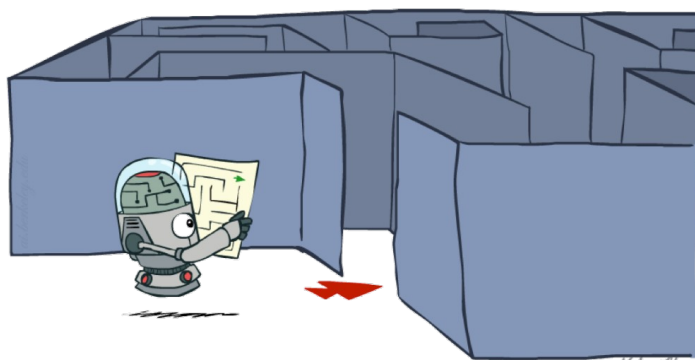


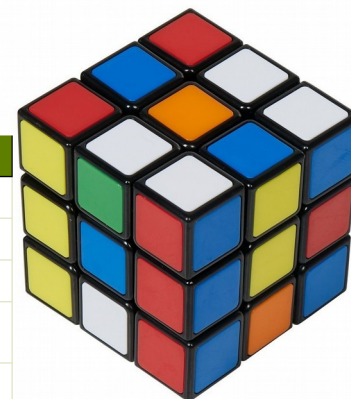
problemas de procura

problemas de procura



1	2	8	11
9	3	6	14
4	7	12	10
5	15	13	

Horas	Segunda	Terça	Quarta	Quinta	Sexta	Sábado
08:00 - 08:30	[3LEI02] [1 2 21] [TP] TP12					
08:30 - 09:00						
09:00 - 09:30						
09:30 - 10:00	[3LMAAF01; 3LEI01; 3LEI02; 3LEI03; 3LEI04; 3LEI05] [3 2 15] [T] T11				[3LMAAF01; 3LEI01; 3LEI02; 3LEI03; 3LEI04; 3LEI05] [3 2 15] [T] T11	
10:00 - 10:30						
10:30 - 11:00						
11:00 - 11:30						
11:30 - 12:00	[3LEI04] [1 2 22] [TP] TP14		[3LEI05] [1 2 22] [TP] TP15		[3LMAAF01; 3LEI01] [1 2 24] [TP] TP11	[3LEI01] [1 2 26] [TP] TP16
12:00 - 12:30						
12:30 - 13:00						
13:00 - 13:30				[3LEI03] [1 2 15] [TP] TP13		



5	3			7			
6			1	9	5		
	9	8				6	
8				6			3
4			8		3		1
7				2			6
	6					2	8
			4	1	9		5
				8		7	9

problema de procura

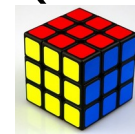
- estado inicial



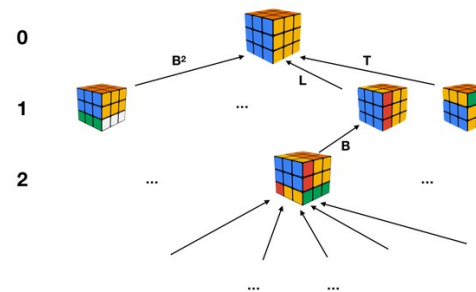
- muda de estado com uma ação



- objetivo (estado final)



