

# Techniques de base de résolution de problèmes

M1 Informatique – Développement Logiciel Semestre 7

# 1

## Introduction : Les agents résolveurs de problème

## 1.1 Les agents rationnels

Il est dans l'environnement et peut le percevoir.

**Definition 1.1** L'agent est rationnel s'il agit toujours au mieux sur l'environnement de manière à atteindre ses objectifs mais en tenant compte de ses compétences ou capacités.

Un agent rationnel peut possèder les fonctions importantes suivantes :

- Perception, Modélisation, Représentation
- Raisonnement (inférence)
- Communication
- Apprentissage
- Élaboration de projets collectifs

On ajoute à un agent une mesure de performance, plus ses performances seront élevés plu il sera rationnel.

Un agent rationnel peut être plus ou moins autonome. S'il n'est pas autonome il va avoir un comportement dit « Réflexe », dans l'autre cas il va apprendre au fur et a mesure qu'il résous sont environnement, ou son comportement, il sera de plus en plus rationnel.

Perceptions	Environnement	Actions	Buts
- GPS	— Piéton		
— Compteur de	— Véhicules	— Accélérer	— Satisfaire la démarche
vitesse	— Réseau routier	— Freiner	— Satisfaire la demarche
— Radar	— Client		

## 1.2 L'intelligence artificielle : situation d'une discipline

L'intelligence artificielle est à la fois une science et une technique. On cherche à observer, étudier, comprendre, modéliser on les appel les capacités cognitives.

Un agent intelligent est un agent qui peut effectuer des tâches qui serait qualifiée d'intelligentes si un humain les avaient réalisés.

En Intelligence Artificiel, on utilise des notions dans plusieurs domaines :

Philosophique Notamment les travaux de Platon ou Aristote.

Mathématiques Utilisation de théorèmes

Psychologie Étude du comportement humain

Neuro-sciences Essayer de comprendre le fonctionnement du cerveau humain

Ethologie Étude du comportement animal dans son milieu naturel : reproduire des modèles de comportement animals. Fourmis, abeilles, corbeaux, pies, . . .

Linguistique Étude des langues naturelles

Économie

Informatique Pour le développement

## 1.3 Développement de l'Intelligence Artificiel

En 1956, lors d'une conférence assez célèbre, J. Mac Carthy à lancé un projet avec l'idée que tout ce qui relève de l'intelligence peut être modéliser afin qu'une machine puisse le reproduire.

À la fin des années 1960, il y a eu les premiers logiciel d'IA, puis l'algorithme A\*

Dans la fin des années 1980, c'était la grande mode, on pensait pouvoir utiliser l'informatique n'importe où, nous étions trop ambitieux, ce qui à provoqué une retombée néfaste due à la déception.

Dans la fin des années 1990, cela repart, souvent couplée à d'autres disciplines tel que la robotique, il y a de nouveau des avancées, mais nous sommes devenus conscient du fait qu'il soit nécessaire de travailler avec d'autres personnes.

- Recherche dans les jeux difficiles, tel que les Echecs, le Go.
- Robotique
- Vision par ordinateur

## Table des matières

1	introduction : Les agents résolveurs de problème			
	1.1 Les agents rationnels	. 2		
	1.2 L'intelligence artificielle : situation d'une discipline	. 2		
	1.3 Développement de l'Intelligence Artificiel	. 3		
<b>2</b>	Le formalisme des espaces d'états	5		
	2.1 Introduction	. 5		
	2.2 Recherche euristique	. 6		
	2.3 Algorithmes de recherche	. 7		
3	Le formalisme des arbres de buts	10		
	3.1 Définitions	. 10		
	3.2 Recherche d'une solution	. 11		
4	Recherche dans les arbres de jeux	12		
	4.1 Arbres de jeu et arbres de buts	. 12		
5	Le formalisme des CSP	15		

## Le formalisme des espaces d'états

### 2.1 Introduction

#### Formalisme:

- État initial
- État but (Explicite ou implicite)
- Actions autorisées (ou opérateurs)

**Definition 2.1** Un **Un descendant d'un état S** est un état accessible de S par une séquence non ide d'opérateurs fils (descendant immédiats)

Definition 2.2 Un espace de recherche possède les états accessibles de l'état initial

#### Ordonnance des tâches d'un robot

- N Stations
- Temps entre les stations
- Temps de durée d'une tâche

Le problème de fonctionnement est décrit.

