## Artificial Intelligence 人工智能实验

## 搜索算法

中山大学计算机学院 2025年春季

### 目录

#### 1. 理论课内容回顾

- 1.1 盲目搜索
- 1.2 启发式搜索
- 1.3 博弈树搜索
- 1.4 高级搜索

#### 2. 实验任务

- 2.1 利用盲目搜索解决迷宫问题(无需提交)
- 2.2 利用启发式搜索解决15-Puzzle问题
- 2.3 利用博弈树搜索实现象棋AI (无需提交)
- 2.4 利用遗传算法求解 TSP 问题

#### 3. 作业提交说明

### 目录

#### 1. 理论课内容回顾

- 1.1 盲目搜索
- 1.2 启发式搜索
- 1.3 博弈树搜索
- 1.4 高级搜索

#### 2. 实验任务

- 2.1 利用盲目搜索解决迷宫问题(无需提交)
- 2.2 利用启发式搜索解决15-Puzzle问题
- 2.3 利用博弈树搜索实现象棋AI (无需提交)
- 2.4 利用遗传算法求解 TSP 问题

#### 3. 作业提交说明

1. 宽度优先搜索

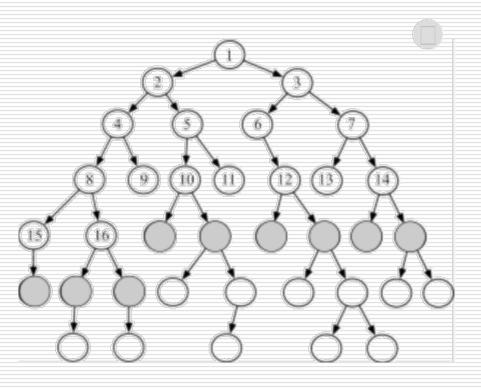
2. 深度优先搜索

3. 深度受限搜索

4. 迭代加深搜索

5. 双向搜索

- 1. 宽度优先搜索(BFS)
- · 解的深度为d、最大分支为b;



```
    算法 宽度优先搜索 BFS
    输入: 初始状态 s<sub>0</sub>, 动作集合, 转移模型 T, 目标检测函数
    1: 初始化队列 queue ← [s<sub>0</sub>]
    2: while queue 非空 do
    3: s ← queue.pop()
    4: for s 的所有可行动作 a do
    5: 获取下一状态 s' = T(s, a)
    6: if s' 是目标 then
    7: return 搜索路径
    8: else
    9: queue.append(s')
    10: end if
    11: end for
```

- · 节点扩展顺序与目标节点的位置无关;
- ・用一个先进先出 (FIFO) 队列实现。

• 完备性;

12: end while

13: return 问题无解

- · 非最优;
- ・ 时间复杂度O(b^d);
- ・ 空间复杂度O(b^d);⁵

#### 2. 深度优先搜索(DFS)

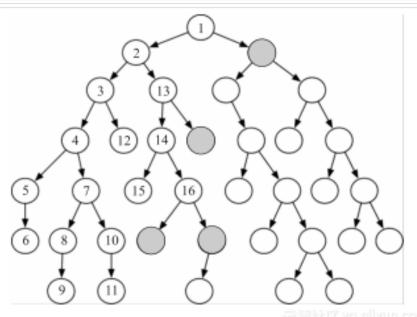


图 3-5 深度优先搜索中节点的扩展顺序

#### 算法 深度优先搜索 DFS

**输人**: 初始状态  $s_0$ , 动作集合, 转移模型 T, 目标检测函数

- 1: **if**  $s_0$  下无可执行动作 **then**
- 2: return 当前无解
- 3: else if so 是目标 then
- 4: return 搜索路径
- 5: else
- 6: **for all**  $s_0$  的可行动作 a **do**
- 7: 获取下一状态  $s' = T(s_0, a)$
- $\mathbf{z}: \qquad \mathbf{z}' \mathbf{z}' \mathbf{z}$  未访问, 则以  $\mathbf{z}'$  为初始状态递归执行 DFS
- 9: end for
- 10: **end if**
- · 节点扩展顺序与目标节点的位置无关;
- ・用一个后进先出堆栈实现。

3. 深度受限搜索(Deep-limited Search)

```
算法 有界深度搜索 DLS
输入: 初始状态 s_0, 动作集合, 转移模型 T, 目标检测函数, 深度限制
1: if d = 0 then
2: return 当前无解
3: else if so 是目标 then
    return 搜索路径
5: else
    for all s_0 的可行动作 a do
      获取下一状态 s' = T(s_0, a)
      \ddot{a} 未访问, 则以 s' 为初始状态, d-1 为深度限制, 递归执行 DLS
    end for
10: end if
```

- · 若状态空间无限,深度优先搜索可能会出现循环,搜索失败;
- · 通过预定一个深度限制L 来解决这个问题。

4. 迭代加深搜索(Iterative Deepening Search)

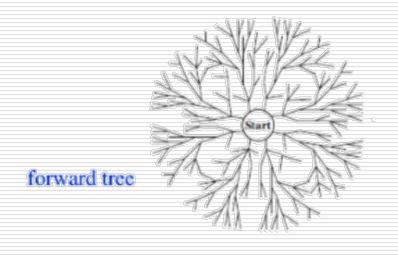
```
算法 迭代加深搜索 IDS
```

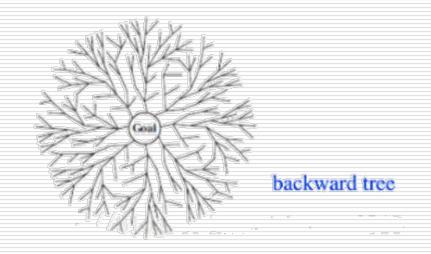
**输入**: 初始状态  $s_0$ , 动作集合, 转移模型 T, 目标检测函数

