

Clase Virtual 2021-03-15

- Video 1
- Video 2

Recapitulación Busquedas convensionales

- **Search problem:**
 - States (configurations of the world)
 - Actions and costs
 - Successor function (world dynamics)
 - Start state and goal test
- **Search tree:**
 - Nodes: represent plans for reaching states
 - Plans have costs (sum of action costs)
- **Search algorithm:**
 - Systematically builds a search tree
 - Chooses an ordering of the fringe (unexplored nodes)
 - Optimal: finds least-cost plans

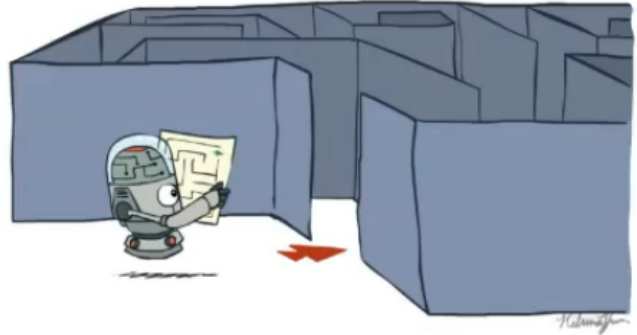


Figure 1: Recapitulación

- El árbol es una estructura que se crea a medida que avanza el código
- Cada nodo sabe cuál es su padre
- Cada nodo representa un plan, una secuencia de pasos con costos

Busquedas Informadas

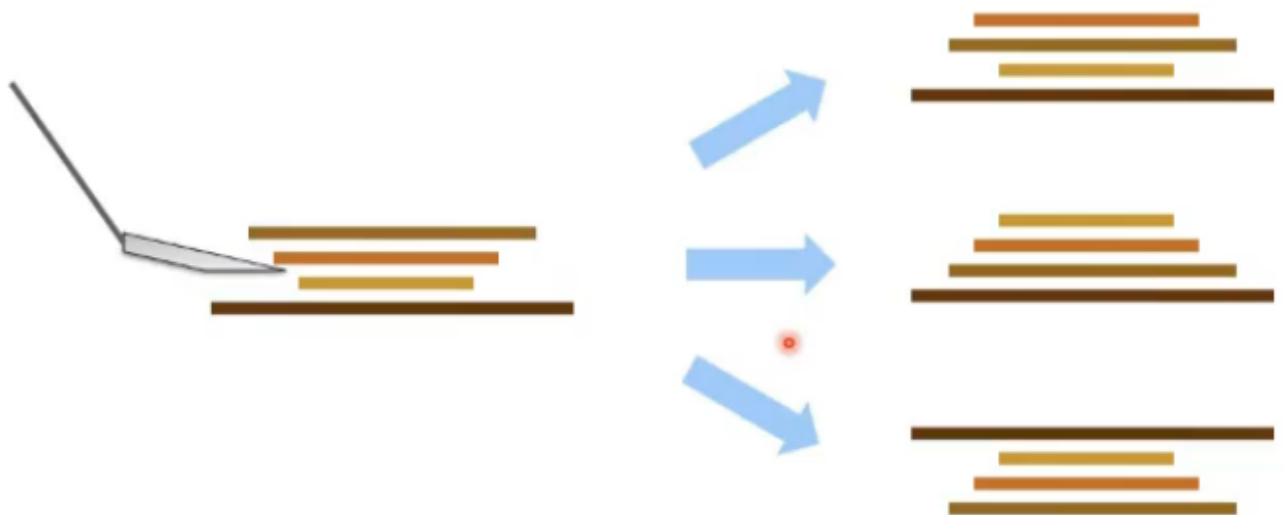


Figure 2: pancakes

- n pancakes, $n-1$ acciones posibles.

- n pancakes, se pueden organizar de $n!$
- Costo: número de pancakes volteados
- objetivo: secuencia de acciones de costo mínimo

