Relatório final dos algoritmos de busca.

Arthur Siqueira e Silva, Ihan Belmonte Bender

Uniform Cost Search:

O algoritmo expande sempre o nodo com menor custo em relação ao inicial, realizando uma exploração radial. Como não usa uma heurística, acaba expandindo nodos desnecessários, de forma cega.

Testes:

Mapa: bigTeste (feito pelo aluno).

Nodos expandidos: 628

Tempo de execução: 0.1 segundos

Score: 438

Mapa: bigMaze

Nodos expandidos: 620

Tempo de execução: 0.1 segundos

Score: 300

Mapa: mediumMaze Nodos expandidos: 269

Tempo de execução: 0.0 segundos

Score: 442

Mapa: tinyMaze

Nodos expandidos: 15

Tempo de execução: 0.0 segundos

Score: 502

Hill Climbing Search:

O algoritmo não alcança o resultado esperado a maioria das vezes, pois fica preso em um máximo global.

Testes:

Mapa: bigTeste (feito pelo aluno).

Nodos expandidos: 9

Tempo de execução: 0.0 segundos

Score: - infinito (não chega ao resultado final)

Mapa: bigMaze Nodos expandidos: 3

Tempo de execução: 0.0 segundos

Score: - infinito (não chega ao resultado final)

Mapa: mediumMaze Nodos expandidos: 9

Tempo de execução: 0.0 segundos

Score: - infinito (não chega ao resultado final)

Mapa: tinyMaze Nodos expandidos: 9

Tempo de execução: 0.0 segundos

Score: 502 (Consegue encontrar o máximo global)

Simulated Annealing Search (Têmpera Simulada):

O algoritmo não é totalmente determinista, já que se baseia em probablilidades aléatorias, que são usadas para fugir de possíveis máximos locais e ocasionalmente ficar próximo do máximo global. A cada interação, a chance de tomar uma decisão ruim diminui, fazendo com que o algoritmo tenda ao Hill Climbing Search.

Foi definido o máximo de iterações como 10000.

Testamos 2 vezes em cada mapa para se ter ideia da aleatoriedade presente.

Observa-se que as pontuações são baixas, visto que demoram para encontrar o máximo global (quando encontram).

Testes:

Mapa: bigTeste (feito pelo aluno).

Nodos expandidos: 10000

Tempo de execução: 0.2 segundos

Score: -8264

Mapa: bigTeste (feito pelo aluno)

Nodos Expandidos: 10000

Tempo de execução: 0.2 segundos Score: - infinito (não chegou) Mapa: bigMaze

Nodos expandidos: 10000

Tempo de execução: 0.2 segundos Score: - infinito (não chegou)

Mapa: mediumMaze

Nodos expandidos: 10000

Tempo de execução: 0.2 segundos

Score: - infinito

Mapa: tinyMaze

Nodos expandidos: 10000

Tempo de execução: 0.2 segundos

Score: 472

Mapa: bigMaze

Nodos expandidos: 10000

Tempo de execução: 0.2 segundos Score: - infinito (não chegou)

Mapa: mediumMaze

Nodos expandidos: 10000

Tempo de execução: 0.2 segundos

Score: - 8340

Mapa: tinyMaze

Nodos expandidos: 10000

Tempo de execução: 0.2 segundos

Score: 178

A* Search:

O algoritmo encontra sempre o melhor caminho, além de ser pouco custoso, explorando menos nodos que a maioria dos outros algoritmos de busca.

Rodamos testes com duas heurísticas: manhattan e euclidean, e concluiu-se que no problema dos labirintos, a manhattan se sai melhor, explorando menos nodos, como era de se esperar devido ao formato e das possibilidades de movimento.

Testes: Usando Manhattan Heuristic

Mapa: bigTeste (feito pelo aluno).

Nodos expandidos: 279

Tempo de execução: 0.0 segundos

Score: 438

Mapa: bigMaze

Nodos expandidos: 549

Tempo de execução: 0.0 segundos

Score: 300

Mapa: mediumMaze Nodos expandidos: 221

Tempo de execução: 0.0 segundos

Score: 442

Mapa: tinyMaze

Nodos expandidos: 14

Tempo de execução: 0.0 segundos

Score: 502

Testes: Usando Euclidean Heuristic

Mapa: bigTeste (feito pelo aluno).

Nodos expandidos: 441

Tempo de execução: 0.0 segundos

Score: 438

Mapa: bigMaze

Nodos expandidos: 557

Tempo de execução: 0.0 segundos

Score: 300

Mapa: mediumMaze Nodos expandidos: 226

Tempo de execução: 0.0 segundos

Score: 442

Mapa: tinyMaze

Nodos expandidos: 13

Tempo de execução: 0.0 segundos

Score: 502