Etat Planning partiel

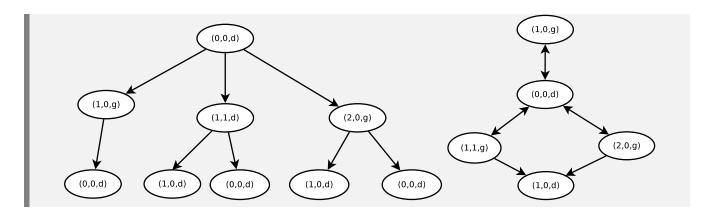
Etat but

Missionnaires et cannibales (cg, mg, sb): Canibal Gauche, Missionaire Gauche, SB

Etat initial (0,0,d)

Etat but (3,3,g)

Opérateur Traversée en respectant les contraintes



## 2.2 Recherche euristique

C'est une stratégie d'exploration de l'espace de recherche en fonction de choix. Il va nous dire comment choisir le prochain état à examiner.

Une stratégie peut utiliser un heuristique.

Exemples d'heuristiques :

- Information qui classe les opérateurs applicables à un état
- Fonction d'évaluation d'état

Coloration d'une carte Carte planaire avec différentes régions colorée avec N couleurs différentes.

Le problème est de colorer la carte tel que 2 régions adjacentes soient de couleurs différentes.

Etat Coloration partielle. Liste de paires (région, couleur)

Etat but Coloration acceptable complète

Ici on peut évaluer un état en mesurant la distance au but

## 2.2.1 Stratégies

#### Definition 2.3 Stratégie

Fonction de choix du prochain état à explorer (Ou à développer)

#### Definition 2.4 Stratégie aveugle vs stratégie informée

ou non informée une stratégie qui ne dépend pas du problème(Ex : en profondeur d'abord, largeur d'abord)

Inversement, on parle de stratégie informée ou de recherche heuristique.

#### 2.2.2 Critères d'évaluation

#### Definition 2.5 Complétude

Un algo de recherche est dit complet si l'espace d'état contient l'état but

#### Definition 2.6 Complexité

On se base sur le facteur de branchement de l'algorithme (Membres max de fils/états, profondeur max, profondeur de l'état but le moins éloigné de la racine)

## 2.3 Algorithmes de recherche

#### 2.3.1 Version de base

```
-- Arguments : départ, test_etat_but, fils_etat, estime_etat, classe.
   -- Variables locales : file_attente, prochain, continuer (booléen)
  Debut
3
     file_attente <- {départ};
     continuer <- vrai;</pre>
5
     tantque continuer et file_attente non vide faire
       prochain <- pop(file_attente);</pre>
7
       si test_etat_but(prochain) alors
         continuer <- faux;</pre>
9
       sinon
         file_attente <-
              classe(file_attente, fils_etat(prochain), estime_etat);
     fin tantque;
13
     si continuer alors
15
       print(Echec);
17
       retourner(prochain);
  Fin
19
                            Listing 2.1 – Recherche sans optimisation
   -- Arguments : départ, test_etat_but, fils_etat, estime_etat, classe.
   -- Variables locales : file_attente, prochain, continuer (booléen), vus.
  Debut
3
     file_attente <- {départ};
     continuer <- vrai;</pre>
5
     tantque continuer et file_attente non vide faire
       prochain <- pop(file_attente);</pre>
       vus <- push(prochain, vus);</pre>
       si test_etat_but(prochain) alors
         continuer <- faux;</pre>
       sinon
11
         file_attente <-
              classe_b(file_attente, fils_etat(prochain), estime_etat, vus);
13
     fin tantque;
     si continuer alors
       print(Echec);
17
     sinon
       retourner(prochain);
19
```

Listing 2.2 – Recherche avec optimisation

## 2.3.2 Recherche en profondeur d'abord

On met toujours le fils du prochain en file d'attente. La complétude est garantie si etseulement si lafonction est optimisée.