- 1: for d=1 to  $+\infty$  do
- 2: 以  $s_0$  为初始状态, d 为深度限制执行 DLS
- 3: if 本次搜索找到解 then
- 4: **return** 搜索路径
- 5: else if 本次搜索所有节点深度小于 d then
- 6: **return** 搜索失败
- 7: end if
- 8: end for
- · 深度受限搜索的L值难以选择;

5. 双向搜索 (Bidirectional search)

它同时进行两个搜索:一个是从初始状态向前搜索,二另一个则从目标向后搜索。当两者在中间相遇时停止。





- ・同时进行两个搜索:一个是从初始状态向前搜索,二另一个则 从目标向后搜索;
- · 当两者在中间相遇时停止;
- ・在一定程度上能减小复杂度。

#### □盲目搜索策略评估

#### **Evaluation of Uninformed Tree-search Strategies**

无信息树搜索策略评价

Criterion	Breadth First	Uniform Cost	Depth First	Depth Limited	Iterative Deepening	Bidirectional
Complete Time Space Optimal	$egin{array}{c} Yes^a \ \mathcal{O}(b^d) \ \mathcal{O}(b^d) \ Yes^c \end{array}$	$Yes^{a,b}$ $O(b^{1+\lfloor C^*/\epsilon \rfloor})$ $O(b^{1+\lfloor C^*/\epsilon \rfloor})$ $Yes$	$egin{array}{c} No \ O(b^m) \ O(bm) \ No \end{array}$	$egin{array}{c} { m No} \\ O(b\ell) \\ O(b\ell) \\ { m No} \end{array}$	$egin{array}{c} \mathbf{Yes^a} \\ O(b^d) \\ O(bd) \\ \mathbf{Yes^c} \end{array}$	$egin{array}{c} \operatorname{Yes}^{a,d} & & & & \\ O(b^{d/2}) & & & & \\ O(b^{d/2}) & & & & & \\ \operatorname{Yes}^{c,d} & & & & \end{array}$
Where	<ul> <li>b maximum branching factor of the tree</li> <li>d depth of the shallowest solution</li> <li>m maximum depth of the tree</li> <li>l the depth limit</li> <li>c optimal if step costs are all identical</li> <li>d if both directions use breadth-first search</li> </ul>					

1. 基础概念

2. A\*

3. IDA\*

4. 启发式函数的设计

#### 1. 基础概念

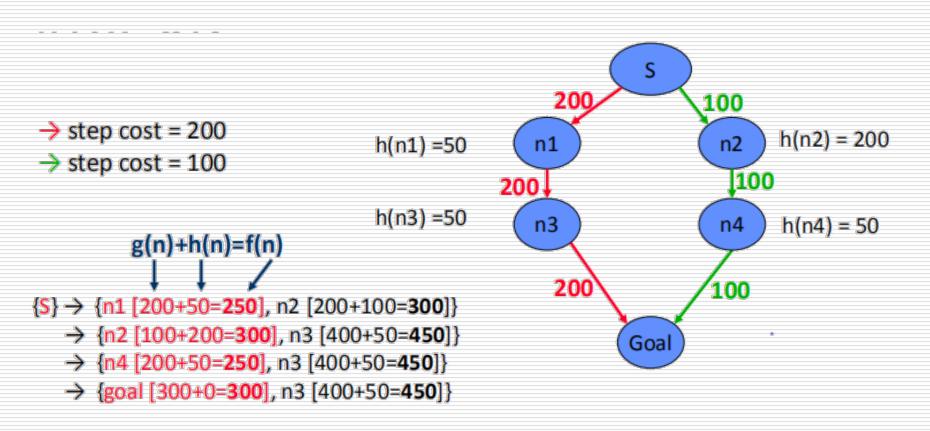
- □ 启发式搜索又叫有信息的搜索,它利用问题所拥有的启发信息来引导搜索,达到减少搜索范围,降低问题复杂度的目的。
  - 无信息搜索对所有的可能路径节点一视同仁,而启发式 搜索可以指导搜索向最有希望的方向前进
  - 如何评估一个节点的重要性? 评估函数

$$f(x) = h(x) + g(x)$$

■ 其中g(x)是从初始节点到节点x付出的实际代价;而h(x)是从节点x到目标节点的最优路径的估计代价。h(x)建模了启发式搜索问题中的启发信息,是算法的关键。启发式函数的设计非常重要,合理的定义才能让搜索算法找到一个最优的问题解。

- 2. A\*搜索算法
- □ A\*算法可以看作是BFS算法的升级版,在原有的 BFS算法的基础上加入了启发式信息。
  - 算法描述: 从起始节点开始,不断查询周围可到达节点的状态并计算它们的f(x), h(x)与g(x)的值,选取评估函数f(x)最小的节点进行下一步扩展,并同时更新已经被访问过的节点的g(x),直到找到目标节点;
  - 算法优缺点:拥有BFS速度较快的优点,但是因为它要维护"开启列表"以及"关闭列表",并且需要反复查询状态。因此它的空间复杂度是指数级的。

