AI Planning Project Report

Hosein Hassani ???????

Mohammad Amin Banayeean Zade 98208835

**مقدمه**

روش fast forward که پیش از این در درس با آن آشنا شدیم، به عنوان یکی از الگوریتم‌های موفق در زمینه‌ برنامه‌ریزی شناخته می‌شود. این برنامه‌ریز توانست در مسابقات AIPS-2000 با اختلاف زیادی از سایر رقبای خود پیشی بگیرد و از این طریق به شهرت زیادی دست یافت[1]. این برنامه‌ریز مبتنی بر روش جستجوی فضای حالت و به صورت جلورو عمل می‌کند اما آن چیزی که این برنامه ریز را متفاوت ساخته است، استفاده از تابع ابتکاری مبتنی بر Graph Plan ریلکس شده است. این تابع ابتکاری به منظور هرس کردن و اولویت دهی به نودهای درخت جستجو استفاده می‌شود. در واقع این برنامه ریز با ارائه یک تابع ابتکاری جدید و همچنین هرس کردن درخت جستجو با کمک مفهوم helpful actions، توانسته بهبود بسیار زیادی ایجاد نماید.

ما در این پروژه قصد داریم تا این برنامه‌ریز را پیاده‌سازی نموده و آن را از نظر کارایی تحلیل نماییم. برای این منظور در قسمت اول این گزارش، به توضیح جزئیات ساختار پیاده‌سازی شده با کمک زبان برنامه نویسی پایتون می‌پردازیم. در این پروژه ما از دو شیوه نمایشی مناسب به منظور ارائه جواب برنامه‌ریز بهره می‌بریم (نمایش متنی و تصویری). در قسمت دوم گزارش، ضمن معرفی دقیق‌تر این دو نحوه نمایش، نتایج اجرای الگوریتم FF روی بنچمارک‌های طراحی شده را بیان می‌کنیم. همچنین به منظور انجام یک ارزیابی مناسب، در بخش سوم، دو برنامه‌ریز جستجوی جلورو و عقب رو را پیاده‌سازی کرده و با نتایج حاصل از FF مقایسه می‌کنیم. ما برای مقایسه میان برنامه‌ریزها، از دو معیار «طول برنامه به دست آمده» و «مدت زمان اجرای الگوریتم» استفاده می‌کنیم. همچنین توانایی الگوریتم در «یافتن پاسخ مناسب بدون رسیدن به محدودیت‌های اجرایی» از دیگر معیارهای ارائه شده در این بخش است. در بخش بعدی، تمرکز ما به بررسی اثر هر یک از عوامل مشارکت کننده در ساخت FF معطوف خواهد شد. به عبارت دیگر در این بخش میزان تاثیر تابع ابتکاری معرفی شده و عملیات هرس مورد بررسی قرار می‌گیرند تا نقاط قوت این تابع را روشن کنند.

لازم به ذکر است که مشارکت اعضا در انجام این پروژه مطابق جدول زیر است:

|  |  |
| --- | --- |
| وظیفه | مسئول |
| طراحی ساختار و پیاده‌سازی پایه‌ها | بنائیان زاده |
| دریافت اطلاعات مسئله از ورودی | حسنی |
| پیاده‌سازی تابع ابتکاری | بنائیان زاده |
| برنامه ریز FF | حسنی |
| برنامه‌ریز‌های جلورو و عقب رو | بنائیان‌زاده |
| تحلیل کارایی FF | حسنی |
| پیاده سازی ماژول گرافیکی | بنائیان زاده |
| تدوین و نگارش گزارش | مشترک |

**1) جزئیات پیاده‌سازی و بررسی چارچوب کد**

ما سعی کرده‌ایم تا در انجام این پروژه با کمک گرفتن از اصول برنامه‌نویسی شیء گرا، یک ساختار و چارچوب منظم به منظور حل مسئله برنامه‌ریزی ارائه کنیم. پایبندی به این مسئله به ما اجازه داد تا یک محیط کارا به منظور آزمودن الگوریتم‌های مختلف برنامه‌ریزی را توسعه دهیم. در بستر ارائه شده، عیب‌یابی به شدت ساده است و خوانایی کد بسیار بالا رفته است.

