

UNIVERSIDADE FEDERAL DE SANTA CATARINA
Departamento de Informática e Estatística - INE
Sistemas de Informação

INE5633 - Sistemas Inteligentes
Disciplina

Elder Rizzon Santos
Professor

Trabalho sobre Métodos de busca (2025/2)
Atividade Prática 1

Bruno Rafael Leal Machado
Diogo Henrique Fragoso de Oliveira
José Antonio de Oliveira
Alunos

24 de setembro de 2025

LISTA DE FIGURAS

1.1. Exemplo de estados do problema do 8-puzzle, com estado inicial, transições e estado objetivo.	2
------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---

SUMÁRIO

1.	Introdução	1
1.1.	Escopo desta Atividade Prática	3
1.2.	Objetivos formativos	3
1.3.	Contribuições esperadas	3
2.	Métodos de Busca	5
2.1.	Modelagem do Problema como Espaço de Estados	5
2.2.	Busca de Custo Uniforme (UCS)	6
2.3.	Algoritmo A^*.	6
2.4.	Heurísticas para o 8-puzzle	6
2.5.	Propriedades Teóricas dos Métodos de Busca	7
2.5.1.	Admissibilidade e Consistência	7
2.5.2.	Complexidade	7
2.5.3.	Ótimo e Completude	7
2.6.	Resumo	8
3.	Implementação e Experimentos	9
3.1.	Introdução.	9
3.2.	Modelagem Computacional do 8-puzzle	9
3.3.	Verificação de Solubilidade	10
3.4.	Geração de Instâncias Aleatórias Solucionáveis	10
3.5.	Estruturas de Dados e Expansão de Nós	11
3.6.	Implementação das Heurísticas	12
3.7.	Algoritmos de Busca	12
3.8.	Reconstrução do Caminho.	14
3.9.	Experimentos e Resultados	14
3.9.1.	Exemplo de Execução	14
3.9.2.	Análise dos Resultados	15
3.10.	Considerações Finais	15
4.	Conclusão	17

A resolução de problemas por *busca* ocupa posição central na Inteligência Artificial (IA) simbólica: modela a navegação em um *espaço de estados* por meio de operadores, avaliando custos e selecionando expansões segundo políticas informadas ou não informadas, como discutem Russell e Norvig (2010) e Nilsson (1998). O interesse central está em compreender como diferentes algoritmos percorrem esse espaço, quais estruturas de dados utilizam e de que modo heurísticas afetam o desempenho.

Para fins experimentais, optou-se pelo *8-puzzle* como domínio de teste. Trata-se de um tabuleiro 3×3 com oito peças móveis e um espaço vazio, cujo objetivo é atingir uma configuração final a partir de um arranjo inicial (Figura 1.1).

