

UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID

GRADO EN INGENIERÍA INFORMÁTICA

HEURÍSTICA Y OPTIMIZACIÓN

---

## Práctica: Programación Lineal

---

*Autores*

ALBERTO VILLANUEVA NIETO 100374691

CRISTIAN CABRERA PINTO 100363778

18 de diciembre de 2018

# Índice

<b>1. Intorducción</b>	<b>1</b>
<b>2. Satisfabilidad lógica</b>	<b>1</b>
2.1. Modelización . . . . .	1
2.1.1. Variables . . . . .	1
2.1.2. Cláusulas . . . . .	1
2.2. Evaluación . . . . .	5
<b>3. Búsqueda heurística</b>	<b>7</b>
3.1. Modelización . . . . .	7
3.1.1. Representación de los estados . . . . .	7
3.1.2. Acciones y operadores . . . . .	8
3.1.3. Estado Inicial . . . . .	9
3.1.4. Estado Final . . . . .	9
3.2. Analisis . . . . .	9
3.2.1. Casos de prueba . . . . .	9
3.2.2. Comparación de heurísticas . . . . .	9

## 1. Intorducción

Este documento está destinado a la explicación de los contenidos de la práctica. Esta práctica se divide en tres partes, dos partes obligatorias y una parte opcional. La primera parte se trata de un problema de satisfabilidad lógica en el cual hay que colocar a un personaje y unas serpientes en un mapa cumpliendo una serie de restricciones, para ello se explica la modelización que se ha llevado a cabo y un pequeño análisis de los resultados que se han obtenido. La segunda y tercera parte consiste en una búsqueda heurística en la que un personaje tiene que coger las llaves de un mapa, evitando las serpientes, para poder llegar a la salida. Para ello se explican la modelización que se ha llevado a cabo, las heurísticas desarrolladas y un análisis de los resultados.

## 2. Satisfabilidad lógica

### 2.1. Modelización

#### 2.1.1. Variables

- Ah : Al se encuentra en el hueco h.
- Snh: La serpiente n se encuentra en el hueco h.

#### 2.1.2. Cláusulas

Para el cumplimiento de la restricción de que Al y las serpientes se encuentren tan solo en lo huecos vacíos se ha trabajado solo sobre esos huecos no teniendo en cuenta ni las paredes ni las llaves ni las rocas ni la salida. Para aclarar las siguientes cláusulas se explicaran una serie de términos:

- H: Conjunto de todos los huecos sobre los que se iterará con la forma (i, j). Siendo i las filas y j las columnas.
- h1 y h2: Hueco en el que se encuentren tanto Al como las serpientes.
- h1,i : Fila i del hueco h1. Para h2,i tiene el mismo significado.
- h1,j: Columna j del hueco h1. Para h2,j tiene el mismo significado.
- N: Conjunto de las serpientes que hay

### Un hueco por personaje

Aunque no aparece en el enunciado otra restricción que nos encontremos es que no puede haber más de un personaje en el mismo hueco. Para tratar esa restricción se crea la siguiente cláusula en la que tan solo está implicado Al (el personaje):

$$A_{h_1} \implies \bigwedge_{h_2}^H \neg A_{h_2}; h_1 \neq h_2; \forall h_1 \in H$$

Esta cláusula es una implicación que itera sobre todos los huecos del mapa y significa que si Al esta el el hueco h1 no puede haber otro al en el mismo hueco pero si en otro. Además los huecos en los que esté el personaje debe pertenecer al conjunto de todos los huecos del mapa.

Como es una implicación no está en forma normal conjuntiva (CNF) por lo que se aplican fórmulas lógicas para llegar a ello, obteniendo la siguiente expresión para las cláusulas:

$$\bigwedge_{h_2}^H (\neg A_{h_1} \vee \neg A_{h_2}); h_1 \neq h_2; \forall h_1 \in H$$

### Un hueco por serpiente

Otra restricción que nos podemos encontrar es que no puede haber más de una serpiente en el mismo hueco. Para tratar esa restricción se crea la siguiente cláusula en la que están implicadas las serpientes:

$$S_{n,h_1} \implies \bigwedge_{h_2}^H \neg S_{n,h_2}; h_1 \neq h_2; \forall h_1 \in H; \forall n \in N$$

