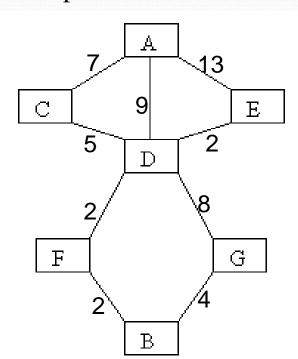
Tìm kiếm tối ưu

TS. Nguyễn Quốc Tuấn Bộ môn Mạng và Các HTTT

Bài toán tìm đường đi ngắn nhất:

- Cho một không gian trạng thái
 - Giả sử chi phí để đưa u thành v là k(u,v)
 - Tìm đường đi từ trạng thái đầu tới trạng thái đích, sao cho tổng chi phí là nhỏ nhất

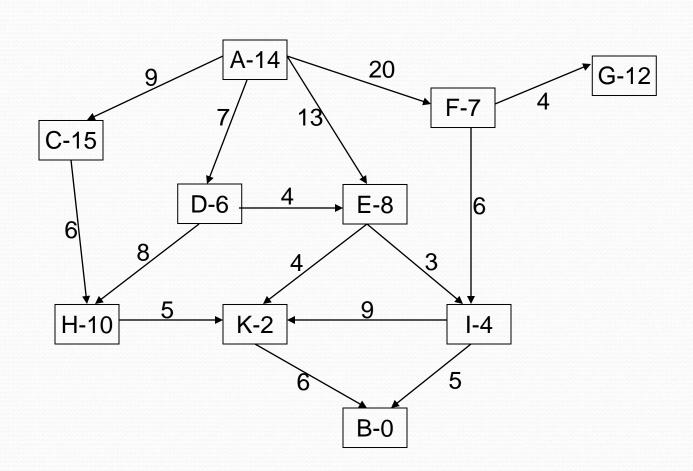


- Ví dụ: Bài toán tìm đường đi trên bản đồ giao thông. Ta cần tìm đường đi ngắn nhất từ A đến B
- •Tìm kiếm A*, và Tìm kiếm nhánh và cận
- -Tìm kiếm kinh nghiệm
- -Hàm đánh giá?

Hàm đánh giá trong tìm kiếm tối ưu

- Giả sử u là một trạng thái đạt tới (có đường đi từ trạng thái đầu u_o tới u) ta xây dựng 2 hàm đánh giá:
 - g(u) là đánh giá độ dài đường đi ngắn nhất từ uo đến u
 - h(u) là đánh giá độ dài đường đi ngắn nhất từ đến u đến trạng thái đích
 - Có thể dùng leo đồi với hàm h-Không tìm được đường đi ngắn nhất
 - Có thể dùng tốt nhất đầu tiên với hàm h-Tìm được đường đi ngắn nhất, tuy nhiên có thể kém hiệu quả
- Giải pháp:
 - Sử dụng hàm đánh giá f(u)=g(u)+h(u)
 - f(u) là đánh giá độ dài đường đi ngắn nhất qua u từ trạng thái đầu tới trạng thái kết thúc

• Cho đồ thị không gian trạng thái, TTĐ: A, TTKT: B



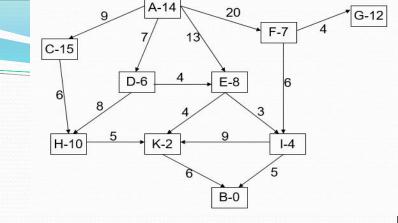
Thuật toán A*

Sử dụng kỹ thuật tìm kiếm tốt nhất đầu tiên với hàm đánh giá f(u), tức là tìm kiếm theo bề rộng dưới sự hướng dẫn của hàm đánh giá.

```
Procedure A*
Begin
Khởi tạo danh sách L chỉ chứa trạng thái ban đầu;
2. Loop do
2.1. if L rong then { thông báo thất bại; stop}
2.2. Loại trạng thái u ở đầu danh sách L
2.3. if u là trạng thái kết thúc then {thông báo thành công; stop}
2.4. for mỗi trạng thái v kề u do
   \{g(v)=g(u)+k(u,v);
    f(v)=g(v)+h(v);
    xen v vào danh sách L sao cho L được sắp theo thứ tự tăng dần của f}
End;
```

Thuật toán A*

Mô tả quá trình tìm kiếm



TT	TTK	k(u,v)	h(v)	g(v)	f(v)	Danh sách L			
Α	С	9	15	9	24	D13,E21,C24,F27			
	D	7	6	7	13				
	E	13	8	13	21				
	F	20	7	20	27				
D	Н	8	10	15	25	E19,E21,C24,H25,F27			
	E	4	8	11	19				
E	K	4	2	15	17	K17,I18,E21,C24,H25,F27			
	1	3	4	14	18				
K	В	6	0	21	21	I18,B21,E21,C24,H25,F27			
1	K	9	2	23	25	B19, B21,E21,C24,H25,K25,F27			
	В	5	0	19	19				
В	TTKT	TTKT/dừng, đường đi B←I ←E ←D ←A, độ dài 19							

Thuật toán Tìm kiếm Nhánh và cận

Sử dụng kỹ thuật tìm kiếm leo đồi với hàm đánh giá f(u), tìm kiếm theo chiều sâu dưới sự hướng dẫn của hàm đánh giá

```
Procedure TK-Nhanh&Can
Begin
Khởi tạo danh sách L chỉ chứa trạng thái ban đầu; gán giá trị đầu cho cost
2. Loop do
2.1. if L rong then {stop}
2.2. Loại trạng thái u ở đầu danh sách L
2.3. if u là trạng thái kết thúc then
      if g(u)≤cost then {cost=g(u); quay lai bước 2.1}
2.4. for mỗi trạng thái v kề u do
  \{g(v)=g(u)+k(u,v); f(v)=g(v)+h(v);
   xen v vào danh sách Li sao cho Li được sắp theo thứ tự tăng dần của f
2.5. Chuyển Li vào đầu danh sách L
```

End;

9 A-14 20 G-12 G-12 G-12 H-10 5 K-2 9 I-4 5

Thuật toán tìm kiếm nhánh và cận

TT	TTK	k(u,v)	h(v)	g(v)	f(v)	DS L1	Danh sách L
Α	С	9	15	9	24	D13,E21,C	D13,E21,C24,F27
	D	7	6	7	13	24,F27	
	Е	13	8	13	21		
	F	20	7	20	27		
D	Н	8	10	15	25	E19,H25	E19,H25,E21,C24,F27
	Е	4	8	11	19		
Е	K	4	2	15	17	K17,I18	K17,I18,H25,E21,C24,F27
		3	4	14	18		
K	В	6	0	21	21	B21	B21,I18,H25,E21,C24,F27
В	TTKT	tìm đượ	yc đườ	yng đi t	I18,H25,E21,C24,F27		
1	K	9	2	23	25	B19,K25	B19,K25,H25,E21,C24,F2
	В	5	0	19	19		7
В	TTKT	tìm đượ	rc đườ	yng đi t	K25,H25,E21,C24,F27		

Trạng thái đầu : A; TTKT: I