#### 2. A\*搜索算法



- 3. IDA\* (迭代加深A\*) 搜索算法
- □ IDA\* 是迭代加深深度优先搜索算法(IDS)的扩展 。因为它不需要去维护表,因此它的空间复杂度远 远小于A\*。在搜索图为稀疏有向图的时候,它的性 能会比A\*更好。
  - 算法描述:在算法迭代的每一步,IDA\*都进行深度优先 搜索,在某一步所有可访问节点对应的最小可估价函数 值大于某个给定的阈值的时候,将会剪枝;
  - 算法优缺点: 当问题要求空间复杂度比较低的时候, IDA\*更有优势。

#### 4. 启发式函数设计

□ 启发式函数h(n)告诉算法从任何节点到目标节点的 最小代价估计值,其选取很大程度影响算法性能。

h(n) 的值	描述	性能变化
h(n) = 0	只有g(n)起作用,退化为 Dijkstra算法	保证找到最短路径
h(n) <= h*(n)		保证能找到最短路径
h(n) = h*(n)	只遵循最佳路径不会扩展 其它节点	运行速度快并且能找到最 短路径
h(n) > h*(n)		不能保证找到最短路径

- 4. 启发式函数设计
- □ 启发式函数h(n)告诉算法从任何节点到目标节点的最 小代价估计值,其选取很大程度影响算法性能。
- 口性质1:可采纳的(admissible)
  - 当评估函数的预估值小于等于真实值时,算法必然可以找到一条从起始节点到最终节点的最短路径。这种性质叫做相容。

$$h(n) \le h^*(n)$$

- □ 性质2: 单调的 (consistent)
  - 当节点n的评估函数值永远小于等于它的扩展节点n'的评估函数值加上扩展代价时,则启发式函数设计是单调的。

$$h(n) \le \cos t(n, n') + h(n')$$

- 4. 启发式函数设计
- □ 不同的应用场景下有很多可选择的启发式函数。比如在网格地图中,一般使用以下几种启发式函数:
  - 在正方形网格中,允许向4邻域的移动,使用曼哈顿距离 (L1)
  - 在正方形网格中,允许向8邻域的移动,使用对角线距离 (L∞)等等

□ 启发函数没有限制,大家可以多尝试几种。

1. 两玩家零和博弈问题

2. 博弈树

3. Minimax搜索

- 1. 两玩家零和博弈问题
- □ 两名玩家轮流行动,进行博弈
  - 有限: 行动的个数有限
  - 确定性:不存在随机性
  - 信息完备性: 博弈双方知道所处状态的全部信息
  - 零和性:一方的损失相当于另一方的收益,总收益为0
    - □ 结局有三种可能:玩家A获胜、玩家B获胜、平局(或两种可能, 无平局)

- 1. 两玩家零和博弈问题
- ☐ An example: Rock, Paper, Scissors
  - ☐ Scissors cut paper, paper covers rock, rock smashes scissors
  - □ Represented as a matrix: Player I chooses a row, Player II chooses a column
  - □ Payoff to each player in each cell (Pl.I / Pl.II)
  - □ 1: win, 0: tie, -1: loss
  - □ so it's zero-sum



- 2. 博弈树
- □ 节点(node):表示问题的状态(state)。
  - 分为内部节点(interior node)和叶子节点(leaf node)
- □ 扩展节点:行动(action)。
- □ 双方轮流扩展节点:两个玩家的行动逐层交替出现。
- □ 博弈树的值:博弈树搜索的目的,找出对双方都是最优的子节点的值。给定叶子节点的效益值,搜索内部节点的值。
- 评价函数:对当前节点的优劣评分。在有深度限制时,原来的内部节点会充当叶子节点的作用,此时以评价函数值作为效益值的估计。

22

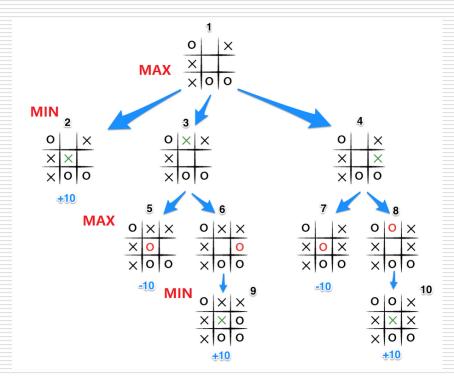
- 2. 博弈树
- □ 要提高博弈问题求解程序的效率,应作到如下两点:
  - 改进生成过程, 使之只生成好的走步, 如按棋谱的方法生成下一步;
  - 改进测试过程,使最好的步骤能够及时被确认。
- □ 要达到上述目的有效途径是使用启发式方法引导搜索过程
  - , 使其只生成可能赢的走步。而这样的博弈程序应具备:
  - 一个好的(即只产生可能赢棋步骤的)生成过程。
  - 一个好的静态估计函数。
- □ 下面介绍博弈中两种最基本的搜索方法。

