

#### ĐẠI HỌC QUỐC GIA THÀNH PHỐ HỒ CHÍ MINH TRƯỜNG ĐẠI HỌC KHOA HỌC TỰ NHIÊN

# Lý thuyết đồ thị

Tìm kiếm có định hướng

Nguyễn Ngọc Đức 2021

#### Nội dung



1 Best-first Search

2 Greedy Best-first Search

3 A\* Search

4 Giới hạn không gian tìm kiếm

# Tìm kiếm có định hướng



Tìm kiếm có định hướng hay tìm kiếm heuristic

- Bên cạnh định nghĩa còn sử dụng tri thức cụ thể về bài toán
- Có khả năng tìm lời giải hiệu quả hơn so với các chiến lược tìm kiếm mù

#### Heuristic

- Tri thức về bài toán được truyền vào thuật toán tìm kiếm
- Heuristic ước lượng khoảng cách giữa trạng thái hiện tại so với trạng thái đích



### **Best-first Search**

#### **Best-first Search**



- Thuật toán tìm kiếm tổng quát trên cây và đồ thị
- Một nút được chọn mở dựa trên hàm đánh giá, f(n), được xây dựng dựa trên ước lượng chi phí.
  - Nút có ước lượng thấp nhất được mở trước
  - Cài đặt tương tự như UCS ngoại trừ việc sử dụng f thay vì g cho việc sắp xếp hàng đợi ưu tiên
  - Lựa chọn f định nghĩa chiến lược tìm kiếm
- $\blacksquare$  Hầu hết hàm đánh giá f đều chứa **heuristic** h



# **Greedy Best-first Search**

#### **Greedy Best-first Search**



Cố gắng mở các nút được ước lượng gần với đích nhất

#### **Greedy Best-first Search**



Đánh giá trạng thái hiện tại chỉ dựa trên heuristic

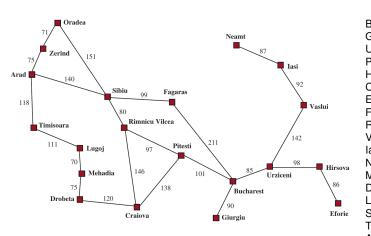
$$f(n) = h(n)$$

Ví dụ: Khoảng cách Euclid giữa 2 điểm X và Y trong không gian d chiều

$$D_{XY} = \sqrt{\sum_{i=1}^{d} (X_i - Y_i)^2}$$

#### Ví dụ

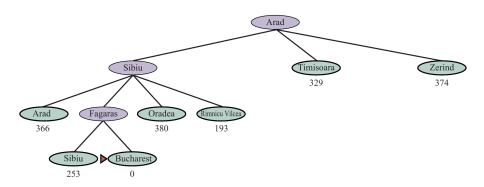




Bucharest 0 Giurgiu 77 Urziceni 80 Pitesti 100 Hirsova 151 Craiova 160 **Eforie** 161 Fagaras 176 Rimnicu Vilcea 193 199 Vaslui lasi 226 Neamt 234 Mehadia 241 Drobeta 242 Lugoi 244 Sibiu 253 Timisoara 329 366 Arad Zerind 374 Oradea 380

### Cây tìm kiếm





- **Time**:  $O(b^m)$  thực thi nhanh với heuristic đủ tốt
- Space:  $O(b^m)$  giữ hết các nút trong bộ nhớ

