Semana 15

Pedro O. Pérez M., PhD.

Análisis y diseño de algoritmos avanzados Tecnológico de Monterrey

pperezm@tec.mx

11-2021

Búsqueda de escalada

Búsqueda de escalada

- Las búsquedas anteriormente vistas tiene el incoveniente de requerir mucha memoria, ya que necesitan ir guardando todo el árbol (BFS) o una parte de éste (DFS), así como los nodos que ya han sido visitados.
- Existe un grupo de algoritmos, llamados de **búsqueda local**, que intentan resolver este problema.
 - Lo logran no guardando todos los nodos (o el camino).
 - Aunque..., no siempre llegan a la mejor solución posible.
- Sin embargo, han logrado buenos resultado en problemas donde no se conocer el nodo que se está buscando, sólo se conocen las características que debe cumplir.

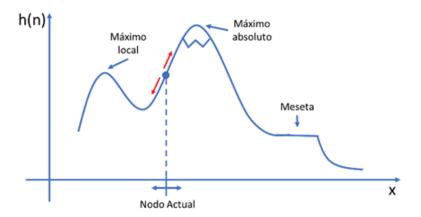
- ► El algoritmo de búsqueda local básico es el llamado "Ascensión de colinas" (Hill Climbing, en inglés).
- Este algoritmo intenta encontrar, lo más pronto posible, el punto máximo de una función (de ahí el nombre de ascención de colinas).
- ► También se les conoce como algoritmos de optimización, ya que tratan de encontrar el máximo de una función.

- Ascensión de colinas también utiliza una función heurística, h(n), para evaluar un nodo n. El valor resultante indica que tan "bueno" es el nodo (función objetivo).
- ▶ De la misma manera que en el caso anterior (A^*) , el diseño de h(n) no es trivial y depende completamente del problema.
- Eso si, la condición que debe cumplir la función heurística es que su punto máximo se logre en el nodo que tiene la solución buscada.

Procedure 1 HILL CLIMBING

```
Input: v : Vertex, g : Graph
current \leftarrow v
found \leftarrow FALSF
while not found do
   Expand the current node to generate all its neighbors
   best \leftarrow NULL
   bestValue \leftarrow 0
   for each v in neighbors do
      if h(v) > bestValue then
          bestValue \leftarrow h(v)
          best \leftarrow v
      end if
   end for
   if h(current) > bestValue then
       found ← TRUE
   else
       current \leftarrow best
   end if
end while
```

Como se pude observar, el algoritmo de escalada es un algoritmo avaro y tiene los mismo problemas que cualquier algoritmo avaro tiene: cada vez que se ejecuta, lo único que puede garantizar es llegar a un óptimo local.



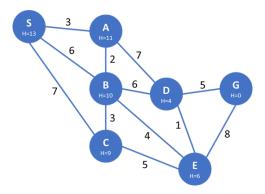
Para tratar de escapar de los óptimo locales, se han diseñado varios mecanismos que han dado lugar a nuevos algoritmos:

- ➤ Ascensión de Colinas con Reinicio Aleatorio: Se ejecuta el algoritmo original varias veces, partiendo siempre de un nodo inicial aleatoriamente seleccionado, quedándose con la mejor solución.
- ► Ascensión de Colinas Aleatorio: Se selecciona un vecino en forma aleatoria, de entre todos los que son mejores que el nodo actual.
- ➤ Ascensión de Colinas con Primera Opción: Se selecciona un vecino en forma aleatoria. Si el vecino es mejor que el actual, se hace le considera el nuevo actual y el proceso continúa. Si no es emejor, se selecciona otra de forma aleatoria. Esto es muy útil cuando el número de vecinos es muy grande.

Aplicaciones

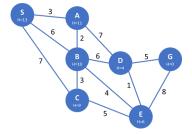
- Las aplicaciones para el algoritmo de búsqueda de escalada tienen un espacio de búsqueda discreto (como un grafo). Por lo general, no se conoce el nodo final, sólo se conocen las características que debe tener y, normalmente, se puede iniciar en cualquier nodo del espacio, por lo que se puede seleccionar en forma aleatoria, aunque en algunos problemas se tiene que iniciar en un estado muy específico.
- Los problemas con espacios de búsqueda continuos (como las funciones) se pueden resolver con este método "discretizándolos" de alguna forma y, por lo general, se logra llegar muy cerca del resultado óptimo

➤ Apliquemos el algoritmo de búsqueda de escalada, al problema de encontrar la distancia mínima (no el camino, porque no se guarda, aunque si modificamos un poco el algoritmo lo podríamos obtener, pero perderíamos la ventaja de la poca memoria que requiere) que hay para llegar del nodo S al G



