

TRÍ TUỆ NHÂN TẠO Artificial Intelligence

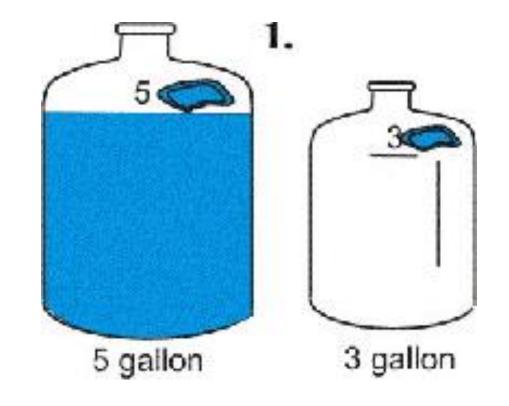
Đoàn Vũ Thịnh Khoa Công nghệ Thông tin Đại học Nha Trang Email: thinhdv@ntu.edu.vn

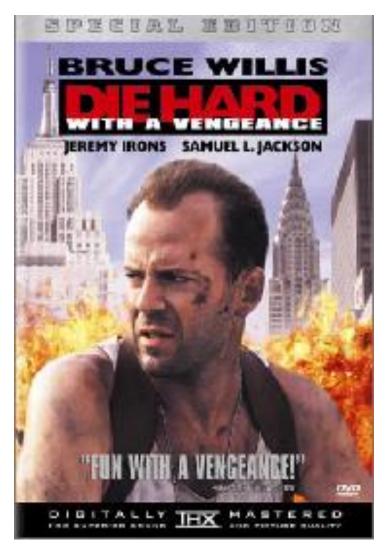
Nha Trang, 06-2023

Để thiết kế giải thuật chung giải các bài toán này, chúng ta nên phát biểu bài toán theo dạng 5 thành phần:

- Trạng thái bài toán,
- Trạng thái đầu,
- Trạng thái đích,
- Các phép chuyển trạng thái,
- Lược đồ chi phí các phép chuyển trạng thái (chi phí)

Bài toán đổ dầu có nguồn gốc từ bài toán "Die Hard 3 Puzzle", xuất hiện trong bộ phim "Die Hard with a Vengeance" năm 1995. Trong bài toán này, nhân vật chính phải sử dụng hai thùng có dung tích 3 gallon và 5 gallon để đổ được chính xác 4 gallon dầu. Bài toán này đã tạo ra sự quan tâm và thách thức về khả năng tư duy tìm kiếm và giải quyết vấn đề.



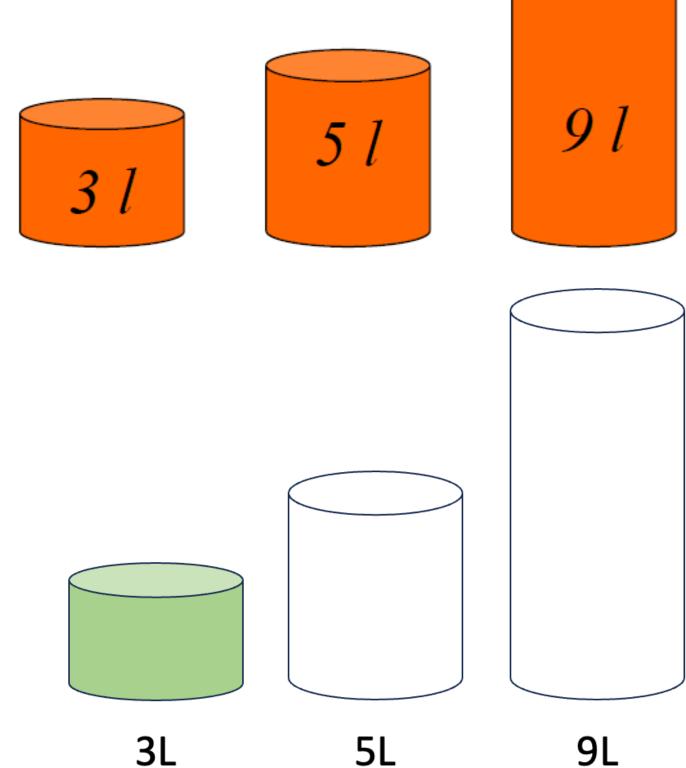


diehard.htm (tamu.edu)

- Trạng thái bài toán: Gọi số nước có trong 3 can lần lượt là a, b, c (a \leq 3, b \leq 5, c \leq 9 là trạng thái của bài toán)
- Trạng thái đầu: (0, 0, 0)
- Trạng thái đích: (0, 0, 7)
- Các phép chuyển trạng thái: từ trạng thái (a,b,c) có thể chuyển sang trạng thái (x,y,z) thông qua các thao tác như làm rỗng 1 can, chuyển từ can này sang can kia đến khi hết nước ở can nguồn hoặc can đích bị đầy.
- Lược đồ chi phí các phép chuyển trạng thái (chi phí): 1

 Một lời giải của bài toán là một dãy các phép chuyển trạng thái từ trạng thái đầu đến trạng thái đích

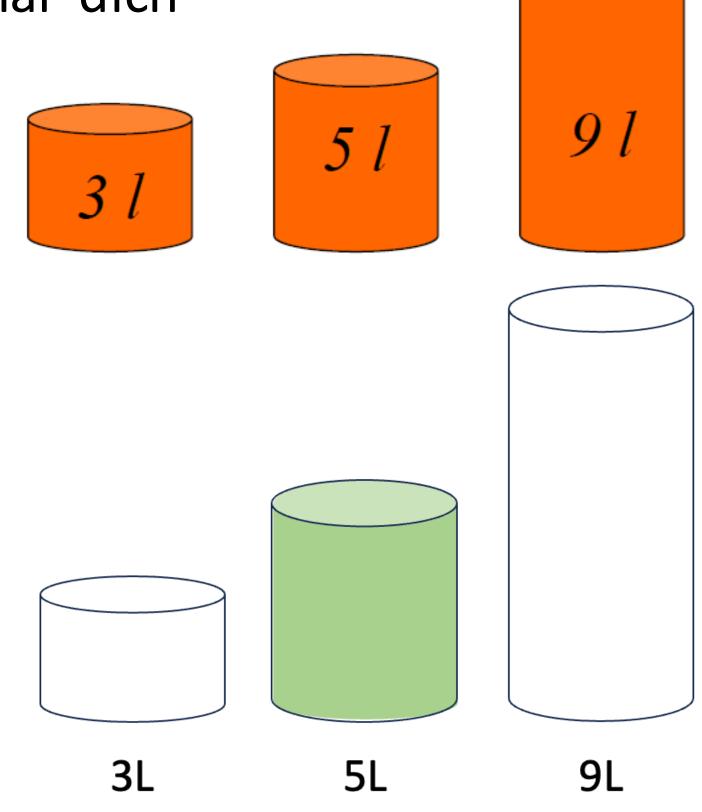
Bước	a	b	C	
0	0	0	0	
1	3	0	0	
2	0	0	3	
3	3	0	3	
4	0	0	6	
5	3	0	6	
6	0	3	6	
7	3	3	6	
8	1	5	6	
<mark>9</mark>	O	<mark>5</mark>	<mark>7</mark>	Chi phí = 9