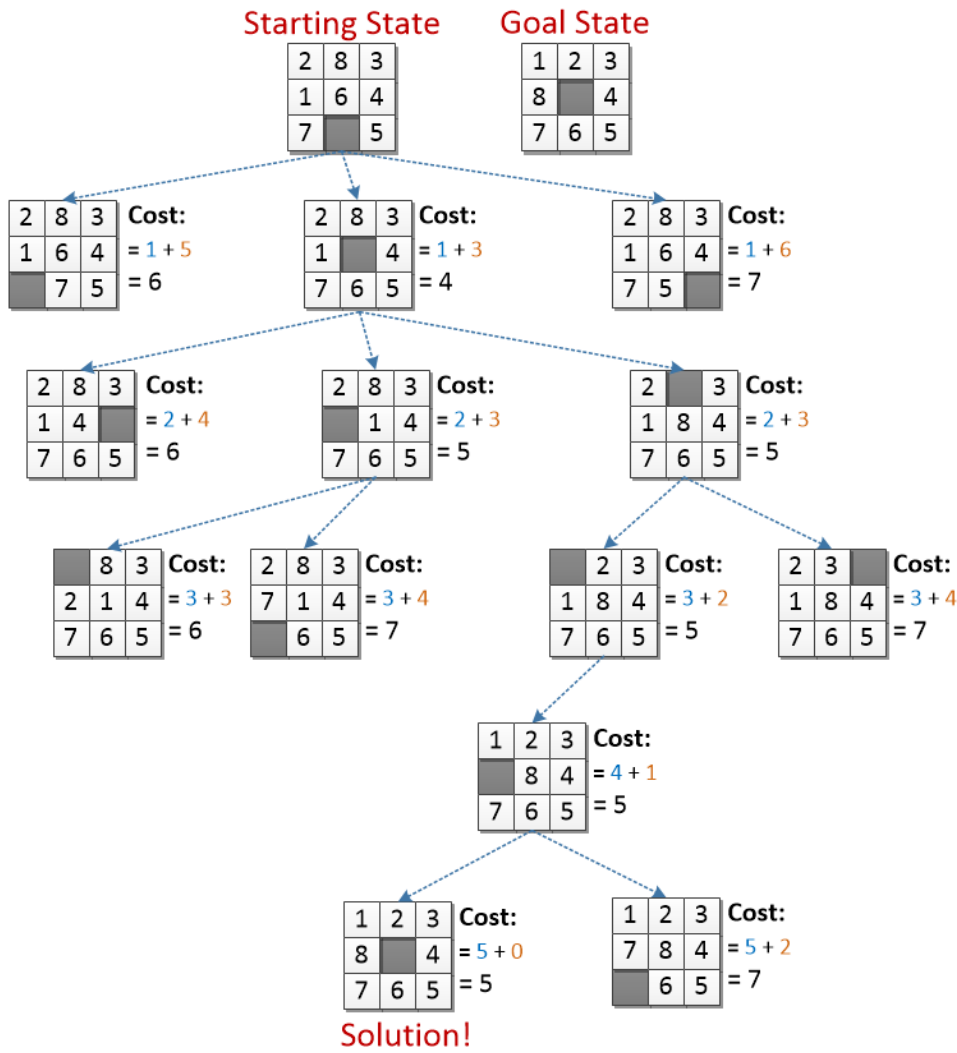


Figura 1.1: Exemplo de estados do problema do 8-puzzle, com estado inicial, transições e estado objetivo.

Fonte: elaborado pelos autores.

A escolha deste problema não se deve à sua complexidade prática, mas sim por ser computacionalmente leve, o que permite implementar e comparar variações de algoritmos de busca de forma controlada e reproduzível. Assim, o foco da análise permanece nos métodos de busca — custo uniforme e versões do algoritmo A^* com heurísticas de diferentes níveis de admissibilidade — e não no quebra-cabeça em si. Nesse contexto, o 8-puzzle funciona como um *laboratório didático* que viabiliza a avaliação sistemática de desempenho.

No âmbito da disciplina INE5633—*Sistemas Inteligentes* (UFSC), esta Atividade Prática 1 (AP1) utiliza o 8-puzzle como laboratório para implementar e analisar o algoritmo A^* e suas variações, em alinhamento ao conteúdo de *raciocínio e resolução de problemas* e à ênfase em técnicas de busca e informação heurística. A proposta didática privilegia a implementação e análise prática, conforme a bibliografia básica adotada (RUSSELL; NORVIG, 2010; LUGER, 2009).

■ 1.1 Escopo desta Atividade Prática

Serão estudadas quatro variantes:

- i) Busca de custo uniforme (sem heurística);
- ii) A^* com heurística *não admissível*;
- iii) A^* com heurística admissível simples;
- iv) A^* com a heurística admissível mais precisa desenvolvida pela equipe.

A comparação considerará:

- Total de nós visitados;
- Comprimento do caminho-solução;
- Maior tamanho da fronteira (abertos);
- Tempo de execução;
- Geração de arquivo `.txt/.json` com fronteira e visitados ao término.

Esses indicadores permitem discutir *admissibilidade* e *consistência* das heurísticas no A^* , além de seus efeitos na eficiência (RUSSELL; NORVIG, 2010; LUGER, 2009).

■ 1.2 Objetivos formativos

Consolidar, por meio de implementação e experimentação reprodutível, a ponte entre teoria e prática em busca. Em particular, pretende-se:

- (a) Formalizar o problema como *espaço de estados* (definição de estados, operadores, teste de objetivo e função de custo);
- (b) Projetar e gerir a *fronteira*, com checagem de dominância e de estados repetidos (políticas de inserção/remoção e estrutura de dados apropriada);
- (c) Definir e justificar heurísticas (admissíveis e não admissíveis), discutindo propriedades como admissibilidade e consistência;
- (d) Analisar comparativamente o desempenho das variantes (UCS e A^*), com métricas reprodutíveis e interpretação crítica.

