.1 Вихідний код	
3.2.2 Приклади роботи	
3.3 ДОСЛІДЖЕННЯ АЛГОРИТМІВ	17
висновок	20
КРИТЕРІЇ ОПІНЮВАННЯ	21

1 МЕТА ЛАБОРАТОРНОЇ РОБОТИ

Мета роботи – розглянути та дослідити алгоритми неінформативного, інформативного та локального пошуку. Провести порівняльний аналіз ефективності використання алгоритмів.

2 ЗАВДАННЯ

Записати алгоритм розв'язання задачі у вигляді псевдокоду, відповідно до варіанту (таблиця 2.1).

Реалізувати програму, яка розв'язує поставлену задачу згідно варіанту (таблиця 2.1) за допомогою алгоритму неінформативного пошуку **АНП**, алгоритму інформативного пошуку **АІП**, що використовує задану евристичну функцію Func, або алгоритму локального пошуку **АЛП та бектрекінгу**, що використовує задану евристичну функцію Func.

Програму реалізувати на довільній мові програмування.

Увага! Алгоритм неінформативного пошуку **АНП,** реалізовується за принципом «AS IS», тобто так, як ϵ , без додаткових модифікацій (таких як перевірка циклів, наприклад).

Провести серію експериментів для вивчення ефективності роботи алгоритмів. Кожний експеримент повинен відрізнятись початковим станом. Серія повинна містити не менше 20 експериментів для кожного алгоритму. Початковий стан зафіксувати у таблиці експериментів. За проведеними серіями необхідно визначити:

- середню кількість етапів (кроків), які знадобилось для досягнення розв'язку (ітерації);
- середню кількість випадків, коли алгоритм потрапляв в глухий кут
 (не міг знайти оптимальний розв'язок) якщо таке можливе;
 - середню кількість згенерованих станів під час пошуку;
- середню кількість станів, що зберігаються в пам'яті під час роботи програми.

Передбачити можливість обмеження виконання програми за часом (30 хвилин) та використання пам'яті (1Гб).

Використані позначення:

- 8-ферзів Задача про вісім ферзів полягає в такому розміщенні восьми ферзів на шахівниці, що жодна з них не ставить під удар один одного.
 Тобто, вони не повинні стояти в одній вертикалі, горизонталі чи діагоналі.
- **8-puzzle** гра, щоскладається з 8 однакових квадратних пластинок з нанесеними числами від 1 до 8. Пластинки поміщаються в квадратну коробку, довжина сторони якої в три рази більша довжини сторони пластинок, відповідно в коробці залишається незаповненим одне квадратне поле. Мета гри переміщаючи пластинки по коробці досягти впорядковування їх по номерах, бажано зробивши якомога менше переміщень.
- **Лабіринт** задача пошуку шляху у довільному лабіринті від початкової точки до кінцевої з можливими випадками відсутності шляху. Структура лабіринту зчитується з файлу, або генерується програмою.
 - **LDFS** Пошук вглиб з обмеженням глибини.
 - **BFS** Пошук вшир.
 - **IDS** Пошук вглиб з ітеративним заглибленням.
 - **A*** Пошук **A***.
 - **RBFS** Рекурсивний пошук за першим найкращим співпадінням.
- **F1** кількість пар ферзів, які б'ють один одного з урахуванням видимості (ферзь A може стояти на одній лінії з ферзем B, проте між ними стоїть ферзь C; тому A не б'є B).
- F2 кількість пар ферзів, які б'ють один одного без урахування видимості.
 - **H1** кількість фішок, які не стоять на своїх місцях.
 - H2 Манхетенська відстань.
 - H3 –Евклідова відстань.
- **COLOR** Задача розфарбування карти самостійно обраної країни, не менше 20 регіонів (областей). Необхідно розфарбувати карту не більше ніж у 4 різні кольори. Мається на увазі приписування кожному регіону власного кольору так, щоб кольори сусідніх регіонів відрізнялись. Використовувати евристичну функцію, яка повертає кількість пар суміжних вузлів, що мають

однаковий колір (тобто кількість конфліктів). Реалізувати алгоритм пошуку із поверненнями (backtracking) для розв'язання поставленої задачі. Для підвищення швидкодії роботи алгоритму використати евристичну функцію, а початковим станом вважати випадкову вершину.

