# BÁO CÁO KẾT QUẢ CÁC THUẬT TOÁN

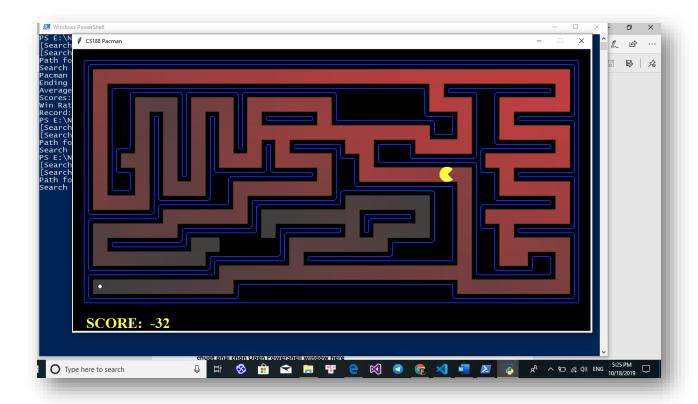
### 1) THUẬT TOÁN TIỀM KIẾM BFS

-Trong thuật toán này mình sẽ sử dụng hàng đợi (QUEUE) để giải quyết vấn đề tìm đường đi đến đích cho PacMan(Không quan tâm chi phí). Thuật toán này khá giống DFS, chỉ khác mỗi chỗ là bên thuật toán DFS sử dụng ngăn xếp để lấy ra các điểm, hành động và hướng đi cho PacMan. Còn với BFS thì sử dụng ngăn xếp để tìm kiếm (tìm kiếm theo chiều rộng xung quanh các điểm lân cận).

#### -Demo thuật toán:

```
def breadthFirstSearch(problem):
   """Search the shallowest nodes in the search tree first."""
   "*** YOUR CODE HERE ***"
   # trong thuat toan nay thì chi khac DFS cái cấu trúc dữ liệu QUEUE thôi , thay Stack bằng Queue
   # gọi problem.getStartState() để lấy trạng thái bắt đầu, mình sẽ lấy 1 bộ các điểm và hướng đi
   start = problem.getStartState()
   # Lúc ban đầu thì vị trí pacman chưa có và các điểm cũng vậy
   exploredState = []
   # bắt đầu thêm các điểm
   exploredState.append(start)
   states = util.Queue()
   stateTuple = (start, [])
   states.push(stateTuple)
   while not states.isEmpty():
       state, action = states.pop()
       # problem.isGoalState(state) để kiểm tra trạng thái state có phải là trạng thái đích không ,lấy 1 điểm
       if problem.isGoalState(state):
           return action
          # problem.getSuccessors(state) để mở trạng thái state, trả về 1 danh sách gồm hướng đi qua các list hành độn
       successor = problem.getSuccessors(state)
       for i in successor:
           coordinates = i[0]
           if not coordinates in exploredState:
               direction = i[1]
               exploredState.append(coordinates)
               states.push((coordinates, action + [direction]))
   return action
   util.raiseNotDefined()
```

## -Kết quả chạy thuật toán:



Cuối cùng, bạn gõ **python autograder.py -q q2** để kiểm tra phần cài đặt của bạn với các bộ test khác nhau.

Bạn cũng có thể kiểm tra hàm BFS của bạn với bài toán 8-puzzle bằng cách gõ python eightpuzzle.py

```
PS E:\NAM 3- HKI\Tri tu0 nhân t0o\ThucHanh\1760197\Source> python eightpuzzle.py
A random puzzle:

| 1 | 4 | 2 |
| 3 | 8 | 7 |
| 6 | | 5 |
BFS found a path of 7 moves: ['up', 'right', 'down', 'left', 'up', 'up', 'left']
After 1 move: up

| 1 | 4 | 2 | |
| 3 | | 7 |
| 6 | | 8 | 5 |
Press return for the next state...
After 2 moves: right

| 1 | 4 | 2 |
| 3 | 7 | |
| 6 | 8 | 5 |
Press return for the next state...
After 2 moves: down

| 1 | 4 | 2 |
| 3 | 7 | 5 |
| 6 | 8 | 5 |
```

```
After 4 moves: left
 1 | 4 | 2 |
  3 | 7 | 5 |
 6 |
         | 8 |
Press return for the next state...
After 5 moves: up
 1 | 4 | 2 |
Press return for the next state...
After 6 moves: up
        | 2 |
 1 |
  3 | 4 | 5 |
 6 | 7 | 8 |
Press return for the next state...
After 7 moves: left
    | 1 | 2 |
  3 | 4 | 5 |
  6 | 7 | 8 |
```

