**Эвристический алгоритм** — это алгоритм решения задачи, правильность которого для всех возможных случаев не доказана, но про который известно, что он даёт достаточно хорошее решение в большинстве случаев. В действительности может быть даже известно (то есть доказано) то, что эвристический алгоритм формально неверен. Его всё равно можно применять, если при этом он даёт неверный результат только в отдельных, достаточно редких и хорошо выделяемых случаях, или же даёт неточный, но всё же приемлемый результат.

Проще говоря, эвристика — это не полностью математически обоснованный (или даже «не совсем корректный»), но при этом практически полезный алгоритм.

Важно понимать, что эвристика, в отличие от корректного алгоритма решения задачи, обладает следующими особенностями:

- Она не гарантирует нахождение лучшего решения.

- Она не гарантирует нахождение решения, даже если оно заведомо существует (возможен «пропуск цели»).

- Она может дать неверное решение в некоторых случаях.

**Алгоритм поиска A\*** (произносится: «А звездочка») — относится к эвристическим алгоритмам поиска по первому первому лучшему совпадению на графе с положительными весами ребер, который находит маршрут с наименьшей стоимостью от одной вершины (начальной) к другой (целевой, конечной).

Алгоритм был описан в 1968 году Питером Хартом, Нильсом Нильсоном и Бертрамом Рафаэлем.

Алгоритм использует вспомогательную функцию (эвристика), чтобы направлять поиск решения и сокращать его длительность. Алгоритм полный в том смысле, что всегда находит оптимальное решение, если он существует.

## Идея алгоритма. A\* пошагово просматривает все пути, ведущие от начальной вершины в конечную, пока не найдет минимальный путь. Как и все эвристические алгоритмы поиска, он просматривает сначала те маршруты, которые «кажутся» ведущими к цели. От «**жадного алгоритма**», который тоже является алгоритмом поиска по первому лучшему совпадению, его отличает то, что при выборе вершины он учитывает, помимо прочего, весь пройденный до неё путь. Составляющая g(x) — это стоимость пути от начальной вершины, а не от предыдущей, как в жадном алгоритме.

В начале работы просматриваются узлы, смежные с начальным; выбирается тот из них, который имеет минимальное значение f(x), после чего этот узел раскрывается. На каждом этапе алгоритм оперирует с множеством путей из начальной точки до всех ещё не раскрытых (листовых) вершин графа — множеством частных решений, — которое размещается в очереди с приоритетами. Приоритет пути определяется по значению f(x) = g(x) + h(x). Алгоритм продолжает свою работу до тех пор, пока значение f(x) целевой вершины не окажется меньшим, чем любое значение в очереди, либо пока всё дерево не будет просмотрено. Из множества решений выбирается решение с наименьшей стоимостью.

**Псевдокод:**

**FUNCTION A\*(start,end)**

**closedset = the empty set** // Множество вершин, которые уже были обработаны(раскрыты)

**openset = {start}** // Множество вершин(очередь), которые предстоит обработать(раскрыть).

// Изначально здесь присутствует только начальная вершина start.

**fromset = the empty set** // Карта пройденных вершин. Используется функцией **RECONSTRUCT\_PATH**

для восстановления пути (вывода результата).

//Заполняем свойства вершины start

**G(start) = COST(start,start) = 0** // Стоимость пути от начальной вершины. У start g(x) = 0.

**F(start) = G(start) + H(start,end)** // h(x) - эвристическая оценка расстояния до цели.

//Основной цикл алгоритма

**WHILE openset IS NOT EMPTY**

**curr = MIN\_F(open openset)** // Вершина из openset имеющая самую низкую оценку f(x).

**IF (curr = end) RETURN RECONSTRUCT\_PATH(fromset,start,end)** // Выводим результат.

**REMOVE curr FROM openset** // Вершина curr пошла на обработку, а значит её следует удалить из

очереди на обработку.

**ADD curr TO closedset** // И добавить в список уже обработанных.

**FOREACH neighbour OF curr neighbours** // Проверяем каждого соседа curr

**IF neighbour IN closedset CONTINUE** // Пропускаем соседей из закрытого списка

(предварительный) **tentative\_g\_score = G(curr) + COST(curr,neighbour)** // Вычисляем g(x) для

обрабатываемого соседа

**IF neighbour NOT IN openset** // Если сосед curr ещё не в открытом списке

**ADD neighbour TO openset** //добавим его туда

**tentative\_is\_better = TRUE**

**ELSE** // Сосед был в открытом списке, а значит мы уже знаем его g(x), h(x) и f(x)

**IF tentative\_g\_score < G(neighbour)** // Вычисленная g(x) оказалась меньше, а значит

нужно будет обновить значения g(x), h(x), f(x)

**tentative\_is\_better = TRUE**

**ELSE** // Вычисленная g(x) оказалась больше, чем имеющаяся в openset.

// Это означает, что из вершины curr путь через этого соседа дороже

// т.е. существует менее дорогой маршрут, пролегающий через этого соседа (из

какой-то другой вершины, не из curr)

// Поэтому данного соседа мы игнорируем

**tentative\_is\_better = FALSE**

// Обновление свойств соседа.