A fundamentação teórica apoia-se em Russell e Norvig (2010), Nilsson (1998) e obras complementares como Ertel (2017).

■ 1.3 Contribuições esperadas

O relatório apresentará:

- (i) A modelagem do 8-puzzle e as estruturas de dados utilizadas;
- (ii) O A^* e o UCS com suas políticas de fronteira e critérios de expansão;
- (iii) O desenho das heurísticas, com justificativa matemática e discussão sobre admissibilidade/consistência;
- (iv) A avaliação experimental (casos fáceis, médios e difíceis), com comparação de nós visitados, comprimento do caminho-solução, maior tamanho da fronteira, tempo de execução e arquivo `.txt/.json` contendo fronteira e visitados ao término.

A análise será fundamentada na literatura clássica (RUSSELL; NORVIG, 2010; LUGER, 2009; NILSSON, 1998; ERTEL, 2017) e será reprodutível a partir dos artefatos entregues (código e logs).

■ 2.1 Modelagem do Problema como Espaço de Estados

O *8-puzzle* é um problema clássico de busca em Inteligência Artificial, modelado por um espaço de estados S , operadores A , estado inicial s_0 e um conjunto de estados objetivo G (RUSSELL; NORVIG, 2010). Cada estado é uma configuração do tabuleiro 3×3 , onde as peças são permutadas por movimentos do espaço vazio (representado por um número ou símbolo especial).

Formalmente, o problema pode ser descrito como:

- S : conjunto de todas as permutações possíveis das peças (incluindo o espaço vazio).
- $s_0 \in S$: estado inicial fornecido.
- $G \subset S$: conjunto contendo o estado objetivo (configuração ordenada).
- $A(s)$: conjunto de operadores aplicáveis em s , correspondendo aos movimentos possíveis do espaço vazio (cima, baixo, esquerda, direita).
- Função de custo $c(s, a, s')$: definida a seguir.

$$c(s, a, s') = 1 \tag{2.1}$$

Para cada movimento realizado (do estado s para s' por meio da ação a), atribui-se custo unitário (RUSSELL; NORVIG, 2010).

Nem toda permutação é solucionável. Para o 8-puzzle, um estado é solucionável se o número de inversões (pares de peças fora da ordem) é par (NILSSON, 1998).

■ 2.2 Busca de Custo Uniforme (UCS)

A *Busca de Custo Uniforme* (Uniform Cost Search, UCS) é um algoritmo que expande sempre o nó de menor custo acumulado $g(n)$ a partir do estado inicial. Trata-se de um caso particular do algoritmo A^* com heurística nula ($h(n) \equiv 0$).

A fronteira é implementada como uma fila de prioridade ordenada por $g(n)$. O algoritmo garante encontrar o caminho de menor custo (ótimo), desde que todos os custos sejam positivos, como ocorre no 8-puzzle (RUSSELL; NORVIG, 2010).

$$f(n) = g(n) \quad (2.2)$$

onde $g(n)$ é o custo do caminho do estado inicial até n .

■ 2.3 Algoritmo A^*

O algoritmo A^* é uma generalização da UCS que utiliza uma função heurística $h(n)$ para estimar o custo restante até o objetivo. A cada passo, expande-se o nó com menor valor de:

$$f(n) = g(n) + h(n) \quad (2.3)$$

onde:

- $g(n)$: custo do caminho do nó inicial até n ;
- $h(n)$: estimativa (heurística) do custo de n até o objetivo.

Quando $h(n)$ é *admissível* (nunca superestima o custo real) e *consistente* (ou monotônica), o A^* é completo e ótimo (RUSSELL; NORVIG, 2010; NILSSON, 1998; ERTEL, 2017).

