人工智能导论作业1

(2014-2015年第一学期)

总分 51 分。

提交时间9月29日,在课堂上提交,手写和打印都可以。

问题 1 任务环境(5分)

数独(Sudoku)是一种运用纸、笔进行演算的逻辑游戏。玩家需要根据 9×9 盘面上的已知数字,推理出所有剩余空格的数字,并满足每一行、每一列、每一个粗线宫内的数字均含 1-9,不重复。(具体说明可参见百度网页

http://baike.baidu.com/subview/961/10842669.htm)

选择以下关于数独游戏的任务环境描述为真的选项:

可观察性: 1

- 1. 所有
- 2. 部分

智能体数?1

- 1. 单一
- 2. 多个

环境变化确定性? 1

- 1. 确定的
- 2. 不确定的

环境动态性? 1

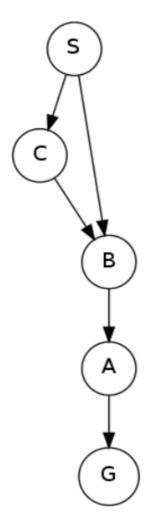
- 1. 静态
- 2. 动态

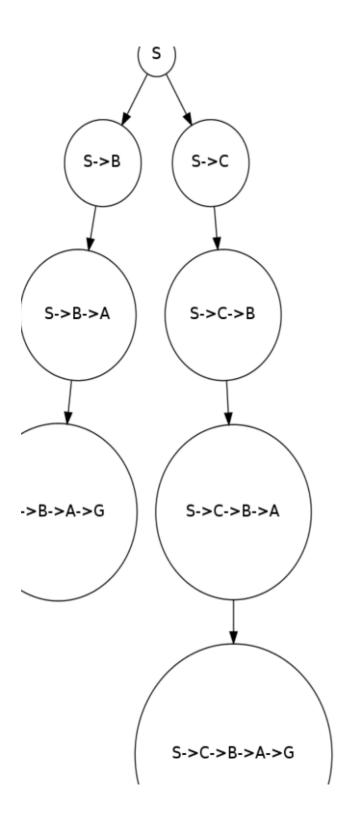
离散性? 1

- 1. 离散的
- 2. 连续的

问题 2 搜索树 (6分)

给定以下的状态空间图,在其对应的完整的搜索树里总共有多少个节点?开始状态是 \mathbf{S} ,目标状态是 \mathbf{G} 。你可能需要在一张纸上画出这个搜索树,以便于解答。

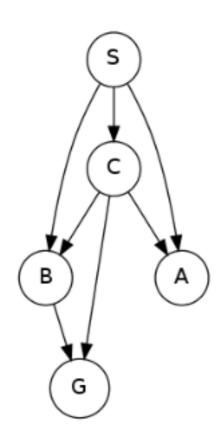




问题 3,深度优先图搜索(6分)

考虑一个深度优先图搜索,状态图如下图,S 是开始状态,G 是目标状态。假定同深度选择节点扩展时,采用字母顺序(例如 S->X->A 应在 S->X->B 之前被扩展, S->A->Z 应在 S->B->A 之前被扩展)。

请给出最终的返回路径,开始是S,结尾是G。最好也给出搜索的过程。

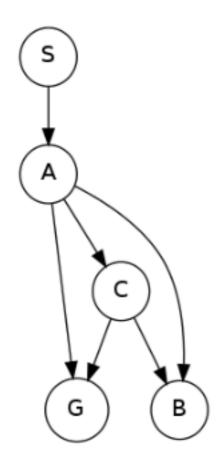


S-B-G

问题 4, 广度优先图搜索 (6分)

考虑一个广度优先图搜索,状态图如下图,S 是开始状态,G 是目标状态。假定同深度选择节点扩展时,采用字母顺序(例如 S->X->A 应在 S->X->B 之前被扩展, S->A->Z 应在 S->B->A 之前被扩展)。

