

ALGORITMI EURISTICI

SONO ALGORITMI MIRATI A FORNIRE UNA "BUONA" SOLUZIONE, ANCHE SE NON OTTIMA, AD UN PROBLEMA MOLTO COMPLESSO. QUESTO TIPO DI RICERCA SI CHIAMA RICERCA INFORMATA, SFUCCIA LA CONOSCENZA SPECIFICA DEL DOMINIO APPLICATIVO PER FORNIRE SUGGERIMENTI SU DOVE SI POTREBBE TROVARE LA SOLUZIONE.

↓
I SUGGERIMENTI HANNO LA FORMA DI UNA **FUNZIONE EURISTICA** DENOTATA CON: $h(m)$

↓ = COSTO STIMATO DEL CAMMINO MENO COSTOSO DALLO STATO DEL NODO m AD UNO STATO OBIETTIVO.

↓ ESEMPIO: LINEA D'ARIA

RICERCA BEST-FIRST GREEDY

TIPO DI RICERCA CHE ESPANDE PRIMA IL NODO CON IL VALORE PIÙ BASSO DI $h(m)$, CIOÈ IL PIÙ VICINO ALL'OBIETTIVO. IN QUESTO CASO LA FUNZIONE DI VALUTAZIONE È:

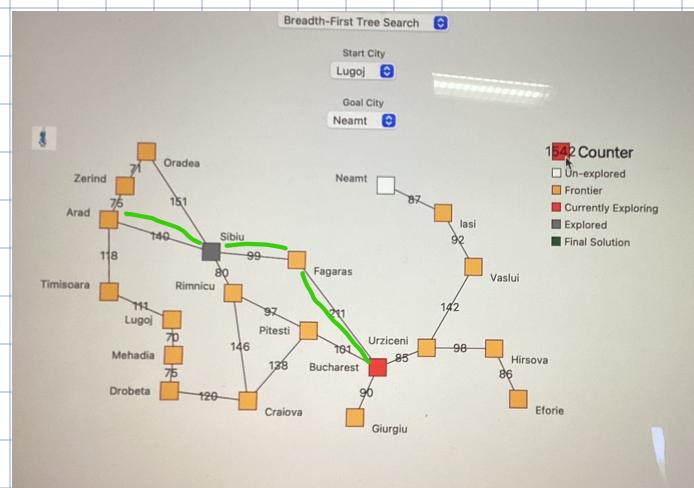
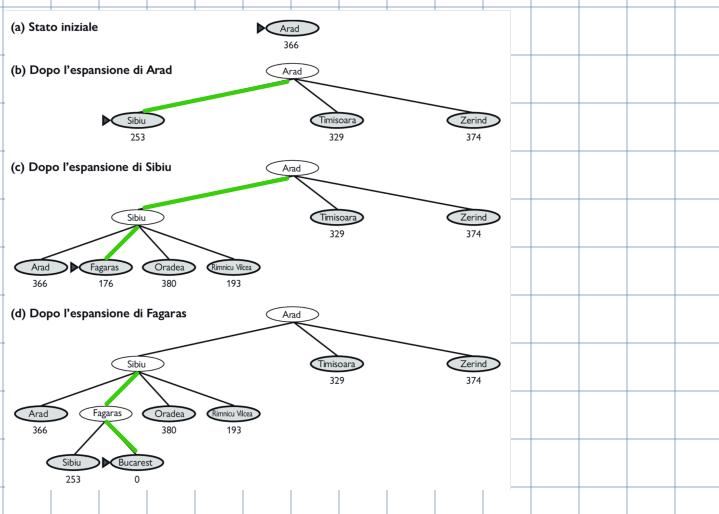
$$f(m) = h(m)$$

ESEMPIO

PROBLEMA ROMANIA, USIAMO L'EURISTICA DELLA DISTANZA IN LINEA D'ARIA.