- **HILL** Пошук зі сходженням на вершину з використанням із використанням руху вбік (на 100 кроків) та випадковим перезапуском (кількість необхідних разів запуску визначити самостійно).
- ANNEAL Локальний пошук із симуляцією відпалу. Робоча
 характеристика залежність температури Т від часу роботи алгоритму t.
 Можна розглядати лінійну залежність: T = 1000 k·t, де k − змінний коефіцієнт.
- **BEAM** Локальний променевий пошук. Робоча характеристика кількість променів k. Експерименти проводи із кількістю променів від 2 до 21.
 - **MRV** евристика мінімальної кількості значень;
 - **DGR** ступенева евристика.

Таблиця 2.1 – Варіанти алгоритмів

№	Задача	АНП	АШ	АЛП	Func
1	Лабіринт	LDFS	A*		H2
2	Лабіринт	LDFS	RBFS		Н3
3	Лабіринт	BFS	A*		H2
4	Лабіринт	BFS	RBFS		H3
5	Лабіринт	IDS	A*		H2
6	Лабіринт	IDS	RBFS		Н3
7	8-ферзів	LDFS	A*		F1
8	8-ферзів	LDFS	A*		F2
9	8-ферзів	LDFS	RBFS		F1
10	8-ферзів	LDFS	RBFS		F2
11	8-ферзів	BFS	A*		F1
12	8-ферзів	BFS	A*		F2
13	8-ферзів	BFS	RBFS		F1

14	8-ферзів	BFS	RBFS		F2
15	8-ферзів	IDS	A*		F1
16	8-ферзів	IDS	A*		F2
17	8-ферзів	IDS	RBFS		F1
18	Лабіринт	LDFS	A*		НЗ
19	8-puzzle	LDFS	A*		H1
20	8-puzzle	LDFS	A*		H2
21	8-puzzle	LDFS	RBFS		H1
22	8-puzzle	LDFS	RBFS		H2
23	8-puzzle	BFS	A*		H1
24	8-puzzle	BFS	A*		H2
25	8-puzzle	BFS	RBFS		H1
26	8-puzzle	BFS	RBFS		H2
27	Лабіринт	BFS	A*		H3
28	8-puzzle	IDS	A*		H2
29	8-puzzle	IDS	RBFS		H1
30	8-puzzle	IDS	RBFS		H2
31	COLOR			HILL	MRV
32	COLOR			ANNEAL	MRV
33	COLOR			BEAM	MRV
34	COLOR			HILL	DGR
35	COLOR			ANNEAL	DGR
36	COLOR			BEAM	DGR

3 ВИКОНАННЯ

16 варіант

№	Задача	АНП	АП	АЛП	Func
16	8-ферзів	IDS	A*		F2

3.1 Псевдокод алгоритмів

IDS(initialNode)

- 1. ПОЧАТОК
- 2. Цикл для depth від 0 до ∞:
 - 2.1. result = DLS(initialNode, depth)
 - 2.2. ЯКЩО result != Indicator.cutoff TO ПОВЕРНУТИ result
- 3. КІНЕЦЬ

DLS(node, limit)

- 1. ПОЧАТОК
- 2. Присвоїти cutoff_occurred = false
- 3. ЯКЩО node.state.goal() == true TO
 - 3.1. solution = node.state
 - 3.2. ПОВЕРНУТИ Indicator.goal
- 4. ЯКЩО currDepth == limit TO ПОВЕРНУТИ Indicator.cutoff
- 5. successors = Expand(node)
- 6. Цикл проходу по всіх нащадках successor у масиві successors:
 - 6.1. Присвоїти result = DLS(successor, limit)
 - 6.2. ЯКЩО result == Indicator.cutoff TO Присвоїти cutoff_occurred = true
 - 6.3. ІНАКШЕ ЯКЩО result != Indicator.failure ТО ПОВЕРНУТИ result
- 7. ЯКЩО cutoff_occurred == true TO ПОВЕРНУТИ Indicator.cutoff
- 8. ІНАКШЕ ПОВЕРНУТИ Indicator.failure