Si usamos como función la h(n) el proceso sería el siguiente:

- 1. Hacemos actual = S, cuya evaluación es H = 13. El costo es 0.
- 2. Como S no es G, generamos sus vecinos que son: A con 11, B con 10 y C con 9.
- 3. El mejor de los vecinos es el que tenga la menor evaluación. En este caso es *C* con 9. Como 9 es mejor que 13 del nodo actual nos movemos a él haciendo nodo actual = *C*. El nuevo costo es 7.
- 4. Como C no es G, generamos sus vecinos que son: S con 13, B con 10 y E con 6. 5. El mejor de los vecinos es E con 6. Como 6 que 9, nos movemos a E. El nuevo costo se obtiene sumando el costo actual 7 más 5 lo que da un costo de 12.
- Como E no es G, generamos sus vecinos que son: C con 9, B con 10, D con 4 y G con 0.
- 6. El mejor de los vecinos es G con 0. Como 0 es mejor que 6, nos movemos a él haciendo nodo actual = G. El nuevo costo se obtiene sumando el costo actual 12 más 8, lo que da un costo de 20.
- Como G es el nodo final, el proceso termina y regresamos un costo de 20.



Recocido Simulado

Recocido Simulado

Desde hace varios siglos, los forjadores de espadas se dieron cuenta que, si el metal de la espada se calentaba mucho y luego se dejaba enfriar muy lentamente, la espada resultaba ser muy resistente. A este proceso se le conoce como recocido. Fue hasta finales del siglo XIX que, con el nacimiento de la Mecánica Estadística, el científico Ludwig Boltzmann, logró explicar el funcionamiento del metal en este proceso. La idea fundamental es que los cristales que forman el metal, al pasar por el proceso de recocido, se logran acomodar en forma óptima y esto le da la máxima dureza a la espada. Se trata de un proceso físico que logra encontrar el máximo (máxima dureza) en un material, en otras palabras, es un proceso de optimización.

► El concepto utiliza la Distribución de Probabilidad de Boltzmann, que proporciona la probabilidad P de que un sistema esté en un cierto estado I en función de la energía del estado E_i, la temperatura T y la constante Boltzmann k:

$$P(i) = \frac{1}{S}e^{-\frac{E_i}{kT}}$$

donde S es una constante de normalización para que dé una probabilidad entre $0 \ y \ 1$.

- Considerando que el proceso de recocido da como resultado un arreglo óptimo de los cristales de un material, los científicos de la computación lo toman y lo usan para crear un algoritmo que logra replicar este proceso en la computadora para encontrar el valor óptimo (máximo o mínimo) de una función.
- Como el recocido no se hace físicamente, sino que solamente se simula en la computadora, a este nuevo algoritmo se le llamó Recocido Simulado (Simulated Annealing, en inglés).

- Recocido simulado es un algoritmo de búsqueda local similar al algoritmo de Ascensión de Colinas, con una variación que sepuede explicar en tres puntos:
 - Se genera un vecino en forma aleatoria.
 - ► Si el vecino es mejor que el actual, se hace actual = vecino.
 - Si el vecino es peor, se toma con una probabilidad que disminuye exponencialmente con qué tanto empeora la solución del actual $\Delta E = h(vecino) h(actual)$, y también disminuye conforme la temperatura T disminuye.

- ➤ Si la temperatura se disminuyera muy, pero muy lentamente, en pasos iguales a diferenciales, el algoritmo garantizaría encontrar el valor óptimo de la función, pero tardaría un tiempo infinito.
- ➤ Si no se dan pasos tan pequeños en la disminución de la temperatura, se puede obtener una solución cercana a la óptima en un tiempo razonable.

Procedure 2 SIMULATED ANNEALING

```
Input: v : Vertex, g : Graph, t(i) : Function
current \leftarrow v
for i \leftarrow 0 to \infty do
    Calculate the current temperature with T \leftarrow t(i)
    if T=0 then
       return current
    end if
    Select a neighbor randomly
    \Delta E = h(neighbor) - h(currrent)
    if \Delta E > 0 then
       current \leftarrow neighbor
    else
       current \leftarrow select neighbor with probabilitys <math>e^{\frac{\Delta E}{T}}
    end if
end for
```

Aplicaciones

Las aplicaciones en las que se puede utilizar Recocido Simulado son muy amplias y variadas. Las condiciones en las que se puede aplicar son las mismas que las de todos los algoritmos de búsqueda local.