Arad	366	Mehadia	241
Bucarest	0	Neamt	234
Craiova	160	Oradea	380
Drobeta	242	Pitesti	100
Eforie	161	Rimnicu Vilcea	193
Fagaras	176	Sibiu	253
Giurgiu	77	Timisoara	329
Hirsova	151	Urziceni	80
Iasi	226	Vaslui	199
Lugoj	244	Zerind	374

→ DISTANZE IN LINEA D'ARIA FINO A BUCHAREST



PRESTAZIONI

QUESTA RICERCA È COMPLETA NEGLI SPAZI DEGLI STATI FINITI, NEL CASO PEGGIORE LA COMPLICITÀ SIA SPAZIALE CHE TEMPORALE È:

$$O(|V|)$$

↪ CON UNA BUONA FUNZIONE EURISTICA SI PUÒ ARRIVARE A:

$$O(b \cdot m)$$

RICERCA A*

È LA FORMA PIÙ DIFFUSA DI RICERCA INFORMATA, UTILIZZA LA FUNZIONE DI VANTAZIONE:

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



COSTO DEL CAMMINO

DALLA RADICE AL NODO m



COSTO STIMATO DEL CAMMINO PIÙ BREVE DA m A UNO STATO OBIETTIVO

ABBIANO QUINDI $f(m)$ CHE LA STIMA DEL COSTO TOTALE DEL CAMMINO PASSANTE PER m IN GRADO DI RAGGIUNGERE L'OBBIETTIVO

ESEMPIO

Arad	366	Mehadia	241
Bucarest	0	Neamt	234
Craiova	160	Oradea	380
Drobeta	242	Pitesti	100
Eforie	161	Rimnicu Vilcea	193
Fagaras	176	Sibiu	253
Giurgiu	77	Timisoara	329
Hirsova	151	Urziceni	80
Iasi	226	Vaslui	199
Lugoj	244	Zerind	374

→ VALORI USATI PER $h(m)$

$$g(m) + h(m) = 0 + 366$$

(a) Stato iniziale

Arad
366=0+366

$$\rightarrow g(m) + f(m)$$

$$g(m) + h(m) = 140 + 253$$

COSTO DALLA RADICE

LINERA D'ARIA

COSTO RADICE - SIBIU

SIBIU - RIMNICU

COSTO DALLA RADICE
PASSANDO PER SIBIU

LINERA D'ARIA

$$g(m) + h(m) = (140 + 80) + 193$$

SI Torna indietro e si sceglie
Fagaras perché ha il costo minore (415)

(b) Dopo l'espansione di Arad

Sibiu
393=140+253

Timisoara
447=118+329

Zerind
449=75+374

(c) Dopo l'espansione di Sibiu

Sibiu
646=280+366
Arad
415=239+176
Fagaras
671=291+380
Oradea
413=220+193
Rimnicu Vilcea

(d) Dopo l'espansione di Rimnicu Vilcea

Sibiu
646=280+366
Arad
415=239+176
Fagaras
671=291+380
Oradea
Rimnicu Vilcea
Craiova
Pitesti
Sibiu

(e) Dopo l'espansione di Fagaras

Sibiu
646=280+366
Arad
Fagaras
Oradea
Rimnicu Vilcea
Sibiu
Bucarest
Craiova
Pitesti
Sibiu

(f) Dopo l'espansione di Pitesti

Sibiu
646=280+366
Arad
Fagaras
Oradea
Rimnicu Vilcea
Sibiu
Bucarest
Craiova
Pitesti
Sibiu

Craiova
418=418+0

Pitesti
615=455+160

Sibiu
607=414+193

EURISTICA AMMISSIBILE

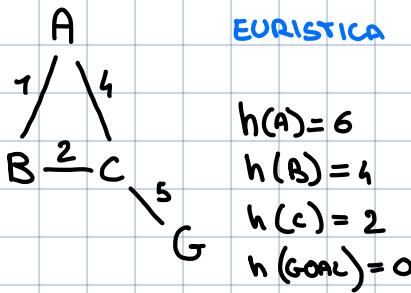
UN'EURISTICA AMMISSIBILE È UNA FUNZIONE $h(m)$ CHE NON SOVRASTIMA MAI IL COSTO REALE PER RAGGIUNGERE L'OBIETTIVO DA UN NODO m .