I**F tentative\_is\_better = TRUE**

**fromset(neighbour) = curr** //Вершина с которой мы пришли.

Используется для реконструкции пути.

**G(neighbour) = tentative\_g\_score**

**F(neighbour) = G(neighbour) + H(neighbour, end)**

// Обратите внимание, что если происходит обновление свойств - значит neighbour(сосед curr)

так или иначе находится в openset.

// Т.е. при следующей итерации внешнего цикла из openset будет

извлечена вершина с наименьшей оценкой f(x).

// Не исключено, что она окажется соседом нашего curr, которого мы только что добавили.

// В общем это самая важная особенность алгоритма А\*.

**RETURN FAILURE** //управление передаётся сюда когда openset пуст,

а вершина end не найдена (путь найти не удалось)

// Восстанавливаем результироующий путь.

// Путь можно проследить только от заданной вершины(чаще всего это end)

к старту(каждая вершина имеет пути находится в fromset, чем мы и воспользуемся).

**FUNCTION RECONSTRUCT\_PATH(fromset,start,end)**

**pathset = the empty list** // Упорядоченное множество результирующих вершин пути**.**

**curr = end** // Поиск начинается от финиша.

**ADD curr TO pathset //** Добавляем end в результирующий путь.

**WHILE curr <> start** // Добавляем в путь все вершины от end до start.

**curr = fromset(curr)** // Получаем вершину из которой пришли в curr.

**ADD curr TO pathset** // Добавить вершину в результирующий путь.

**RETURN REVERSE(pathset)** // Так как мы построили путь от end к start, то результирующий набор вершин

необходимо перевернуть.

## Эвристические функции. Поведение алгоритма сильно зависит от того, какая эвристика используется. В свою очередь, выбор эвристики зависит от постановки задачи. Часто А\* используется для моделирования перемещения по поверхности, покрытой координатной сеткой.

Если мы можем перемещаться в четырех направлениях, то в качестве эвристики стоит выбрать манхэттенское расстояние:

h(u) = |u.x — goal.x| + |u.y — goal.y|.

Расстояние Чебышева применяется, когда к четырем направлениям добавляются диагонали:

h(u) = max(|u.x — goal.x|,|u.y — goal.y|).

Если передвижение не ограничено сеткой, то можно использовать евклидово расстояние по прямой:

h(u) = sqrt((u.x — goal.x)^2 + (u.y — goal.y)^2)

Также стоит обратить внимание на то как соотносятся g(x) и h(x). Если они измеряются в разных величинах (например, g(x)— это расстояние в километрах, а h(x) — оценка времени пути в часах) А\* может выдать некорректный результат.

## Свойства. Алгоритм А\* обладает следующими свойствами:

- допустимости: если решение существует, он будет найден.

- оптимальность: найденное решение всегда оптимален. Если решений несколько, будет найден один из них (в зависимости от деталей реализации алгоритма).

- эффективность: не существует алгоритмов, которые находят решение быстрее с применением той же эвристической функции (точнее: А\* раскрывает минимальное количество вершин.).

### Временная сложность. Обычно алгоритм А\* просматривает только часть вершин. Однако, в лабиринтах быстродействие приближается к худшему случае. Быстродействие алгоритма существенно зависит от двух факторов:

-Точность эвристической функции.

-Реализация контейнеров известных и исследованных вершин: Наиболее затратными операциями в алгоритме есть операции сложения, изъятия и изменения элементов в списках известных и исследованных вершин. По их быстродействие существенно влияют конкретные реализации этих структур данных.

Пусть имеется множество вершин в графе, информация о вершинах и ребрах доступна до начала работы алгоритма, использованная эвристическая функция — монотонная. Список известных вершин реализован как бинарная куча, список исследованных — как массив. Тогда алгоритм А\* имеет квадратичную зависимость от количества вершин графа и худшее время работы:

O(|V|^2)

Функция **MIN\_F(openset)** может быть оптимизирована. Если каждая вершина хранится как указатель на соответствующий объект в куче, то время работы функции уменьшится с квадратичного до логарифмического, а общее время работы алгоритма — до линейно-логарифмического:

O(|V|\*log|V|)