Esta cláusula es una implicación que itera sobre todos los huecos del mapa y significa que si la serpiente n está en el hueco h1 esta no puede estar en el hueco h2. Además los huecos en los que se encuentre la serpiente tiene que pertenecer al conjunto de huecos del mapa y la serpiente n tiene que pertenecer al conjunto de valores entre 0 y N-1. Pero para poder resolver el problema de satisfabilidad la cláusula tiene que estar en forma normal conjuntiva (CNF), de modo que el conjunto de cláusulas quedaría de la siguiente forma:

$$\bigwedge_{h_2}^H (\neg S_{n,h_1} \vee \neg S_{n,h_2}); h_1 \neq h_2; \forall h_1 \in H; \forall n \in N$$

### Una serpiente por fila

Otra restricción que nos aparece en el enunciado es que tan solo puede haber una serpiente por fila. Para tratarla hemos llevado a cabo la siguiente cláusula:

$$S_{n,h_1} \implies \bigwedge_{h_2}^H \neg S_{m,h_2}; h_1.fila \neq h_2.fila; n \neq m; \forall h_1 \in H; \forall n, m \in N$$

Esta cláusula es una implicación que itera sobre todos los huecos del mapa y significa que si la serpiente  $n$  está en el hueco  $h_1$  con fila  $i$  entonces no puede haber otra serpiente  $m$  en un hueco  $h_2$  en la misma fila  $i$ . Los huecos en los que se encuentre la serpiente tiene que pertenecer al conjunto de huecos del mapa y las serpientes  $n$  y  $m$  tiene que pertenecer al conjunto de valores entre 0 y  $N-1$ . Pero para poder resolver el problema de satisfactibilidad la cláusula tiene que estar en forma normal conjuntiva (CNF), de modo que el conjunto de cláusulas quedaría de la siguiente forma:

$$\bigwedge_{h_2}^H (\neg S_{n,h_1} \vee \neg S_{m,h_2}); h_1.fila \neq h_2.fila; n \neq m; \forall h_1 \in H; \forall n, m \in N$$

### Columna de la serpiente distinta a la columna de A1

También nos podemos encontrar otra restricción en el enunciado que nos indica que una serpiente no puede estar en la misma columna que A1. Para ello hemos modelado la siguiente cláusula:

$$A_{h_1} \implies \bigwedge_{h_2}^H \neg S_{n,h_2}; h_1.columna = h_2.columna; \forall h_1 \in H; \forall n, m \in N$$

Esta cláusula itera sobre todos los huecos del mapa y significa que si A1 está en el hueco  $h_1$  con valor de columna  $j$  no puede haber una serpiente  $n$  (con valores entre 0 y  $N-1$ ) en un hueco  $h_2$  en la misma columna  $j$ . Los huecos en los que se encuentra A1 y las serpientes pertenecen al conjunto de huecos del mapa. Para poder aplicar la resolución de satisfactibilidad lógica las cláusulas tienen que estar en forma normal conjuntiva (CNF), de modo que el conjunto de cláusulas quedaría de la siguiente forma:

$$\bigwedge_{h_2}^H (\neg A_{h_1} \vee \neg S_{n,h_2}); h_1.columna = h_2.columna; \forall h_1 \in H; \forall n, m \in N$$

### Fila de la serpiente distinta a la fila de Al

También nos podemos encontrar otra restricción en el enunciado que nos indica que una serpiente no puede estar en la misma fila que Al. Para ello hemos modelado la siguiente cláusula:

$$A_{h_1} \implies \bigwedge_{h_2}^H \neg S_{n,h_2}; h_1.fila = h_2.fila; \forall h_1 \in H; \forall n \in N$$

Esta cláusula itera sobre todos los huecos del mapa y significa que si Al está en el hueco  $h_1$  con valor de fila  $i$  no puede haber una serpiente  $n$  (con valores entre 0 y  $N-1$ ) en un hueco  $h_2$  en la misma fila  $i$ . Los huecos en los que se encuentra Al y las serpientes pertenecen al conjunto de huecos del mapa. Para poder aplicar la resolución de satisfacibilidad lógica las cláusulas tienen que estar en forma normal conjuntiva (CNF), de modo que el conjunto de cláusulas quedaría de la siguiente forma:

$$\bigwedge_{h_2}^H (\neg A_{h_1} \vee \neg S_{n,h_2}); h_1.fila = h_2.fila; \forall h_1 \in H; \forall n \in N$$