■ 2.4 Heurísticas para o 8-puzzle

Heurísticas são funções $h : S \rightarrow \mathbb{N}$ que estimam o custo mínimo do estado corrente até o objetivo. Para o 8-puzzle, destacam-se:

(a) **Peças Fora do Lugar** (*Misplaced Tiles*):

$$h_1(n) = \sum_{i=1}^8 \mathbb{I}[x_i \neq x_i^*] \quad (2.4)$$

onde x_i é a posição da peça i em n e x_i^* sua posição no objetivo.

(b) **Distância de Manhattan:**

$$h_2(n) = \sum_{i=1}^8 (|l_i - l_i^*| + |c_i - c_i^*|) \quad (2.5)$$

onde (l_i, c_i) é a linha e coluna da peça i em n , e (l_i^*, c_i^*) no objetivo.

(c) **Heurísticas Não-Admissíveis:** São funções que podem superestimar o custo real, podendo tornar o algoritmo não ótimo. Exemplo: $h_3(n) = 2 \cdot h_2(n)$.

Tanto h_1 quanto h_2 são heurísticas admissíveis e consistentes (RUSSELL; NORVIG, 2010).

■ 2.5 Propriedades Teóricas dos Métodos de Busca

■ 2.5.1 Admissibilidade e Consistência

Uma heurística $h(n)$ é **admissível** se, para todo n ,

$$0 \leq h(n) \leq h^*(n) \quad (2.6)$$

onde $h^*(n)$ é o custo real mínimo de n ao objetivo.

Ela é **consistente** (ou monotônica) se, para todo par de estados n e n' tal que n' é sucessor de n :

$$h(n) \leq c(n, n') + h(n') \quad (2.7)$$

Se h é consistente, A^* nunca expande um mesmo nó mais de uma vez.

■ 2.5.2 Complexidade

A complexidade temporal de UCS e A^* depende do fator de ramificação b e da profundidade da solução d :

- **UCS:** $O(b^{C^*/\epsilon})$, onde C^* é o custo da solução ótima e ϵ é o menor custo de ação.
- **A^* :** no pior caso, igual à busca em largura, mas pode ser substancialmente menor com heurística informada.

■ 2.5.3 Ótimo e Completude

- **Busca de Custo Uniforme:** ótima e completa para custos positivos.
- **A^* :** ótima e completa se h for admissível.

■ 2.6 Resumo

Neste capítulo, apresentaram-se os fundamentos dos métodos de busca aplicados ao 8-puzzle, incluindo a modelagem do espaço de estados, o funcionamento dos algoritmos UCS e A^* , as principais heurísticas utilizadas e suas propriedades teóricas. Para detalhes de implementação e experimentos, ver Capítulo 3.

IMPLEMENTAÇÃO E EXPERIMENTOS

■ 3.1 Introdução

Este capítulo apresenta a implementação prática dos métodos de busca discutidos nos Capítulos 1 e 2, aplicada ao problema do 8-puzzle. O objetivo é demonstrar como os conceitos teóricos — modelagem do espaço de estados, operadores, heurísticas, algoritmos UCS e A^* — são traduzidos em código e, posteriormente, avaliar seu desempenho em instâncias reais do problema.

■ 3.2 Modelagem Computacional do 8-puzzle

Baseando-se na modelagem formal apresentada na Seção 2.1, o estado do tabuleiro é representado por uma tupla de nove inteiros, que permite hashing eficiente e comparação rápida entre estados. Foram desenvolvidas funções utilitárias para conversão entre representações matriciais e lineares, além de um método para exibição do tabuleiro no terminal.

```
1 LINHAS, COLS = 3, 3
2 TABULEIRO_OBJETIVO = [[1, 2, 3], [4, 5, 6], [7, 8, 9]] # 9 representa o espaço em
   ↳ branco
3
4 def tabuleiro_para_tupla(tabuleiro):
5     """Converte o tabuleiro (lista de listas) em uma tupla para facilitar comparação e
   ↳ hashing."""
6     return tuple(tabuleiro[i][j] for i in range(LINHAS) for j in range(COLS))
7
8 def tupla_para_tabuleiro(t):
9     """Converte uma tupla em formato tabuleiro (lista de listas)."""
10    return [list(t[i*COLS:(i+1)*COLS]) for i in range(LINHAS)]
11
```

```
12 def desenhar_tabuleiro(tabuleiro):
13     """Imprime o tabuleiro de forma legível."""
14     for linha in tabuleiro:
15         print(linha)
```