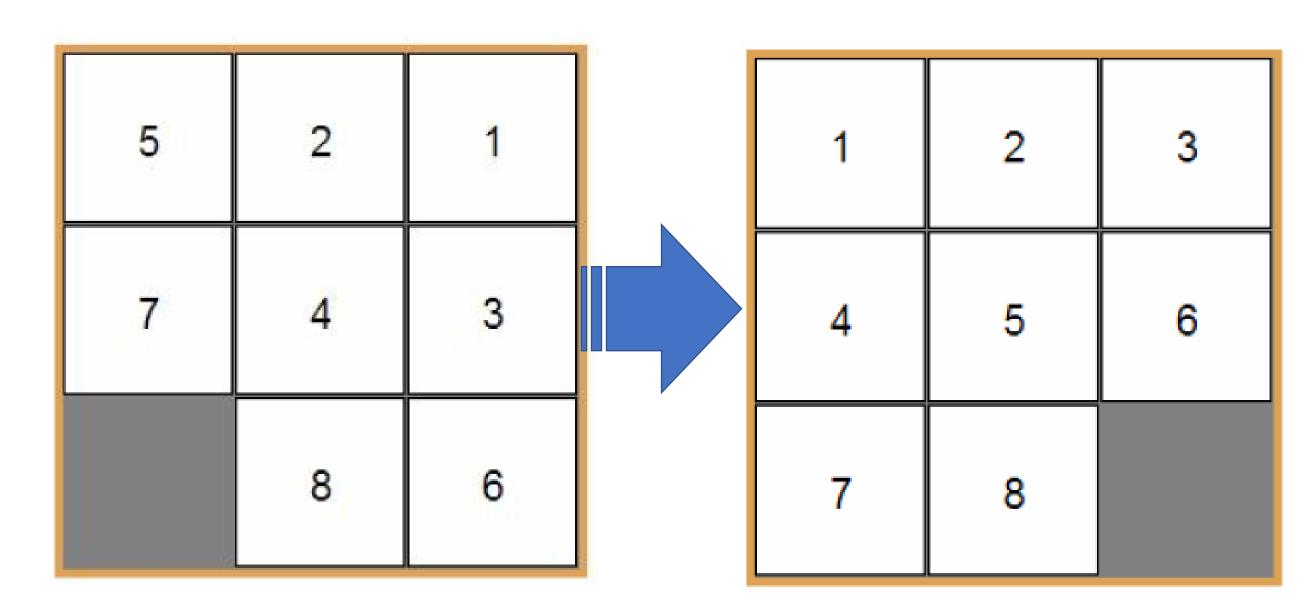
 Một lời giải của bài toán là một dãy các phép chuyển trạng thái từ trạng thái đầu đến trạng thái đích

Bước	a	b	C
0	0	0	0
1	0	5	0
2	3	2	0
3	3	0	2
4	3	5	2
<mark>5</mark>	<mark>3</mark>	O	<mark>7</mark>

Chi phí = 5



Bàn cờ kích thước 3 x 3, trên bàn cờ có 8 quân cờ đánh số từ 1 đến 8 và có một ô trống. Có thể chuyển một quân cờ có chung cạnh với ô trống sang ô trống. Tìm dãy các phép chuyển để từ trạng thái ban đầu về trạng thái đích.

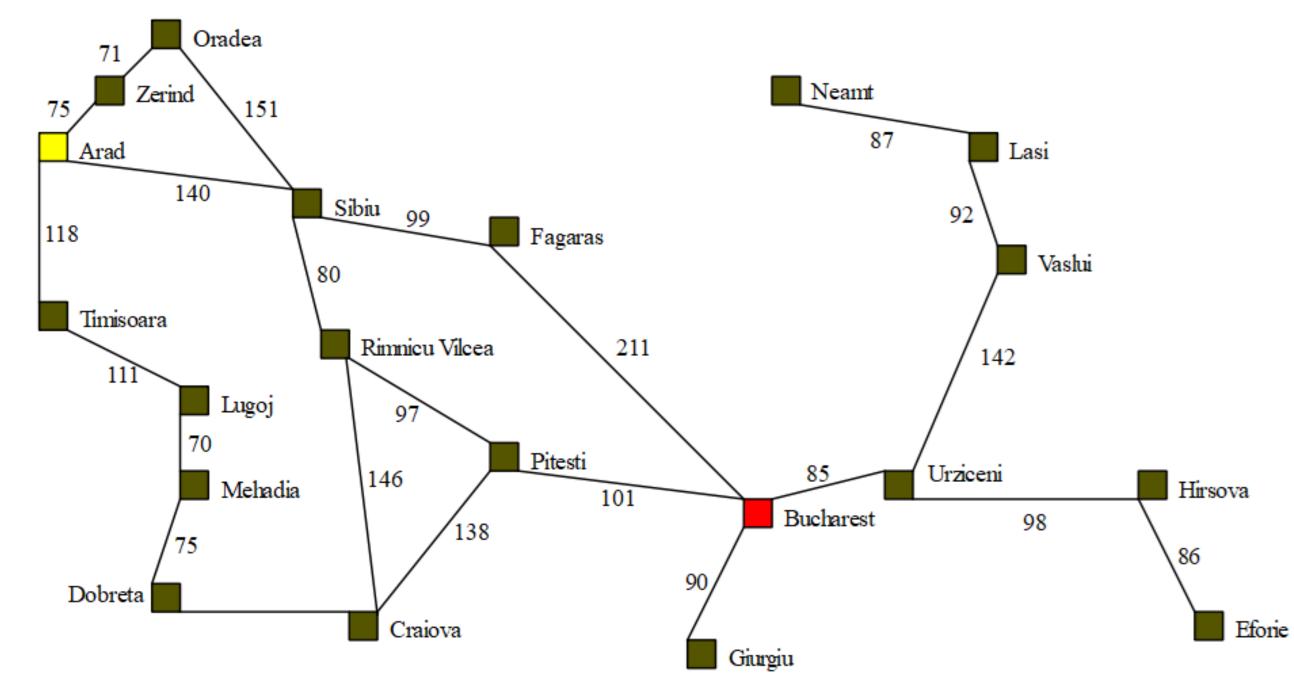


- Bài toán di chuyển 8 số trên bàn cờ có thể phát biểu dưới dạng 5 thành phần:
- Biểu diễn trạng thái: mảng 2 chiều kích thước 3x3, phần tử của mảng lưu số hiệu quân cờ (từ 0 đến 9, 0 là vị trí trống).

ng

- Trạng thái đầu (hình bên trái)
- Trạng thái đích (hình bên phải)
- Phép chuyển trạng thái: đổi chỗ ô có chiết vớ vớc vớc các ô có cùng cạnh.
- Chi phí: mỗi phép chuyển có chi phí 1.