9. КІНЕЦЬ

Expand(node)

- 1. ПОЧАТОК
- 2. Нащадки successors = Ø
- 3. Цикл проходу по всіх нащадках node:
 - 3.1. Створити новий вузел s
 - 3.2. s.state = новий стан
 - 3.3. s.parent = node
 - 3.4. s.depth = node.depth + 1
 - 3.5. s.action = [column, oldRow, newRow]
 - 3.6. додати s до successors
- 4. ПОВЕРНУТИ successors
- 5. КІНЕЦЬ

A*(initialNode)

- 1. ПОЧАТОК
- 2. Список вузлів для розгортання openList = \emptyset
- 3. node.score = F2(node.state)
- 4. Додати початковий вузол node до openList
- 5. ПОКИ openList != Ø
 - 5.1. current = вузол із openList з найменшим значенням score
 - 5.2. ЯКЩО current.state.goal() == true TO
 - 5.2.1. solution = current.state
 - 5.2.2. ПОВЕРНУТИ true
 - 5.3. Видалити current is openList
 - 5.4. successors = Expand(node)
 - 5.5. Цикл проходу по всіх нащадках successor у масиві successors:
 - 5.5.1. successor.score = F2(successor.state)
 - 5.5.2. Додати вузол successor до openList

6. КІНЕЦЬ

F2(state)

- 1. ПОЧАТОК
- 2. Присвоїти sum = 0
- 3. sum = sum + кількість пар ферзів в однакових рядках
- 4. sum = sum + кількість пар ферзів в однакових стовпцях
- 5. sum = sum + кількість пар ферзів в однакових головних діагоналях
- 6. sum = sum + кількість пар ферзів в однакових побічних діагоналях
- 7. ПОВЕРНУТИ sum
- 8. КІНЕЦЬ