در این قسمت از گزارش، کلاس‌های پیاده سازی شده در کد را به صورت مفصل ذکر می‌کنیم. همچنین توابع پیاده سازی شده در هر بخش و انتظاراتی که از آن توابع می‌رود را ذیل یک جدول ارائه می‌دهیم:

1. کلاس Proposition:

این کلاس پایه‌ای ترین مفهوم پیاده‌سازی شده در این پروژه می‌باشد. در واقع این کلاس حاوی جزئیات مورد نیاز برای مدل‌سازی یک گزاره در محیط است. از آنجایی که برنامه‌ریز FF یک برنامه‌ریز Ground می‌باشد، ما سعی کرده‌ایم تا بیشتر از فرم نمایش Set-Theoritic مسائل بهره ببریم. لذا همانطور که در قسمت‌های بعدی نیز توضیح می‌دهیم، برای توصیف یک State کافیست مجموعه گزاره‌های صحیح در آن را نگه‌داری نماییم.

در دو جدول زیر، متغیرهای به کار گرفته شده و توابع پیاده‌سازی شده ذیل این کلاس را معرفی می‌کنیم:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| متغیرها | | |
| نام متغیر | وظیفه | مثال |
| name | نشان دهنده نام گزاره | On |
| vars | نشان دهنده متغیرهای موجود در گزاره | [“a”,”b”] |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| توابع | | |
| نام تابع | وظیفه | ورودی |
| substitute | جایگزین کردن متغیرهای گزاره داده شده با متغیرهای دلخواه | نگاشتی شامل نقشه تغییر متغیرهای فعلی به متغیر‌های جدید |

گفتنی است ما در این پروژه به کرات از ویژگی‌های برجسته زبان پایتون برای بهبود کیفیت استفاده کرده‌ایم. به عنوان مثال، یکی از موارد انجام شده در این پروژه، بازنویسی توابع داخلی \_\_eq\_\_، \_\_repr\_\_ و \_\_hash\_\_ برای کلاس‌های پیاده‌سازی شده می‌باشد. وظیفه این سه تابع به ترتیب عبارت است از: «ایجاد امکان مقایسه برای بررسی تساوی بین دو گزاره»، «ارائه یک شیوه نمایش یکتا برای هر گزاره» و «اعمال یک مبنای hash کردن مناسب به منظور وارد کردن گزاره‌ها به مجموعه».

1. کلاس Action:

از این کلاس به منظور مدل‌سازی کنش‌های مسئله استفاده شده است. برای این منظور در هر کنش مجموعه پیش‌شرط‌های مثبت و منفی به همراه اثرات مثبت و منفی در نظر گرفته شده است. این مجموعه‌ها هر کدام از مجموعه گزاره‌هایی تشکیل شده‌اند که در بخش قبل توضیح داده شد.

در جدول زیر جزئیات پیاده‌سازی دیده می‌شود:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| متغیرها | | |
| نام متغیر | وظیفه | مثال |
| Name | نشان دهنده نام کنش | Unstack |
| pre\_pos | مجموعه شامل پیش‌شرط‌های مثبت یک کنش | On(a,b)  Clear(a)  Hand\_empty |
| pre\_neg | نشان دهنده پیش‌شرط‌های منفی یک کنش | - |
| eff\_pos | نشان دهنده اثرات مثبت یک کنش | Clear (b) |
| eff\_neg | نشان دهنده اثرات منفی یک کنش | On(a,b)  Clear(a)  hand-empty |
| variables | نام متغیرهای به کار رفته در کنش | “a” , “b” |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| توابع | | |
| نام تابع | وظیفه | ورودی |
| substitute\_and\_copy | جایگزین کردن متغیرهای کنش داده شده با متغیرهای دلخواه | نگاشتی شامل نقشه تغییر متغیرهای فعلی به متغیر‌های جدید |
| relax\_action | ساده‌سازی اکشن با حذف پیش‌شرط‌ها و اثرات منفی | - |
| get\_vars | استخراج نام متغیرهای به کار رفته در کنش | - |
| get\_short\_name | دریافت خلاصه‌ای از نام کنش | - |