FORMALMENTE ABBIAMO:

$$h(m) \leq h^*(m)$$

COSTO MINIMO EFFETTIVO PER ARRIVARE ALL'OBIETTIVO DAL NODO m

OVVERO CHE NON VA MAI OTTENIRE IL VALORE EFFETTIVO



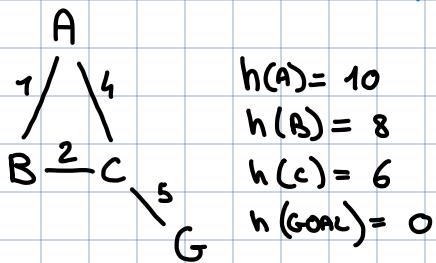
EURISTICA AMMISSIBILE

$$\begin{aligned} h(A) &= 6 \\ h(B) &= 4 \\ h(C) &= 2 \\ h(\text{GOAL}) &= 0 \end{aligned}$$

COSTO MINIMO EFFETTIVO

$$\begin{aligned} ABCG &= 8 \\ BCG &= 7 \\ C &= 5 \end{aligned}$$

RISPETTA $h(m) \leq h(m)^*$



EURISTICA NON AMMISSIBILE

$$\begin{aligned} h(A) &= 10 \\ h(B) &= 8 \\ h(C) &= 6 \\ h(\text{GOAL}) &= 0 \end{aligned}$$

COSTO MINIMO EFFETTIVO

$$\begin{aligned} ABCG &= 8 \\ BCG &= 7 \\ C &= 5 \end{aligned}$$

PROBLEMA: SE $h(m)$ È SOVRASTIMATA $f(m)$ Risulterà gonfiata e A^* potrebbe scartare percorsi ottimali

EURISTICA CONSISTENTE / MONOTONA

UN'EURISTICA CONSISTENTE HA LA CARATTERISTICA:

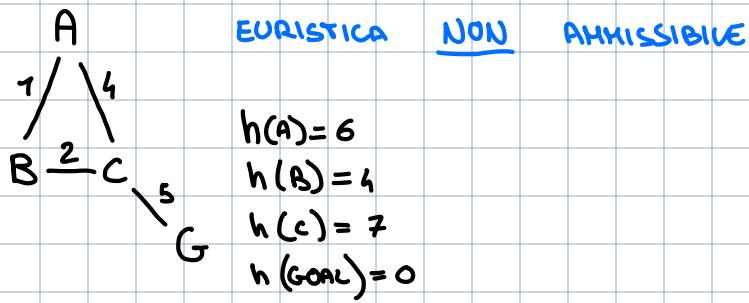
$$h(m) \leq c(m, m') + h(m')$$

↓ COSTO EURISTICO DA m ↓ COSTO EURISTICO DA m' ↓ COSTO SPOSTAMENTO DA m A m'

PER OGNI NODO m NEL GRAFO E OGNI SUO SUCCESSORE m' , IL COSTO STIMATO $h(m)$ È \leq AL COSTO DI PASSO PER ANDARE DA m A m' SOMMATO AL COSTO STIMATO $h(m')$

LE EURISTICHE MONOTONE GARANTISCONO CHE LA SOLUZIONE MENO COSTOSA VENGA TROVATA PER PRIMA.