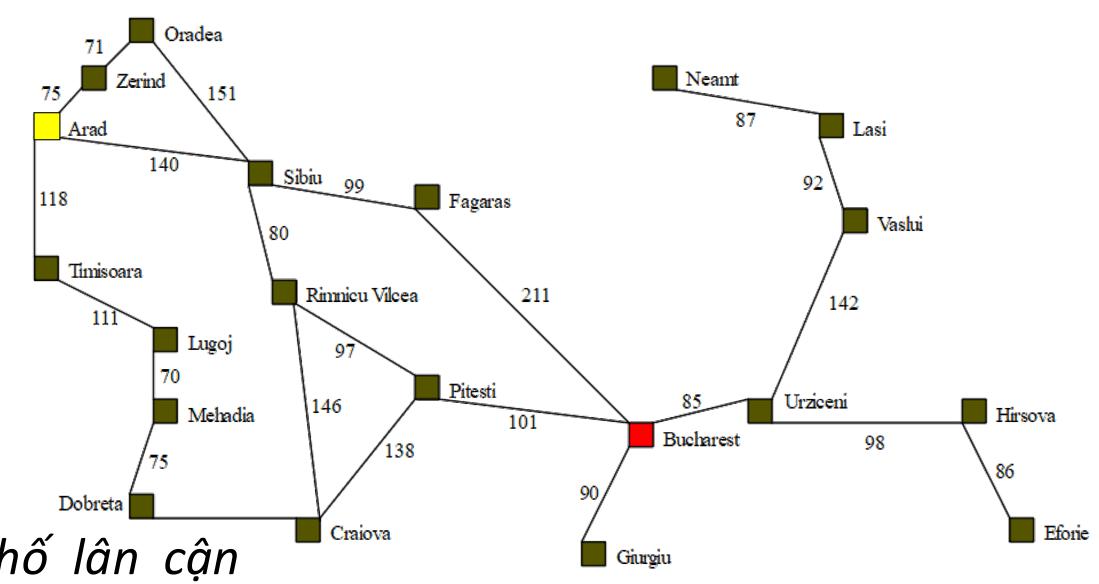
			-														
5	2	1	5	2	1	0	2	1	2	0	1	2	4	1	2	4	1
7	4	3	0	4	3	5	4	3	5	4	3	5	0	3	0	5	3
0	8	6	7	8	6	7	8	6	7	8	6	7	8	6	7	8	6
			•														
4	1	3	4	1	3	4	1	3	4	1	0	4	0	1	0	4	1
0	2	5	2	0	5	2	5	0	2	5	3	2	5	3	2	5	3
7	8	6	7	8	6	7	8	6	7	8	6	7	8	6	7	8	6
		7	· ·					7		- -	- 	T = = =					
0	1	3	1	0	3		2	3		2	3	1	2	3			
4	2	5	4	2	5	4	0	5	4	5	0	4	5	6	Chi _I	ohí: í	16
7	Q	6	7	Q	6	7	Q	6	7	Q	6	7	Q		 		_ •



Một ôtô robot tìm đường Arad đến Bucharest. Robot này không có bản đồ đầy đủ, nhưng khi nó đến một thành phố mới, nó có bộ cảm biến đọc được biển chỉ đường đến Eforie các thành lân cân.

"Artificial Intelligence: A Modern Approach" -Stuart Russell và Peter Norvig

- Bài toán có thể phát biểu theo 5 thành phần:
- Trạng thái: vị trí của ôtô
- Trạng thái đầu:
 - Thành phố Arad
- Trạng thái đích:
 - Thành phố Bucharest
- Phép chuyển trạng thái:
 - từ thành phố sang thành phố lân cận
- Chi phí:
 - khoảng cách giữa 2 thành phố
- Một ví dụ của lời giải: Arad Þ Sibiu Þ Fagaras Þ Bucharest.



- Giải thuật tổng quát tìm kiếm lời giải
 - Không gian trạng thái của bài toán
 - Mỗi bài toán với 5 thành phần như mô tả ở trên, chúng ta có thể xây dựng được một cấu trúc đồ thị với các nút là các trạng thái của bài toán, các cung là phép chuyển trạng thái.
 - Không gian trạng thái có thể là vô hạn hoặc hữu hạn.
 - Ví dụ, với bài toán di chuyển 8 số trên bàn cờ, không gian trạng thái có số lượng là 8!

- Giải thuật tổng quát tìm kiếm lời giải
 - Không gian trạng thái của bài toán
 - Lời giải của bài toán là một đường đi trong không gian trạng thái có
 điểm đầu là trạng thái đầu và điểm cuối là trạng thái đích.
 - Nếu không gian trạng thái của bài toán là nhỏ, có thể liệt kê và lưu vừa trong bộ nhớ của máy tính thì việc tìm đường đi trong không gian trạng thái có thể áp dụng các thuật toán tìm đường đi trong lý thuyết đồ thị.

• Giải thuật tổng quát tìm kiếm lời giải

```
Function General_Search(problem, strategy) returns a solution, or failure
cây-tìm-kiếm ← trạng-thái-đầu;
while (1)
{
    if (cây-tìm-kiếm không thể mở rộng được nữa) then return failure
    nút-lá ← Chọn-l-nút-lá(cây-tìm-kiếm, strategy)
    if (node-lá là trạng-thái-đích) then return Đường-đi(trạng-thái-đầu, nút-lá)
    else mở-rộng(cây-tìm-kiếm, các-trạng-thái-kề(nút-lá))
}
```

- Tìm kiếm theo chiều rộng (nút lá nào xuất hiện trong cây sớm hơn thì được chọn trước để phát triển cây).
- Tìm kiếm theo chiều sâu (ngược lại)

- Giải thuật tổng quát tìm kiếm lời giải
 - Đánh giá giải thuật: b^d
 - Tính đầy đủ: có tìm được lời giải của bài toán không?
 - Độ phức tạp thời gian: thời gian thực hiện giải thuật?
 - Độ phức tạp không gian: Kích cỡ của bộ nhớ cần cho giải thuật? cấu trúc dữ liệu lưu các trạng thái (nút lá) của cây tìm kiếm
 - Tính tối ưu: Giải thuật có tìm ra lời giải có chi phí tối ưu (nhỏ nhất hoặc lớn nhất tùy theo ngữ cảnh của bài toán)?

b: số nhánh tối đa của một nút, hay là số phép chuyển trạng thái tối đa của một trạng thái tổng quát.

d: độ sâu của lời giải có chi phí nhỏ nhất

Tìm kiếm theo chiều rộng (Breath First Search)