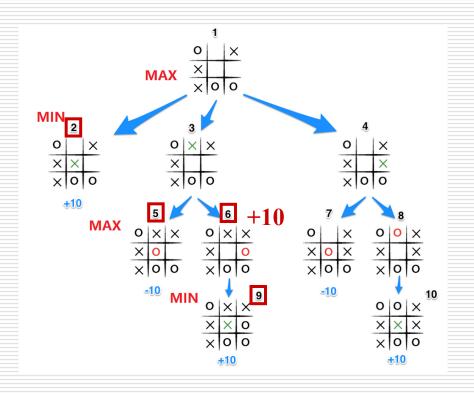
#### 3. Minimax搜索

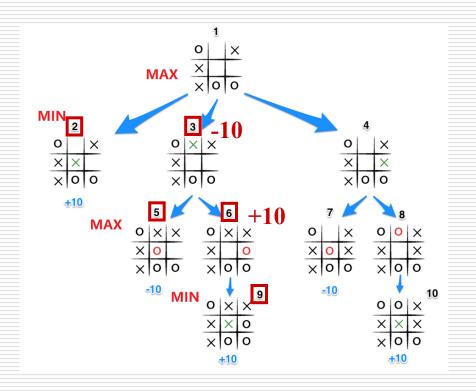
□ 假设:

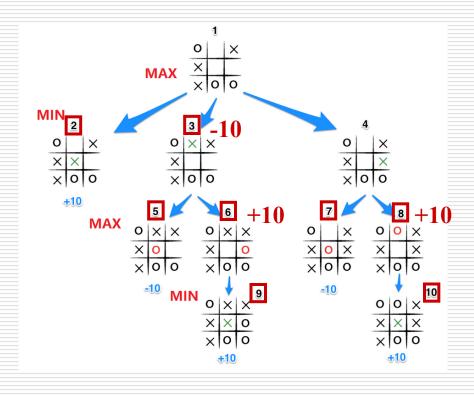
益最小。

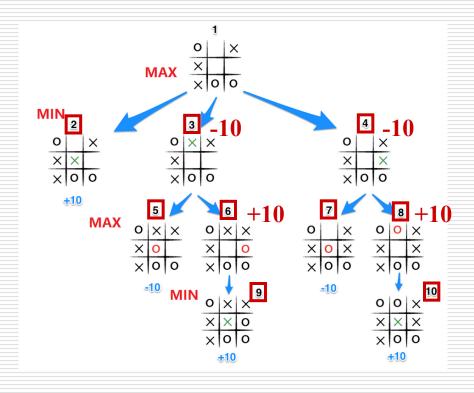
- 玩家A和玩家B的行动逐层交替;
- A和B的利益关系对立,即假设A要使分数更大,B就要使分数更小;
- A和B均采取最优策略。
- □ Minimax搜索:找到博弈树中内 部节点的值,其中Max节点(A
  - )的每一步扩展要使收益最大
  - ,Min节点(B)的扩展要使收

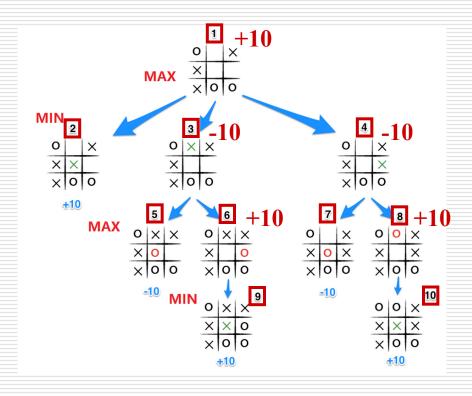








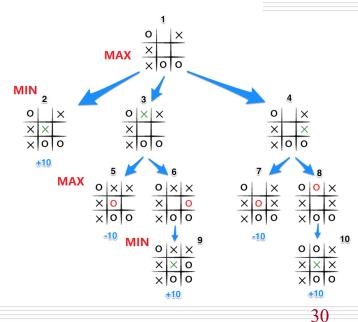




#### 3. Minimax搜索

```
\mathbf{return} \ \mathrm{arg} \ \mathrm{max}_{a} \in \ \mathrm{ACTIONS}(s) \ \mathrm{Min-Value}(\mathrm{Result}(state, a))
function MAX-VALUE(state) returns a utility value
  if TERMINAL-TEST(state) then return UTILITY(state)
  v \leftarrow -\infty
  for each a in ACTIONS(state) do
      v \leftarrow \text{MAX}(v, \text{MIN-VALUE}(\text{RESULT}(s, a)))
  return v
function MIN-VALUE(state) returns a utility value
  if TERMINAL-TEST(state) then return UTILITY(state)
  v \leftarrow \infty
  for each a in ACTIONS(state) do
      v \leftarrow \text{MIN}(v, \text{MAX-VALUE}(\text{RESULT}(s, a)))
  return v
```

**function** MINIMAX-DECISION(state) **returns** an action



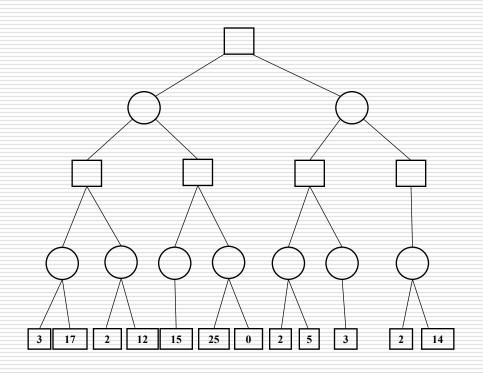
- 4. Alpha-beta剪枝
- □ Minimax搜索: 随着博弈的进行,必须检查的游戏状态的数目 呈指数增长;
  - 我们只需要知道博弈过程所对应路径上的节点值;
- □ Alpha-beta剪枝:剪掉不可能影响决策的分支,尽可能地消除 部分搜索树。
  - Max节点记录alpha值,Min节点记录beta值
  - Max节点的alpha剪枝:效益值 ≥ 任何祖先Min节点的beta值
  - Min节点的beta剪枝:效益值 ≤ 任何祖先Max节点的alpha值