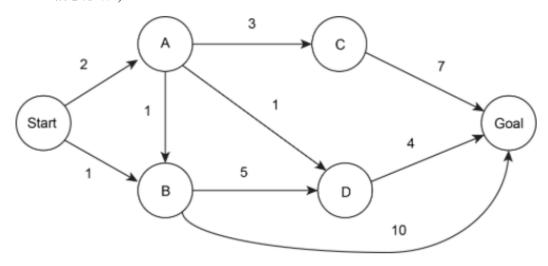
请给出最终的返回路径,开始是S,结尾是G。最好也给出搜索的过程。



S-A-G

问题 5, 基于成本的统一图搜索 (6分)

考虑以下状态图,边上的数字是路径成本。在相同节点扩展条件下,选择节点扩展遵循字母顺序(例如 S->X->A 应在 S->X->B 之前被扩展, S->A->Z 应在 S->B->A 之前被扩展)。



5-1. 状态被扩展的顺序是什么? C

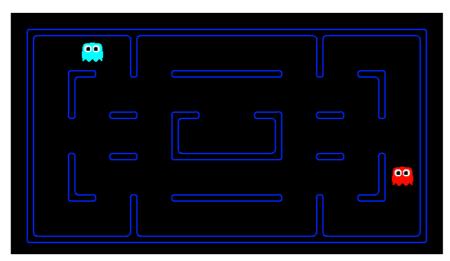
- A. Start, A, B, C, D, Goal
- B. Start, A, C, Goal
- C. Start, B, A, D, C, Goal
- D. Start, A, D, Goal
- E. Start, A, B, Goal
- F. Start, B, A, D, B, C, Goal

5-2. 返回的路径是什么? C

- A. Start-A-C-Goal
- B. Start-B-Goal
- C. Start-A-D-Goal
- D. Start-A-B-Goal
- E. Start-A-B-D-Goal

问题 6, Pacman 游戏 (5分)

假设在一个 Pacman 游戏里,有两个幽灵在一个迷宫中想要相会。它们能采取的行动是,上-下-左-右。每一步的行动成本是 1。它们很聪明可以利用图搜索来避免在同一地方转圈。



回答下面的问题,帮助实现幽灵相会。你的答案应考虑在一个通用的情况下, 而不只是上图所画的特定情景。

6-1. 假定这个 Pacman 的格局尺寸是 10 x 6, 并且只有一个幽灵在移动, 问搜索树的分枝因子是多少?

4

- 6-2. 假定一个 Pacman 的格局尺寸是 $M \times N$,并且只有一个幽灵在移动,问最差情况下的搜索深度是多少? B
- A. M+N
- B. MN
- $C. \min(M,N)$
- D. max(M,N)
- 6-3. 如果只有一个幽灵移动,另一个不移动,移动幽灵想找到一个最短路径到达另一幽灵。问这个幽灵应采取什么搜索策略? A
- A. BFS
- B. DFS
- C. 随机选择搜索前沿里的节点进行扩展
- 6-4. 接着上面的问题处境,如果这个移动的幽灵的存储空间不多,不想在搜索过程中记忆过多的节点,那么在这种情况下,哪一种搜索算法是最好的选择?
- A. BFS
- B. DFS

C. 迭代加深算法

6-5. 如果这两个幽灵同时开始搜索。它们试图搜索最佳路径,在搜索每一步后 它们彼此通讯并比较各自的搜索前沿。如果它们发现它们的搜索前沿中都包含 共同位置,那么它们知道它们已经找到了一条路径连接它们两个。

如果它们想要找到最短路径连接彼此,那么它们俩个都应该用哪一种搜索策略?

A

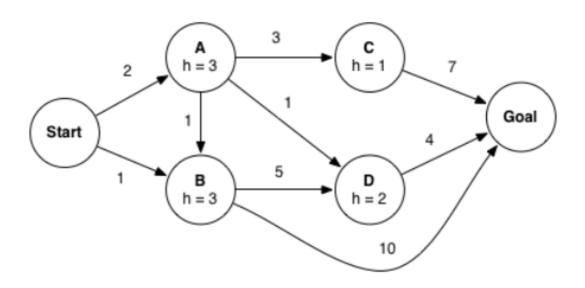
A. BFS

B. DFS

C. 随机选择搜索前沿中的节点去扩展

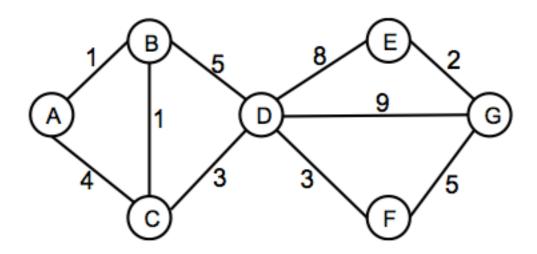
问题 7, A* 图搜索 (2分)