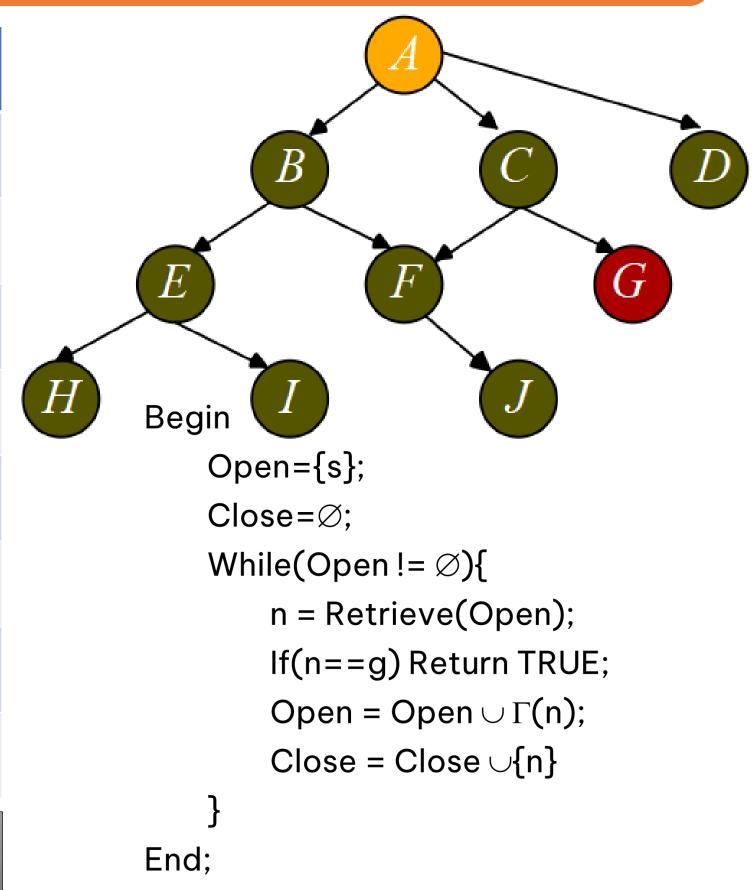
```
Begin
                                   //s: đỉnh xuất phát
    Open={s};
                                   //Close: tập các đỉnh đã xét
    Close=\emptyset;
    While(Open != \emptyset){ //Open: các đỉnh có thể xét ở bước kế tiếp
         n = Retrieve(Open); //n: đỉnh đang xét
         Close = Close \cup {n} //gán vào tập CLOSE
         If(n==g) Return TRUE; //g: đỉnh kết thúc
         If(n!=g && n∉{OPEN, CLOSE})//n là đỉnh chưa thuộc về OPEN/CLOSE
           Open = Open \cup \Gamma(n); //\Gamma(n): các đỉnh có thể đi trực tiếp từ n
                                        // chèn vào cuối OPEN
End;
```

Tìm kiếm theo chiều rộng (Breath First Search)

```
Begin
     Open={s};
     Close=\emptyset;
     While(Open !=\emptyset){
          n = Retrieve(Open);
          If(n==g) Return TRUE;
          Open = Open \cup \Gamma(n);
          Close = Close \cup {n}
                                                                      Ví dụ 1
End;
```

■ Tìm kiếm theo chiều rộng (Breath First Search)

Bước	n	Γ (n)	Open	Close
0			{A}	Ø
1	A	{B,C,D}	{B,C,D}	{A}
2	В	{E,F}	{C,D,E,F}	{A,B}
3	C	{ F, G}	{D,E,F,G}	{A,B,C}
4	D	Ø	{E,F,G}	{A,B,C,D}
5	E	{H,I}	{F,G,H,I}	{A,B,C,D,E}
6	F	{J}	{G,H,I,J}	{A,B,C,D,E,F}
7	G	TRUE		

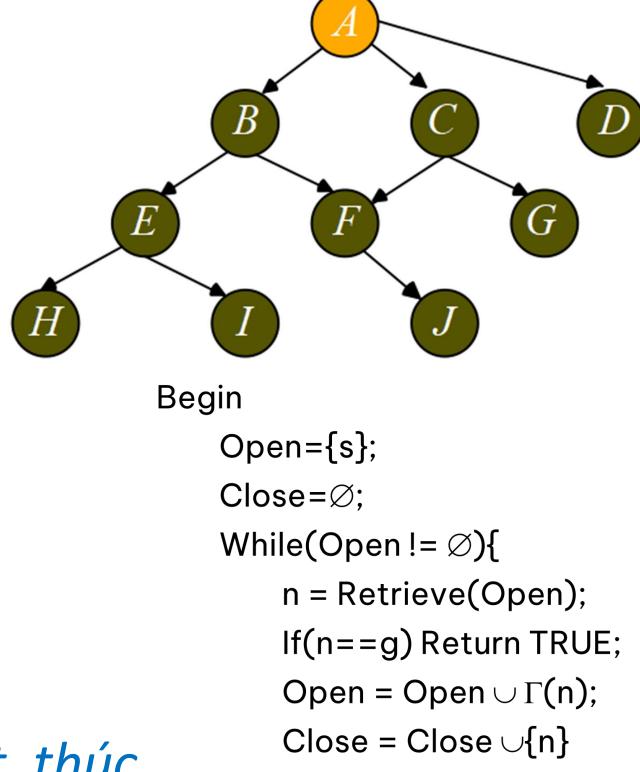


■ Tìm kiếm theo chiều rộng (Breath First Search)

```
Begin
     Open={s};
     Close=\emptyset;
     While(Open !=\emptyset){
          n = Retrieve(Open);
          If(n==g) Return TRUE;
          Open = Open \cup \Gamma(n);
          Close = Close \cup {n}
                                                                      Ví dụ 2
End;
```

■ Tìm kiếm theo chiều rộng (Breath First Search)

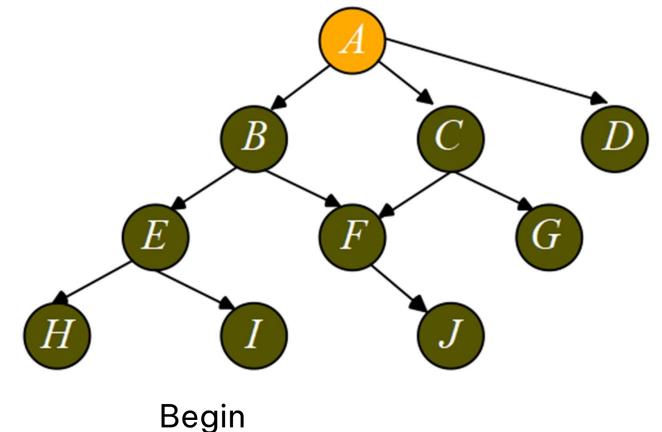
Bước	n	Γ (n)	Open	Close
0			{A}	Ø
1	A	{B,C,D}	{B,C,D}	{A}
2	В	{E,F}	{C,D,E,F}	{A,B}
3	С	{ <mark>F,</mark> G}	{D,E,F,G}	{A,B,C}
4	D	Ø	{E,F,G}	{A,B,C,D}
5	E	{H,I}	{F,G,H,I}	{A,B,C,D,E}



End;

■ Tìm kiếm theo chiều rộng (Breath First Search)

Bước	n	Γ (n)	Open	Close
6	F	{J}	{G,H,I,J}	{A,B,C,D,E,F}
7	G	Ø	{H,I,J}	{A,B,C,D,E,F,G}
8	Н	Ø	{I,J}	{A,B,C,D,E,F,G,H}
9	I	Ø	{J}	{A,B,C,D,E,F,G,H,I}
10	J	Ø	Ø	{A,B,C,D,E,F,G,H,I,J}
11		FALSE		