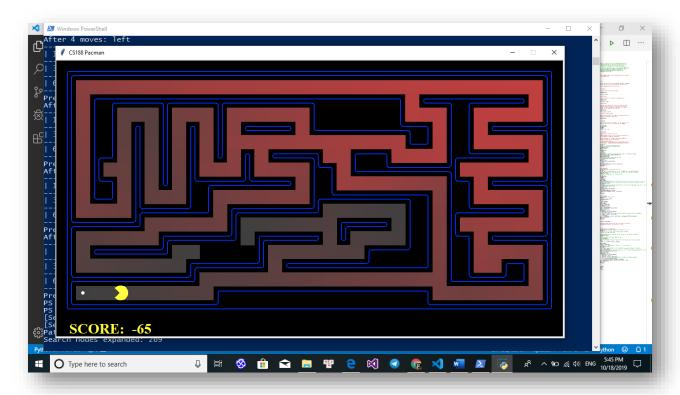
# 2) THUẬT TOÁN TIỀM KIẾM UCS

-Trong thuật toán này mình sử dụng cấu trúc *hàng đợi ưu tiên* đã khai báo trong file Util.py . Tiếp đến thuật toán này sẽ tìm đường đi đi đến đích với chi phí ít nhất(F=G). Mình sẽ tìm đường đi cho Pacman với các điểm chưa xét có chi phí thấp nhất.Mỗi hành động của Pacman đi tìm đường đi sẽ được thêm vào 1 bộ trong khi lấy trạng thái ban đầu.Và chọn ra 1 điểm để kiểm tra nó có phải là trạng thái đích và trả về 1 dạch sách khi mở trạng thái.

# -Hình ảnh demo thuật toán:

```
3
    def uniformCostSearch(problem):
9
        """Search the node of least total cost first."""
        "*** YOUR CODE HERE ***"
3
1
        # UCS là sd hàng đợi ưu tiên, sd Queue
        start = problem.getStartState()
3
        exploredState = []
1
        states = util.PriorityQueue()
        states.push((start, []), 0)
        while not states.isEmpty():
            state, actions = states.pop()
3
            if problem.isGoalState(state):
                return actions
            if state not in exploredState:
3
                successors = problem.getSuccessors(state)
                for succ in successors:
3
                    # gán toạ độ
                    coordinates = succ[0]
                    \hbox{if coordinates not in exploredState:}\\
                        directions = succ[1]
                        # chi phí đường đi mới sẽ bằng hành động tại điểm đó mà pacman có thể đi cộng hướng đi
3
                        newCost = actions + [directions]
9
                         states.push(
3
                           (coordinates, actions + [directions]), problem.getCostOfActions(newCost))
            exploredState.append(state)
2
        return actions
        util.raiseNotDefined()
```

#### -Kết quả chạy thuật toán:



```
PS E:\NĀM 3- HKI\Tri tul nhân tlo\ThucHanh\1760197\Source> python pacman.py -l mediumMaze -p SearchAgent -a fn=ucs [SearchAgent] using function ucs [SearchAgent] using problem type PositionSearchProblem Path found with total cost of 68 in 0.0 seconds Search nodes expanded: 269
Pacman emerges victorious! Score: 442 Average Score: 442.0
Scores: 442.0
Win Rate: 1/1 (1.00)
```

# -Lưu ý: với mỗi thuật toán thì mình sẽ có mỗi bộ test khác nhau

```
| The part of the
```

#### 3) THUẬT TOÁN TIỀM KIẾM A\*

-Là một những thuật toán tối ưu trong 2 thuật toán trên. Thuật toán này mình có thể biết khả năng có điểm kết thúc (đích) trước và với chi phí ước lượng của mình mà Pacman có thể qua hành động đi với các hướng qua khung chương trình tìm kiếm.