#### 4. Alpha-beta剪枝

return v

```
function Alpha-Beta-Search(state) returns an action
   v \leftarrow \text{MAX-VALUE}(state, -\infty, +\infty)
   return the action in ACTIONS(state) with value v
function MAX-VALUE(state, \alpha, \beta) returns a utility value
  if TERMINAL-TEST(state) then return UTILITY(state)
   v \leftarrow -\infty
  for each a in ACTIONS(state) do
      v \leftarrow \text{MAX}(v, \text{MIN-VALUE}(\text{RESULT}(s, a), \alpha, \beta))
     if v > \beta then return v
     \alpha \leftarrow \text{Max}(\alpha, v)
   return v
function MIN-VALUE(state, \alpha, \beta) returns a utility value
  if TERMINAL-TEST(state) then return UTILITY(state)
   v \leftarrow +\infty
  for each a in ACTIONS(state) do
      v \leftarrow \text{MIN}(v, \text{MAX-VALUE}(\text{RESULT}(s, a), \alpha, \beta))
     if v \leq lpha then return v
      \beta \leftarrow \text{Min}(\beta, v)
```

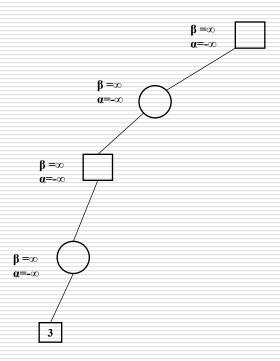
#### 4. Alpha-beta剪枝

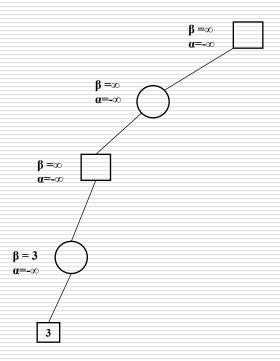


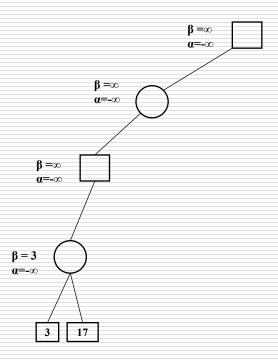
方形:Max节点

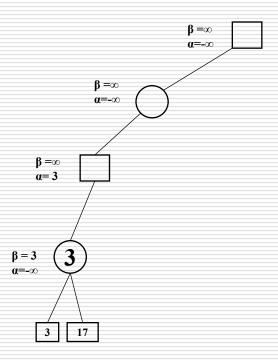
圆形:Min节点

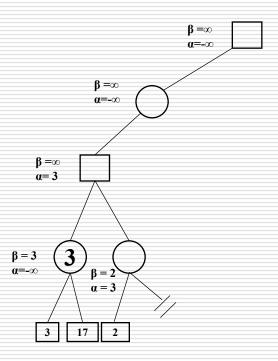
请写出对该博弈树进行搜索的过程,要求使用结合Alpha-beta剪枝的深度优先Minimax算法。

