

Cuaderno de trabajo: Recursive Best First Search (RBFS)¹

Albert Sanchis

Departamento de Sistemas Informáticos y Computación

¹Para una correcta visualización, se requiere Acrobat Reader v. 7.0 o superior

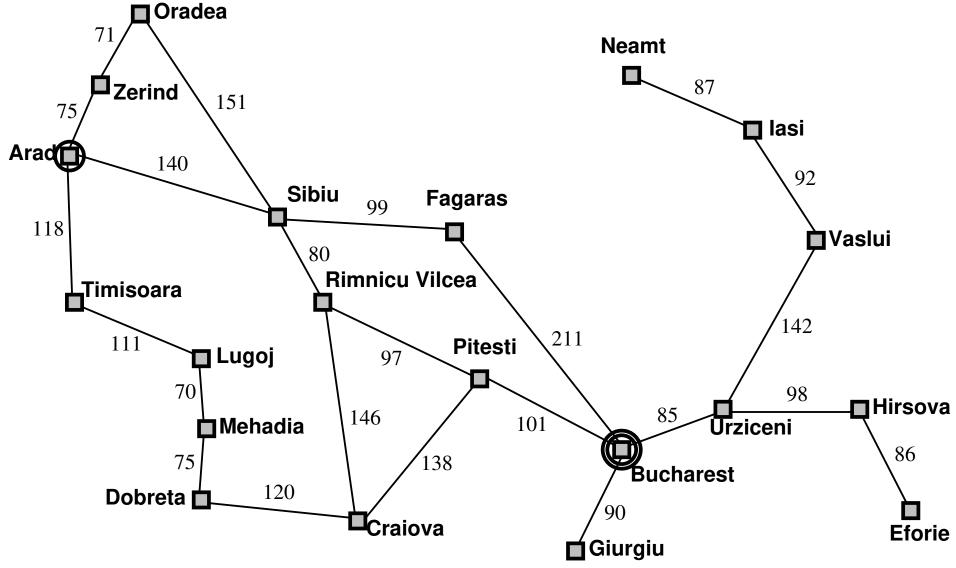
Objetivos formativos

- Caracterizar la búsqueda convencional en un grafo de estados.
- Describir búsqueda Recursive Best First Search (RBFS).
- Construir el árbol de búsqueda RBFS.
- Aplicar búsqueda RBFS a un problema clásico.
- Analizar la calidad de búsqueda RBFS.



Problema: La ruta más corta entre dos puntos

Búsqueda de una ruta más corta desde Arad a Bucarest [1]:



Acciones(Arad) = {Ir(Sibiu), Ir(Timisoara), Ir(Zerind)}.



Problema: La ruta más corta entre dos puntos

Distancias en línea recta a Bucharest

	Bucharest		Bucharest
Arad	366	Mehadia	241
Bucharest	0	Neamt	234
Craiova	160	Oradea	380
Drobeta	242	Pitesti	100
Eforie	161	Rimnicu	193
Fagaras	176	Sibiu	253
Giurgiu	77	Timisoara	329
Hirsova	151	Urziceni	80
lasi	226	Vaslui	199
Lugoj	244	Zerind	374



El algoritmo RBFS (main) [2]

```
RBFS(G, s', f) // G grafo ponderado, s' comienzo, f func. eval. P = InitStack(s') // Inicializa Path con el nodo raíz b = \infty // Cota inicial F_{s'} = f_{s'} // El valor almacenado es inicializado al valor f (F_r, r) = BT(G, P, F_{s'}, f, b) // Devuelve v. almacenado y est. obj. if r \neq \mathsf{NULL}: return P // Si solución, devuelve Path al objetivo
```

El algoritmo RBFS (backtracking) [2]

```
// G grafo, P Path, Valor almacenado F_{s'}, f, b cota
\mathbf{BT}(G, P, F_s, f, b)
 s = Top(P)
                                                     // Path: extraer cima de la pila
 if Goal(s): return (f_s, s)
                                                             // Solución encontrada!
  O = InitQueue()
                                       // Open: cola de prioridad para nodos hijo
 for all (s,n) \in Adjacents(G,s) and n \notin P: // Generando hijos n no en Path
    if f_s < F_s : F_n = max(f_n, F_s) // Si s visitado, el hijo hereda el v. almacenado
    else: F_n = f_n
                                             // En otro caso, el v. almacenado es f
    Push(O, n, F_n) // Hijos ordenados en cola de prioridad por v. almacenado
  if EmptyQueue(O): return (\infty, NULL)
                                                                // No hijos, cota = \infty
 while True:
    (n, F_n) = Top(O)
                                  // Mejor hijo en función del valor almacenado F
    if F_n > b: return (F_n, NULL)
                                                 // Se excede la cota, backtracking
    (n', F_{n'}) = Top2(O)
                                     // 2-mejor F o si no existe, entonces F_{n'} = \infty
    Push(P, n)
                                                    // Añadir hijo al Path explorado
    (F_n, r) = \mathbf{BT}(G, P, F_n, f, min(b, F_{n'})) // Recursión con posible nueva cota
    if r \neq NULL: return (F_n, r) // Si solución, fin recursión sin actualización
    Update(O, n, F_n)
                                                           // Actualizar nodo n en O
   Pop(P)
                                                   // Descartar último hijo del Path
```

Cuestión 1: Construye el árbol de búsqueda resultante de aplicar el algoritmo RBFS al problema de búsqueda de una ruta más corta desde Arad a Bucarest.

- Cuestión 2: ¿El algoritmo encuentra solución? Sí
- Cuestión 3: Si la respuesta es "Sí":
 - ¿Cuál ha sido la solución encontrada? El camino solución encontrado ha sido: Arad, Sibiu, Rimnicu, Pitesti, Bucharest

 - ¿Se trata de la solución óptima? Sí



Referencias

- [1] S. Russell and P. Norvig. *Artificial Intelligence: A Modern Approach*. Pearson, third edition, 2010.
- [2] Richard E. Korf. Linear-space best-first search. *Artificial Intelligence*, 62(1):41–78, 1993.