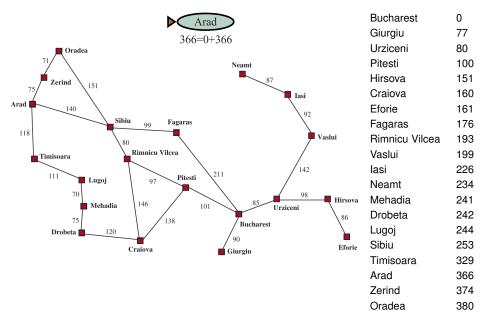


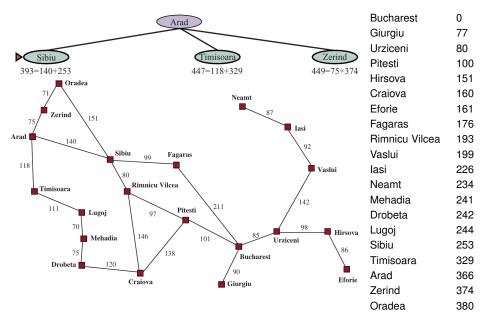
# A\* Search

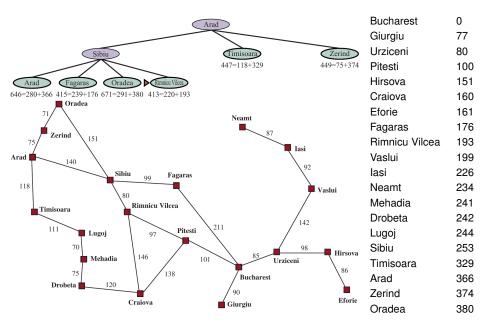
#### A\* Search

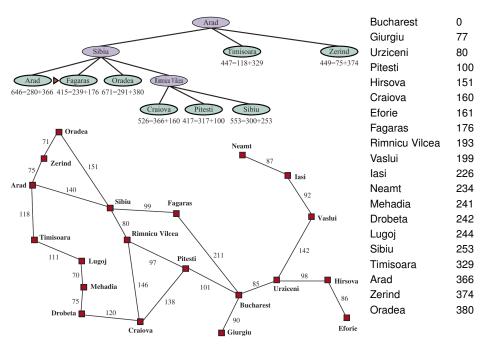


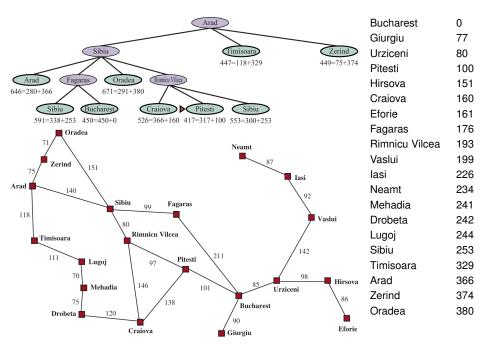
- A\* Search là dạng tìm kiếm Best-first Search phổ biến nhất
- Ý tưởng
  - Tích hợp heuristic vào quá trình tìm kiếm
  - Tránh các đường đi có chi phí lớn
- Hàm đánh giá: f(n) = g(n) + h(n)
  - lacksquare g(n): chi phí đường đi đến n
  - lacktriangledown h(n): ước tính khoảng cách đến đích
  - $\blacksquare f(n)$ : ước tính chi phí đến đích
- Gần như tương tự với UCS ngoại trừ f(n) = g(n) + h(n) thay vì f(n) = g(n)

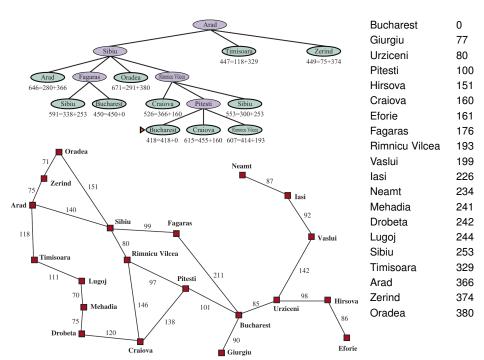












### Đánh giá



Với chi phí di chuyển thấp nhất là  $\epsilon,\,C^*$  là chi phí lời giải tối ưu

**Complete**: có nếu  $\epsilon>0$  và không gian trạng thái hữu hạn

Optimal: có nếu heuristic hợp lý và nhất quán

■ Time: cấp số mũ

■ Space: cấp số mũ

# Điều kiện tối ưu: hợp lý



#### Hợp lý

h(n) là một heuristic hợp lý khi:

