

Algorithmes de recherche "aveugles"

- **Largeur d'abord** : garantie de trouver une solution (avec le moins d'actions possibles) mais demande beaucoup de mémoire
- **Coût uniforme** : idem largeur d'abord, mais trouve la solution de coût minimal (mais peut-être plus d'actions) en creusant les nœuds qui minimisent le coût $g(\text{nœud})$ entre la racine et le nœud
- **Profondeur d'abord** : plus efficace en terme de mémoire, peut trouver une solution rapidement mais peut aussi perdre beaucoup de temps dans des branches inintéressantes
- **Mélange** : augmenter progressivement la profondeur maximale d'une recherche en profondeur d'abord

Algorithmes de recherche "informés" : le meilleur d'abord

Avec une heuristique $h(\text{nœud})$ qui estime le coût restant pour le meilleur chemin entre nœud et but

- **Recherche gloutonne** : creuser le nœud qui minimise $h(\text{nœud})$ pour se rapprocher le plus possible du but ; mais sans garantie sur le coût de la solution
- **A*** : combiner coût uniforme et recherche gloutonne : creuser le nœud qui minimise $f(\text{nœud}) = g(\text{nœud}) + h(\text{nœud})$ = estimation du coût total d'une solution passant par nœud

Algo de jeux à deux joueurs :

- Sans hasard

MiniMax

AlphaBeta : réduire facteur de branchement moyen

Elaguer l'arbre pour gagner du temps

- L'arbre est parcouru en profondeur d'abord \Rightarrow la valeur des nœuds d'une branche peut être calculée avant de passer à la branche suivante
- Ne pas explorer les branches qui ne seront jamais jouées car elles ne correspondent pas à des stratégies optimales pour les joueurs

Algorithme Alpha-beta : minimax modifié (init : $\alpha = -\infty, \beta = \infty$)

Fonction **valeurMax** (nœud, α, β)

- $v = -\infty$
- Pour chaque **fil** de nœud
 - calculer sa valeur et le max courant $v = \max(v, \text{valeurMin}(\text{fils}, \alpha, \beta))$
 - Si $v \geq \beta$, retourner v
 - $\alpha = \max(\alpha, v)$
- Retourner v

Fonction **valeurMin** (nœud, α, β)

- $v = +\infty$
- Pour chaque **fil** de nœud
 - calculer sa valeur et le min courant $v = \min(v, \text{valeurMax}(\text{fils}, \alpha, \beta))$
 - Si $v \leq \alpha$, retourner v
 - $\beta = \min(\beta, v)$
- Retourner v

Limitation de profondeur : réduire prof d'une branche /! l'algo n'est maintenant plus optimal !

La fonction d'évaluation veut limiter la profondeur de l'arbre :

Au morpion, on peut choisir quelque chose comme

$$E = \text{eval}(X) - \text{eval}(O)$$

$$\text{eval} : w1 * \text{Phi1} + w2 * \text{Phi2}$$

$$\text{Phi1} = \text{nb de lignes avec } 1 * X \text{ et } 0 * O$$

$$\text{Phi2} = \text{Nb de lignes avec } 2 * X \text{ et } 0 * O$$

$$W1 = 1$$

$$W2 = 3$$

Fonction d'évaluation linéaire

$$\text{evaluation}(\text{etat}) = \sum_{k=1}^p w_k \phi_k(\text{etat})$$

Ex. aux échecs : $\phi_k(\text{etat})$ = nb de pièces du type k , w_k = valeurs des pièces

- Avec hasard

Expectimax

► Algorithme Minimax modifié tel que la valeur remontée soit

- la valeur minimale sur l'ensemble des fils si c'est à Mini de jouer
- la valeur maximale sur l'ensemble des fils si c'est à Max de jouer
- la **valeur moyenne** sur l'ensemble des fils si c'est un **nœud chance** :

Monte Carlo : algo qui test plus souvent une solution qui paraît très bonne

A* : heuristiques admissibles

- Une heuristique est dite **admissible** si $h(\text{nœud}) \leq$ coût du meilleur chemin de nœud à but pour tout nœud
- Si l'heuristique est admissible alors A* est garanti de trouver une **solution optimale**

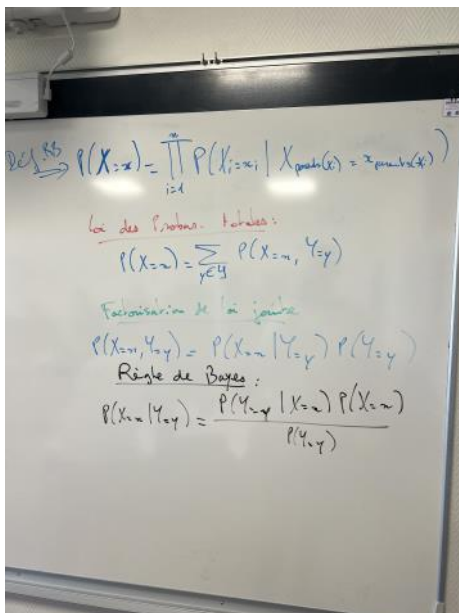
Algorithme générique

Squelette identique pour tous les algorithmes de recherche :

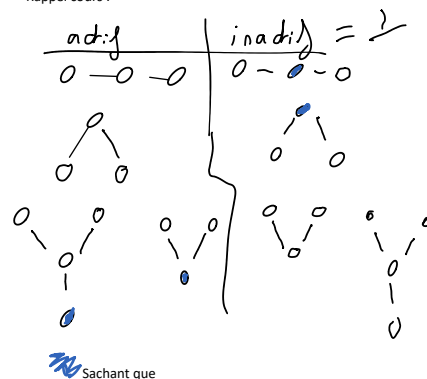
1. Prendre un nœud dans la file d'attente
2. Vérifier si le but est atteint à ce nœud (si oui, retourner la solution)
3. Développer le nœud et ajouter les fils à la file d'attente

Un algorithme de recherche = algorithme générique + fonction pour ordonner la file d'attente

- Largeur d'abord : ajouter les nouveaux nœuds à la fin de la file
- Coût uniforme : trier la file par ordre croissant de $g(\text{nœud})$
- Profondeur d'abord : ajouter les nouveaux nœuds au début de la file
- Glouton : trier la file par ordre croissant de $h(\text{nœud})$
- A* : trier la file par ordre croissant de $f(\text{nœud}) = g(\text{nœud}) + h(\text{nœud})$



Rappel cours :



Sachant que