

INTELIGENCIA ARTIFICIAL (INF371)

RESOLUCIÓN DE PROBLEMAS CON BÚSQUEDA: BÚSQUEDA LOCAL

Dr. Edwin Villanueva Talavera

Contenido



- Algoritmos de búsqueda Local y optimización
 - Hill-climbing
 - Simulated annealing
 - Beam Search

Bibliografía:

Capitulo 4.1 del libro:

Stuart Russell & Peter Norvig "Artificial Intelligence: A modern Approach", Prentice Hall, Third Edition, 2010



- Los algoritmos vistos hasta ahora exploran espacios de búsqueda manteniendo en memoria los caminos explorados, cuando encuentran un estado objetivo, el camino hacia él constituye una solución
- En muchos problemas de optimización el camino hasta el objetivo es irrelevante:
 - Cuando se quiere encontrar solo una configuración objetivo, sin importar la secuencia de acciones
- □ En ese caso se puede usar algoritmos de búsqueda local:
 - No se mantiene un árbol de búsqueda, sólo un nodo con el estado actual
 - Iterativamente se modifica el estado actual usando información de los estados vecinos



Ejemplo: Problema de las n-reinas

 Colocar n reinas en un tablero n x n, tal que cada fila, columna y diagonal tenga solo una reina:





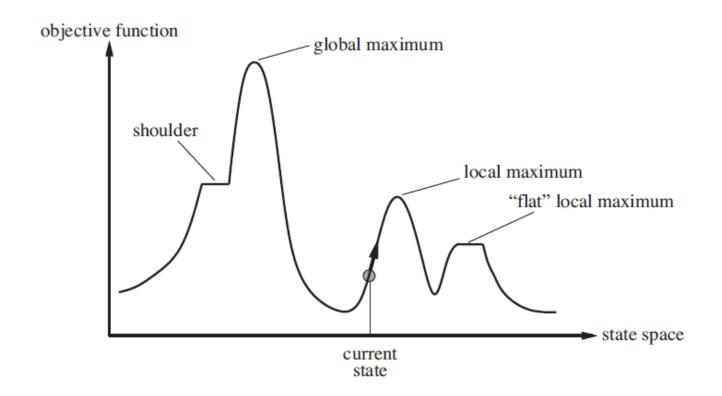
Características de métodos de búsqueda local:

- Usan muy poca memoria, usualmente una cantidad constante
- A menudo encuentran soluciones razonables en espacios de estados enormes o infinitos (continuos), donde los métodos que exploran caminos no funcionarían
- Pueden ser útiles para resolver problemas de optimización puros, donde se necesita encontrar el mejor estado de acuerdo a una función objetivo



Superficie de espacio de estados:

 La superficie tiene localización (estado) y elevación (definido por la función objetivo o costo)





- Usa un solo nodo que mantiene el estado actual y el valor de la función objetivo o función de costo
- Solo examina los valores de los estados vecinos al estado actual
- Continuamente se mueve en la dirección donde se obtiene el mayor incremento si es función objetivo o mayor decremento si es función costo
- Termina cuando se encuentra un pico (o valle) donde ningún estado vecino tiene mas alto (mas bajo) valor



Pseudocódigo:

function HILL-CLIMBING(problem) **returns** a state that is a local maximum

 $current \leftarrow Make-Node(problem.Initial-State)$ loop do

 $neighbor \leftarrow$ a highest-valued successor of currentif neighbor. Value \leq current. Value then return current. State $current \leftarrow neighbor$



Limitaciones:

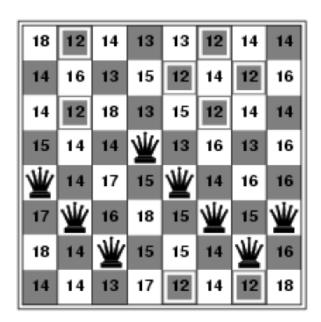
- Puede no encontrar la solución óptima por las siguientes razones:
 - Máximos locales: picos de la superficie del espacio de estados donde ningún estado vecino tiene mayor valor
 - Crestas: secuencias de picos que son muy difíciles de explorar
 - Mesetas: áreas planas del espacio de estados donde hill-climbing se quedaría perdido



w

Ejemplo: Problema de las 8 reinas

- Imaginemos el problema de las 8 reinas con función de costo:
 - h = número de pares de reinas que se atacan mutuamente
- Sucesores: todos los posibles estados generados de mover una simple reina de un casillero a otro en la misma columna





Valores de h de todos los sucesores posibles del estado actual (h = 17)



Posibles mejoras:

- Movimientos laterales para evitar mesetas
 - Sin embargo puede ocurrir repetición infinita, hay que imponer un limite para el numero de movimientos laterales.
- Stochastic hill-climbing
 - Escoje aleatoriamente el sucesor con probabilidad proporcional al aumento de la función objetivo
- Reinicios aleatorios (Random-restart Hill-climbing)
 - Ejecutar varias búsquedas a partir de varios estados iniciales escogidos aleatoriamente.
 - Es completa, pues en el peor de los casos irá acabar generando el estado objetivo como estado inicial, sin embargo es ineficiente.

Metodo Simulated Annealing



- Combina hill-climbing con caminos aleatorios (random walk), lo que le garantiza completitud y una mayor eficiencia
- Simula el proceso de templado de metales: al inicio se da una gran temperatura para luego irla bajando gradualmente:
 - Gran temperatura significa una alta probabilidad de que estados vecinos con pobre evaluación puedan ser escogidos como sucesores.
 Esto le permite escapar de óptimos locales.
 - Esa probabilidad disminuye con el pasar del tiempo

Método Simulated Annealing



Pseudocodigo:

```
function SIMULATED-ANNEALING(problem, schedule) returns a solution state
  inputs: problem, a problem
           schedule, a mapping from time to "temperature"
  current \leftarrow MAKE-NODE(problem.INITIAL-STATE)
  for t = 1 to \infty do
       T \leftarrow schedule(t)
      if T = 0 then return current
       next \leftarrow a randomly selected successor of current
      \Delta E \leftarrow next. VALUE - current. VALUE
      if \Delta E > 0 then current \leftarrow next
      else current \leftarrow next only with probability e^{\Delta E/T}
```

Método Simulated Annealing



Propiedades:

- Es posible probar que si T decrece lo suficientemente lento, la búsqueda puede encontrar una solución optima global con probabilidad tendiendo a 1
- Simulated Annealing es muy usada en software de diseño de circuitos integrados, optimización de redes de telecomunicaciones, planificacion de instalaciones industriales, etc.

Metodo Local Beam search



Metodo Local Beam search:

- \square Mantiene k estados en lugar de uno
- Empieza con k estados generados aleatoriamente
- \square En cada iteración se generan todos los sucesores de los k estados
- Si alguno de ellos es el estado objetivo entonces la búsqueda termina, de lo contrario se selecciona los k mejores estados de la lista y se continua iterando
- Sufre de falta de diversidad: rápidamente la búsqueda se concentra en una pequeña región del espacio de estados:
 - Uma alternativa es stochastic beam search, la cual escoge los k sucesores aleatoriamente com probabilidad proporcional a sus valores

Preguntas?