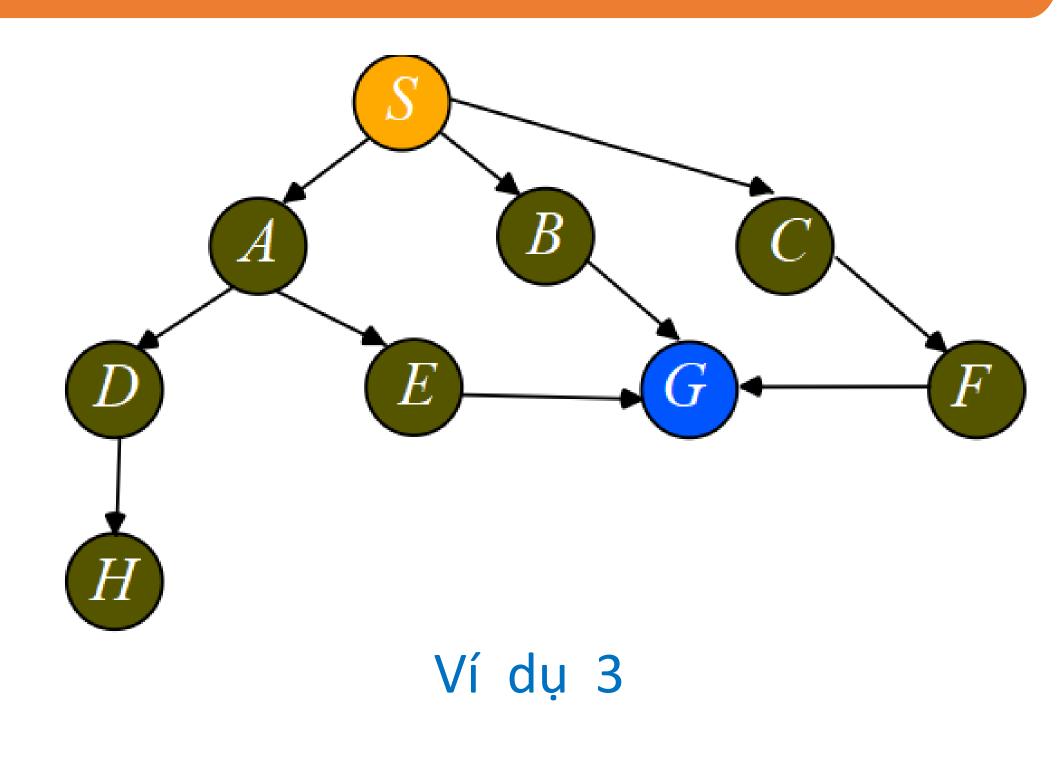


End;

```
egin
Open=\{s\};
Close=\varnothing;
While(Open!=\varnothing)\{
n=Retrieve(Open);
If(n==g)\ Return\ TRUE;
Open=Open\cup\Gamma(n);
Close=Close\cup\{n\}
\}
```

Tìm kiếm theo chiều rộng (Breath First Search)

```
Begin
     Open={s};
     Close=\emptyset;
     While(Open !=\emptyset){
          n = Retrieve(Open);
          If(n==g) Return TRUE;
          Open = Open \cup \Gamma(n);
          Close = Close \cup {n}
End;
```



S là đỉnh bắt đầu G là đỉnh kết thúc

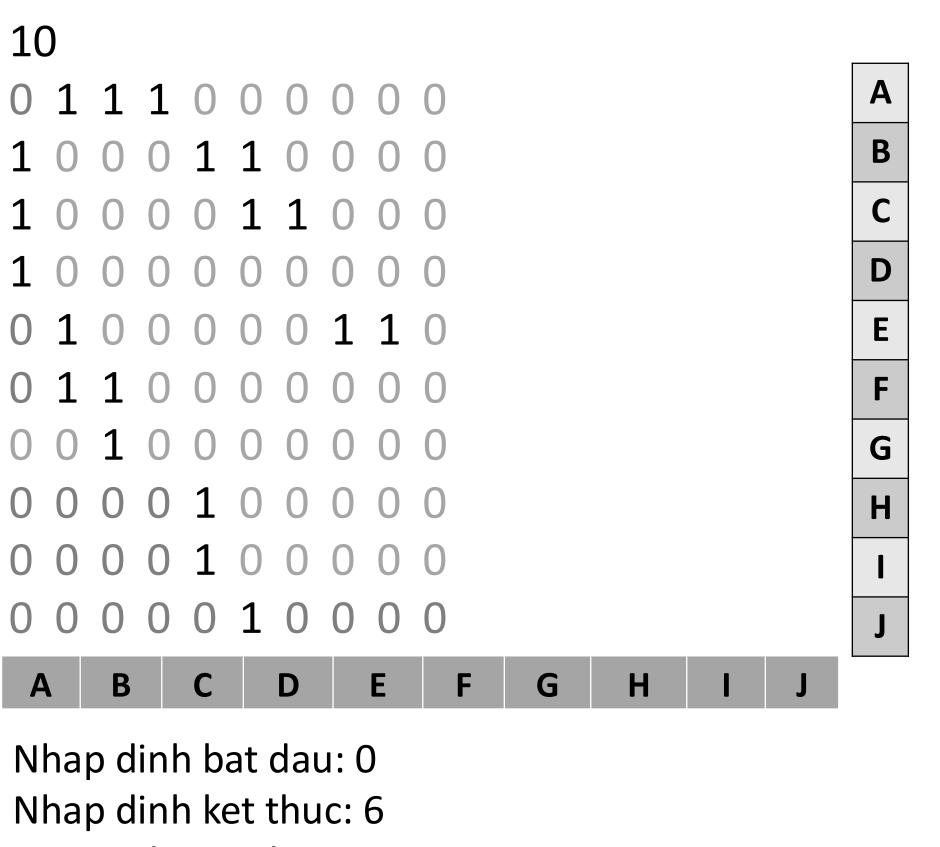
Tìm kiếm theo chiều rộng (Breath First Search)

```
Begin
     Open={s};
     Close=\emptyset;
     While(Open != \emptyset){
          n = Retrieve(Open);
          If(n==g) Return TRUE;
          Open = Open \cup \Gamma(n);
          Close = Close \cup {n}
End;
```

```
Nguyên tắc của BFS:
```

- Tìm 1 nút biên và các nút kề
- Lấy 1 nút đầu của OPEN ra khỏi Queue
- Đưa 1 nút vào cuối OPEN
- Không đưa nút đã duyệt hoặc đã có vào Queue
- Khi thêm dựa theo thứ tự alphaB

Tìm kiếm theo chiều rộng (Breath First Search)



Duong di tu 0 den 6: $0 \rightarrow 2 \rightarrow 6$

```
Begin
    Open={s};
    Close=∅;
    While(Open !=\emptyset){
         n = Retrieve(Open);
         If(n==g) Return TRUE;
         Open = Open \cup \Gamma(n);
         Close = Close \cup \{n\}
End;
```

■ Tìm kiếm theo chiều rộng (Breath First Search)

```
Begin
                                              int dothi[100][100];//tap cac dinh cua do thi
                                              int visited[100];//tap cac dinh da xet: Close
     Open={s};
                                              int queue[100];//hang doi chua cac dinh chua xet: Open
     Close=\emptyset;
                                                  int front = 0, rear = 0;
     While(Open != \emptyset){
                                                  queue[rear++] = start;
                                                  // Them dinh vao hang doi
           n = Retrieve(Open);
                                                  visited[start] = 1;
            If(n==g) Return TRUE;
                                                  // Danh dau dinh Start da duoc tham
            Open = Open \cup \Gamma(n);
                                                  int parent[n];
            Close = Close \cup {n}
                                                  parent[start] = -1;
                                                  // Khoi tao dinh cha co nut goc la -1
End;
```