■ 3.3 Verificação de Solubilidade

Conforme discutido no Capítulo 2, nem todas as configurações do 8-puzzle são solucionáveis. A função abaixo implementa a verificação baseada na contagem de inversões:

```
1 def contagem_inversoes(tabuleiro):
2     """Conta o número de inversões para verificar se o tabuleiro é solucionável."""
3     flat = [x for row in tabuleiro for x in row if x != 9]
4     inv = 0
5     for i in range(len(flat)):
6         for j in range(i+1, len(flat)):
7             if flat[i] > flat[j]:
8                 inv += 1
9     return inv
10
11 def eh_soluvél(tabuleiro):
12     """Retorna True se o tabuleiro é solucionável."""
13     return contagem_inversoes(tabuleiro) % 2 == 0
```

■ 3.4 Geração de Instâncias Aleatórias Solucionáveis

A geração de instâncias solucionáveis parte do estado objetivo, realizando movimentos aleatórios válidos do espaço vazio:

```
1 import random
2
3 def tabuleiro_aleatorio_soluvél(movimentos_embaralhar=40, seed=None):
4     """Gera um tabuleiro aleatório solucionável a partir do objetivo."""
5     if seed is not None:
6         random.seed(seed)
7     tabuleiro = [linha[:] for linha in TABULEIRO_OBJETIVO]
8     t = tabuleiro_para_tupla(tabuleiro)
9     def pos_branco(t):
10         idx = t.index(9)
11         return divmod(idx, COLS)
12     for _ in range(movimentos_embaralhar):
13         i, j = pos_branco(t)
14         movimentos = []
```

```

15     if i > 0: movimentos.append((-1, 0))
16     if i < LINHAS-1: movimentos.append((1, 0))
17     if j > 0: movimentos.append((0, -1))
18     if j < COLS-1: movimentos.append((0, 1))
19     di, dj = random.choice(movimentos)
20     ni, nj = i + di, j + dj
21     lst = list(t)
22     idx1, idx2 = i*COLS + j, ni*COLS + nj
23     lst[idx1], lst[idx2] = lst[idx2], lst[idx1]
24     t = tuple(lst)
25     return tupla_para_tabuleiro(t)

```

■ 3.5 Estruturas de Dados e Expansão de Nós

Cada nó do espaço de estados é representado por uma classe, contendo o estado do tabuleiro, referência ao nó pai e o custo acumulado. O método `expandir` gera todos os estados filhos possíveis:

```

1  from dataclasses import dataclass
2
3  @dataclass
4  class No:
5      tabuleiro: tuple
6      pai: object = None
7      custo: int = 0
8
9      def pos_branco(self):
10         idx = self.tabuleiro.index(9)
11         return divmod(idx, COLS)
12
13     def expandir(self):
14         i, j = self.pos_branco()
15         movimentos = [(-1,0),(1,0),(0,-1),(0,1)]
16         filhos = []
17         for di, dj in movimentos:
18             ni, nj = i + di, j + dj
19             if 0 <= ni < LINHAS and 0 <= nj < COLS:
20                 nova_lista = list(self.tabuleiro)
21                 idx1 = i*COLS + j
22                 idx2 = ni*COLS + nj
23                 nova_lista[idx1], nova_lista[idx2] = nova_lista[idx2],
24                     ↪ nova_lista[idx1]
25                 filhos.append(No(tuple(nova_lista), pai=self, custo=self.custo + 1))
26         return filhos

```

■ 3.6 Implementação das Heurísticas

As heurísticas admissíveis utilizadas são:

```

1 def objetivo_tupla():
2     return tabuleiro_para_tupla(TABULEIRO_OBJETIVO)
3
4 def distancia_manhattan(t):
5     """Heurística admissível clássica."""
6     dist = 0
7     for val in t:
8         if val == 9:
9             continue
10        idx = t.index(val)
11        i, j = divmod(idx, COLS)
12        gi, gj = divmod(val-1, COLS)
13        dist += abs(i-gi) + abs(j-gj)
14    return dist
15
16 def pecas_erradas(t):
17     """Heurística admissível simples: número de peças fora do lugar."""
18    g = objetivo_tupla()
19    return sum(1 for i in range(len(t)) if t[i] != 9 and t[i] != g[i])

