

## Ayudantía - Search

Matías Greco IIC2613 - Inteligencia Artificial Segundo Semestre, 2019

- 1. Describa cuando una heurística es admisible y cuando es consistente. ¿Que propiedades le otorgan al algoritmo A\* usar una heurística que contenga estas características?. Si la heurística es admisible pero no consistente, como podría convertirla en consistente?
- 2. Demuestre que A\*, con una heurística admisible es completo y óptimo.
- 3. Demuestre que  $wA^*$ , con una heurística admisible, es w sub-optimo.
- 4. En algunos problemas como el TSP, es posible implementar a\* sin lista de *CLOSE*. Usando una heurística consistente, es posible garantizar la no re-expansión de estados?
- 5. A\*-early es una implementación de A\* que verifica si el nodo es una solución al momento de generarlo. Explique por qué el resultado obtenido por A\*-early no es óptimo. Como se podría corroborar la optimalidad de la solución entregada por A\*-early?.

**Algorithm 2:** A\*-EARLY **Input:** (Start state s)

```
U \leftarrow \infty
                                                                                      g(s) \leftarrow 0;
                                                                                      3 Open \leftarrow \emptyset;
                                                                                      4 Closed ← ∅
                                                                                      5 Add s to OPEN with f(s) = h(s)
                                                                                      6 while (OPEN \neq \emptyset and fmin < U) do
 Algorithm 1: A*-LATE
                                                                                             best \leftarrow ExtractMin(OPEN)
   Input: (Start state s)
                                                                                             Move best from OPEN to CLOSED
 1 g(s) \leftarrow 0; Open \leftarrow \emptyset; Closed \leftarrow \emptyset
                                                                                             for every action A applicable on state best do
   Add s to Open with f(s) = h(s)
                                                                                                  c \leftarrow generate a state by applying A to best
 3 while (OPEN \neq \emptyset) do
                                                                                                  g_{new} \leftarrow g(best) + cost(best, c)
        best \leftarrow \text{ExtractMin}(\text{OPEN})
                                                                                                  if c in Open \cup Closed then
                                                                                     12
        if GoalTest(best) = = TRUE then
                                                                                     13
                                                                                                       if q(c) < q_{new} then
          oxed{return} the lowest-cost path found to best
                                                                                                          continue (duplicate node, goto line 9)
        Move best from OPEN to CLOSED
                                                                                                      Remove c from OPEN and CLOSED
                                                                                     15
        for every action A applicable on state best do
                                                                                                  if GoalTest(c) == TRUE then
                                                                                     16
             c \leftarrow generate a state by applying A to best
                                                                                                       if g_{new} < U then U \leftarrow g_{new}
                                                                                     17
                     -g(best) + cost(best, c)
             if c in Open \cup Closed then
                                                                                                           \operatorname{empty-open}(U) // optional.
12
                  if g(c) \leq g_{new} then
13
                   continue (duplicate node, goto line 9)
                 Remove c from OPEN and CLOSED
14
                                                                                                   f(c) = g(c) + h(c)
                                                                                                  if f(c) < U then
             \begin{split} g(c) \leftarrow g_{new} \\ \text{Insert } c \text{ to OPEN with key } f(c) = g(c) + h(c) \end{split}
15
                                                                                                      Insert c to OPEN with key f(c)
17 return No solution exists
                                                                                    24 \, return \,U and the associated path
                                                                                                                 ((b)) A*-early
                             ((a)) A*-late
```

Figura 1: Pseudocodigo de A\*-late (implementación clásica de A\*) y A\*-early (implementación que verifica si el nodo es goal al generarlo). Fuente: [1]

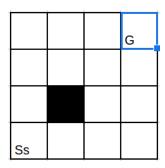


Figura 2: Un problema de busqueda en grilla

- 6. Muestre como quedan la lista de *OPEN* y *CLOSE* al ejecutar A\* utilizando como heurística la distancia de *Manhattan* en el problema de navegación sobre una grilla de la figura 2.
- 7. Búsqueda bidireccional es un tipo de búsqueda que consiste en intercalar episodios de búsqueda desde atrás hacia adelante y viceversa. Es decir, en los episodios pares expande estados desde el estado inicial, y en los episodios impares expande estados desde el estado objetivo hacia atrás, aplicando las acciones inversas. Un enfoque intuitivo para este tipo de búsqueda, pero que no funciona muy bien, consiste en verificar cuando un camino ya fue generado desde su lado inverso y después unir ambos. Explique por que este enfoque no funciona muy bien y como lo podría mejorar. Utilice la grilla del problema anterior para graficar.

## Referencias

[1] Ariel Felner. Position paper: Using early goal test in a. In *Eleventh Annual Symposium on Combinatorial Search*, 2018.