

Travail pratique 1 : IFT-4102/7025, Hiver 2018

Université Laval, Département d'informatique et de génie logiciel

Date de remise: 25 février 2018 à 23h55

1 Recherche dans le monde de Pacman [25 points]

Dans cette partie du travail pratique, votre agent Pacman trouvera des chemins dans son monde de labyrinthe, à la fois pour atteindre un endroit particulier et pour collecter de la nourriture efficacement. Vous allez construire des algorithmes de recherche généraux et les appliquer au monde de Pacman.

Ce projet Pacman a été développé par l'université Berkeley dans le cadre du cours CS188. Les questions et instructions qui suivent sont d'ailleurs essentiellement une traduction de la page web <http://ai.berkeley.edu/search.html> que vous pouvez aussi consulter.

Le code de ce projet se compose de plusieurs fichiers Python (que vous trouverez dans [search.zip](#)), certains devront être lus et compris (au moins partiellement), et d'autres peuvent être ignorés. Notez aussi que le code fonctionne seulement avec python 2 et pas avec python 3.

Fichiers que vous allez modifier et remettre:

search.py Où résideront tous vos algorithmes de recherche.
searchAgents.py Où résideront tous vos agents basés sur la recherche.

Fichiers que vous pourriez vouloir regarder:

pacman.py Le fichier principal qui exécute les jeux Pacman.
game.py La logique derrière le fonctionnement du monde Pacman.
util.py Structures de données utiles pour la mise en oeuvre d'algorithmes de recherche.

Les fichiers de support que vous pouvez ignorer:

graphicsDisplay.py Graphiques pour Pacman
graphicsUtils.py Support pour les graphiques Pacman
textDisplay.py Graphiques ASCII pour Pacman
ghostAgents.py Agents pour contrôler les fantômes
keyboardAgents.py Interfaces clavier pour contrôler Pacman
layout.py Code pour lire les fichiers de mise en page et stocker leur contenu
autograder.py Correcteur automatique
testParser.py Analyse les fichiers de tests et de solutions pour l'autograder
testClasses.py Classes de tests générales
test_cases Répertoire contenant les cas de tests pour chaque question
searchTestClasses.py Les classes de tests spécifiques au présent projet.

Évaluation et remise: Seulement les fichiers search.py et searchAgents.py sont à remettre. Il ne faut pas modifier les autres fichiers car votre code sera exécuter avec les originaux lors de la correction. Un

correcteur automatique est fourni, ce qui vous permettra de tester vos implémentations. Veuillez ne pas changer les noms des fonctions ou classes fournies dans le code, sinon le correcteur automatique ne fonctionnera plus.

Nous vérifierons votre code par rapport aux autres soumissions dans la classe pour la redondance logique. Si vous copiez le code de quelqu'un d'autre et le soumettez avec des modifications mineures, nous le saurons. Ces détecteurs de triche sont assez difficiles à tromper, alors n'essayez pas s'il vous plaît. Nous vous faisons confiance pour soumettre votre propre travail seulement. De plus, puisque ce projet Pacman a été utilisé dans divers cours dans différentes universités au cours des années, beaucoup d'étudiants l'ont fait, et certains d'entre eux ont possiblement rendu publiques leurs solutions. Merci de ne pas plagier ces solutions.

Nous sommes maintenant prêts à commencer! Après avoir téléchargé le code ([search.zip](#)), décompressé, et en changeant dans le répertoire, vous devriez être capable de jouer à un jeu de Pacman en tapant ce qui suit sur la ligne de commande:

```
python2 pacman.py
```

Pacman vit dans un monde bleu brillant de couloirs sinueux et de délicieuses gâteries rondes. Naviguer efficacement dans ce monde sera la première étape de Pacman dans la maîtrise de son domaine.

L'agent le plus simple dans `searchAgents.py` s'appelle `GoWestAgent`, il va toujours à l'Ouest (un agent réflexe trivial). Cet agent peut parfois gagner:

```
python2 pacman.py --layout testMaze --pacman GoWestAgent
```

Mais, les choses deviennent problématiques pour cet agent lorsqu'il est nécessaire de tourner:

```
python2 pacman.py --layout tinyMaze --pacman GoWestAgent
```

Si Pacman est coincé, vous pouvez quitter le jeu en tapant CTRL-c dans votre terminal.