```

■ 3.7 Algoritmos de Busca

A seguir, apresenta-se a função principal que implementa tanto UCS quanto A^* , conforme o parâmetro de entrada:

```

1 import heapq
2
3 def busca(tabuleiro_inicial, algoritmo="ucs", heuristica="manhattan",
4     ↪ limite_expansoes=None):
5     """Executa UCS ou A* dependendo dos parâmetros."""
6     t_inicial = tabuleiro_para_tupla(tabuleiro_inicial)
7     t_objetivo = objetivo_tupla()
8     if algoritmo not in ("ucs", "astar"):
9         raise ValueError("algoritmo deve ser 'ucs' ou 'astar'")
10    if algoritmo == "astar":
11        if heuristica == "manhattan":
12            hfun = distancia_manhattan
13        elif heuristica == "pecas_erradas":
14            hfun = pecas_erradas
15    else:

```

```
15         raise ValueError("heuristica deve ser 'manhattan' ou 'pecas_erradas'")
16     else:
17         hfun = lambda _: 0
18         fronteira = []
19         contador = 0
20         no_inicial = No(t_inicial, pai=None, custo=0)
21         heapq.heappush(fronteira, (hfun(t_inicial), contador, no_inicial))
22         contador += 1
23         custo_ate = {t_inicial: 0}
24         fechados = {}
25         expandidos = 0
26         while fronteira:
27             _, _, atual = heapq.heappop(fronteira)
28             if atual.tabuleiro == t_objetivo:
29                 caminho = reconstruir_caminho(atual)
30                 return {
31                     "encontrado": True,
32                     "movimentos": len(caminho)-1,
33                     "custo": atual.custo,
34                     "caminho": caminho,
35                     "tamanho_fechados": len(fechados),
36                     "tamanho_frenteira": len(fronteira),
37                     "expandidos": expandidos,
38                     "algoritmo": algoritmo,
39                     "heuristica": heuristica if algoritmo == "astar" else None
40                 }
41             if atual.tabuleiro in fechados:
42                 continue
43             fechados[atual.tabuleiro] = True
44             expandidos += 1
45             if limite_expansoes is not None and expandidos >= limite_expansoes:
46                 return {
47                     "encontrado": False,
48                     "motivo": f"limite_expansoes={limite_expansoes} atingido",
49                     "tamanho_fechados": len(fechados),
50                     "tamanho_frenteira": len(fronteira),
51                     "expandidos": expandidos,
52                     "algoritmo": algoritmo,
53                     "heuristica": heuristica if algoritmo == "astar" else None
54                 }
55             for filho in atual.expandir():
56                 g = filho.custo
57                 if (filho.tabuleiro not in custo_ate) or (g < custo_ate[filho.tabuleiro]):
58                     custo_ate[filho.tabuleiro] = g
59                     f = g + hfun(filho.tabuleiro)
60                     heapq.heappush(fronteira, (f, contador, filho))
61                     contador += 1
```

■ 3.8 Reconstrução do Caminho

Após encontrar o objetivo, o caminho-solução é reconstruído:

```

1 def reconstruir_caminho(no):
2     """Reconstrói o caminho da solução a partir do nó final."""
3     caminho = []
4     while no:
5         caminho.append(no.tabuleiro)
6         no = no.pai
7     return list(reversed(caminho))

```

■ 3.9 Experimentos e Resultados

Para avaliar o desempenho dos algoritmos, foram geradas instâncias aleatórias solucionáveis do 8-puzzle. Para cada instância, executou-se UCS e A^* com ambas as heurísticas. As principais métricas coletadas incluem número de nós expandidos, comprimento da solução e tamanho da fronteira.