### Un único personaje en el mapa

Esta restricción no aparece de forma explícita en el enunciado pero es evidente que tan solo puede haber un Al en el mapa de juego, por ello se ha modelizado la siguiente cláusula para controlarlo:

$$\bigvee_h^H A_h; \forall h \in H$$

Esta es una única cláusula sobre todos los posibles huecos en los que puede estar Al para que tan solo haya un Al en el mapa. **N serpientes en el mapa**

Esta restricción no aparece de forma explícita en el enunciado pero es evidente que tan solo puede haber N serpientes en todo el mapa, por ello se ha modelizado la siguiente cláusula para controlarlo:

$$\bigvee_h^H S_{n,h}; \forall h \in H; \forall n \in N$$

Esta cláusula hace que para las  $n$  serpientes se compruebe que no hay más de  $N$  serpientes en todo el mapa.

## 2.2. Evaluación

	Tamaño	Serpientes	Tiempo	Resultado
Mapa 1	5x10	1	0.06 s	Se colocan correctamente las serpientes y Al
Mapa 1	5x10	2	0.07 s	Se colocan correctamente las serpientes y Al
Mapa 1	5x10	3	0.1 s	No satisfacible
Mapa 2	7x12	1	0.07 s	Se colocan correctamente las serpientes y Al
Mapa 2	7x12	3	0.09 s	Se colocan correctamente las serpientes y Al
Mapa 2	7x12	5	0.9 s	SNo satisfacible
Mapa 3	10x17	1	0.1 s	Se colocan correctamente las serpientes y Al
Mapa 3	10x17	5	0.18 s	Se colocan correctamente las serpientes y Al
Mapa 3	10x17	7	0.17 s	Se colocan correctamente las serpientes y Al
Mapa 4	17x25	1	0.22 s	Se colocan correctamente las serpientes y Al
Mapa 4	17x25	4	0.34 s	Se colocan correctamente las serpientes y Al
Mapa 4	17x25	8	0.54 s	Se colocan correctamente las serpientes y Al

Con la tabla anterior podemos comprobar que:

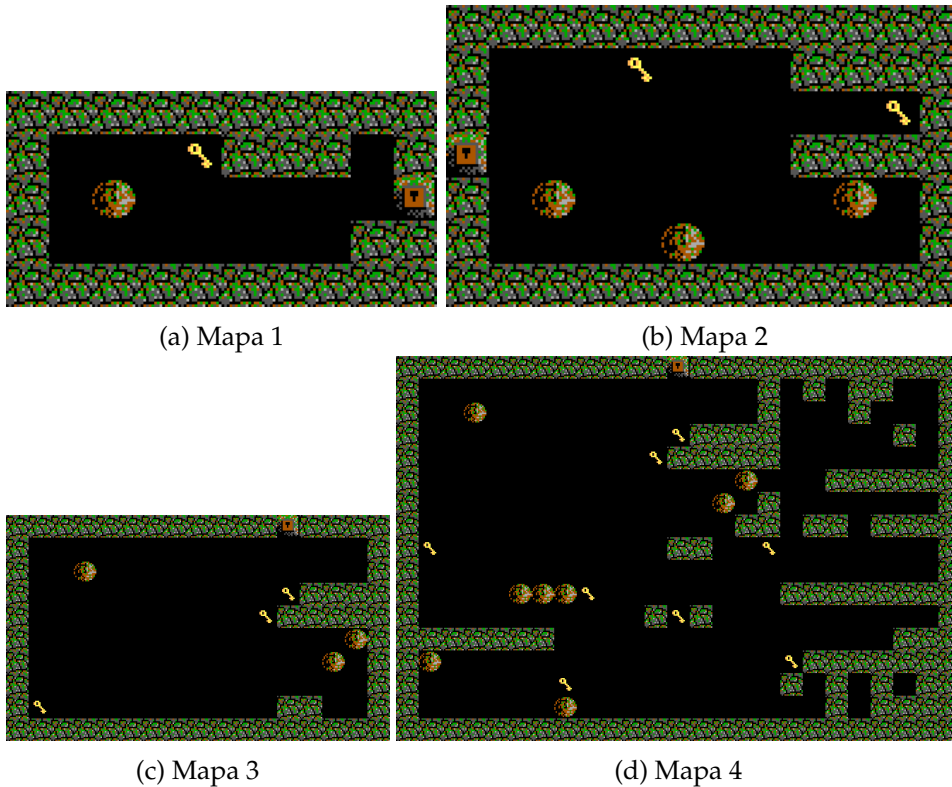
- Dentro de un mismo mapa a mayor número de serpientes mayor es el tiempo que tarda en encontrar una solución esto es debido a que el número de nodos que tiene que expandir para la búsqueda de la solución es mayor. Este tiempo que tarda en encontrar una solución para un mismo mapa también se ve afectado por el tamaño del mapa puesto que a mayor tamaño mayor es la diferencia de tiempos que podemos encontrar dentro de un mismo mapa debido a que tiene que recorrer más columnas para cumplir con la restricción de que no haya más de una serpiente en la fila y que la serpiente no se encuentre en la misma columna que Al.
- En mapas distintos para el mismo caso también podemos comprobar que el tiempo que tarda en encontrar una solución es mayor y esto

