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

Cơ sở trí tuệ nhân tạo

Tìm kiếm có định hướng

Nguyễn Ngọc Đức 2021

Nội dung



2021

1/29

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

Nguyễn Ngọc Đức Cơ sở trí tuệ nhân tạo 2021 3 / 29

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

Nguyễn Ngọc Đức Cơ sở trí tuệ nhân tạo 2021 5 / 29

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

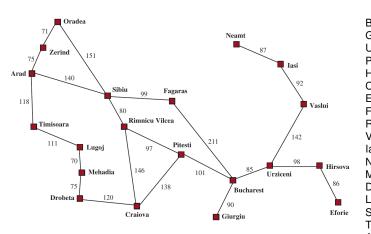
$$f(n) = h(n)$$

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

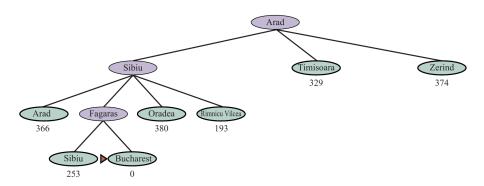




Bucharest 0 Giurgiu 77 Urziceni 80 Pitesti 100 Hirsova 151 Craiova 160 **Eforie** 161 Fagaras 176 Rimnicu Vilcea 193 199 Vaslui lasi 226 Neamt 234 Mehadia 241 Drobeta 242 Lugoi 244 Sibiu 253 Timisoara 329 366 Arad Zerind 374 Oradea 380

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

Nguyễn Ngọc Đức Cơ sở trí tuệ nhân tạo 2021 8 / 29



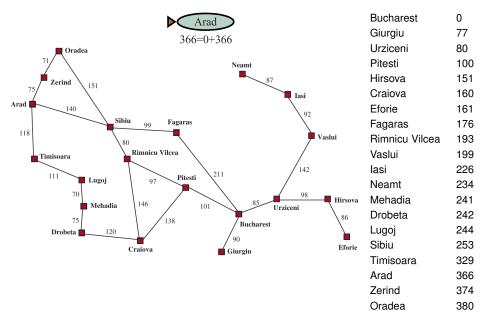
A* Search

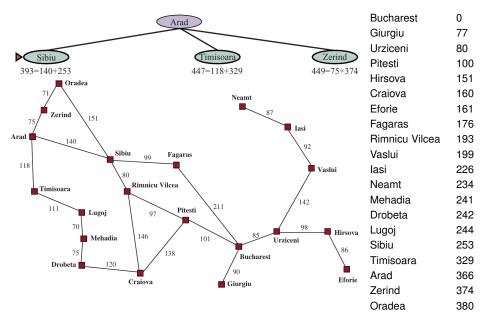
Nguyễn Ngọc Đức Cơ sở trí tuệ nhân tạo 2021 9 / 29

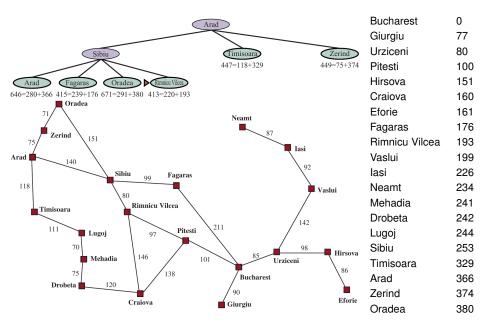
A* Search

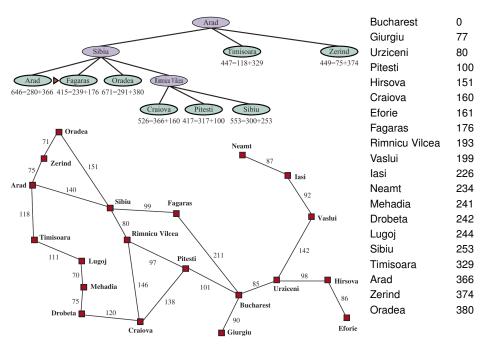


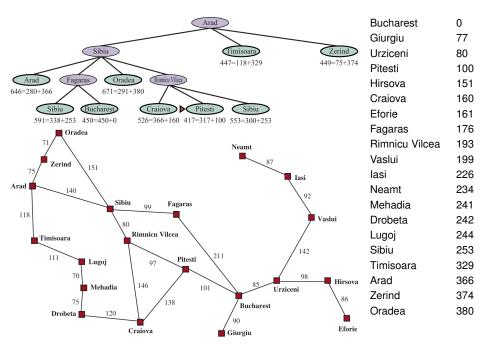
- A* Search là dạng tìm kiếm Best-first Search phổ biến nhất
- Ý tưởng
 - Tích hợp heuristic vào quá trình tìm kiếm
 - Tránh các đường đi có chi phí lớn
- Hàm đánh giá: f(n) = g(n) + h(n)
 - lacksquare g(n): chi phí đường đi đến n
 - lacksquare h(n): ước tính khoảng cách đến đích
 - $\blacksquare f(n)$: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

