Pesquisa Informada (Heurística)

Msc. Eng. Solander Patrício Lopes Agostinho

Avaliação em algoritmos de pesquisa

- Complexidade de tempo
 - Quantidade de nós percorridos
- Complexidade de espaço
 - · Número máximo de nós armazenados em memória
- Completeza
 - Se existe solução, algoritmo atinge?
- Admissibilidade
 - Garantia de atingir solução ótima, quando a mesma existe

Ideia base (Heurística) "Utilizar informações específicas do domínio para ajudar na decisão do processo de busca ou pesquisa"

Problemas com pesquisas não informadas

- · Complexidade elevada devido ao número de alternativas
 - Grafos
 - DFS
 - BFS

Pesquisa informada

- · Utilizam informação heurística sobre o problema
- Objectivo: Encurtar a busca no espaço de estados
- Estimativa:
 - Quanto o nó é promissor em função da meta a que se pretende atingir.

Avaliando o método...

- Uso conhecimento específico do problema
 - Objectivo: Escolher o próximo nó a ser expandido
 - Aplica-se uma função de avaliação a cada nó na fronteira do espaço de estados.

Função Heurística

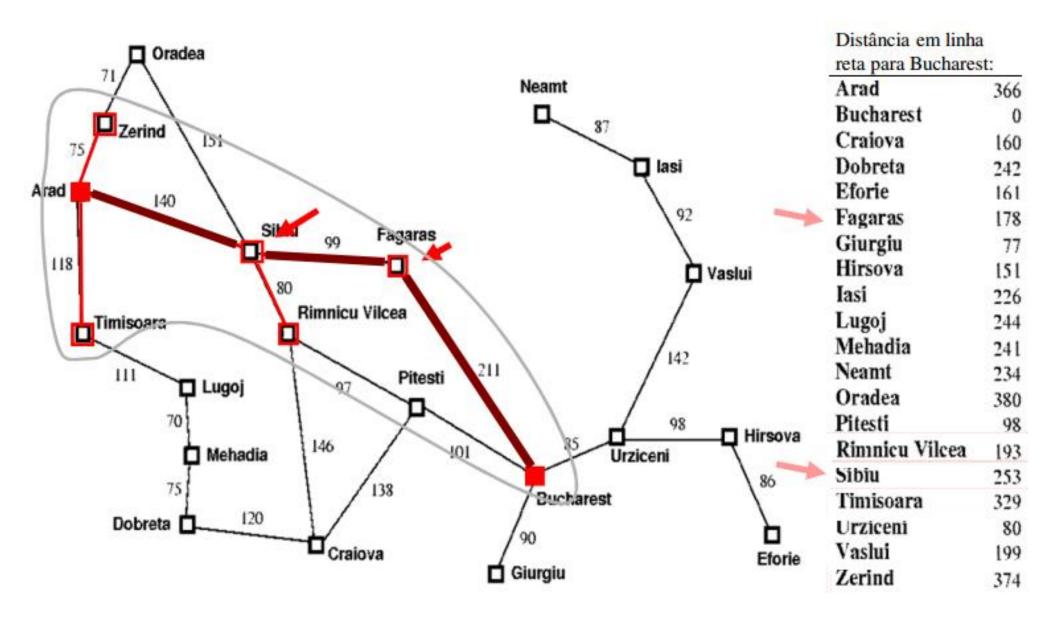
- estima o custo do caminho entre o nó n e o objetivo
- Muda de comportamento dependente do problema
 - Ex. encontrar a rota mais próxima entre Luanda e Benguela
 - h_{dd}(n)= Distância entre nó inicial e objectivo
- Critérios para determinação da Função heurística
 - ela deve ser admissível e nunca *superestimar* o custo real da solução
 - h(n) ≤ h* (h* é o custo real da solução)
 - Hdd: admissível porque o caminho mais curto entre dois pontos é sempre uma linha reta

Best First-Search

- Greedy search (Busca gulosa)
- A*

Greedy search

- Semelhante à busca em profundidade com backtracking
 - Tenta expandir o nó mais próximo ao nó final com base na estimativa feita pela função heurística h
- Custo de busca é minimizado
 - · não expande nós fora do caminho
- Escolhe o caminho que é mais econômico à primeira vista
- Não é ótima... (semelhante à busca em profundidade)
 - · porque só olha para o futuro!
- · ... nem é completa:
 - pode entrar em "loop" se n\u00e3o detectar a expans\u00e3o de estados repetidos
 - pode tentar desenvolver um caminho infinito
- · Custo de tempo e memória: O(bd)
 - quarda todos os nós expandidos na memória



Greedy search

- Em muitas situações não escolhe o melhor caminho
 - PORQUE ESCOLHE O CAMINHO MAIS "VANTAJOSO"
- Totalmente "Míope"
- Tomada de decisão com base nas informações disponíveis nas iterações
 - Não mede consequências

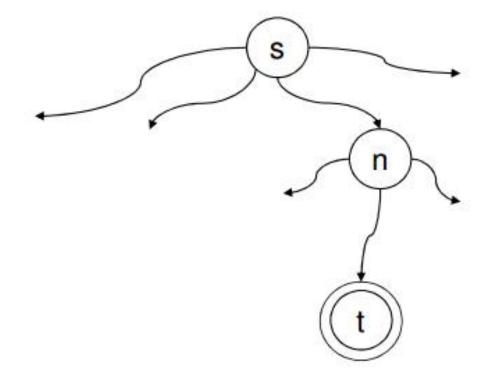
Visão humana

- Como fazer para dar troco de 36 usando apenas moedas de {1,5,10,20,40}?
- Começar sempre pela moeda com maior valor (menor que o valor a ser entregue)

Análise em prolog...