Tìm kiếm theo chiều rộng (Breath First Search)

```
Begin
                                            while (front < rear) {</pre>
                                               int current = queue[front++];
      Open={s};
                                               // Lay dinh dau tien trong hang doi
                                               if (current == end) break;
     Close=∅;
                                               // Neu tim thay dinh end thi ket thuc
      While(Open != \emptyset){
                                               for (int i = 0; i < n; i++) {
            n = Retrieve(Open);
                                                  if (dothi[current][i] == 1 && visited[i] == 0) {
                                                     //Cac dinh ke dinh dang xet va chua duoc duyet
            If(n==g) Return TRUE;
                                                     queue[rear++] = i;
            Open = Open \cup \Gamma(n);
                                                     // Them dinh i vao hang doi
                                                     visited[i] = 1;
            Close = Close \cup {n}
                                                     // Danh dau dinh i da duoc duyet
                                                     parent[i] = current;
                                                     // Luu tru dinh cha la dinh hien tai
End;
```

Tìm kiếm theo chiều rộng (Breath First Search)

```
Begin
                                                   if (visited[end] == 0) {
                                                      printf("Khong tim thay duong di tu %d den %d\n", start, end);
      Open={s};
                                                      return;
     Close=∅;
      While(Open !=\emptyset){
                                                  // In ra duong di bang cach in nguoc DS tu start
                                                   int path[n], len = 0;
            n = Retrieve(Open);
                                                  for (int i = end; i != -1; i = parent[i]) {
            If(n==g) Return TRUE;
                                                      path[len++] = i;
            Open = Open \cup \Gamma(n);
            Close = Close \cup {n}
                                                   printf("Duong di tu %d den %d: ", start, end);
                                                  for (int i = len - 1; i >= 0; i--) {
                                                      printf("%d ", path[i]);
End;
```

Tìm kiếm theo chiều sâu (Depth First Search)

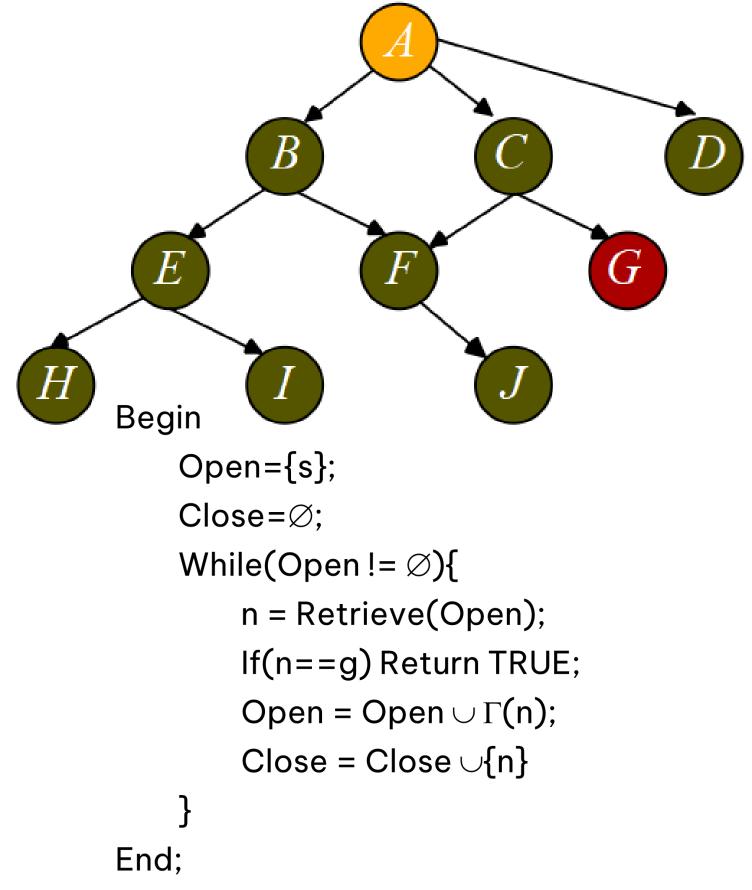
```
Begin
                                   //s: đỉnh xuất phát
    Open={s};
                                   //Close: tập các đỉnh đã xét
    Close=\emptyset;
    While(Open != \emptyset){ //Open: các đỉnh có thể xét ở bước kế tiếp
         n = Retrieve(Open); //n: đỉnh đang xét
         Close = Close \cup {n} //gán vào tập CLOSE
         If(n==g) Return TRUE; //g: đỉnh kết thúc
         If(n!=g && n∉{OPEN, CLOSE})//n là đỉnh chưa thuộc về OPEN/CLOSE
           Open = \Gamma(n) \cup \text{Open}; I/\Gamma(n): các đỉnh có thể đi trực tiếp từ n
                                        // chèn vào đầu OPEN
End;
```

■ Tìm kiếm theo chiều sâu (Depth First Search)

```
Begin
     Open={s};
     Close=\emptyset;
     While(Open !=\emptyset){
          n = Retrieve(Open);
          If(n==g) Return TRUE;
          Open = \Gamma(n) \cup Open;
          Close = Close \cup {n}
                                                                       Ví dụ 1
End;
```

■ Tìm kiếm theo chiều sâu (Depth First Search)

Bước	n	Γ (n)	Open	Close
0			{A}	Ø
1	A	{B,C,D}	{B,C,D}	{A}
2	В	{E,F}	{E,F,C,D}	{A,B}
3	Е	{H,I}	{H,I,F,C,D}	{A,B,E}
4	Н	Ø	{I,F,C,D}	{A,B,E,H}
5	I	\varnothing	{F,C,D}	{A,B,E,H,I}
6	F	{J}	{J,C,D}	{A,B,E,H,I,F}
7	J	\varnothing	{C,D}	{A,B,E,H,I,F,J}
8	C	{ F, G}	{G,D}	{A,B,E,H,I,F,J,C}
9	G	TRUE	■ A 🖒 C	⇒G

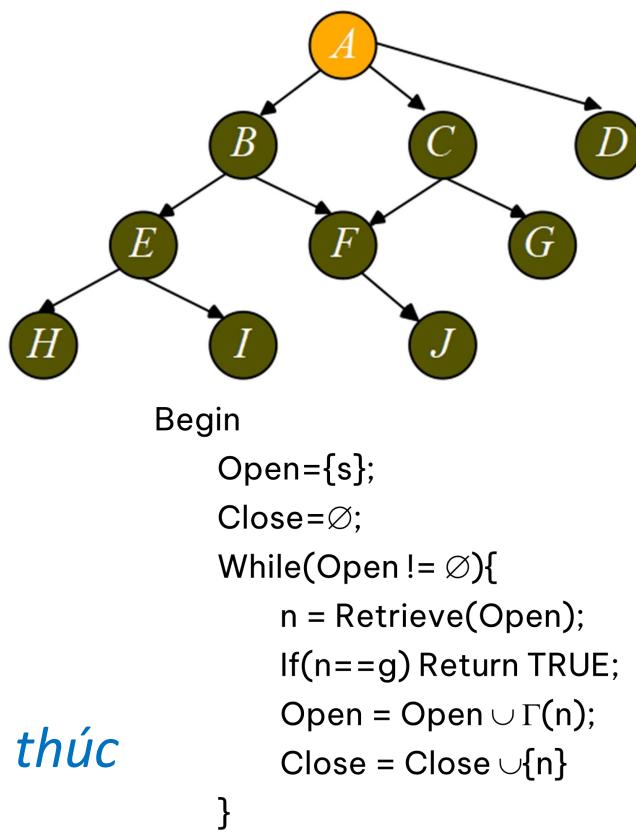


■ Tìm kiếm theo chiều sâu (Depth First Search)

```
Begin
     Open={s};
     Close=\emptyset;
     While(Open !=\emptyset){
          n = Retrieve(Open);
          If(n==g) Return TRUE;
          Open = Open \cup \Gamma(n);
          Close = Close \cup {n}
                                                                      Ví dụ 2
End;
```