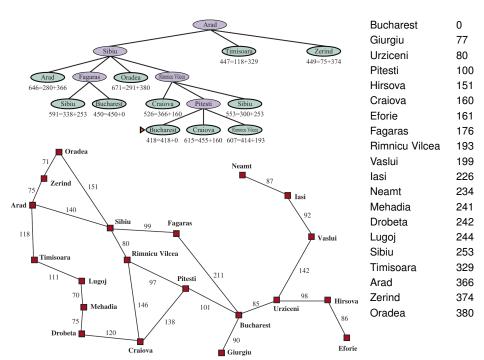












Đánh giá



- 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
- lacksquare $h(n) \leq h^*(n)$ 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



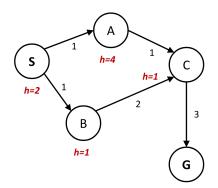
Giả sử đường đi tối ưu có chi phí C^* nhưng thuật toán trả về đường đi với chi phí $C>C^*\Rightarrow$ tồn tại nút n nằm trên đường đi tối ưu không được mở.

- $f(n) > C^*$ (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



Liêu hợp lý là đã đủ?

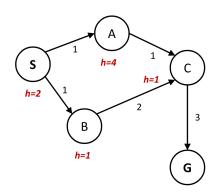


Hình 1: Không gian tìm kiếm

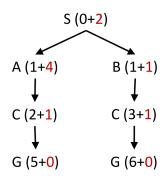
Điều kiện tối ưu



Tại sao hợp lý vẫn chưa đủ?



Hình 1: Không gian tìm kiếm

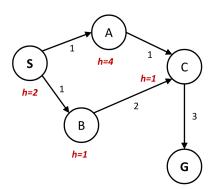


Hình 2: Cây tìm kiếm

Điều kiện tối ưu



Tại sao hợp lý vẫn chưa đủ?

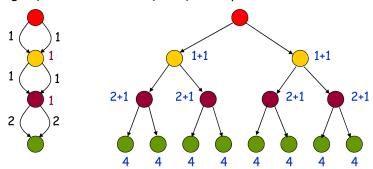


Nút C không được mở từ A!!!

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



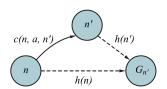
■ Space: $O(2^n)$ cấp số mũ!!!

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:

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

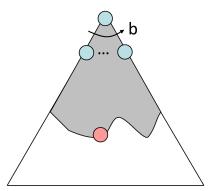
$$f(n') \ge f(n)$$

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

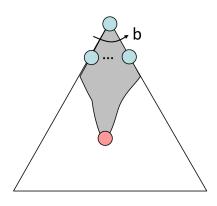
Nguyễn Ngọc Đức Cơ sở trí tuệ nhân tạo 2021 18 / 29

Tính chất





Hình 2: UCS



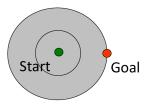
Hình 3: A*

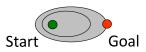
Viền



 UCS mở các nút theo tất cả các hướng

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

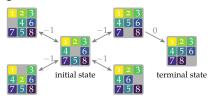




Bài toán 8-puzzle



- 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 10¹³!!!

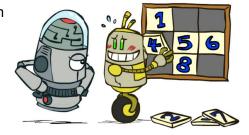


Bài toán 8-puzzle I



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

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



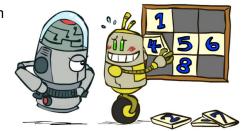
Tại sao heuristic này lại hợp lý?

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

Nguyễn Ngọc Đức Cơ sở trí tuệ nhân tạo 2021 24 / 29

Giới hạn không gian tìm kiếm



- Chi phí bộ nhớ cho thuật toán A*: b^d
- 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 Pài 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?.