- Assumindo o custo envolvido em cada arco:
 - S(X,Y,C): movimento de X para Y usando custo C
- Seja **s** um nó inicial e **t** um nó final
 - Estimador heurístico **f**, tal que para cada nó **n** no espaço, **f(n)** é a estimativa do custo do caminho mais barato de s até t, via **n**

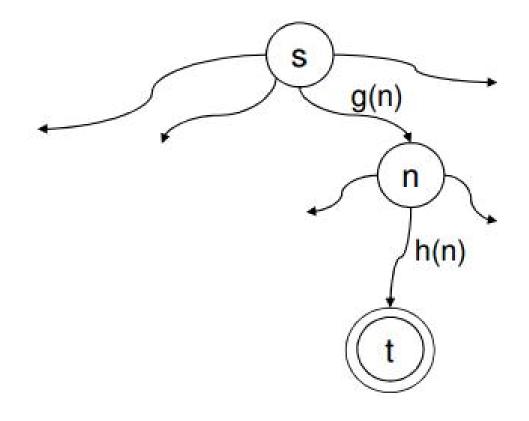
Análise em prolog...



F(n)=g(n)+h(n)

- g(n) é uma estimativa do custo do caminho ótimo de s até n
- h(n) é uma estimativa do custo do caminho ótimo de n até t

Graficamente..



Problema???

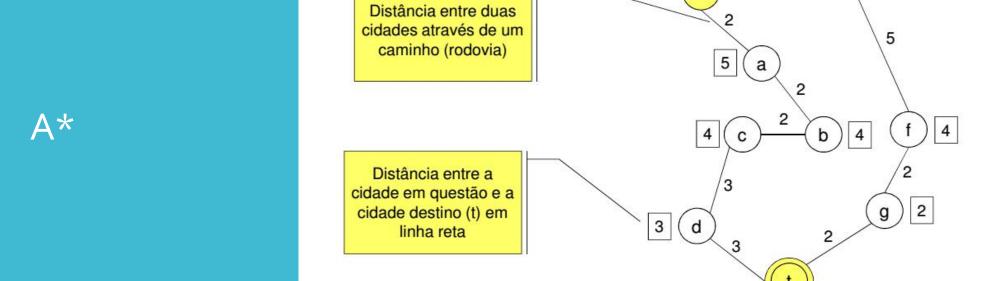
- H(n)
 - O caminho entre **n** e **t** não é conhecido
 - Então: h(n) é uma heurística.
 - Não há um método universal para determinar h

Exercício

 Desenvolver um algoritmo que dado uma árvore, a mesma atinja um resultado usando greedy search

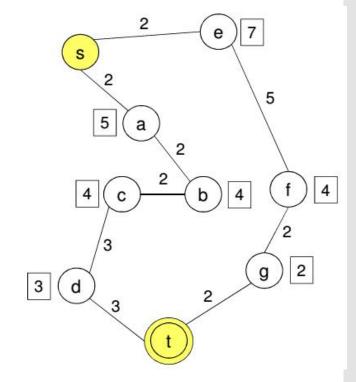


- Conjunto de sub-processos para explorar todas as alternativas
- Sub-arvores têm sub-árvores que são exploradas por subprocessos dos subprocessos
 - Recursividade
- Dentre todos os processos apenas um encontra-se ativo a cada momento.
- Manter em funcionamento aquele que lida com a alternativa atual mais promissora
- Os outros processos aguardam, até que a estimativa atual se altere e alguma outra alternativa se torne mais promissora
- Por fim processo de comutação entre os processos





- Dado um mapa, o objetivo é encontrar o caminho mais curto entre a cidade inicial s e a cidade destino
- Para estimar o custo do caminho restante da cidade X até a cidade t utilizaremos a distância em linha reta denotada por dist(X,t)
- f(X) = g(X) + h(X) == g(X) + dist(X,t)

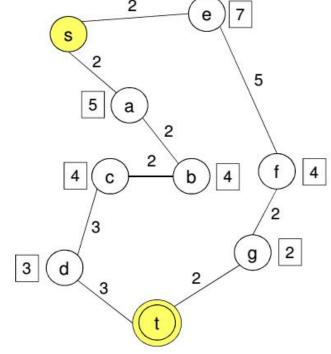


A*

 Neste exemplo, podemos imaginar a busca best-first consistindo em dois processos, cada um explorando um dos caminhos alternativos