■ Tìm kiếm theo chiều sâu (Depth First Search)

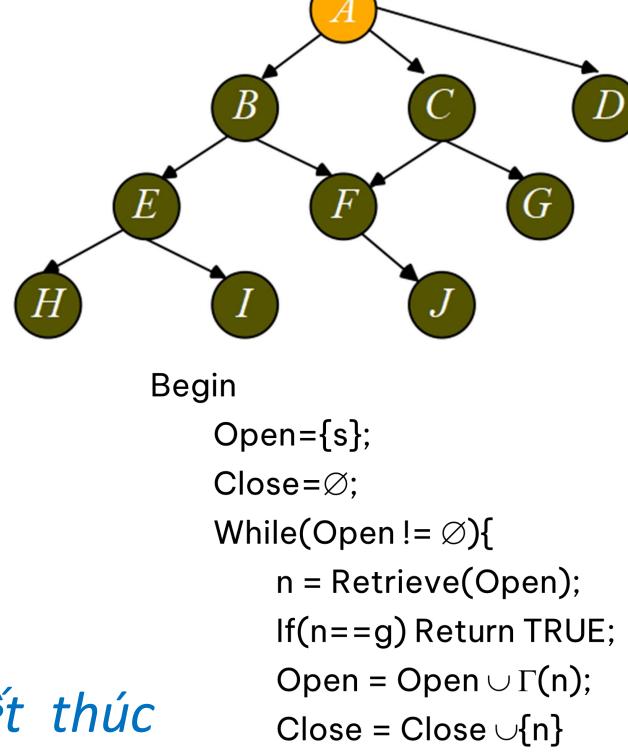
Bước	n	Γ (n)	Open	Close
0			{A}	\varnothing
1	Α	{B,C,D}	{B,C,D}	{A}
2	В	{E,F}	{E,F,C,D}	{A,B}
3	Е	{H,I}	{H,I,F,C,D}	{A,B,E}
4	Н	Ø	{I,F,C,D}	{A,B,E,H}
5	I	\varnothing	{F,C,D}	{A,B,E,H,I}



End;

■ Tìm kiếm theo chiều sâu (Depth First Search)

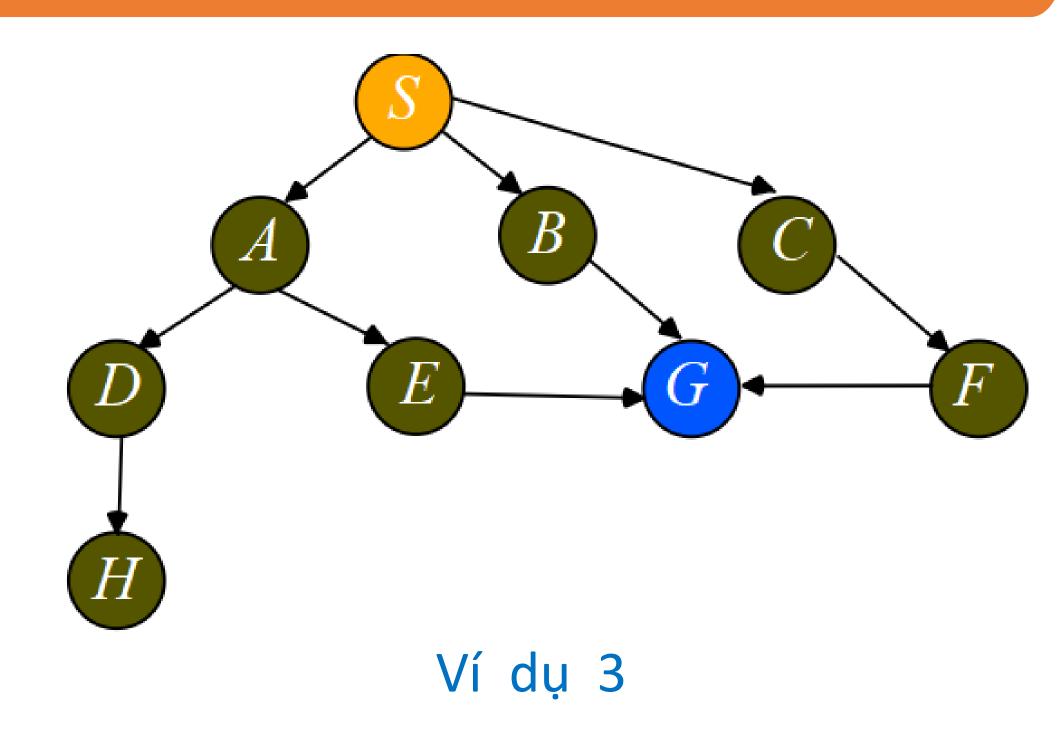
Bước	n	Γ (n)	Open	Close
6	F	{J}	{J,C,D}	{A,B,E,H,I,F}
7	J	\varnothing	{C,D}	{A,B,E,H,I,F,J}
8	С	{ F, G}	{G,D}	{A,B,E,H,I,F,J,C}
9	G	Ø	{D}	{A,B,E,H,I,F,J,C,G}
10	D	Ø	Ø	{A,B,E,H,I,F,J,C,G,D}
11	Ø	FALSE		



End;

■ Tìm kiếm theo chiều sâu (Depth First Search)

```
Begin
     Open={s};
     Close=\emptyset;
     While(Open !=\emptyset){
          n = Retrieve(Open);
          If(n==g) Return TRUE;
          Open = Open \cup \Gamma(n);
          Close = Close \cup {n}
End;
```