F=G+H (Trạng thái đích chính bằng chi phí ước lượng + chi phi thực sự ở mỗi điểm trong khung chương trình pacman đi qua để timg kiếm điểm đích gần nhất.).Thuật toán này khá giống UCS

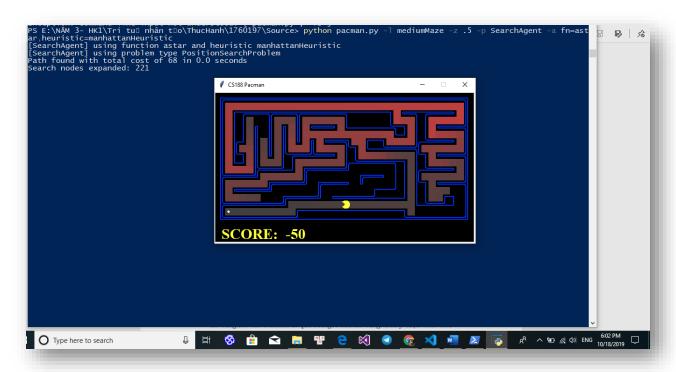
nhưng tối ưu hơn qua chi phi ước lượng và sử dụng *Heurictis đo khoảng cách Manhatan* không như tìm kiếm điểm mù(DFS, BFS, UCS).

#### -Demo thuật toán:

```
def aStarSearch(problem, heuristic=nullHeuristic):
    """Search the node that has the lowest combined cost and heuristic first."""
   "*** YOUR CODE HERE ***"
   \# Đây là thuật toán tối ưu và tốt nhất trong những thuật toán tìm kiếm trên.
   # Mình sẽ sd các hàm đã khai báo trước để sd
   # gọi problem.getStartState() để lấy trạng thái bắt đầu, mình sẽ lấy 1 bộ các điểm và hướng đi
   start = problem.getStartState()
   exploredState = []
   # sd hàng đợi ưu tiên trong file Util.py đã khai báo trước
   states = util.PriorityQueue()
   # sd tìm kiếm a* theo Heuristic
   # Trong đây thay vì chỉ dùng g, t dùng g+h. Trong đó h được tính bằng hàm heuristic(state, problem).
   # thêm 1 điểm vào
   states.push((start, []), nullHeuristic(start, problem))
   nCost = 0
   while not states.isEmpty():
       state, actions = states.pop()
       # Nếu mà điểm đó có là trạng thái đích thì kết thúc và trả về hành động
       if problem.isGoalState(state):
           return actions
# Nếu điểm mà k nằm trong cái khuông chương trình có các điểm khác xung quanh khi pacman đi tìm đường đi
       if state not in exploredState:
           # problem.getSuccessors(state) để mở trạng thái state, trả về 1 danh sách gồm hướng đi qua các list hành để
           successors = problem.getSuccessors(state)
           for succ in successors:
               # gán biến toạ độ
               coordinates = succ[0]
               if coordinates not in exploredState:
                   directions = succ[1]
                   nActions = actions + [directions]
```

```
return actions
# Nếu điểm mà k nằm trong cái khuông chương trình có các điểm khác xung quanh khi pacman đi tìm đường đi
       if state not in exploredState:
           # problem.getSuccessors(state) để mở trạng thái state, trả về 1 danh sách gồm hướng đi qua các list hành đị
            successors = problem.getSuccessors(state)
            for succ in successors:
               # gán biến toạ độ
               coordinates = succ[0]
               if coordinates not in exploredState:
                   directions = succ[1]
                   nActions = actions + [directions]
                   # tại đây , mình sẽ tính chi phi đường đi tìm kiếm cho hành động mà pacman đi
                   nCost = problem.getCostOfActions(
                       nActions) + heuristic(coordinates, problem)
                   states.push((coordinates, actions + [directions]), nCost)
       exploredState.append(state)
   return actions
   util.raiseNotDefined()
```

#### -Demo chạy chương trình:



Xét bộ test q4 cho thuật toán tìm kiếm A\*

```
PS E:\WAM 3 - HKI\Tri tu0 nhân t50\ThucHanh\1760197\Source> python autograder.py.qq autograder.py.17: DeprecationWarning: the imp module is deprecated in favour of importlib; see the module's documentation at tenative uses
In fact the state of the imp module is deprecated in favour of importlib; see the module's documentation of a tenative uses
In fact the state of the imp module is deprecated in favour of importlib; see the module's documentation of the imp module is deprecated in favour of importlib; see the module's documentation of the importance of the import
```

Nếu so sánh với thuật toán UCS thì ban sẽ thấy số node mà thuật toán A\* phải mở sẽ ít hơn.