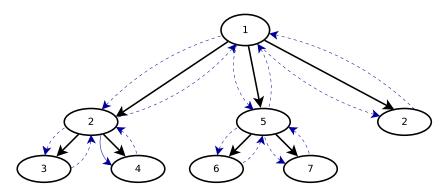


FIGURE 2.1 – Exemple de parcours en profondeur d'abord

## 2.3.3 Rercherche en largeur d'abord

On met le fils en queue de la file d'attente, c'est complet mais plus long.

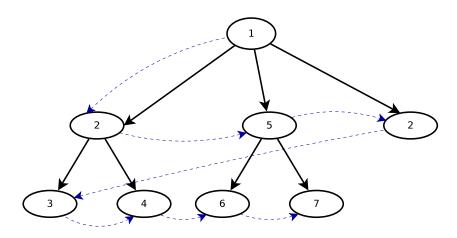


Figure 2.2 – Exemple de parcours en largeur d'abord

#### 2.3.4 Recherche informée

Meilleur d'abord : on doit utiliser une fonction d'évaluation d'un état. (ex : nombre de jetons mal placés).

Recherche d'une solution optimale à un problème On appelle  $f^*(e)$  le coût d'un chemin optima allant de ei a un but passant par l'état courant e.

Je cherche une fonction f qui estime f(e) = g(e) + h(e), h étant la composante heuristique.

## 2.3.5 Algorithme $A^*$

#### **Definition 2.7**

h est minorante si on a  $h(e) \le h^*(e)$ 

#### 2.3.5.1 Propriétés d'un $A^*$

- Si le nombre de fils par état est fini, il existe un minorant > 0 du coût des opérateurs
- Complétude
- Si l'heuristique h est minorante, ou optimiste, alors  $A^*$  est admissible

#### 2.3.5.2 Cas particuliers d'un $A^*$

On prend h = 0(cst) un coût uniforme.

Chaque opérateurs coûte 1.

## Le formalisme des arbres de buts

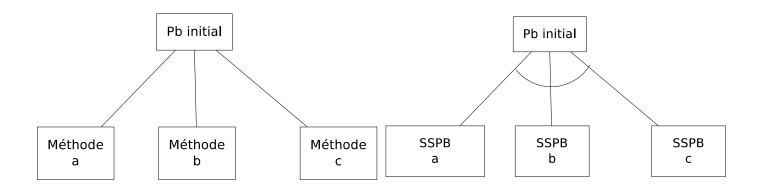
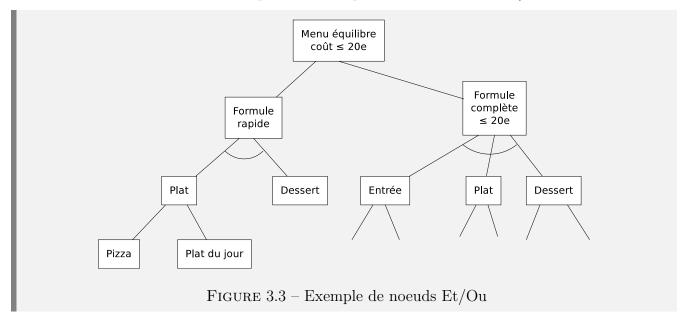


FIGURE 3.1 – Schéma du nœud Ou

FIGURE 3.2 – Schéma du nœud Et

Si l'on a un problème initial, on suppose que l'on a 3 méthodes de résolutions, ou alors qu'une seule.

On construit alors un arbre de but qui est un cas particulier des arbres Et/Ou.



## 3.1 Définitions

On distingue différents noeuds

- Nœud non terminal ET
- Nœud non terminal OU

Nœud terminal

On dira qu'un arbre est résolu si sa racine est résolu On dira qu'un arbre est résolu si sa racine est résoluee

**Definition 3.1** Un nœud terminal est :

- resolu : quand le problème associé a une solution connu sans continuer le travail
- en echec :
- Definition 3.2 Un nœud OU est résolu ssi un de ses fils est résolu.
- Definition 3.3 Un nœud ET est résolu ssi tout ses fils sont résolus et la contrainte est satisfaite



La coloration d'une carte sera mieux formalisée ici car on peut la former en utilisant de arbres Et/Ou.