3.2 Програмна реалізація

3.2.1 Вихідний код

//Модуль SolutionTree

```
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Text;
using System. Threading. Tasks;
using System.Xml.Linq;
namespace laba2
  internal class SolutionTree
  {/* class for algorithms implementation */
     /* some variables for statistic */
     private int iterations; //how many iterations of the algorithm were made
    int nodesSaved; //how many nodes the program holds at the same time
     private int totalNodesCreated; //how many nodes have been created during the algorithm working
     private List<int[]> path; //stores all actions
     /* attributes for solving the problem */
     private int N;
     private Node root;
     private State solution; //solution state
     public State Solution { get => solution; }
     enum Indicator
       goal, //solution is found
       cutoff, //the solution may exist but not at this depth
       failure //the solution is not exist
     /* Constructor */
     public SolutionTree(int N, State initialState)
```

```
this.N = N;
  this.iterations = 0;
  this.totalNodesCreated = 1;
  this.path = new List<int[]>();
  this.nodesSaved = 1;
  root = new Node(initialState, null, 0, new int[] \{-1, -1, -1\}); //create the first (root) node of the tree
/* getters/setters */
public int Iterations => iterations:
public int TotalNodesCreated => totalNodesCreated;
public List<int[]> Path => path;
public int NodesSaved => nodesSaved;
/* algorithms */
private List<Node> Expand(ref Node node)
  int currentDepth = node.Depth;
  List<Node> successors = new List<Node>();
  if (currentDepth == N) //if node cannot have successors
     return successors;
  int currentRow = node.getState.board[currentDepth];
  for (int row = 0; row < N; row++)
     //if(node.getState.IsSafe(row, node.Depth)) //if new position is safe then create a new state with placed queen here
    State newState = new State(node.getState);
    newState.PlaceQueen(row, currentDepth); //node.Depth is a column index
     successors.Add(new Node(newState, node, currentDepth + 1, new int[] { currentDepth, currentRow, row }));
  }
  return successors;
private Indicator DLS(Node node, int limit) //Depth-Limited-Search
  iterations++;
  bool cutoff occurred = false;
  if (node.getState.IsGoal()) //check if node has the goal state
     solution = new State(node.getState);
     getPath(node);
    return Indicator.goal;
  if (node.Depth == limit) //if depth == limit stop search
     return Indicator.cutoff;
  List<Node> successors = Expand(ref node);
  totalNodesCreated += successors.Count; //statistic
  for (int i = 0; i < successors. Count; i++) //for every node in successors
    Indicator result = DLS(successors[i], limit);
     if (result == Indicator.cutoff)
       cutoff_occurred = true;
    else if(result != Indicator.failure)
       return result;
  if (cutoff_occurred)
     return Indicator.cutoff;
     return Indicator.failure;
public bool IDS() //Iterative-Deepening-Search
  for (int i=0; i<=N; i++)
```

```
int prev = totalNodesCreated; //variable for statistic
          Indicator result = DLS(root, i);
          if (totalNodesCreated - prev > nodesSaved)//for statistic
             nodesSaved = totalNodesCreated - prev;
          if (result == Indicator.goal)
            return true;
          else if (result == Indicator.failure)
            return false:
       }
       return false;
     public bool AStar()
       PriorityQueue<Node, int> openList = new PriorityQueue<Node, int>(); //stores nodes that should be expanded
       openList.Enqueue(root, root.getState.F2()); //add initial node to opneList
       while(openList.Count > 0) //while open list is not empty
          iterations++;
          Node current = openList.Dequeue(); //get node with min value F2
          if(current.getState.IsGoal())
            solution = new State(current.getState);
            getPath(current);
            return true;
         List<Node> successors = Expand(ref current);
          totalNodesCreated += successors.Count;
          for (int i = 0: i < successors.Count: i++)
            openList.Enqueue(successors[i], successors[i].getState.F2());
          if (openList.Count > nodesSaved)
            nodesSaved = openList.Count;
       return false;
  }
}
         //Модуль Node
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Text;
using System. Threading. Tasks;
namespace laba2
  internal class Node
     /* class for building searching solution tree */
     private State state; //current state of the board; indicies represent rows, numbers represent columns of a board
     private Node? parent;
     private int depth; //how many states are from initial one
     private int[] action; //[0] - column number, [1] - old row, [2] - new row
     public Node(State currState, Node? parent, int depth, int[] action)
       this.state = new State(currState);
       this.depth = depth;
       this.parent = parent;
       this.action = action;
```

```
public State getState => state;
     public int Depth => depth;
     public Node? Parent => parent;
     public int[] Action => action;
         //Модуль State
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Text;
using System. Threading. Tasks;
namespace laba2
  internal class State
     public int[] board;
     public State(int N)
        board = new int[N];
     public State(int[] board)
        this.board = board;
     public State(State state)
        this.board = new int[state.board.Length];
        Array.Copy(state.board, this.board, state.board.Length);
     public bool IsGoal() //check if all the queens are in correct places
        for (int j = 1; j < board.Length;j++) // check columns from the end
          for(int k=j-1;k>=0;k--) // with every column before j one
             if(board[j]== board[k]) //if in the same row
               return false;
             int diff = j - k; //how far the column k is from column j
             if (board[j] - diff == board[k] \parallel board[j] + diff == board[k]) //check diagonals
               return false;
        }
        return true;
     public bool IsSafe(int row, int columnIndex) //checks if new queen does not break the rules in compare with previous
located
        for (int k = \text{columnIndex} - 1; k \ge 0; k--)
          if (row == board[k]) //if in the same row
             return false;
          int diff = columnIndex - k;
          if (row - diff == board[k] || row + diff == board[k]) //check diagonals
             return false;
       return true;
     public void PlaceQueen(int row, int columnIndex)
        board[columnIndex] = row;
```

```
public int F2()
     int sum = 0;
     int[] numberOfQueenInRow = new int[board.Length];
     for(int i=0; i<board.Length; i++)</pre>
       numberOfQueenInRow[board[i]]++;
     for(int i=0; i< numberOfQueenInRow.Length;i++) //calculate attacking pairs in rows
       if (numberOfQueenInRow[i] > 1)
         sum += CalculateCombinations(numberOfQueenInRow[i]);
     for (int j = board.Length-1; j > 0; j--) // check columns from the end
       for (int k = j - 1; k \ge 0; k--) // check with in column before j
          int diff = j - k; //how far the column k is from column j
          if (board[j] - diff == board[k]) //check primary diagonals
            sum++;
          if (board[j] + diff == board[k]) //check secondary diagonals
            sum++;
     }
     return sum;
  private static int CalculateCombinations(int n) //calculate combinations C(n, r)
     const int pairOfQueens = 2;
     return n*(n-1) / pairOfQueens;
}
```

3.2.2 Приклади роботи

На рисунках 3.1.1, 3.1.2 і 3.2.1, 3.2.2 показані приклади роботи програми для різних алгоритмів пошуку.