Bientôt, votre agent ne résoudra pas seulement `tinyMaze`, mais n'importe quel labyrinthe que vous voulez. Notez que `pacman.py` supporte un certain nombre d'options qui peuvent chacune être exprimées de manière longue (par exemple, `--layout`) ou de manière courte (par exemple, `-l`). Vous pouvez voir la liste de toutes les options et leurs valeurs par défaut via:

```
python2 pacman.py -h
```

En outre, toutes les commandes qui apparaissent dans ce projet apparaissent également dans `commands.txt`. Sous UNIX / Mac OS X, vous pouvez même exécuter toutes ces commandes dans l'ordre avec `bash commands.txt`.

Finalement, lorsque vous avez complété une question, vous pouvez tester votre code avec le correcteur automatique. Par exemple, pour la question 1:

```
python2 autograder.py -q q1
```

1.1 Exploration en profondeur d'abord [3 points]

Dans `searchAgents.py`, vous trouverez un `SearchAgent` entièrement implémenté, qui planifie un chemin dans le monde de Pacman, puis exécute ce chemin étape par étape. Les algorithmes de recherche pour la formulation d'un plan ne sont pas implémentés - c'est votre travail.

Tout d'abord, vérifions que le `SearchAgent` fonctionne correctement en exécutant:

```
python2 pacman.py -l tinyMaze -p SearchAgent -a fn = tinyMazeSearch
```

La commande ci-dessus indique au `SearchAgent` d'utiliser `tinyMazeSearch` comme algorithme de recherche, implémenté dans `search.py`. Pacman devrait naviguer dans le labyrinthe avec succès.

Maintenant, il est temps d'écrire des fonctions de recherche génériques à part entière pour aider les plans de Pacman! Rappelez-vous qu'un nœud de recherche doit contenir non seulement un état mais aussi les informations nécessaires pour reconstruire le chemin (plan) qui aboutit à cet état.

Remarque importante: Toutes vos fonctions de recherche doivent renvoyer une liste d'actions qui mèneront l'agent du début à l'objectif. Ces actions doivent toutes être légales (directions valides, pas de déplacement à travers les murs).

Note importante: Assurez-vous d'utiliser les structures de données `Stack`, `Queue` et `PriorityQueue` qui sont fournies dans `util.py` ! Ces implémentations de structure de données ont des propriétés particulières qui sont requises pour la compatibilité avec l'autograder.

Astuce: Les algorithmes sont très similaires. Donc, concentrez-vous sur profondeur d'abord et le reste devrait être relativement simple. En effet, une implémentation possible ne nécessite qu'une seule méthode de recherche générique qui est configurée avec une stratégie de mise en file d'attente spécifique à l'algorithme. (Votre mise en œuvre n'a pas besoin d'être de ce type pour recevoir un crédit complet).

Implémentez l'algorithme d'exploration en profondeur d'abord (version pour graphes) dans `search.py`. Votre code devrait trouver rapidement une solution pour:

```
python2 pacman.py -l tinyMaze -p SearchAgent
python2 pacman.py -l mediumMaze -p SearchAgent
python2 pacman.py -l bigMaze -z .5 -p SearchAgent
```

Le tableau de Pacman montrera une superposition des états explorés, et l'ordre dans lequel ils ont été explorés (un rouge plus clair signifie une exploration plus tôt). Est-ce que Pacman va réellement à tous les carrés explorés sur son chemin vers le but?

Astuce: Si vous utilisez une `Stack` comme structure de données, la solution trouvée par votre algorithme profondeur d'abord pour `mediumMaze` devrait avoir une longueur de 130 (à condition d'insérer les successeurs dans la frange dans l'ordre fourni par `getSuccessors`, vous pourriez obtenir 246 si vous les insérez dans l'ordre inverse).

1.2 Exploration en largeur d'abord [3 points]

Implémentez l'algorithme largeur d'abord (version pour graphes) dans `search.py`. Testez votre code de la même manière que pour la recherche en profondeur.

```
python2 pacman.py -l mediumMaze -p SearchAgent -a fn=bfs
python2 pacman.py -l bigMaze -p SearchAgent -a fn=bfs -z .5 --frameTime 0
```

Est-ce que l'exploration en largeur d'abord trouve une solution de coût minimal? Sinon, vérifiez votre implémentation.