también es debido a la cantidad de nodos que tiene que expandir para encontrar la solución satisfacible.

- También podemos comprobar que a partir de cierto tamaño de mapa si hacemos que el número de serpientes a colocar sea mayor que el número de filas en las que se pueden colocar el programa tarda demasiado tiempo en determinar que el problema no es satisfacible, esto es debido a que tiene que realizar todas las combinaciones posibles para establecer un modelo y si el mapa es demasiado grande con gran cantidad de huecos en los que colocar tanto a las serpientes como al personaje el tiempo que tarda en realizar esta búsqueda es muy elevado.
- Otra cosa que podemos observar en la tabla anterior es que en los casos en los que si se ha obtenido una solución no satisfacible (ya que el tamaño del mapa lo permitía) el tiempo que tarda en ejecutar es mucho mayor que el tiempo que se tarda en ejecutar para el caso más extremo en el que hay una serpiente por fila, esto es debido a que el algoritmo de resolución tiene que hacer todas las comprobaciones posibles para encontrar un modelo que determine una solución posible para esa situación.
- Comprobando los resultados que se obtienen en todos los mapas se observa que Al siempre se encuentra en la última fila en la que haya un hueco y de ahí las serpientes quedan colocadas en las filas anteriores. También podemos observar que en todos los casos tanto Al como todas las serpientes aparecen en la casilla en la que pueden estar que está más a la izquierda del mapa. Estas dos situaciones son debidas a como está implementado el algoritmo de resolución para los problemas de satisfabilidad en la librería de Java utilizada.

Los mapas con los que se ha probado han sido anexados a la entrega y son los siguientes:





### 3. Búsqueda heurística

#### 3.1. Modelización

##### 3.1.1. Representación de los estados

Dado que en los estados, lo único que es mutable es la posición de AI, la posición de las rocas, y si se han cogido o no las llaves, esto va a ser de lo único de lo que esten compuestos nuestros estados.

- AI: es la posición de AI
- Rocas: el conjunto formado por las posiciones de las rocas
- Llaves: el conjunto formado por las posiciones de las llaves que quedan<sup>1</sup>

<sup>1</sup>El código se ha implementado como una lista de booleanos ya que las llaves tienen una posición estática, de esta forma,  $llaves[i]$  representa si la llave  $i$ -ésima se ha recogido ( $\top$  es que se ha recogido,  $\perp$  es que no)

Las posiciones estan representadas de la forma: (fila, columna).  
Y para complementarlo tendremos unos elementos globales para todos los estados:

- Muros: Conjunto con todas las posiciones a las que no se puede pasar, es decir muros, serpientes y la salida.
- Serpientes: Conjunto con las posiciones de las serpientes.
- Salida: Posicion en la que se encuentra la salida.