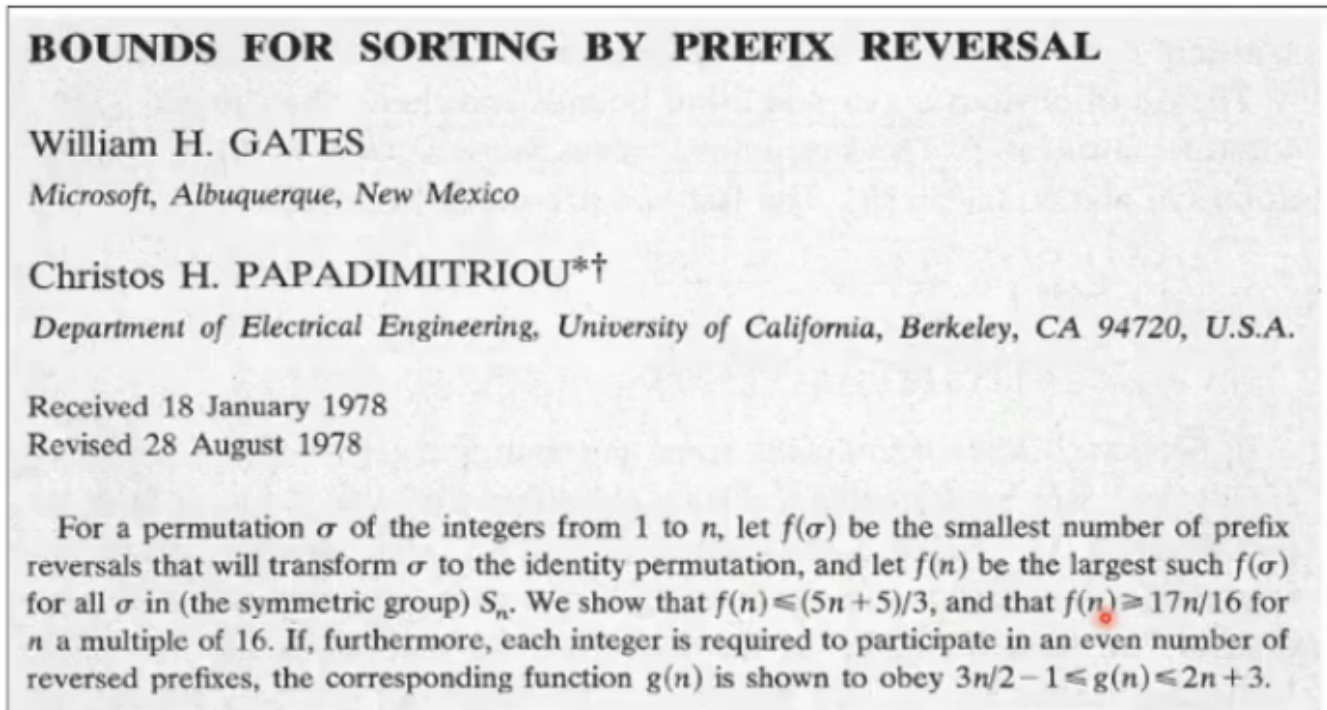


Figure 3: Gates

- cota superior: $(5n + 5)/3$
- Cota inferior: $17n/16$
- La búsqueda de costo uniforme, busca en todas las direcciones

Heurística - $h(x)$

- Es una función que estima que tan cerca estamos de un estado a un estado objetivo
- **Distancia euclidiana - L2:** hipotenusa, no es exacta para el pacman porque no corre en diagonal.
- **Distancia de manhatan - L1:** suma del tamaño de aristas
- Es fácil de calcular
- El número del pancake más largo, fuera de lugar
- la heurística cambia a partir del estado inicial.

Greedy Search

- Algoritmo voraz, seguir la heurística óptima para cada paso.
- Se va a lo que tiene más cerca
- $h(x)$: distancia lineal
- La cola de prioridad está ordenada con base en la función heurística
- La búsqueda voráz, encuentra la solución, pero no siempre es la más óptima

A*

- Combinación:
 - **Búsqueda de costo uniforme UCS:** lento y garantiza el óptimo, tiene en cuenta costos reales. $g(n)$
 - **Voráz - Greedy:** No garantiza el óptimo, solo tiene en cuenta la heurística. $h(n)$
- $f(n) = g(n) + h(n)$