Remarque: Si vous avez écrit votre code de recherche de manière générique, votre code devrait fonctionner aussi bien pour le problème de recherche du huit-puzzle sans aucun changement.

```
python2 eightpuzzle.py
```

1.3 Exploration à coût uniforme (UCS) [3 points]

Considérez `mediumDottedMaze` et `mediumScaryMaze`. En changeant la fonction de coût, nous pouvons encourager Pacman à trouver des chemins différents. Par exemple, nous pouvons facturer plus pour des étapes dangereuses dans les zones fantômes ou moins pour les étapes dans les zones riches en nourriture, et un agent Pacman rationnel devrait ajuster son comportement en conséquence.

Implémentez l'algorithme de recherche de graphes à coût uniforme dans `search.py`. Nous vous encourageons à parcourir `util.py` pour des structures de données qui pourraient vous être utiles dans votre implémentation. Testez votre code:

```
python2 pacman.py -l mediumMaze -p SearchAgent -a fn=ucs
python2 pacman.py -l mediumDottedMaze -p StayEastSearchAgent
python2 pacman.py -l mediumScaryMaze -p StayWestSearchAgent
```

Remarque: Vous devriez obtenir des coûts de chemin très bas pour `StayEastSearchAgent` et très élevés pour `StayWestSearchAgent`, en raison de leurs fonctions de coût exponentielles (voir `searchAgents.py` pour plus de détails).

1.4 Exploration A* [3 points]

Implémentez une recherche de graphe A* dans la fonction vide `aStarSearch` dans `search.py`. A* prend une fonction heuristique comme argument. Les heuristiques prennent deux arguments: un état dans le problème de recherche (l'argument principal), et le problème lui-même (pour l'information de référence). La fonction heuristique `nullHeuristic` dans `search.py` est un exemple trivial.

Vous pouvez tester votre implémentation A* sur le problème original consistant à trouver un chemin à travers un labyrinthe vers une position fixe en utilisant l'heuristique de distance de Manhattan (déjà implémentée dans `searchAgents.py`).

```
python2 pacman.py -l bigMaze -z .5 -p SearchAgent -a fn=astar,heuristic=manhattanHeuristic
```

Vous devriez voir que A* trouve la solution optimale légèrement plus rapidement que la recherche à coût uniforme (environ 549 contre 620 nœuds de recherche développés dans notre implémentation, mais les égalités en priorité peuvent faire légèrement différer vos nombres). Que se passe-t-il sur `openMaze` pour les différentes stratégies de recherche?

1.5 Problème des coins: représentation [3 points]

Le véritable pouvoir de A* ne sera apparent qu'avec un problème de recherche plus complexe. Maintenant, il est temps de formuler un tel problème.

Dans les "labyrinthes à coins", il y a quatre points, un dans chaque coin. Notre nouveau problème de recherche est de trouver le chemin le plus court à travers le labyrinthe qui touche les quatre coins (que le labyrinthe ait ou non de la nourriture). Notez que pour certains labyrinthes comme `tinyCorners`, le chemin le plus court ne va pas toujours à la nourriture la plus proche en premier!

Indice : le chemin le plus court à travers `tinyCorners` prend 28 étapes.

Remarque: Assurez-vous de compléter la question 2 avant de travailler sur la question 5, car la question 5 s'appuie sur votre réponse à la question 2.

Implémentez le problème de recherche *CornersProblem* dans `searchAgents.py`. Vous devrez choisir une représentation d'état qui code toutes les informations nécessaires pour détecter si les quatre coins ont été atteints. Maintenant, votre agent de recherche devrait résoudre:

```
python2 pacman.py -l tinyCorners -p SearchAgent -a fn=bfs,prob=CornersProblem
python2 pacman.py -l mediumCorners -p SearchAgent -a fn=bfs,prob=CornersProblem
```

Pour obtenir un crédit complet, vous devez définir une représentation d'état abstraite qui n'encode pas les informations non pertinentes (comme la position des fantômes, où la nourriture supplémentaire est, etc.). En particulier, n'utilisez pas un `Pacman GameState` comme état de recherche. Votre code sera très, très lent si vous le faites (et aussi faux).