1. کلاس State:

حالت‌های موجود در یک مسئله برنامه‌ریزی توسط این کلاس مدل می‌شوند. در واقع یک حالت عبارت است از مجموعه‌ای از گزاره‌ها که درباره محیط اطلاعاتی ارائه می‌کنند. توجه کنید که ما در پیاده‌سازی خود «فرض دنیای بسته» را رعایت کرده‌ایم. لذا گزاره‌هایی که در توصیف State نمی‌آیند، خود به خود نادرست خواهند بود.

جدول راهنمای موارد پیاده سازی شده در ادامه آمده است:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| متغیرها | | |
| نام متغیر | وظیفه | مثال |
| propositions | مجموعه‌ای از گزاره‌هایی که در این state برقرار هستند | On(a,b)  Clear(a)  Hand\_empty  On-table(b) |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| توابع | | |
| نام تابع | وظیفه | ورودی |
| isGoal | با دریافت توصیف حالت هدف، بررسی می‌کند که state فعلی در تعریف هدف صدق می‌کند یا خیر | یک حالت هدف از جنس Goal |
| relax\_action | ساده‌سازی اکشن با حذف پیش‌شرط‌ها و اثرات منفی | - |
| get\_vars | استخراج نام متغیرهای به کار رفته در حالت | - |
| isAppliable | با دریافت یک کنش بررسی می‌کند که آیا آن کنش در حالت فعلی قابل اعمال است یا خیر | یک کنش |
| apply\_unified\_action | با دریافت یک کنش، آن را روی حالت فعلی اعمال می‌کند و حالت جدید را تولید می‌کند | یک کنش که قابل اعمال کردن در حالت فعلی باشد |
| get\_all\_unifications | nification های مختلف یک اکشن که در حالت فعلی قابل اعمال هستند را تولید می‌کند | یک کنش |
| get\_all\_possible\_actions | با دریافت یک مجموعه lifted از کنش‌ها، تمامی اکشن‌های Groundای که قابل اعمال در حالت فعلی هستند را تولید می‌نماید | یک مجموعه از کنش‌ها |

مجدداً متذکر می‌شویم که اکشن‌ها به صورت lifted نگه داری می‌شوند اما در حین ساخت plan، تمامی unification‌های قابل اعمال بر روی یک حالت خاص در همان لحظه استخراج می‌شود و تمامی نسخه‌های Ground کنش‌های قابل اعمال بازگردانی می‌شود.

1. کلاس Goal:

این کلاس مدل کننده یک هدف می‌باشد. طبیعتاً در یک هدف، هم گزاره‌های مثبت و هم گزاره‌های منفی می‌توانند وجود داشته باشند.

به منظور پیاده‌سازی الگوریتم جستجوی عقب رو، قسمت‌هایی به تعریف هدف اضافه شده است که در جداول زیر قابل مشاهده است:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| متغیرها | | |
| نام متغیر | وظیفه | مثال |
| propos\_pos | این مجموعه دربرگیرنده‌ گزاره‌‌هایی است که باید در حالت هدف برقرار باشند | On(a,b)  Clear(a) |
| propos\_neg | این مجموعه دربرگیرنده‌ گزاره‌‌هایی است که نباید در حالت هدف برقرار باشند | On-table(b) |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| توابع | | |
| نام تابع | وظیفه | ورودی |
| get\_vars | استخراج نام متغیرهای به کار رفته در حالت | - |
| isBackwardAppliable | با دریافت یک کنش بررسی می‌کند که آیا عکس آن کنش بر هدف فعلی قابل اعمال است یا خیر | یک کنش |
| apply\_inverse\_unified\_action | با دریافت یک کنش، عکس آن را روی هدف فعلی اعمال می‌کند و هدف جدید را تولید می‌کند | یک کنش که عکس آن قابل اعمال کردن در goal فعلی باشد |
| get\_all\_backward\_unifications | unification های مختلف یک اکشن که در عکس آن‌ها در هدف فعلی قابل اعمال هست را تولید می‌کند | یک کنش |
| get\_all\_possible\_backward\_actions | با دریافت یک مجموعه lifted از کنش‌ها، تمامی اکشن‌های Groundای که عکس آن‌ها قابل اعمال در goal فعلی هستند را تولید می‌نماید | یک مجموعه از کنش‌ها |