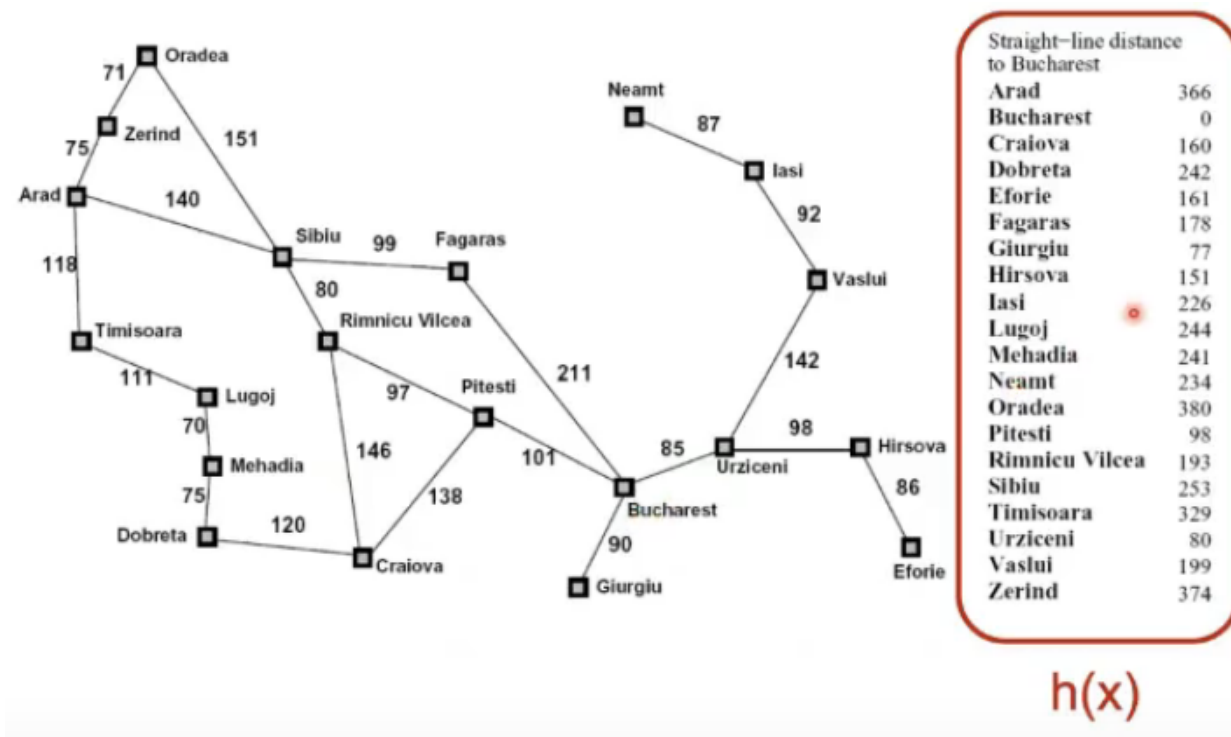


Figure 4: camino arad

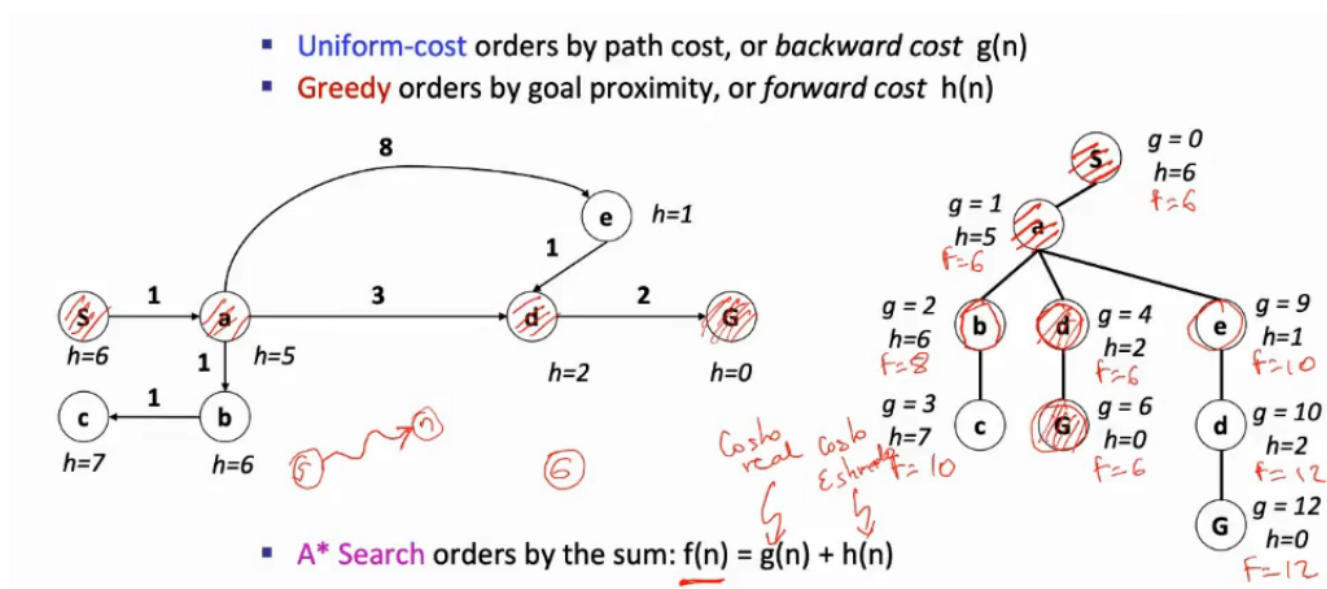
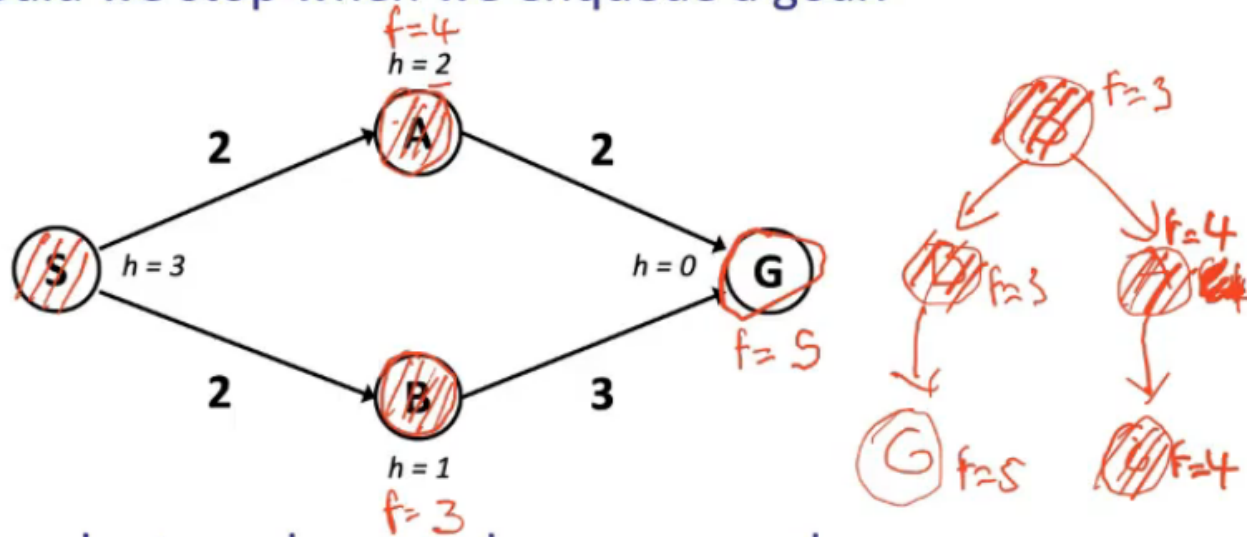