### 3.1.2. Acciones y operadores

Al puede hacer 4 movimientos, moverse hacia arriba, hacia abajo, hacia la izquierda y hacia la derecha. Para representar los cambios que hacen el moverse en una dirección sobre al se ha representado mediante las operaciones que se hacen en las coordenadas:

- Arriba: (-1,0)
- Abajo: (1,0)
- Izquierda: (0,-1)
- Derecha: (0,1)

De esta forma, cuando escribamos arriba(al), es equivalente a disminuir la fila de al en 1. Para cada uno de estos movimientos, se pueden realizar dos acciones que son mutuamente exclusivas, moverse o mover una roca con coste 2 y 4 respectivamente.

Además al moverse horizontalmente no hay que comprobar que haya en la fila ya que si estas en esa fila no puede haber serpientes o al estaría muerto. De esta forma las acciones y operadores quedarían definidos de la siguiente forma:

#### Para los movimientos verticales (Arriba y Abajo)

- precondiciones:  $(Movimiento(Al) \notin \text{muros, rocas} \wedge Movimiento(Al) \text{ no es peligroso}) \vee (llaves = \emptyset \wedge Movimiento(Al) = \text{salida})$   
 $\implies Al = Movimiento(Al), llaves = llaves \setminus Movimiento(Al)$
- precondiciones:  $Movimiento(Al) \in \text{rocas} \wedge Movimiento(Movimiento(Al)) \notin \text{rocas, llaves, muros}$   
 $\implies Al = Movimiento(Al), rocas = rocas \setminus Movimiento(Al), rocas = rocas \cup Movimiento(Movimiento(Al))$

### Para los movimientos horizontales (Izquierda y Derecha)

- precondiciones:  $Movimiento(Al) \notin \text{muros}, \text{rocas} \vee (\text{llaves} = \emptyset \wedge Movimiento(Al) = \text{salida})$   
 $\implies Al = Movimiento(Al), \text{llaves} = \text{llaves} \setminus Movimiento(Al)$
- precondiciones:  $Movimiento(Al) \in \text{rocas} \wedge Movimiento(Movimiento(Al)) \notin \text{rocas}, \text{llaves}, \text{muros}$   
 $\implies Al = Movimiento(Al), \text{rocas} = \text{rocas} \setminus Movimiento(Al), \text{rocas} = \text{rocas} \cup Movimiento(Movimiento(Al))$

#### 3.1.3. Estado Inicial

El estado inicial tiene a Al, las rocas y las llaves<sup>2</sup> en sus posiciones iniciales.

#### 3.1.4. Estado Final

Dado que limitamos el poder entrar en la casilla de salida para que solo entren si tienen todas las llaves, solo hay que comprobar que el estado este en la misma posicion que la salida para que sea un estado final.

### 3.2. Analisis

#### 3.2.1. Casos de prueba

#### 3.2.2. Comparación de heurísticas

Las dos heurísticas comparten 2 cosas; la funcion que usan para tomar las distancias y el coste que le añade para cubrir las serpientes que estan amenazando directamente a una llave.

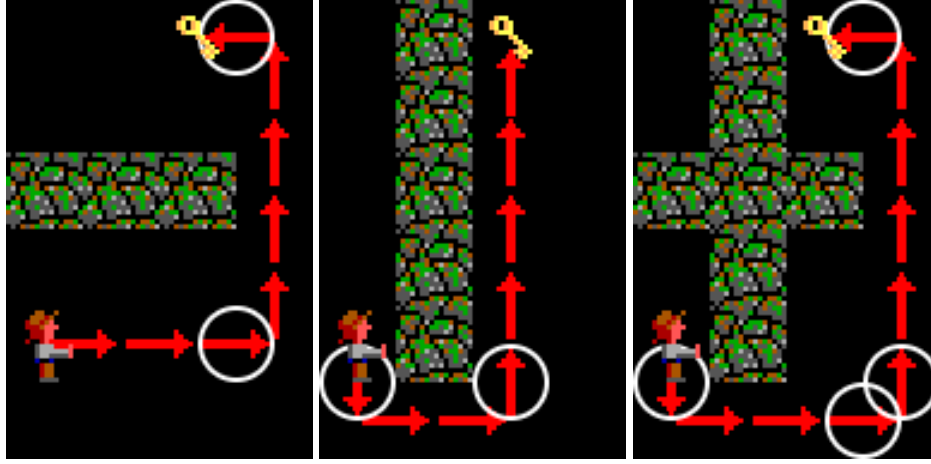
##### **Función de las distancias, $\text{dist}(a,b)$**

Esta funcion es manhattan solo que intenta ser un poco más completa teniendo en cuenta algunos muros. La funcion se queda con el submapa conformado entre los dos puntos a y b entre los que se calcula la distancia y compruebe si alguna fila o columna esta rellena por completo de muros. Si alguna fila estaba llena de muros se le suma 2 a la distancia manhattan y lo mismo para las filas. Esto se hace para indicar que Al va a tener que rodear de alguna forma ese muro.