SE $h(m)$ È CONSISTENTE I VALORI DI $f(m)$ LUNGO UN CAMMINO SONO NON DECRESCENTI



AD ESEMPIO $h(C) = 7 > h(B) + c(B,C) = 4+2 = 6$

\downarrow
 $7 > 6$

CASI PARTICOLARI

SE $h(m) = 0$ E QUINDI $f(m) = g(m)$ \longrightarrow RICERCA UC/DIJKSTRA

SE $g(m) = 0$ E QUINDI $f(m) = h(m)$ \longrightarrow RICERCA GREEDY BEST FIRST

PRESTAZIONI

TEMPO = ESPONENZIALE

SPAZIO = MANTIENE TUTTI I NODI IN MEMORIA

OTTIMALITÀ = SI

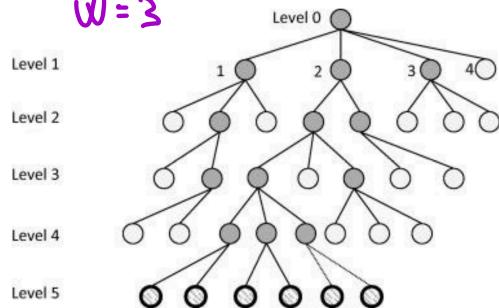
BEAM SEARCH

UTILIZZO DELLA MEMORIA MIGLIORATO

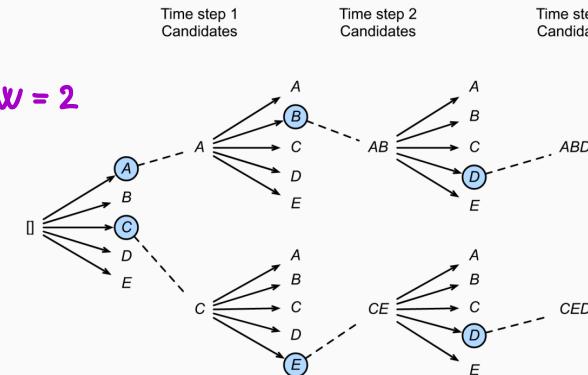
↳ FASCIO (BEAM WIDTH) W = MASSIMO NUMERO DI NODI MANTENUTO AD OGNI LVL

↳ TRA I NODI GENERATI SI SCELGONO W NODI IN BASE AD UNA FUNZIONE DI VALUTAZIONE

$W=3$



$W=2$



LUNGHEZZA
MASSIMA
OUTPUT = 3

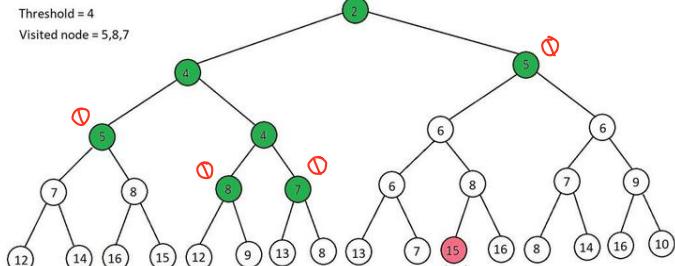
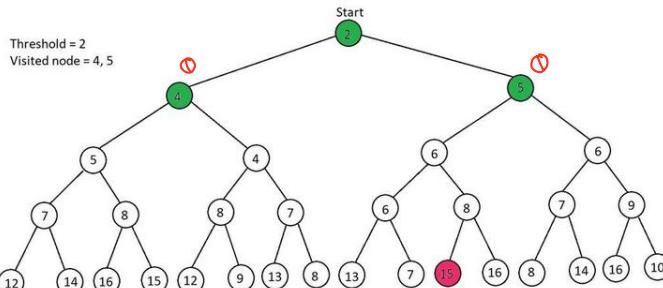
SOLUZIONI CANDIDATE: A, C, AB, CE, ABD, CED

IDA*

UTILIZZA A*, AD OGNI ITERAZIONE RICERCA IN PROFONDITÀ CON UN LIMITE DATO DAL VALORE DELLA FUNZIONE f .

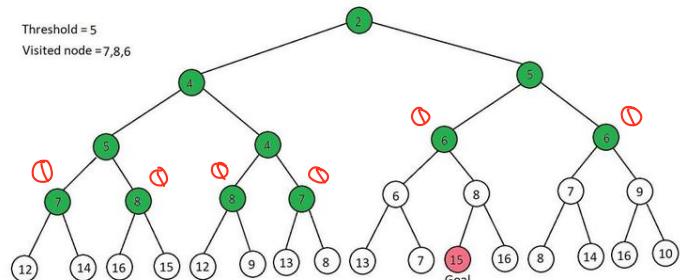
↳ f -LIMIT = VIENE INCREMENTATO FINO A TROVARE IL GOAL.