Figure 5: A* ejemplo

Should we stop when we enqueue a goal?



No: only stop when we dequeue a goal

Figure 6: terminar al encontrar nodo objetivo?

- Termina cuando saca un nodo del **fringe** y ese nodo es **objetivo**
- Es óptimo sólo si las heurísticas **NO sobrestima**
- **inadmissible**: buenos caminos quedan en fringe por la mala heurística
- **admissible**: los malos caminos son retrasados por la heurística
- $h^*(n)$ es el costo real que generalmente no se sabe
- Los antepasados de A, se expanden primero que B.
- A va a ir al fringe y va a ser sacado primero que B

Segunda parte

- Procesamiento de voz: modelos probabilísticos

¿Cómo crear las heurísticas adminisbles?

- pensar en versiones más simples (relajadas) del problema.
- mapa -> viajar en avión, pacman -> atraviesa paredes
- las heurísticas inadmisibles podrían llegar a ser útiles, no la optima pero sí una solución
- Ejemplo Puzzle
 - Cantidad de estados: $9!$
 - acciones: mover el espacio en blanco
 - * Arriba, abajo, izquierda y derecha
 - sucesores del estado inicial: 4
 - Heurísticas
 - * Número de fichas fuera de lugar
 - Admissible: sí
 - Version relajada: sacar las fichas y ponerlas en su posición
 - * contar los pasos de manhatan para cada pieza del puzzle y sumar el total
 - * ambas heurísticas subestiman, sin embargo la 2 es mejor ya que está más cerca del costo real que h1
- Si se usa como heurística el costo real
 - el número de nodos son exactamente los mínimos
 - Sería admisible

- A heuristic h is *admissible* (optimistic) if:

$$0 \leq h(n) \leq h^*(n)$$

where $h^*(n)$ is the true cost to a nearest goal

- Examples:



Figure 7: h admissible

Proof:

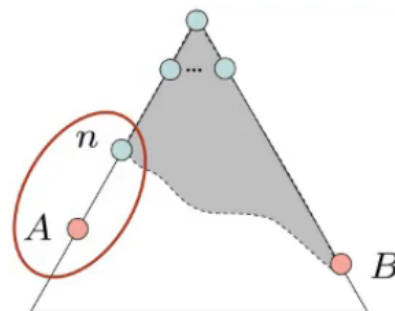
- Imagine B is on the fringe
- Some ancestor n of A is on the fringe, too (maybe A!)
- Claim: n will be expanded before B
 1. $f(n)$ is less or equal to $f(A)$

Handwritten notes:

$$f(A) = g(A) + h(A)$$

$$g(n) + h(n) \leq g(A) + h(A)$$

$$g(n) + h^*(n) = g(A)$$

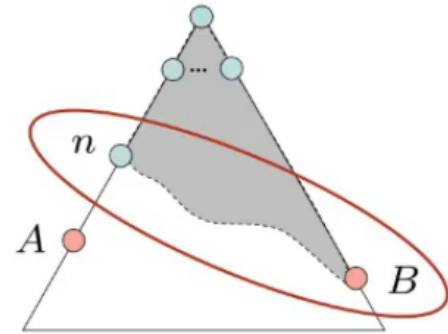


$f(n) = g(n) + h(n)$	Definition of f-cost
$f(n) \leq g(A)$	Admissibility of h
$g(A) = f(A)$	$h = 0$ at a goal

Figure 8: demostración optimalidad A^*

Proof:

- Imagine B is on the fringe
- Some ancestor n of A is on the fringe, too (maybe A!)
- Claim: n will be expanded before B
 1. $f(n)$ is less or equal to $f(A)$
 2. $f(A)$ is less than $f(B)$
 3. n expands before B



$$f(n) \leq f(A) < f(B)$$

Figure 9: demostración optimalidad A*

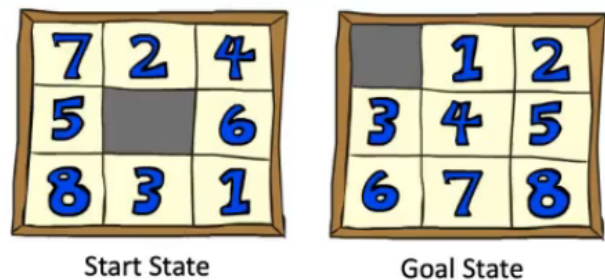
- Video games
- Pathing / routing problems
- Resource planning problems
- Robot motion planning
- Language analysis
- Machine translation
- Speech recognition
- ...

Figure 10: aplicaciones

Average nodes expanded when the optimal path has...			
	...4 steps	...8 steps	...12 steps
UCS	112	6,300	3.6×10^6
TILES	13	39	227

Figure 11: comparación UCS y esta heurística

- What if we had an easier 8-puzzle where any tile could slide any direction at any time, ignoring other tiles?
- Total *Manhattan* distance
- Why is it admissible?
- $h(\text{start}) = 3 + 1 + 2 + \dots = 18$



Average nodes expanded when the optimal path has...			
	...4 steps	...8 steps	...12 steps
TILES	13	39	227
MANHATTAN	12	25	73

Figure 12: Comparación h1 y h2

- Ahorra nodos expandidos
- Es difícil de calcular

Heurísticas matemáticamente

- retículo: orden parcial de las cosas

▪ Dominance: $h_a \geq h_c$ if

$$\forall n : h_a(n) \geq h_c(n)$$

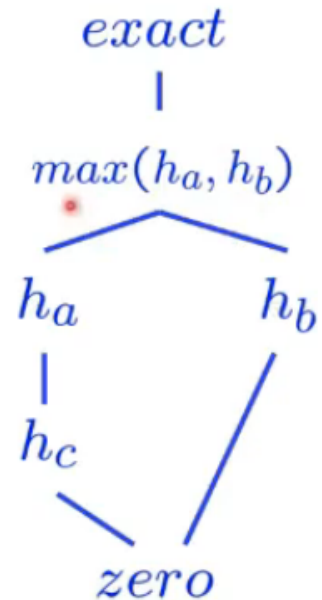
▪ Heuristics form a semi-lattice:

- Max of admissible heuristics is admissible

$$h(n) = \max(h_a(n), h_b(n))$$

▪ Trivial heuristics

- Bottom of lattice is the zero heuristic (what does this give us?)
- Top of lattice is the exact heuristic



- comparar heurísticas
 - Si para todos los estados h_a es siempre mayor que h_c , $h_a > h_c$
 - h_a y h_b no son comparables, esto porque puede existir un nodo donde no se cumpla que una siempre es mayor que la otra
- la heurística exacta siempre va a estar por encima de las admisibles
- la heurística que está por debajo de todas es la cero