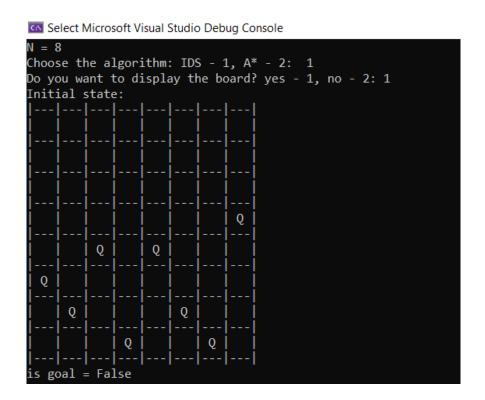


Рисунок 3.1.1 – Алгоритм IDS

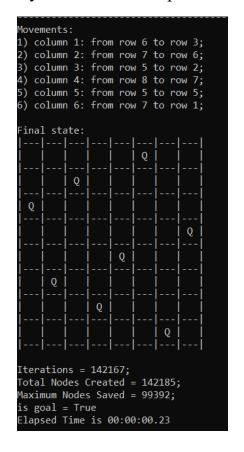


Рисунок 3.1.2 – Алгоритм IDS

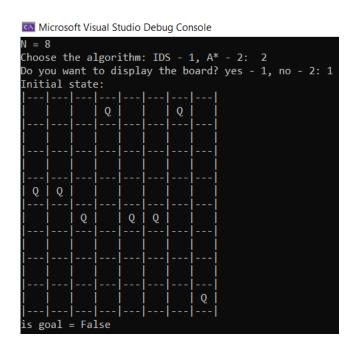


Рисунок 3.2.1 - Алгоритм A*

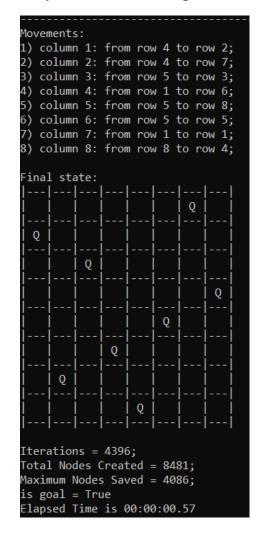


Рисунок 3.2.2 - Алгоритм A*

3.3 Дослідження алгоритмів

В таблиці 3.1 наведені характеристики оцінювання алгоритму IDS, задачі про вісім ферзів для 20 початкових станів.