### 3.2 Recherche d'une solution

Ici un état est un plan partiel de résolution du but initial

Etat initial Plan vide

Etat but Plan complet

Transition Compléter un plan en ajoutant une action

- **Definition 3.4** Un plan partiel issu de n est un sous arbre de l'arbre de but de racine n qui contient au plus un fils par nœud Ou.
- **Definition 3.5** Un plan complet issu de n est un sous arbre de l'arbre de but de racine n contenant un fils exactement par nœud Ou et tous les fils par nœud Et.

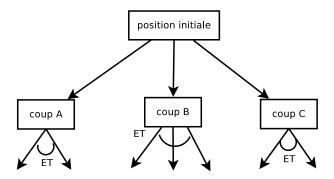
#### 3.2.1 Cas d'un environnement non déterministe

Dans ce cas là, on doit prendre en compte les réactions de l'environnement.

## 4.1 Arbres de jeu et arbres de buts

On appelle joueur de référence le joueur auquel on s'intéresse, c'est celui qui veut gagner.

On construit un arbre de but, les nœreprésentant les différents choix de jeu sont des nœuds OU.

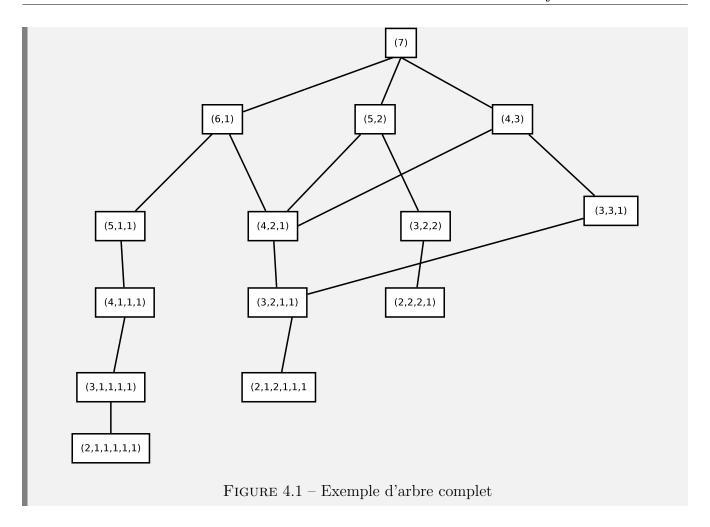


R

On a une alternance entre les nœuds ET et les nœuds OU

On a une pile de 7 jetons, il faut choisir une pile et la couper en deux piles de tailles différentes, le premier qui ne peut plus jouer à perdu.

On peut dessiner un arbre de jeu complet, indépendant des joueurs qui représente tous les coups positives.



#### 4.1.1 Définitions

Soit A un arbre de jeu étiqueté ET/OU.

- **Definition 4.1** Une **stratégie partielle** (Sp) est un sous arbre de A de même racine que A contenant au plus un fils / nœud ou.
- **Definition 4.2** Une **stratégie complète** (pour le joueur de référence) est un sous arbre de A, de même racine, contenant un fils/nœud OU et tous les fils / nœud ET.
- **Definition 4.3** Une **stratégie gagnante** (pou le joueur de référence) est une stratégie complète dont toutes les feuilles sont gagnantes, on va gagner dans tous les cas

Il existe au moins une stratégie gagnante pour l'un des joueurs

## 4.1.2 Intéressement au gain

On ajoute un intéressement au gain du jeu.

**Definition 4.4** Pour un joueur J, le **gain garanti** est le gain qui est assuré à J quelque soit la réponse de l'adversaire.

■ Definition 4.5 Le gain garanti maximal est le meilleur gain que le joueur puisse avoir.

#### 4.1.2.1 Trouver le gain garanti

Plusieurs méthodes existent :

« Brute Force » On cherche toutes les stratégies gagnantes pour J, on a le gain garanti pour chaque stratégie gagnante, et on peut trouver la meilleure stratégie gagnante associée au gain garanti maximum.

**Procédure minimax** Soit A un arbre de jeu étiqueté ET/OU, les feuilles sont valuées pour le joueur de référence.

On remonte une valeur à la racine :

- OU max(valeurs des fils);
- ET min(valeurs des fils);

La valeur minimax de l'arbre est le gain garanti maximum, c'est-à-dire le gain garanti par la meilleur stratégie gagnante.



Si le joueur de référence commence, on obtient aussi le meilleurs 1er coup.