PONIAMO INIZIALMENTE IL LIMITE = A f DELLA RADICE, OGNI VOLTA CHE SIAmo SU UN NODO SE f DI QUEL NODO È \leq DEL LIMITE ALLORA ESPANDIAMO IL NODO TROVANDO I SUOI FIGLI, ALTRIMENTI NON LO ESPANDIAMO.
PER OGNI FIGLIO ESPANSO FACCIAMO LO STESSO, SE NON POSSIAMO PIÙ ESPANDERE PERCHE' I COSTI SONO TUTTI $> f$ -LIMIT ALLORA PONIAMO IL LIMITE UGUALE AL MINOR COSTO TRA I FIGLI E RICOMINCIAMO DALLA RADICE.

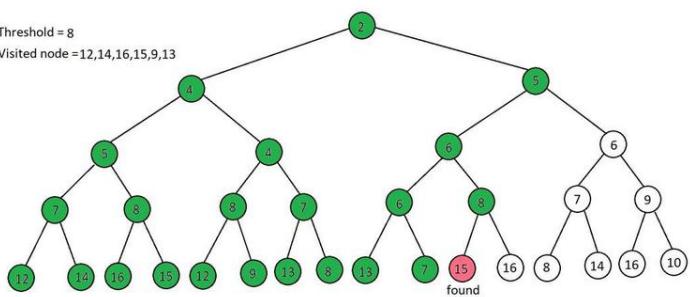


NON POSSO PIÙ ESPANDERE, PONGO
THRESHOLD = 4

NON POSSO PIÙ ESPANDERE, PONGO
THRESHOLD = 5



ANDANDO AVANTI, PONEMO THRESHOLD = 8



PRESTAZIONI

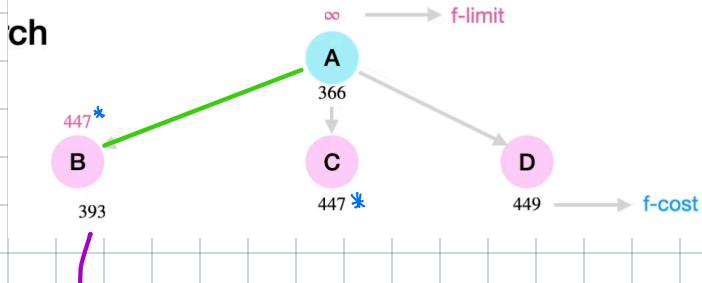
OCCUPAZIONE DI MEMORIA $O(bd)$

BEST FIRST RICORSIVO

TENTA DI IMITARE BEST FIRST

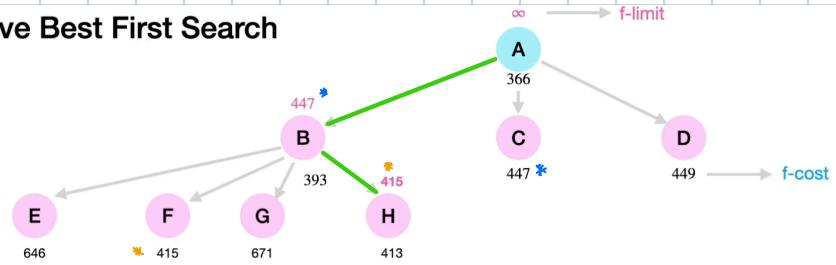
- ↳ VIENE SCELTO IL NODO CON COSTO MINORE
- ↳ VIENE SALVATO IL NODO ALTERNATIVO CON COSTO MINORE (LIMITE)
- ↳ PROCEDENDO CON IL NODO SCELTO, SE QUESTO SUPERA IL LIMITE SI Torna indietro al nodo alternativo.

PRIMA DI TORNARE SOSTITUISCE IL VALORE DEL NODO CON QUELLO MINORE TRA LE FOGLIE CHE HANNO SFORATO IL LIMITE, COSÌ DA RI-ESPLORARLO IN CASO CE NE FOSSE BISOGNO.