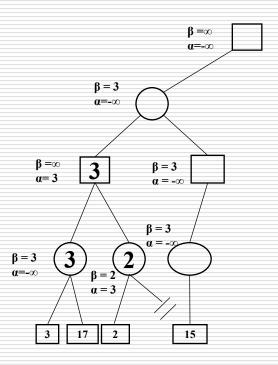


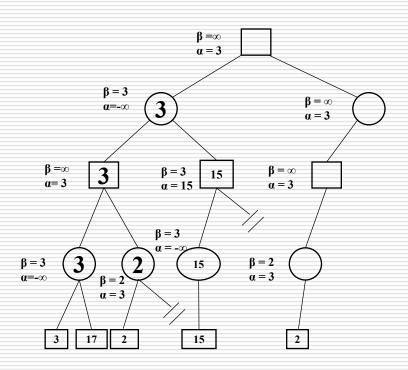


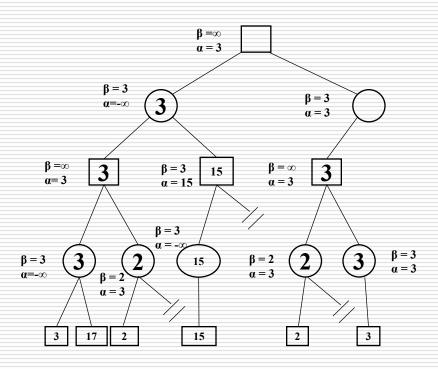


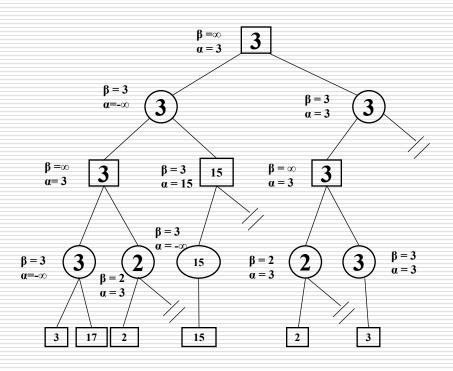










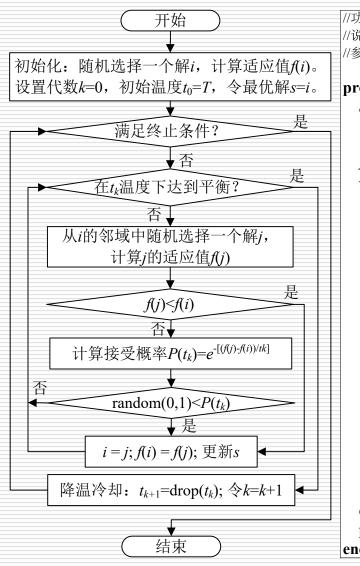


1. 模拟退火算法

2. 遗传算法

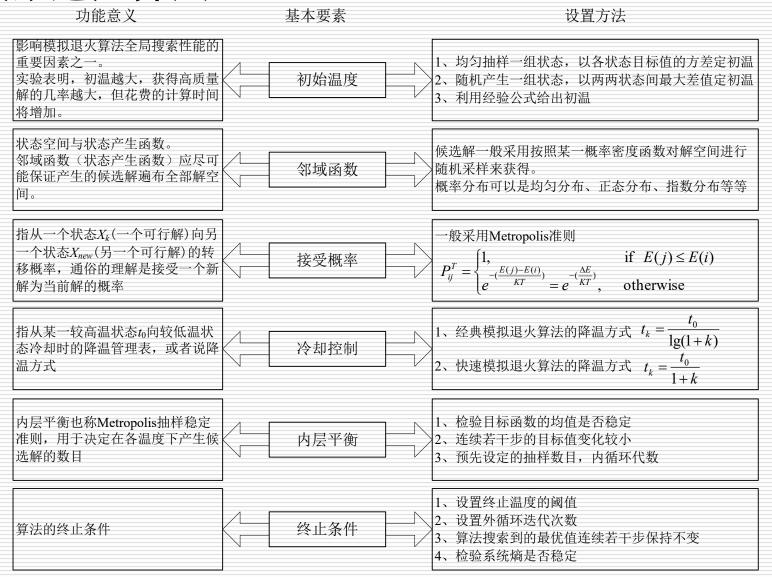
3. 旅行商问题

### 1. 模拟退火算法

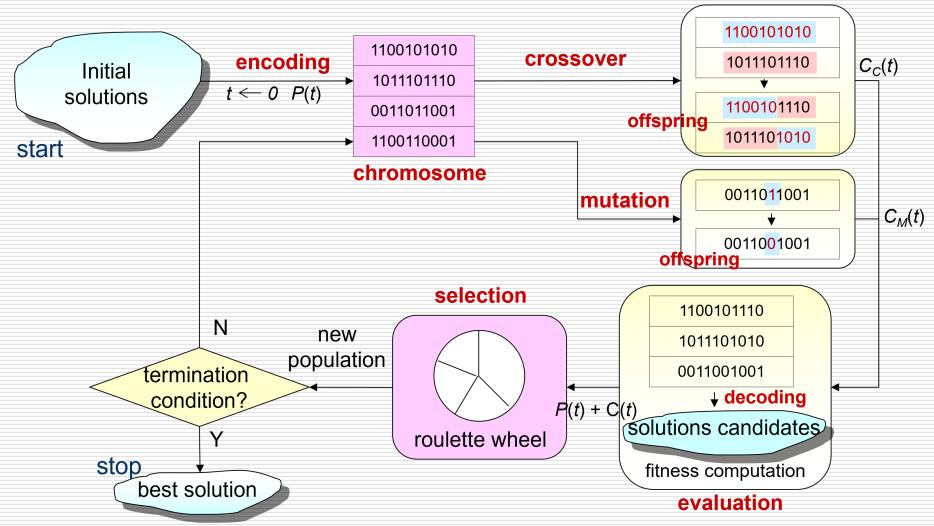


```
//功能:模拟退火算法伪代码
//说明: 本例以求问题最小值为目标
//参数: T为初始温度; L为内层循环次数
procedure SA
  //Initialization
     Randomly generate a solution X_0, and calculate its
     fitness value f(X_0);
  X_{best} = X_0; k = 0; t_k = T;
  while not stop
     //The search loop under the temperature t_k
     for i=1 to L //The loop times
       Generate a new solution X_{new} based on the current
       solution X_k, and calculate its fitness value f(X_{new}).
       if f(X_{new}) < f(X_k)
           X_k = X_{new};
           if f(X_k) < f(X_{best}) X_{best} = X_k;
           continues;
       end if
       Calculate P(t_k) = e^{-[(f(Xnew)-f(Xk))/tk]}:
        if random(0,1) < P
           X_k = X_{new};
       end if
     end for
     //Drop down the temperature
     t_{k+1} = drop(t_k); k = k+1;
  end while
  print X_{best}
end procedure
```