考虑在以下的图中进行 A*图搜索。行动成本和启发信息值都已在图中标出。在 相同节点扩展条件下,选择节点扩展遵循字母顺序(例如 S->X->A 应在 S->X->B 之前被扩展, S->A->Z 应在 S->B->A 之前被扩展)。



- 7-1. 问状态扩展的顺序是什么? C
- A. Start, A, B, C, D, Goal
- B. Start, A, C, Goal
- C. Start, B, A, D, C, Goal
- D. Start, A, D, Goal
- E. Start, A, B, Goal
- F. Start, B, A, D, B, C, Goal
- 7-2. 问返回路径是什么? C
- A. Start-A-C-Goal
- B. Start-B-Goal
- C. Start-A-D-Goal

问题 8, 搜索问题综合(15分)



Node	h_1	h_2	
A	9.5	10	
В	9	12	
C	8	10	
D	7	8	
E	1.5	1	
F	4	4.5	
G	0	0	

考虑状态图如上图所示。A 是开始状态,G 是目标状态。每条边的行动成本显示在图上。每条边可以双向穿过。启发函数 h1,h2 如上表所示,注意 h1 是具有一致性的,但是 h2 则不具有一致性。

8-1. (6分)

在下表中列出了一些搜索算法,和三条路径。如果你觉得其中某一个算法能返回其中某一条路径,则在两者交汇的表格里画一个勾,或用其他标记也可。以下算法都采用图搜索策略[图搜索不重复扩展那些已被扩展过的状态节点](不要考虑树搜索)。

搜索算法	A-B-D-G	A-C-D-G	A-B-C-D-F-G	
深度优先搜索	X	X	X	
广度优先搜索	X	X		

基于成本的统一		X
搜索		
A*搜索应用启发		X
函数 h1		
A*搜索应用启发		X
函数 h2		

8-2. 启发函数属性

假设我们有一个新的启发函数 h3 如下表所示,其所有值都已给出,除了 h3(B)还没有以外。

节点	A	В	С	D	Е	F	G
Н3	10	?	9	7	1.5	4.5	0

请给出以下条件下, h3(B)值的可能范围。

8-2-1. (2分) h3(B)为何值时,能使h3具有可接纳性?

 $0 \le h_3(B) \le 12$

8-2-2. (3分) h3(B)为何值时,能使h3具有一致性?

A->B: $h(A) - h(B) \le c(A,B) \rightarrow h(B) >= 9$

C->B: $h(C) - h(B) \le c(C,B) \rightarrow h(B) >= 8$

D->B: $h(D) - h(B) \le c(D,B) \rightarrow h(B) >= 2$

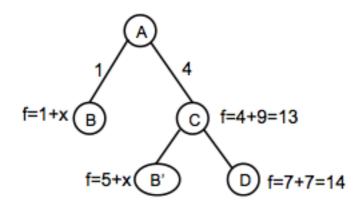
B->A: $h(B) - h(A) \le c(B,A) \rightarrow h(B) \le 11$

B->C: $h(B) - h(C) \le c(B,C) \rightarrow h(B) \le 10$

B->D: $h(B) - h(D) \le c(B,D) \rightarrow h(B) \le 12$

$9 \le h_3(B) \le 10$

8-2-3. (4 分) h3(B)为何值时,将使 A*图搜索先扩展节点 A,然后扩展节点 C,然后扩展节点 B,然后扩展节点 D?



如果想要扩展 A -> C -> B -> D

需要: 1+x > 13

1+x < 14 (假设x>0, 所以 1+x < 5+x) 所以得到 12 < h₃(B) < 13