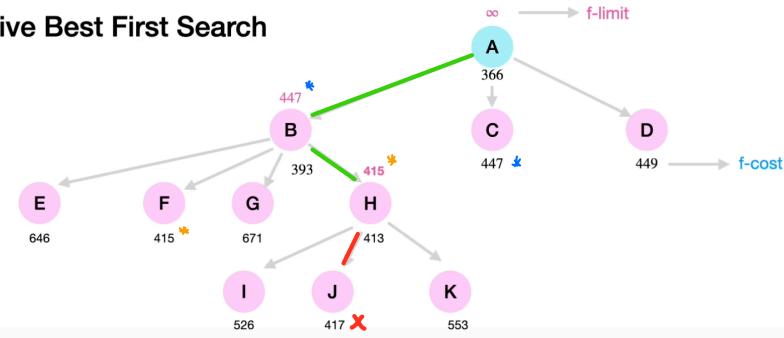
SELGO IL NODO B CHE HA COSTO MINORE, SALVO C COME MIGLIOR ALTERNATIVA

ive Best First Search



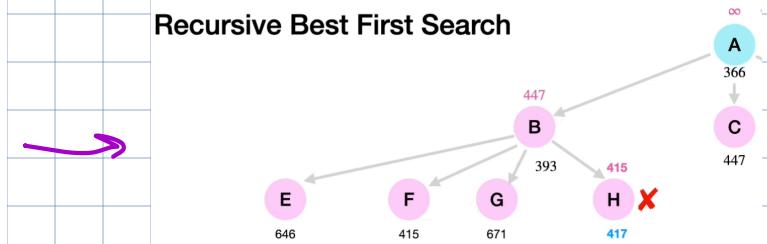
IL LIMITE È 447, SELGO H.
SALVO LIMITE = 415

sive Best First Search



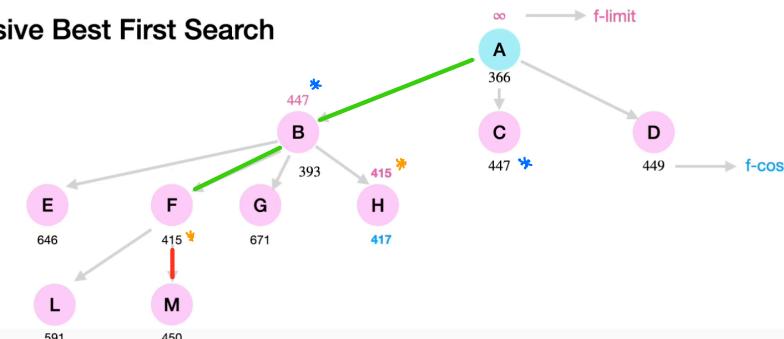
LIMITE SFORATO, COSTO MINIMO 417 > LIMITE 415
TORNNO QINDI AL CAMMINO ALTERNATIVO

Recursive Best First Search



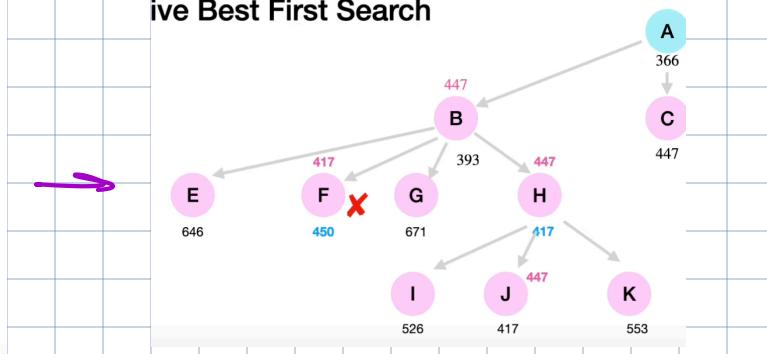
TORNANDO AL CAMMINO ALTERNATIVO
ETICHETTO H CON IL NUOVO COSTO
417, PONENDOLO COME NUOVO LIMITE