##### **Cubrir Serpientes, $\text{cubrir}(s,k)$**

---

<sup>2</sup>En nuestra implementación es un conjunto con una posicion por cada llave que hay en el mapa donde esta todo como  $\perp$ , ya que aun no ha recogido ninguna.



Esto es algo que se añade a ambas heurísticas luego el valor heurístico que devolverían las heurísticas sería  $h_i = h'_i + \text{cubrir serpientes}$

Lo que hace esta parte es comprobar todas las llaves y si alguna esta siendo directamente amenazada por una serpiente, es decir, si hay una fila en la misma fila y no hay ninguna otra llave, piedra o muro entre medias, estima un coste necesario para cubrir la serpiente y que deje de estar amenazada.

Esto se hace de la siguiente forma:

$$\text{cubrir}(s, k) = 2 * \min_r^{\text{rocas}} \left\{ \begin{array}{ll} |k_{\text{fila}} - r_{\text{fila}}| & \text{Si } r_{\text{columna}} \in (s_{\text{columna}}, k_{\text{columna}}) \\ \min(\text{dist}(r, h_{\text{iz}}), \text{dist}(r, h_{\text{der}})) & \text{Si } r_{\text{columna}} \notin (s_{\text{columna}}, k_{\text{columna}}) \end{array} \right.$$

$k$  : Posición de la llave a tapar

$s$  : Posición de la serpiente a tapar

$h_{\text{iz}}$  : El hueco inmediatamente a la derecha de la posición que esté mas a la izquierda entre  $k$  y  $s$

$h_{\text{der}}$  : El hueco inmediatamente a la izquierda de la posición que esté mas a la derecha entre  $k$  y  $s$

$k_{\text{fila}}$  : Fila de  $k$

$k_{\text{columna}}$  : Columna de  $k$

Es decir, para cada piedra calculamos la distancia que habría que moverla para tapar la línea de visión de la serpiente a la llave, si la columna de la piedra está entre las columnas de la llave y la serpiente solo hay que moverla hacia abajo/arriba y si está fuera de ese rango, hay que encontrar el camino más corto para mover la piedra hasta el límite del rango de visión que esté más cerca.

Y luego lo multiplicamos por 2 para asimilarlo a los costes que se necesitan para moverse. Se usa 2 en vez de 4, que es lo que cuesta mover una

roca, porque el coste añadido para mover una roca partiendo de que el movimiento se va a producir, ya que en las heurísticas se tiene en cuenta movimiento y si aquí se usara 4, se podría estar teniendo en cuenta el coste del movimiento mas de una vez (una para el movimiento de la heurística y otra para mover la piedra luego algo que tendría coste 4 le asignaría coste 6).

### Heurística 1

Esta heurística calcula la distancia entre al y la llave mas lejana y desde la llave mas lejana hasta la salida, y si no hay llaves es la distancia desde al hasta la salida y luego lo multiplica por 2 ya que para una posición cuesta 2.

$$dist(al, k_m) = \max_k^{llaves}(dist(al, k))$$

$$h'_1 \begin{cases} 2 * (dist(al, k_m) + dist(k_m, salida)) & \text{Si quedan llaves} \\ 2 * dist(al, salida) & \text{Si no quedan llaves} \end{cases}$$

### Heurística 2

Esta heurística es muy parecida a la primera pero en vez de calcular las cosas en torno a al, las calcula en torno a la salida, es decir, primero calcula la distancia hasta la llave que esta mas lejos de la salida y luego, desde esa

$$\text{llave, la distancia hasta al. } dist(salida, k_m) = \max_k^{llaves}(dist(salida, k))$$

$$h'_2 \begin{cases} 2 * (dist(salida, k_m) + dist(k_m, al)) & \text{si quedan llaves} \\ 2 * dist(salida, al) & \text{si no quedan llaves} \end{cases}$$