1. کلاس Graphlayer:

این کلاس مدل کننده یک لایه گزاره‌ای در الگوریتم Graph plan می‌باشد. توجه کنید که تعریف این کلاس خیلی شبیه به پیاده‌سازی State می‌باشد لذا از آن کلاس ارث بری کرده است. تنها تفاوت جدی Graphlayer با State، وجود گزاره‌های منفی در توصیف آن است. از آن‌جایی که مفهوم مطرح شده در اکثر توابع مربوط به این کلاس با کلاس پدر خود مشترک می‌باشد، از ذکر مجدد آن‌ها خودداری می‌کنیم.

کلاس‌های معرفی شده در بالا، کلاس‌های پایه‌ای هستند که در قلب طراحی ما قرار دارد. به جز این کلاس‌ها، ماژول‌های زیر نیز پیاده‌سازی شده‌اند که آن‌ها را شرح می‌دهیم:

* ماژول GraphPlan : این ماژول حاوی کدهای پیاده‌سازی الگوریتم GraphPlan ریلکس شده می‌باشد. از این ماژول به منظور محاسبه تابع ابتکاری در برنامه‌ریز FF استفاده شده است.
* کلاس plan: این کلاس در واقع مجموعه‌ای از اکشن‌ها را در بر می‌گیرد که در کنار هم یک برنامه خطی را تشکیل می‌دهند. گفتنی است که الگوریتم سرچ جلورو اکشن‌ها را از ابتدا به سمت انتهای پلن تکمیل می‌کند در حالی که در عقب‌رو خلاف این مسئله اتفاق می‌افتد. برای هر دو این حالت‌ها توابع متناظری در این کلاس قرار داده شده است.
* ماژول Graphic: این ماژول یک ابزار نمایشی برای دامنه مکعب‌ها در اختیار ما قرار می‌دهد. توضیحات مفصل‌تر این ماژول و نمونه خروجی آن در بخش‌های بعدی گزارش خواهد آمد.
* ماژول Planner : برنامه‌ریزهای پیاده سازی شده در این پروژه (از جمله FF، جلورو و عقب‌رو) در این فایل قرار داده شده‌اند. در ادامه هر یک از این سه برنامه‌ریز را شرح می‌دهیم:
  + برنامه‌ریز جلو رو: این برنامه‌ریز ساده‌ترین الگوریتم جستجوی رو به جلو است که در فصل 4 کتاب معرفی شده است. ما در این الگوریتم مکانیزم جلوگیری از حلقه را وارد کرده‌ایم تا از بروز حلقه‌های بی‌نهایت جلوگیری کنیم. توجه کنید که در صورت نامحدود بودن زمان و حافظه این الگوریتم کامل است اما از آن‌جایی که چنین فرضی در عمل شدنی نیست، ما یک کران بالا برای عمق برای این الگوریتم در نظر گرفته‌ایم. به عبارت دیگر طول برنامه‌های مجاز در این برنامه‌ریز به این عدد محدود خواهد شد.
  + برنامه‌ریز عقب رو: این الگوریتم دقیقاً همان الگوریتم رو به عقبی است که در فصل 4 کتاب آمده است. مجدداً برای این برنامه‌ریز هم یک کران بالا برای محدود کردن طول plan در نظر گرفته شده است.
  + برنامه ریز FF

با توضیحات فوق ساختار کدهای پیاده‌سازی شده تا حد زیادی روشن شد. حال می‌خواهیم نتایج اجرای این الگوریتم روی benchmarkهای داده شده را ارزیابی کنیم.

**2) ارزیابی روی مجموعه مسائل داده شده**

تحلیل سرعت و کارایی روی بنچمارک‌ها

نمایش گرافیکی

تحلیل روی مسائل با طول رندم

Ablation study