- Không ước lượng quá cao chi phí đến đích
- $\blacksquare h(n) \le h^*(n)$  chi phí thấp nhất từ n đến đích

VD: Khoảng cách Euclid trong việc tìm kiếm đường đi ở Romania

# Điều kiện tối ưu: hợp lý



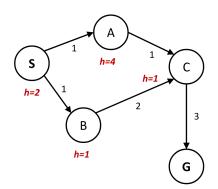
Giả sử đường đi tối ưu có chi phí  $C^*$  nhưng thuật toán trả về đường đi với chi phí  $C>C^*\Rightarrow$  tồn tại nút n nằm trên đường đi tối ưu không được mở.

- $f(n) > C^*$  (do n không được mở)
- f(n) = g(n) + h(n)
- $f(n) = g^*(n) + h(n)$  (nguyên lý Bellman)
- $lacksquare f(n) \leq g^*(n) + h^*(n)$  (vì heuristic hợp lý:  $h(n) < h^*n$ )
- $f(n) \leq C^* !!!!$

# Điều kiện tối ưu



Liệu hợp lý là đã đủ?

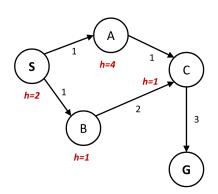


Hình 1: Không gian tìm kiếm

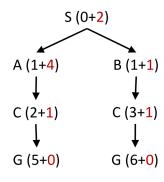
# Điều kiện tối ưu



Tại sao hợp lý vẫn chưa đủ?



Hình 1: Không gian tìm kiếm

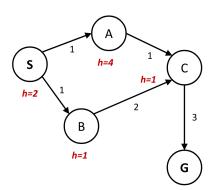


Hình 2: Cây tìm kiếm

# Điều kiện tối ưu



Tại sao hợp lý vẫn chưa đủ?

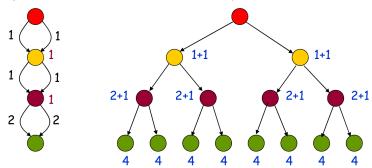


Nút C không được mở từ A!!!

Hình 1: Không gian tìm kiếm

#### Nên làm gì với các trạng thái đã thăm?

- Loại bỏ nút mới, mở nút mục tiêu và trả về kết quả không tối ưu
- Không loại bỏ nút mới để đạt được kết quả tìm kiếm tối ưu



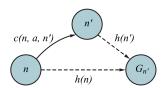
**Space:**  $O(2^n)$  cấp số mũ!!!

# Điều kiện tối ưu: nhất quán



#### Nhất quán

h(n) là một heuristic nhất quán nếu với mỗi succesor n' của n, khoảng cách ước tính đến đích từ n không lớn hơn khoảng cách đến đích ước tính từ n' cộng với chi phí di chuyển từ n đến n':  $h(n) \leq c(n,a,n') + h(n')$ 



Một heuristic **nhất quán** cũng là một heuristic **hợp lý** 

# Điều kiện tối ưu: nhất quán



Nếu h(n) nhất quán, f(n) không giảm dù đi bất kỳ đường nào.

#### Chứng minh.

Nếu n' là successor của n:

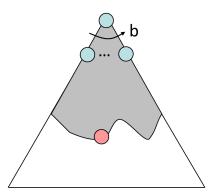
$$f(n') = g(n') + h(n') = g(n) + c(n, a, n') + h(n') \ge g(n) + h(n)$$

$$f(n') \ge f(n)$$

 $\Rightarrow$  Nếu n' nằm trên đường đi tối ưu chứa n và  $g^*(n')>g^*(n),\, n'$  luôn luôn được mở sau n.