sive Best First Search



SFORA IL LIMITE, ETICHETTO F=450
E TORNNO ALL' ALTERNATIVO CHE SANEBBE
H CON 417

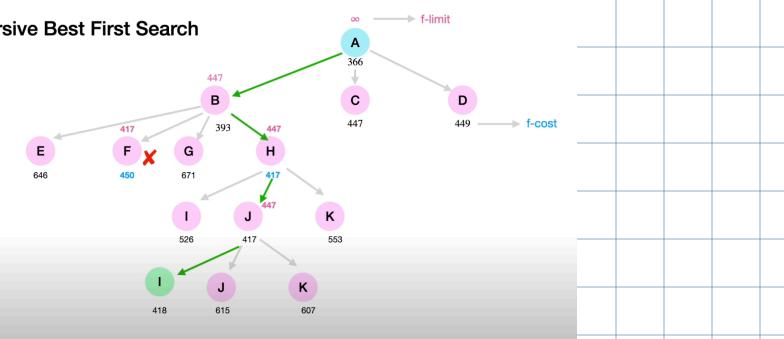
ive Best First Search



AGGIUNNO ANCHE IL BACKUP DI H
CHE ORA È 447

... COSÍ VIA

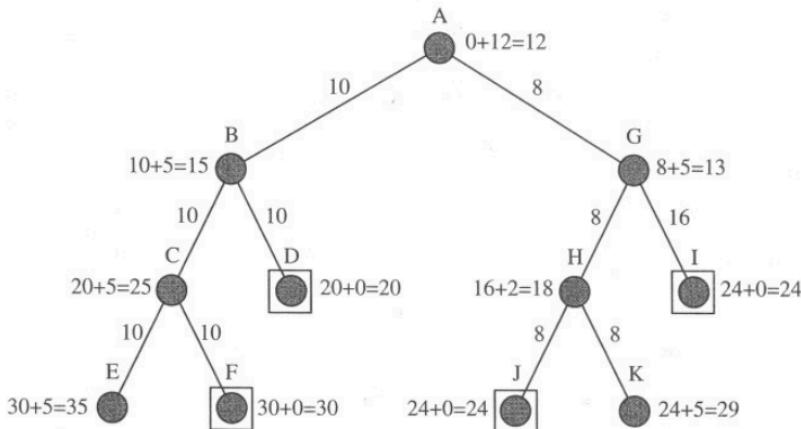
ursive Best First Search



SMA* (A* CON MEMORIA LIMITATA)

PROCEDA COME A* FINO AD ESAURIMENTO DELLA MEMORIA.

↳ QUANDO FINISCE LA MEMORIA DIMENTICA IL NODO PEGGIORE DOPO aver salvato il suo valore nel nodo padre (così da poterlo riutilizzare se venisse)



MEMORIA MASSIMA = 2

1) ESPANDO A, TROVO B E G
SCELGO G XCHE HA COSTO 13
(B + G IN MEMORIA)

4) DEVO ESPANDERE G MA HO
MEMORIA PIENA, ELIMINO B E
RICORDO IL SUO VALORE 15 NEL
NODO A.

ADESSO CHE HO LIBERATO MEMORIA
ESPANDO G TROVANDO H, AVENDO
H + G IN MEMORIA QUESTA È DI
NUOVO PIENA, INOLTRE H NON È UN
GOAL QUNDI LO SEGUO A 00 E
LO RICORDO NEL PADRE, OVVERO G.

5) RI MUOVO H DALLA MEMORIA,
ESPANDO G E TROVO I, QUESTO È
UN GOAL CON COSTO 24,
TUTTAVIA AVENDO A CHE RICORDA
15 CHE È < 24 POTREBBE
ESSERE UN'ALTRA VIA

7) RICORDO 24, RI MUOVO G E I
LIBERANDO MEMORIA ED ESPANDO
NUOVAMENTE A PROSEGUENDO
CON B

... - -
Trovo D CON COSTO 20 !!!

