

中山大学计算机学院 人工智能 本科生实验报告

(2023 学年春季学期)

一、 实验题目

A* & IDA*

二、 实验内容

在本次实验中,针对 Python 代码实现的 A*算法中出现的内存溢出问题,我试图重新 写一份 C++代码,在内存中只存储状态的指针,这样就能大幅节省内存。同时在 C++代码中使用编译优化(-O2),大大加快了求解速度。具体的比较见实验结果展示阶段。

结果对 PPT 中测试用例 3 和 4 仍然超出内存,在此记录下我的尝试。优点是运行速度 比 Python 代码加快近 100 倍。因此得出结论,内存花费过大的测试用例只能由 IDA*来完成。IDA*成功完成所有测试用例,但用时较长。

在 C++代码中针对编译器参数采取了编译优化,因此在测试 C++程序时,请<mark>直接运行</mark>可执行文件 "C++.exe"。

1. 算法原理

实现结构

定义一个 Node 类,类中的成员变量为 state、parent、move、depth。其中 state 类型为 `np.ndarray` ,保存节点棋盘的状态; parent 的类型为 `Node` ,保存该节点的父节点,目的是在找到目标解时向上回溯,从而打印出最优解的路径; move 是一个 `int` 类,用于记录该节点是将空格和哪个数字对调产生的; depth 记录了节点深度。

A*算法

A*算法是一种启发式搜索算法,用于在图中找到从初始节点(初始状态)到目标节点(目标状态)的最短路径。它结合了最好优先搜索(Best-First Search)和 Dijkstra 算法的特点,通过评估函数 f(n) = g(n) + h(n)来选择路径,其中 g(n)是从初始节点到当前节点的实际代价,h(n)是启发式函数估计的从当前节点到目标节点的最小代价,这里选择节点的曼哈顿距离作为启发值。

为了实现该算法,维护一个优先队列 `open_list` ,保存所有可扩展的节点,利用其堆排序的特性,快速的弹出具有最小 `f(n)` 值的节点;同时维护一个集合 `closed_set` ,保存所有已经扩展过的节点,利用环检测的方法加快速度。该算法能够保证给出最优解,同时尽可能加快求解速度。

IDA*算法

迭代加深 A*(IDA*)算法是一种结合了迭代加深搜索(Iterative Deepening Search, IDS)



和 A 搜索算法特点的启发式搜索算法。它旨在解决如 15-puzzle 这样的路径寻找问题,同时减少内存消耗并尽可能找到最优解。用节点的评价值作为深度限制,每次循环如果遇到超出限制的节点,那么在下次循环时更新深度限制;如果所有节点都不超过限制,那么认为寻找完毕,找不到目标节点;如果找到目标节点则返回最终状态。利用节点的父指针向上回溯找到路径

2. 伪代码

IDA star

```
初始化当前的深度限制 c=1;
          把初始结点压入栈;并假定 c'=\infty;
          While 栈不空 Do
          Begin
              弹出栈顶元素n
              If n=goal, Then 结束,返回 n 以及从初始结点到 n 的路径
              Begin
                  For n的每个子结点 n Do
                       If f (n') ≤ c, Then 把 n'压入栈
                      Else c' = \min(c', f(n'))
          End
          If 栈为空并且 c'=\infty, Then 停止并退出;
          If 栈为空并且 c \neq \infty, Then c = c', 并返回 2
      End
   def a_star(initial_state : np.ndarray, goal_state : np.ndarray) -> Node:
   #维护优先队列 open_list 和 已经扩展的节点集合 closed_set
procedure a star(initial state, goal state) returns Node:
    初始化优先队列: initial list, 并将开始节点加入
    初始化环检测表: closed set
   while open list is not empty
   begin
       current node = pop node with lowest f(open list)
       if 找到最终解
           return current node
       current node 加入 closed set
       for each move, new state in get moves(current node.state)
       begin
           if new state in closed set
               continue
           new node := Node(new state, current node, move, current node.depth + 1)
```



add new node to open list

end end return None end procedure 关键代码展示 (带注释) def get_moves(current_node : Node) -> list: #传入目前节点状态,返回移动后的状态列表(上下左右),跳过重复移动的状态 state = current_node.state moves = [] $empty_index = -1$ for i in range(16): if state[i] == 0: $empty_index = i$ break #找到移动前空格所在的行和列 row, col = divmod(empty_index, 4) directions = [(-1, 0), (1, 0), (0, -1), (0, 1)]# Up, Down, Left, Right for dr, dc in directions: $new_row, new_col = row + dr, col + dc$ #移动后空格所在的行和列 if $0 \le \text{new_row} < 4$ and $0 \le \text{new_col} < 4$: new_state = copy.deepcopy(state) swapedNum = state[new_row * 4 + new_col] #如果移动步数重复,跳过该状态 if swapedNum == current_node.move: continue $new_state[new_row * 4 + new_col] = 0$ $new_state[row * 4 + col] = swapedNum$ moves.append((swapedNum, new_state)) return moves def a_star(initial_state : np.ndarray, goal_state : np.ndarray) -> Node: #维护优先队列 open_list 和 已经扩展的节点集合 closed_set initial_node = Node(initial_state, None, -1, 0) open_list = [initial_node] $closed_set = set()$ while open_list: current_node = heapq.heappop(open_list) if np.array_equal(current_node.state, goal_state): #检查是否到达终点 return current_node closed_set.add(tuple(current_node.state)) #扩展过的节点加入closed set for move, new_state in get_moves(current_node.state): #环检测 if tuple(new_state) in closed_set: continue new_node = Node(new_state, current_node, move, current_node.depth + 1)