### 1. 模拟退火算法



### 2. 遗传算法

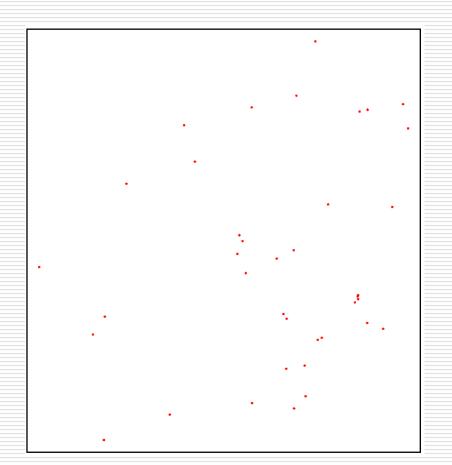


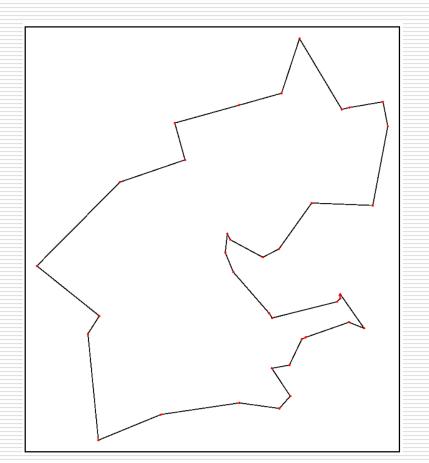
### 2. 遗传算法

```
算法 遗传算法解决 TSP
输入: n 个城市的坐标
1: 随机生成 10 个不同个体的初始种群 P(0)
2: for t = 0 to 最大迭代轮数 do
    初始化后代种群 C(t)
3:
    for i = 1 to 每一代后代数目 do
4:
      依据适应度, 从 P(t) 中选取一对父母 p_1, p_2
5:
      利用交叉操作, 从 p_1, p_2 产生后代 c_1, c_2
6:
      以一定概率对 c_1, c_2 进行变异操作
      C(t) \leftarrow \{c_1, c_2\}
8:
    end for
9:
    依据适应度, 从 P(t) \cup C(t) 选取优异个体作为 P(t+1)
10:
11: end for
12: 依据适应度, 从最后一代种群中选择最优个体作为问题的解
```

### 3. 旅行商问题

- □ 旅行商问题(TSP)是最为广泛研究的组合优化问题之一.
- □ 问题描述: 一个旅行商寻找环游n个城市(不重复)的最短路径.





3. 旅行商问题——解的表示

□ 表示方法一: 随机排列

■ 对于n个城市的TSP问题,解表示为1-n的排列

染色体表示 5 4 6 9 2 1 7 8 3

环游顺序: 5-4-6-9-2-1-7-8-3-5

- □ 表示方法二:随机数排序
  - 生成n个(0,1)范围内的随机数
  - 这n个随机数的排序对应旅游城市的顺序

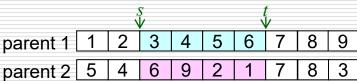
 土
 2
 3
 4
 5
 6
 7
 8
 9

 染色体表示
 0.23
 0.82
 0.45
 0.74
 0.87
 0.11
 0.56
 0.69
 0.78

环游顺序: 6-1-3-7-8-2-9-4-5-6

### 3. 旅行商问题——部分映射交叉

step 1: 随机选择下标 s,t

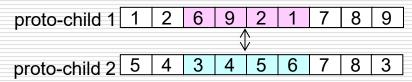


#### 算法 染色体交叉操作

**输人**: 染色体  $v_1, v_2$  及其长度 l

- 1: *R* ← Ø # 切割染色体
- 2: 随机生成两个下标 s, t, 满足 0 < s < t < l 1 # 交叉染色体
- 3:  $v_1' \leftarrow [v_1[0], \cdots, v_1[s-1], v_2[s], \cdots, v_2[t], v_1[t+1], \cdots, v_1[l-1]]$
- 4:  $v_2' \leftarrow [v_2[0], \cdots, v_2[s-1], v_1[s], \cdots, v_1[t], v_2[t+1], \cdots, v_2[l-1]]$  # 基因映射
- 5: 依据  $[v_1[s], \dots, v_1[t]]$  与  $[v_2[s], \dots, v_2[t]]$  建立映射关系 # 生成后代染色体
- 6: 依据映射关系修改 v'1, v'2 非交叉部分

#### step 2: 交叉子串



#### step 3:确定映射关系



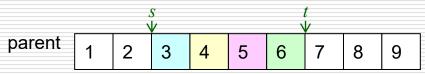
#### step 4: 生成后代染色体



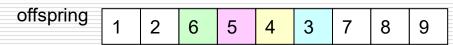
其他交叉操作: order crossover (OX), cycle crossover (CX), position-based crossover, order-based crossover等. 感兴趣的同学可自行尝试.

### 3. 旅行商问题——倒置变异

### step 1: 随机选择下标 s,t



#### step 2: 将s-t中间部分倒置



算法 染色体变异操作

输入: 染色体 v 及其长度 l

- 1:  $R \leftarrow \emptyset$ 
  - #切割染色体
- 2: 随机生成两个下标 s,t, 满足 0 < s < t < l-1
  - # 倒置
- 3:  $v' \leftarrow [v[0], \cdots, v[s-1], v[t], v[t-1], \cdots, v[s+1], v[s], v[t+1], \cdots, v[l-1]]$
- 4: return v'

### 目录

### 1. 理论课内容回顾

- 1.1 盲目搜索
- 1.2 启发式搜索
- 1.3 博弈树搜索
- 1.4 高级搜索

### 2. 实验任务

- 2.1 利用盲目搜索解决迷宫问题(无需提交)
- 2.2 利用启发式搜索解决15-Puzzle问题
- 2.3 利用博弈树搜索实现象棋AI (无需提交)
- 2.4 用遗传算法求解 TSP 问题