■ 3.9.1 Exemplo de Execução

Abaixo, apresenta-se um exemplo de execução com uma instância gerada aleatoriamente (embaralhamento de 30 movimentos, semente 39):

Tabuleiro inicial:

```

[1, 2, 3]
[7, 4, 6]
[9, 5, 8]

```

Solucionável? True

== UCS ==

```

{'encontrado': True, 'movimentos': 4, 'custo': 4, 'tamanho_fechados': 20,
 'tamanho_frenteira': 17, 'expandidos': 20, 'algoritmo': 'ucs', 'heuristica': None}

```

== A^* (Manhattan) ==

```

{'encontrado': True, 'movimentos': 4, 'custo': 4, 'tamanho_fechados': 4,
 'tamanho_frenteira': 5, 'expandidos': 4, 'algoritmo': 'astar', 'heuristica': 'manhattan'}

```

Primeiros 5 passos (A^*):

Passo 0:

[1, 2, 3]

[7, 4, 6]

[9, 5, 8]

Passo 1:

[1, 2, 3]

[9, 4, 6]

[7, 5, 8]

Passo 2:

[1, 2, 3]

[4, 9, 6]

[7, 5, 8]

Passo 3:

[1, 2, 3]

[4, 5, 6]

[7, 9, 8]

Passo 4:

[1, 2, 3]

[4, 5, 6]

[7, 8, 9]

■ 3.9.2 Análise dos Resultados

Os resultados confirmam a teoria apresentada no Capítulo 2:

- O A^* com heurística de Manhattan expande significativamente menos nós que o UCS.
- O comprimento da solução e o custo total coincidem, confirmando a admissibilidade das heurísticas.
- O tamanho máximo da fronteira e o número de nós visitados são drasticamente reduzidos em A^* .

■ 3.10 Considerações Finais

A implementação prática dos algoritmos evidencia a importância de uma modelagem eficiente do espaço de estados e da escolha apropriada de heurísticas. Os experimentos

demonstram que heurísticas admissíveis e consistentes, como a distância de Manhattan, proporcionam ganhos substanciais de eficiência sem comprometer a qualidade da solução.

O código-fonte integral encontra-se no Apêndice A.

Neste trabalho, realizou-se uma análise e implementação dos principais métodos de busca aplicados ao problema clássico do 8-puzzle, abordando desde a fundamentação teórica até a validação prática por meio de experimentos.

No Capítulo 1, foram apresentados os conceitos fundamentais de espaços de estados, operadores, funções de custo e heurísticas, destacando a importância da modelagem adequada para o sucesso dos algoritmos de busca. No Capítulo 2, detalhou-se o funcionamento dos algoritmos de Busca de Custo Uniforme (UCS) e A^* , com ênfase nas condições de admissibilidade e consistência das heurísticas.

O desenvolvimento prático, abordado no Capítulo 3, evidenciou a eficiência dos métodos implementados, destacando o uso de tuplas para representação dos estados, a verificação de solubilidade das instâncias, a geração de tabuleiros aleatórios e a avaliação experimental dos algoritmos. Os resultados obtidos demonstraram o impacto positivo do uso de heurísticas informadas, como a distância de Manhattan, especialmente na redução do número de nós expandidos e na eficiência do algoritmo A^* em comparação ao UCS.

Apesar dos avanços, observou-se o crescimento exponencial do espaço de estados para instâncias mais complexas, o que pode demandar abordagens mais sofisticadas, como técnicas de poda ou otimização adicional.

Como trabalho futuro, recomenda-se a aplicação dos métodos implementados a variantes do problema, como o 15-puzzle, além da investigação de heurísticas mais avançadas ou metaheurísticas. A paralelização dos algoritmos e a análise de desempenho em diferentes ambientes computacionais também podem contribuir para o aprofundamento da pesquisa.

Conclui-se, portanto, que o uso de heurísticas admissíveis e uma modelagem eficiente do espaço de estados são essenciais para o desenvolvimento de algoritmos de busca otimizados em problemas combinatórios, como o 8-puzzle.

REFERÊNCIAS BIBLIOGRÁFICAS

ERTEL, W. *Introduction to Artificial Intelligence*. 2. ed. Cham: Springer, 2017.

LUGER, G. F. *Artificial Intelligence: Structures and Strategies for Complex Problem Solving*. 6. ed. [S.l.]: Pearson, 2009.

NILSSON, N. J. *Artificial Intelligence: A New Synthesis*. San Francisco: Morgan Kaufmann, 1998.

RUSSELL, S. J.; NORVIG, P. *Artificial Intelligence: A Modern Approach*. 3. ed. [S.l.]: Prentice Hall, 2010.