Таблиця 3.1 – Характеристики оцінювання алгоритму IDS

Початкові стани	Ітерації	К-сть гл.	Всього	Всього
		кутів	станів	станів у
				пам'яті
Стан 1 {7, 5, 1, 1, 3, 1, 6, 4}	35135	-	35145	29800
Стан 2 {7, 6, 1, 1, 5, 1, 4, 8}	27709	-	27721	22376
Стан 3 {6, 1, 5, 4, 3, 1, 3, 6}	20536	-	20545	15200
Стан 4 {1, 7, 6, 6, 1, 4, 5, 4}	528088	-	528105	299592
Стан 5 {6, 4, 1, 2, 2, 7, 4, 3}	584585	-	584601	299592
Стан 6 {3, 2, 1, 4, 3, 6, 3, 6}	158018	-	158033	115240
Стан 7 {7, 6, 4, 2, 3, 3, 2, 7}	227146	-	227161	184368
Стан 8 {7, 6, 1, 5, 4, 1, 7, 6}	972534	-	972553	630168
Стан 9 {3, 1, 2, 3, 3, 5, 7, 2}	17868	-	17881	12536
Стан 10 {8, 4, 4, 2, 4, 6, 3, 4}	528088	-	528105	299592
Стан 11 {3, 6, 7, 8, 3, 3, 2, 6}	140747	-	140761	97968
Стан 12 {4, 2, 3, 3, 6, 2, 2, 2}	1143426	-	1143441	801056
Стан 13 {8, 4, 7, 6, 6, 5, 7, 7}	1301813	-	1301833	959448
Стан 14 {6, 6, 3, 8, 5, 6, 4, 5}	564047	-	564065	299592
Стан 15 {5, 4, 7, 6, 1, 2, 4, 3}	584585	-	584601	299592
Стан 16 {1, 8, 5, 2, 5, 5, 8, 8}	1485548	-	1485569	1143184
Стан 17 {3, 1, 7, 2, 3, 7, 2, 5}	70508	-	70521	37448
Стан 18 {1, 3, 4, 3, 2, 3, 7, 6}	972534	-	972553	630168
Стан 19 {2, 2, 5, 6, 7, 2, 8, 2}	185729	-	185745	142952
Стан 20 {2, 6, 7, 1, 6, 7, 5, 2}	18156	-	18169	12824

В таблиці 3.2 наведені характеристики оцінювання алгоритму A^* , задачі про вісім ферзів для 20 початкових станів.

Таблиця 3.2 – Характеристики оцінювання алгоритму А*

Ітерації	К-сть гл.	Всього	Всього
	кутів	станів	станів у
			пам'яті
10	-	73	64
41	-	249	209
3	-	17	15
47624	-	57385	10860
147	-	569	423
15559	-	19657	4104
320	-	721	410
3810	-	10049	6240
99	-	209	111
18	-	129	112
4326	-	9673	5348
270	-	801	538
181	-	681	501
115206	-	172161	56956
361	-	1649	1289
149	-	513	365
82370	-	108113	25744
7324	-	10241	2918
16	-	121	106
4769	-	7721	2967
	10 41 3 47624 147 15559 320 3810 99 18 4326 270 181 115206 361 149 82370 7324 16	KyTiB KyTiB	кутів станів 10 - 73 41 - 249 3 - 17 47624 - 57385 147 - 569 15559 - 19657 320 - 721 3810 - 10049 99 - 209 18 - 129 4326 - 9673 270 - 801 181 - 681 115206 - 172161 361 - 1649 149 - 513 82370 - 108113 7324 - 10241 16 - 121

В таблиці 3.3 наведені середні значення характеристик оцінювання алгоритмів IDS та A* для задачі про вісім ферзів.

Таблиця 3.3 — Середні значення характеристик оцінювання алгоритмів IDS та A^*

Назва	Середня к-	Середня к-	Середня к-сть	Середня к-сть всіх
алгоритму	сть ітерацій	сть гл. кутів	всіх станів	станів у пам'яті
IDS	478340	-	478355	316635
A*	14130	-	20037	5964

ВИСНОВОК

При виконанні даної лабораторної роботи було розглянуто алгоритми неінформативного та інформативного пошуку на прикладі задачі про 8 ферзів. Для кожного алгоритму було проведено по серії експериментів, після чого був зроблений порівняльний аналіз ефективності використання алгоритмів. Проаналізувавши алгоритми за всіма критеріями, можна зробити висновок, що алгоритм інформативного пошуку A^* справляється із задачею краще, ніж алгоритм неінформативного пошуку IDS. Це можна пов'язати з тим, що A^* намагається розгорнути в першу чергу вузол, який є потенційно кращим за інші. Такий підхід дає змогу зменшити кількість вузлів, що переглядаються та знайти розв'язок задачі швидше.

КРИТЕРІЇ ОЦІНЮВАННЯ

За умови здачі лабораторної роботи до 23.10.2022 включно максимальний бал дорівнює — 5. Після 23.10.2022 максимальний бал дорівнює — 1.

Критерії оцінювання у відсотках від максимального балу:

- псевдокод алгоритму -10%;
- програмна реалізація алгоритму 60%;
- дослідження алгоритмів— 25%;
- висновок -5%.