### 3. 作业提交说明

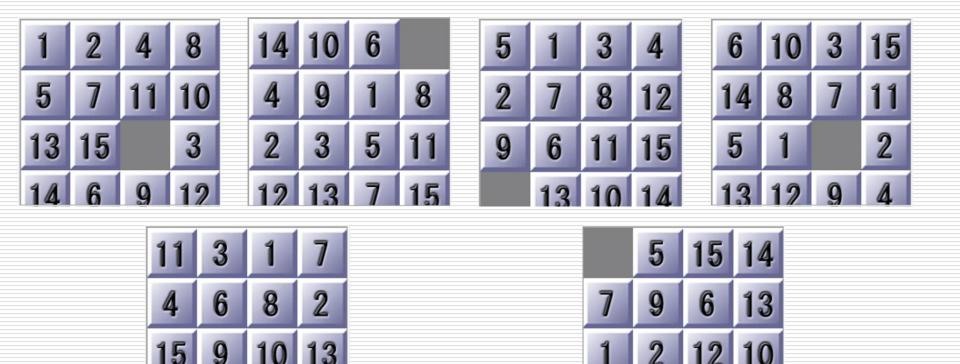
## 2.1 利用盲目搜索解决迷宫问题

- □ 尝试利用DFS、BFS、深度受限算法、迭代加深 算法、双向搜索算法解决迷宫问题:
  - S表示起点;
  - E表示终点;
  - 1表示墙;
  - 0是可通行。

口 无需提交

## 2.2 利用启发式搜索解决15-Puzzle问题

□ 尝试使用A\*与IDA\*算法解决15-Puzzle问题,启 发式函数可以自己选取,最好多尝试几种不同的 启发式函数(无需提交)



## 2.3 利用博弈树搜索实现象棋AI

- □编写一个中国象棋博弈程序,要求用alpha-beta剪枝算法,可以实现两个AI对弈。
  - 一方由人类点击或者AI算法控制。
  - 一方由内置规则AI控制。
  - 算法支持红黑双方互换

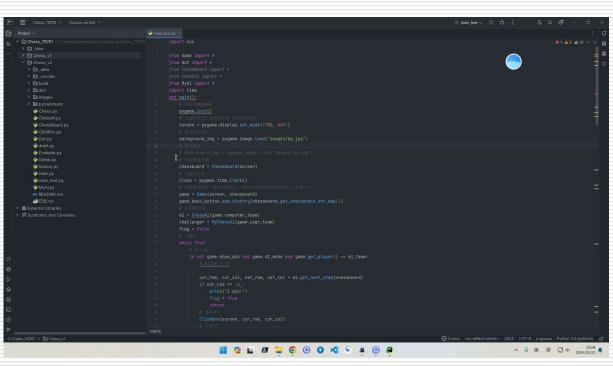
人类 Vs 内置规则

```
| The fift Yew Northern & Charles of March 1995 of Wildows 1995 Allows Controlly Administration of Charles of
```

## 2.3 利用博弈树搜索实现象棋AI

- □ 编写一个中国象棋博弈程序,要求用alpha-beta剪 枝算法,可以实现两个AI对弈。
  - 一方由人类点击或者AI算法控制。
  - 一方由内置规则AI控制。
  - 算法支持红黑双方互换

AI算法 Vs 内置规则



## 2.4 利用遗传算法求解 TSP 问题

### □ 利用遗传算法求解 TSP 问题

■ 在National Traveling Salesman Problems (uwaterloo.ca) (

<a href="https://www.math.uwaterloo.ca/tsp/world/countries.html">https://www.math.uwaterloo.ca/tsp/world/countries.html</a>) 中任选两个

TSP问题的数据集。

#### ■ 建议:

- □ 由于遗传算法是基于随机搜索的算法,只运行一次算法的结果并不能反映算法的性能.为了更好地分析遗传算法的性能,应该以不同的初始随机种子或用不同的参数(例如种群数量,变异概率等)多次运行算法,这些需要在实验报告中呈现.

### 目录

### 1. 理论课内容回顾

- 1.1 盲目搜索
- 1.2 启发式搜索
- 1.3 博弈树搜索
- 1.4 高级搜索

### 2. 实验任务

- 2.1 利用盲目搜索解决迷宫问题(无需提交)
- 2.2 利用启发式搜索解决15-Puzzle问题
- 2.3 利用博弈树搜索实现象棋AI (无需提交)
- 2.4 利用遗传算法求解 TSP 问题

### 3. 作业提交说明

## 3. 作业提交说明

- □ 压缩包命名为: "学号\_姓名\_作业编号",例: 20250414\_张三\_实验3。
- □ 每次作业文件下包含两部分: code文件夹和实验报告PDF 文件。
  - code文件夹: 存放实验代码;
  - PDF文件格式参考发的模板。
- □ 如果需要更新提交的版本,则在后面加\_v2,\_v3。如第一版是"学号\_姓名\_作业编号.zip",第二版是"学号\_姓名\_作业编号\_v2.zip",依此类推。
- 口 截至日期: 2025年4月14日晚24点。
- □ 提交邮箱: <u>zhangyc8@mail2.sysu.edu.cn</u>。