Astuce: Les seules parties de l'état du jeu dont vous avez besoin dans votre implémentation sont la position de départ de Pacman et l'emplacement des quatre coins.

L'implémentation de largeur d'abord étend un peu moins de 2000 nœuds de recherche sur `mediumCorners`. Cependant, une heuristique (utilisée avec A*) peut réduire la quantité de recherche requise.

1.6 Problème des coins: heuristique [3 points]

Note: Assurez-vous de compléter la question 4 avant de travailler sur la question 6, car la question 6 s'appuie sur votre réponse à la question 4.

Implémentez une heuristique consistante non-triviale pour *CornersProblem* dans `cornersHeuristic`.

```
python2 pacman.py -l mediumCorners -p AStarCornersAgent -z 0.5
```

Remarque: `AStarCornersAgent` est un raccourci pour

```
-p SearchAgent -a fn=aStarSearch,prob=CornersProblem,heuristic=cornersHeuristic.
```

Admissibilité et cohérence: Rappelez-vous que les heuristiques ne sont que des fonctions qui prennent des états de recherche et renvoient des nombres qui estiment le coût à un objectif le plus proche. Des heuristiques plus efficaces retourneront des valeurs plus proches des coûts réels. Pour être admissibles, les valeurs des heuristiques doivent être des bornes inférieures du coût du chemin le plus court vers l'objectif le plus proche (et être non négatives). Pour être consistantes, il faut en plus considérer que

si une action a coûté c , alors prendre cette action ne peut que provoquer une chute de l'heuristique d'au plus c .

Rappelez-vous que l'admissibilité n'est pas suffisante pour garantir l'optimalité dans la recherche de graphes - vous avez besoin de la notion plus forte de consistance. Cependant, les heuristiques admissibles sont généralement également consistantes, surtout si elles sont dérivées de relaxations du problème. Par conséquent, il est généralement plus facile de commencer par considérer les heuristiques admissibles. Une fois que vous avez une heuristique admissible qui fonctionne bien, vous pouvez vérifier si elle est effectivement consistante. La seule façon de garantir la consistance est avec une preuve. Cependant, l'inconsistance peut souvent être détectée en vérifiant que pour chaque nœud que vous développez, ses nœuds successeurs sont égaux ou supérieurs en valeur de la fonction f . De plus, si UCS et A* retournent des chemins de longueurs différentes, votre heuristique est inconsistante.

Heuristique non-triviale: Il y a deux heuristiques triviales: celle qui retourne zéro partout et l'heuristique qui calcule le vrai coût. La première ne sauverais aucun temps, tandis que la dernière prendrais beaucoup trop de temps. Vous voulez une heuristique qui réduit le temps de calcul total, bien que pour ce travail, le correcteur automatique ne vérifie que le nombre de nœuds (en dehors de l'application d'une limite de temps raisonnable).

Notes: Votre heuristique doit être une heuristique cohérente, non-triviale et non-négative pour recevoir des points. Assurez-vous que votre heuristique renvoie 0 à chaque état de but et ne renvoie jamais de valeurs négatives. Vous serez noté en fonction du nombre de nœuds développés:

Nombre de noeuds développés	Note
plus de 2000	0/3
moins de 2000	1/3
moins de 1600	2/3
moins de 1200	3/3

1.7 Manger tous les points: heuristique [4 points]

Maintenant, nous allons résoudre un problème de recherche difficile: manger tous les points en aussi peu d'étapes que possible. Pour cela, nous aurons besoin d'une nouvelle définition de problème de recherche: FoodSearchProblem dans searchAgents.py (implémenté pour vous). Une solution est définie pour être un chemin qui recueille tous les points dans le monde Pacman. Pour le présent projet, les solutions ne tiennent pas compte des fantômes ou des pastilles de puissance; Les solutions dépendent uniquement de l'emplacement des murs, de la nourriture habituelle et de Pacman. Si vous avez écrit correctement vos méthodes de recherche générales, A* avec une heuristique nulle (équivalente à une recherche de coût uniforme) devrait rapidement trouver une solution optimale pour testSearch sans changement de code de votre part (coût total de 7).

```
python2 pacman.py -l testSearch -p AStarFoodSearchAgent
```

Remarque: AStarFoodSearchAgent est un raccourci pour
-p SearchAgent -a fn=astar,prob=FoodSearchProblem,heuristic=foodHeuristic.