S là đỉnh bắt đầu G là đỉnh kết thúc

BFSDFS

```
Open = [A]; closed = []
Open = [B,C,D];
   closed = [A]
Open = [C,D,E,F];
   closed = [B,A]
Open = [D,E,F,G,H]; closed = [C,B,A]
Open = [E,F,G,H,I,J]; closed = [D,C,B,A]
Open = [F,G,H,I,J,K,L]; closed = [E,D,C,B,A]
Open = [G,H,I,J,K,L,M]; (vì L đã có trong open);
closed = [F,E,D,C,B,A]
                                0 .
```

```
B C D

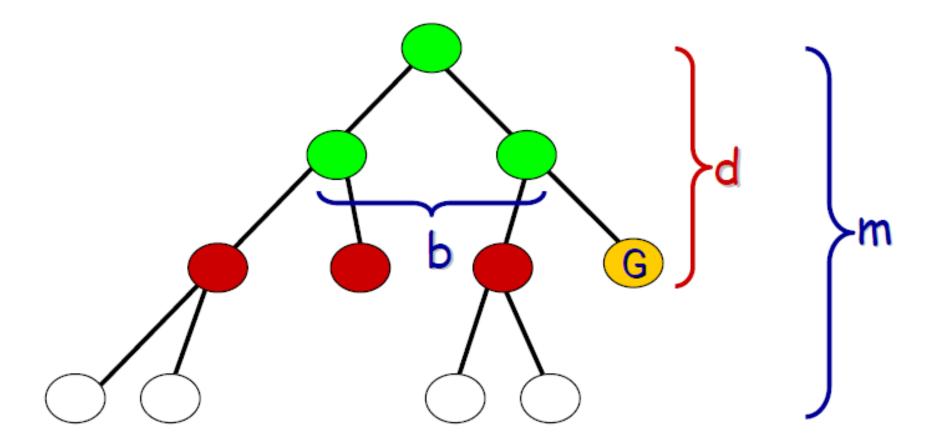
K L M N O P Q R

Closed
```

```
Open = [A]; closed = []
Open = [B,C,D]; closed = [A]
Open = [E,F,C,D]; closed = [B,A]
Open = [K,L,F,C,D];
    closed = [E,B,A]
Open = [S,L,F,C,D];
    closed = [K,E,B,A]
Open = [L,F,C,D];
    closed = [S,K,E,B,A]
Open = [T,F,C,D];
    closed = [L,S,K,E,B,A]
Open = [F,C,D];
    closed = [T,L,S,K,E,B,A]
...
```

BFS

- OPEN được tổ chức dạng LIFO
- Nghiệm với số cung bé nhất
- Độ phức tạp thời gian: O(b^d)
- Độ phức tạp không gian: O(b^d)



DFS

- OPEN được tổ chức dạng FIFO
- Thường cho kết quả nhah hơn
- Độ phức tạp thời gian: O(b^m)
- Độ phức tạp không gian: O(b.m)

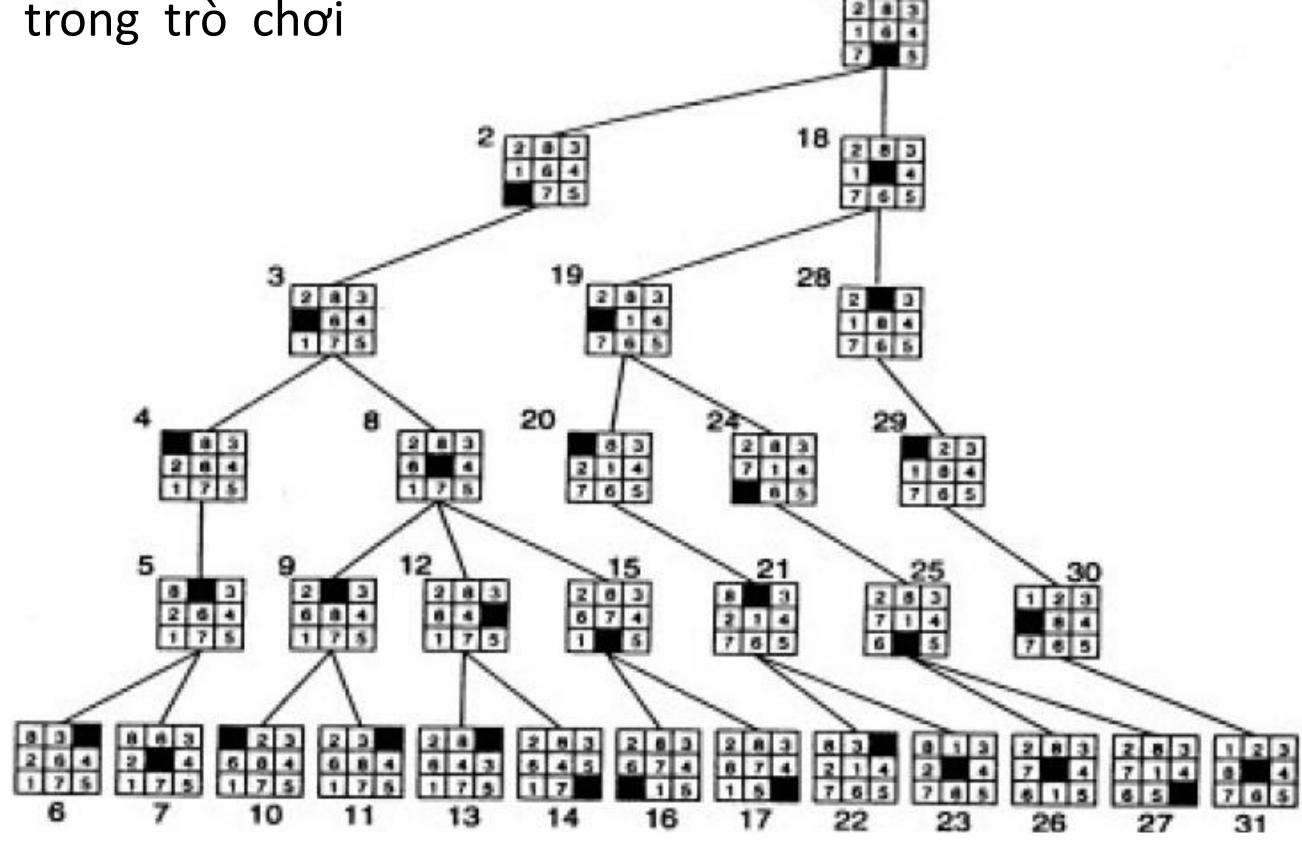
Hàng đợi trong giải thuật BFS chỉ chứa các nút lá (kích thước là bd)

- Tìm kiếm theo chiều sâu có giới hạn (Depth Limited Search)
 - Giải thuật tìm kiếm theo chiều sâu ở trên có ưu điểm là nó có thể sinh
 ra lời giải nhanh chóng mà không tốn kém bộ nhớ.
 - Tuy nhiên nếu không gian trạng thái của bài toán là vô hạn thì rất có thể nó không tìm được lời giải của bài toán khi hướng tìm kiếm không chứa trạng thái đích.
 - ⇒ Để khắc phục nhược điểm này, chúng ta có thể đặt giới hạn độ sâu trong giải thuật: nếu độ sâu của trạng thái đang xét vượt quá ngưỡng nào đó thì chúng ta không bổ sung các nút kề với trạng thái này nữa mà chuyển sang hướng tìm kiếm khác.

- Tìm kiếm theo chiều sâu có giới hạn (Depth Limited Search)
 - Chiến lược giới hạn
 - Cố định một độ sâu MAX, như các kỳ thủ chơi cờ tính trước một số nước nhất định.
 - Tùy theo cấu hình phần cứng của máy tính.
 - Sử dụng Meta Knowledge trong giới hạn độ sâu
 - Giới hạn độ sâu cũng đồng nghĩa với việc co hẹp không gian trạng thái
 và nguy cơ dẫn đến mất nghiệm.

Tìm kiếm theo chiều sâu có giới hạn (Depth Limited Search)

DFS có giới hạn = 5 trong trò chơi 8 - puzzle)



HẾT CHƯƠNG 2