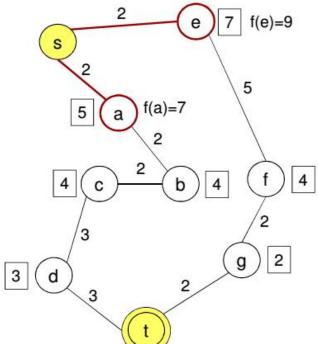
• Processo 1 explora o caminho via a

• Processo 2 explora o caminho via e





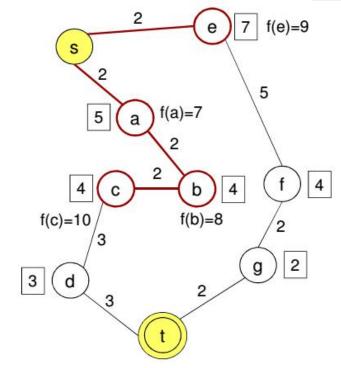
- f(a)=g(a)+dist(a,t)=2+5=7
- f(e)=g(e)+dist(e,t)=2+7=9
- Como o valor-f de a é menor do que de e, o processo 1 (busca via a) permanece ativo enquanto o processo 2 (busca via e) fica em estado de espera





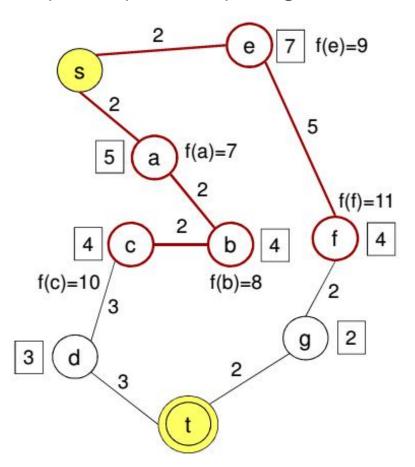
A*

- f(a)=g(a)+dist(a,t)=2+5=7
- f(e)=g(e)+dist(e,t)=2+7=9
- Como o valor-f de a é menor do que de e, o processo 1 (busca via a) permanece ativo enquanto o processo 2 (busca via e) fica em estado de espera
- f(b)=g(b)+dist(b,t)=4+4=8
- f(c)=g(c)+dist(c,t)=6+4=10
- Como f(e)<f(c)
 - O processo 2 prossegue para a cidade f





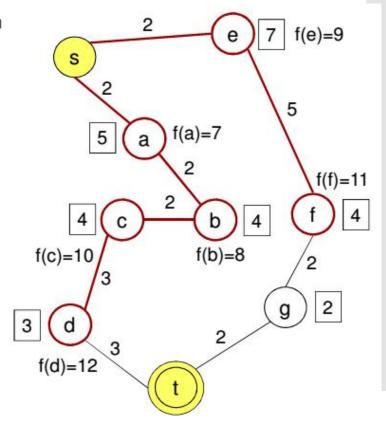
• Como f(f)>f(c) agora o processo 2 espera e o processo 1 prossegue





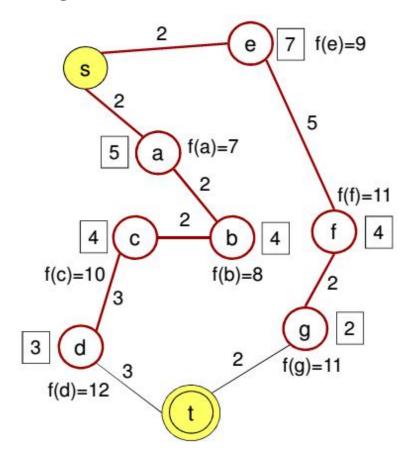


- Como f(f)>f(c) agora o processo 2 espera e o processo 1 prossegue
- f(d)=g(d)+dist(d,t)=g+3=12
- Como f(d)>f(f) o processo 2 reinicia



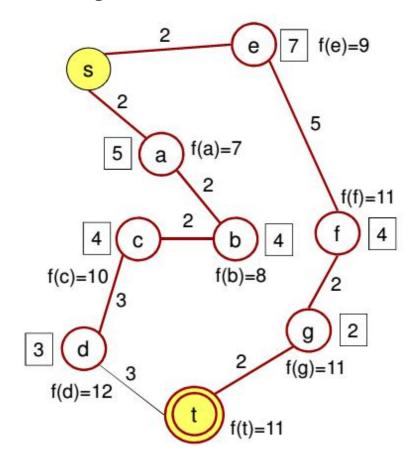


- f(f)=g(f)+dist(f,t)=7+4=11
- Como f(f)>f(c) agora o processo 2 espera e o processo 1 prossegue
- f(d)=g(d)+dist(d,t)=g+3=12
- Como f(d)>f(f) o processo 2 reinicia chegando até o destino t
- f(g)=g(g)+dist(g,t)=g+2=11



A*

- f(f)=g(f)+dist(f,t)=7+4=11
- Como f(f)>f(c) agora o processo 2 espera e o processo 1 prossegue
- f(d)=g(d)+dist(d,t)=9+3=12
- Como f(d)>f(f) o processo 2 reinicia chegando até o destino t
- f(g)=g(g)+dist(g,t)=g+2=11
- f(t)=g(t)+dist(t,t)=11+o=11



A*