### Tính chất





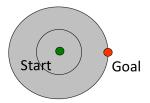
Hình 2: UCS Hình 3: A\*

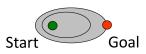
#### Viền



 UCS mở các nút theo tất cả các hướng

A\* mở theo hướng chính đến đích nhưng tính tối ưu dựa trên heuristic

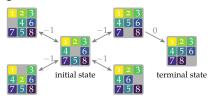




#### Bài toán 8-puzzle



- Chi phí lời giải trung bình cho một bài toán 8-puzzle ngẫu nhiên là
  22 bước
- b khoảng 3
  - $\blacksquare 3^{22} pprox 3.1 imes 10^{10}$  trạng thái (cây tìm kiếm)
  - 9!/2 = 181440 trạng thái có thể đi đến (không gian tìm kiếm)
- 15-puzzle: khoảng 10<sup>13</sup>!!!

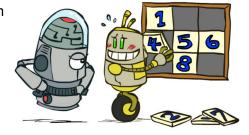


### Bài toán 8-puzzle I



- Nếu các ô có thể dịch chuyển tư do chồng lên các ô khác?
- Khoảng cách Manhattan

$$D_{XY} = \sum_{i=1}^{d} |X_i - Y_i|$$



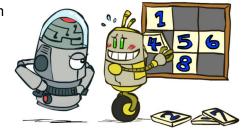
Tai sao heuristic này lại hợp lý?

### Bài toán 8-puzzle I



- Nếu các ô có thể dịch chuyển tư do chồng lên các ô khác?
- Khoảng cách Manhattan

$$D_{XY} = \sum_{i=1}^{d} |X_i - Y_i|$$



- Tại sao heuristic này lại hợp lý?
- Đây là heuristic cho bài toán nới lỏng

#### A\* Search



- A\* dùng khoảng cách ước tính và chi phí di chuyển
- A\* tối ưu với heuristic nhất quán
- Thiết kế heuristic: sử dụng heuristic của bài toán nới lỏng





# Giới hạn không gian tìm kiếm

# Giới hạn không gian tìm kiếm



- Chi phí bộ nhớ cho thuật toán A\*: b<sup>d</sup>
- Cấp số mũ!!!
- Trên thực tế, máy tính thường bị tràn bộ nhớ khi thực thi thuật toán A\*
- Ý tưởng: sử dụng hướng tiếp cận theo chiều sâu?

# Giới hạn không gian tìm kiếm



- Iterative-deepening A\* (IDA\*): Sử dụng giá trị cut-off cho chi phí ước tính.
- Recursive best-first search (RBFS): Giữ lại nút cha có chi phí ước tính thay thế tốt nhất của nút hiện tại.

**■ Space:** *O*(*bd*) !!!

■ Time: khó ước lượng nhưng vẫn có thể là cấp số mũ

# Tìm kiếm tốt hơn bằng phương pháp học?

"Those who do not learn from history are doomed to repeat it" Tạm dịch: Sai lầm sẽ lặp lại với những người không chịu học hỏi

- Học từ kinh nghiệm di chuyển để tránh mở các cây con không mong muốn.
- Tài liệu thực hành tham khảo?

# Tổng kết



- **Best-first Search:** Tìm kiếm dựa trên chi phí ước tính f(n)
- **Greedy Best-first Search:** Khoảng cách ước tính h(n)
- A\*: Chi phí ước tính f(n) = Khoảng cách ước tính h(n) + Chi phí di chuyển g(n)
  - Tối ưu: nhất quán
- Thiết kế heuristic: sử dụng bài toán nới lỏng (relaxed problem)
- Giới hạn không gian tìm kiếm: hướng tiếp cận theo chiều sâu
- Tìm kiếm tốt hơn: nhận xét, học hỏi trước khi hành động

#### Tài liệu tham khảo



- [1] Bùi Tiến Lên, Bộ môn Khoa học máy tính
  - "Bài giảng môn Cơ sở trí tuệ nhân tạo"
- [2] Michael Negnevitsky Russell, S. and Norvig, P. (2021).
  - "Artificial intelligence: a modern approach."
- [3] Berkelev University
  - "CS188"
- [4] Prof. Eric Grimson, Prof. John Guttag
  - "MIT 6.0002 Course".