return None

heapq.heappush(open_list, new_node)

```
def IDA star(initial_state : np.ndarray, goal_state : np.ndarray) -> Node:
    #每次迭代更新cost_limit的值
    cost limit = 1
    while cost_limit != 0:
         best_cost = float('inf')
         open_stack = [Node(initial_state, None, -1, 0)]
         while open_stack:
              current_node = open_stack.pop()
                                                                 #找到最终解
              if current_node.manhattan_distance == 0:
                  return current node
              for move, new_state in get_moves(current_node):
                  new_node = Node(new_state, current_node, move, current_node.depth + 1)
                  if new_node.manhattan_distance + new_node.depth <= cost_limit:</pre>
                                                                                              #未越界
的情形
                       open_stack.append(new_node)
                  else:
                       best cost = min(best cost, new node.manhattan distance + new node.depth)
#越界的情形
         if open_stack == [] and best_cost == float('inf'):
              return None
         if open_stack == [] and best_cost != float('inf'):
              cost limit = best cost
```

4. 创新点&优化(如果有)

- 1、在 get_moves 函数中,利用节点的结构保存节点是移动哪一个数字产生的,这样在获取新的状态时,可以跳过重复移动的状态,加快求解速度。比如说状态1由空格和数字9交换产生,那么在产生状态1的子状态时,跳过将空格和数字9再次交换的重复情形。
- 2、在 A*算法中,利用优先队列快速弹出具有最佳评价值的状态节点,加快速度;加入环检测,加快速度。该算法保证最优解。
- 3、在 IDA*算法中,实现两个版本,第一个版本有环检测,避免扩展相同状态的节点,但有可能因此跳过最优解,加快速度;第二个版本无环检测,对于相同状态的节点采用相同的逻辑进行深度优先搜索,保证求得最优解。
- 4、相比于传统的曼哈顿距离作为启发式函数,这里选择**曼哈顿距离加线性冲突法**来作为启发式函数,在保证可采纳性的同时增大启发值能加快求解速度,参考【人工智能】A*算法和IDA*算法求解 15-puzzle 问题 (大量优化,能优化的基本都优化了)_十五数码问题 a*-CSDN <u>博客</u>

三、 实验结果及分析

1、实验结果展示示例(可图可表可文字,尽量可视化) A*算法(C++),快速完成,仅展示 PPT 中比较难的测试用例



- (1) Python 运行 100seconds, C++运行 1second
- (2) Python 运行 300seconds,C++运行 3seconds

最简单的测试用例 1 和 3 只需 6ms 和 1ms

```
Please input filename:
choice 1.txt 2.txt 3.txt 4.txt ppt1.txt ppt2.txt ppt3.txt ppt4.txt
1.txt
Test using A_star for 1.txt
Running time= 0.006181 seconds
Steps = 40
Action sequences:
6 11 4 14 5 8 9 5 8 3 2 6 14 8 15 7 10 4 8 15 3 2 6 14 15 10 7 3 2 6 14 15 10 7 3 2 6 10 11 12
C:\code\chem\x64\Release\chem.exe (进程 2316)已退出,代码为 0。
要在调试停止时自动关闭控制台,请启用"工具"->"选项"->"调试"->"调试停止时自动关闭控制台"。按任意键关闭此窗口...
```

```
Please input filename:
choice 1.txt 2.txt 3.txt 4.txt ppt1.txt ppt2.txt ppt3.txt ppt4.txt
3.txt
Test using A_star for 3.txt
Running time= 0.001669 seconds
Steps = 40
Action sequences:
11 14 9 1 12 4 1 8 2 13 15 12 8 2 3 11 14 9 6 1 2 3 11 7 13 11 7 14 10 13 14 10 9 5 1 2 3 7 11 15
C:\code\chem\x64\Release\chem.exe (进程 19884)已退出,代码为 0。
要在调试停止时自动关闭控制台,请启用"工具"->"遗项"->"调试"->"调试停止时自动关闭控制台"。
按任意键关闭此窗口...
```

A*算法(Python),其中 PPT 中第三和第四个超出内存





```
Test using A_star for ppt2.txt:
running time = 328.9033064842224 seconds
steps = 48
initial state:
6 10 3 15
14 8 7 11
5 1 0 2
13 12 9 4
Action sequences:
9 12 13 5 1 9 7 11 2 4 12 13 9 7 11 2 15 3 2 15 4 11 15 8 14 1 5 9 13 15 7 14 10 6 1 5 9 13 14 10 6 2 3 4 8 7 11 12
moved num: 9
6 10 3 15
14 8 7 11
5 1 9 2
13 12 0 4
```

IDA*算法

```
Test using IDA_star_without_detection for 4.txt:
running time = 6.851652145385742 seconds
steps = 40
initial state:
14 2 8 1
7 10 4 0
6 15 11 5
9 3 13 12
Action sequences:
18 4 1 5 11 15 3 13 15 3 10 1 5 8 4 2 1 5 3 10 5 7 14 1 2 3 7 14 6 5 14 6 5 9 13 14 10 11 12
moved num: 1
14 2 8 0
7 10 4 1
6 15 11 5
9 3 13 12
```

IDA*算法测试用例结果 (PPT3 和 PPT4)

```
Test using IDA_star_without_detection for ppt4.txt:
running time = 13765.23746389273 seconds
steps = 62
initial state:
0 5 15 14
7 9 6 13
1 2 12 10
8 11 4 3
Action sequences:
7 9 2 1 9 2 5 7 2 5 1 11 8 9 5 1 6 12 10 3 4 8 11 10 12 13 3 4 8 12 13 15 14 3 4 8 12 13 15 14 7 2 1 5 10 11 13 15 14 7 3 4 8 12 1
5 14 11 10 9 13 14 15
moved num: 7
7 5 15 14
0 9 6 13
1 2 12 10
8 11 4 3
```