Vous devriez trouver que l'exploration à coût uniforme commence à ralentir même pour le tinySearch apparemment simple. À titre de référence, notre implémentation prend 2,5 secondes pour trouver un chemin de longueur 27 après l'expansion de 5057 nœuds de recherche.

Remarque: Assurez-vous de compléter la question 4 avant de travailler sur la question 7, car la question 7 s'appuie sur votre réponse à la question 4.

Remplissez `foodHeuristic` dans `searchAgents.py` avec une heuristique consistante pour le `FoodSearchProblem`. Essayez votre agent sur le `trickySearch`:

```
python2 pacman.py -l trickySearch -p AStarFoodSearchAgent
```

Notre agent UCS trouve la solution optimale en environ 13 secondes, explorant plus de 16 000 nœuds.

Toute heuristique consistante non-négative recevra au moins 1 point. Assurez-vous que votre heuristique renvoie 0 à chaque état de but et ne renvoie jamais de valeur négative. En fonction du nombre de nœuds que votre heuristique développe, vous obtiendrez le nombre de points suivant:

Nombre de noeuds développés	Note
plus de 15000	1/4
moins de 15000	2/4
moins de 12000	3/4
moins de 9000	4/4
moins de 7000	5/4

1.8 Recherche sous-optimale [3 points]

Parfois, même avec A* et une bonne heuristique, trouver le chemin optimal à travers tous les points est difficile. Dans ce cas, nous aimerions trouver un chemin raisonnablement bon, rapidement. Dans cette section, vous allez écrire un agent qui mange toujours avidement le point le plus proche. `ClosestDotSearchAgent` est implémenté pour vous dans `searchAgents.py`, mais il manque une fonction importante qui trouve un chemin vers le point le plus proche.

Implémentez la fonction `findPathToClosestDot` dans `searchAgents.py`. Notre agent résout ce labyrinthe (sous-optimalement!) en moins d'une seconde avec un coût de chemin de 350:

```
python2 pacman.py -l bigSearch -p ClosestDotSearchAgent -z .5
```

Astuce: Le moyen le plus rapide pour compléter `findPathToClosestDot` est de terminer le `AnyFoodSearchProblem` (il manque le test d'objectif). Ensuite, résolvez ce problème avec une fonction de recherche appropriée. La solution devrait être très courte!

Votre `ClosestDotSearchAgent` ne trouvera pas toujours le chemin le plus court possible dans le labyrinthe. Assurez-vous de comprendre pourquoi et essayez de trouver un petit exemple où toujours aller au point le plus proche n'aboutit pas à trouver le chemin le plus court pour manger tous les points.

2 CSP: Planification de cours [4 points]

Vous êtes responsable de la planification des cours d'informatique qui se déroulent les lundis, mercredis et vendredis. Il y a 5 classes qui se donnent ces jours-là et 3 professeurs qui enseigneront ces cours. Vous êtes contraint par le fait que chaque professeur ne peut enseigner qu'une classe à la fois. Les classes sont:

- Classe 1: Introduction à la programmation: se tient de 8h00 à 9h00
- Classe 2: Introduction à l'intelligence artificielle: se tient de 8h30 à 9h30
- Classe 3: Traitement du langage naturel: se tient de 9h00 à 10h00
- Classe 4: Vision par ordinateur: se tient de 9h00 à 10h00
- Classe 5: Apprentissage automatique: se tient de 10h30 à 11h30

Les professeurs sont:

- Professeur A, qualifié pour enseigner les classes 1, 2 et 5
- Professeur B, qualifié pour enseigner les cours 3, 4 et 5
- Professeur C, qualifié pour enseigner les classes 1, 3 et 4.

2.1 Formulation [2 points]

Formulez ce problème comme un CSP dans lequel il y a une variable par classe, en indiquant les domaines des variables et les contraintes.

2.2 Graphe des contraintes [2 points]

Dessinez le graphe des contraintes associé à votre CSP. Votre CSP devrait avoir une structure presque en arbre. Expliquez brièvement (deux phrases ou moins) pourquoi nous préférons résoudre des CSP ayant des structures en arbre.