- espaço de estados



problemas de procura – tipos

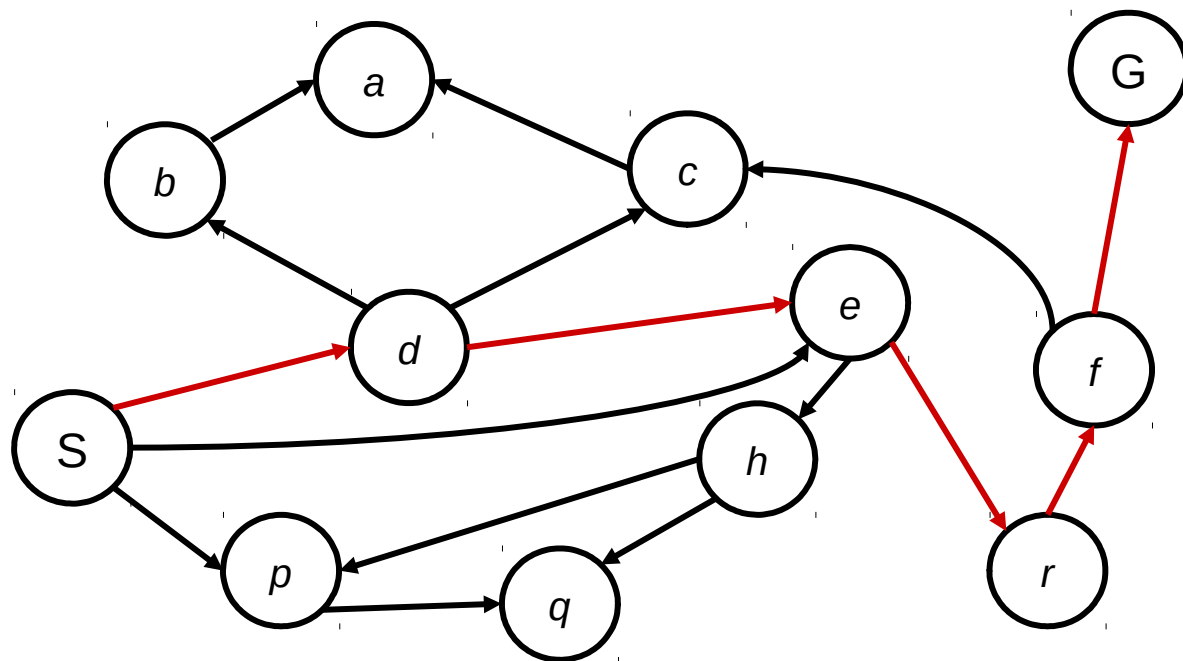
- qual a **sequência de ações** para ir do estado inicial ao objetivo?
 - qual a melhor dessas sequências (menor custo)?
- qual uma **solução** para o problema?
 - não é necessária uma sequência de ações
- qual a **melhor ação** neste estado?
 - para contrariar competição

*procura de
plano de ação*

*procura com
restrições*

*procura com
adversários*

grafo do espaço de estados



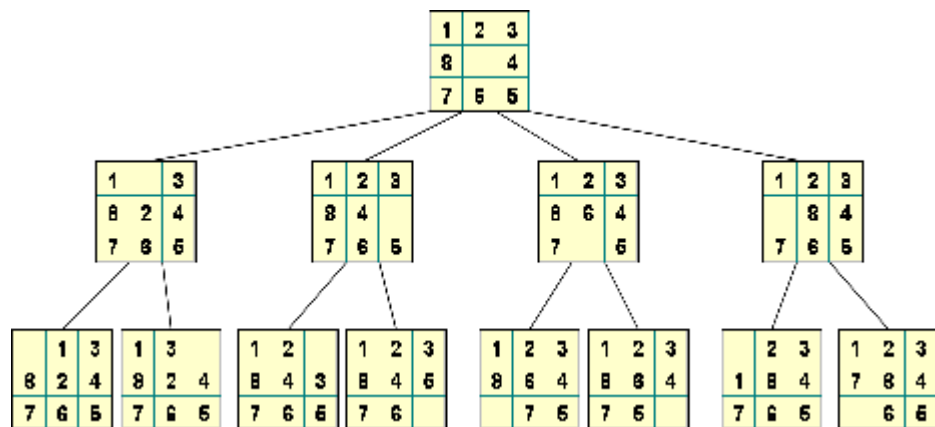
árvore de procura

- nós = estados

- arcos = ações

- teste do objetivo $\rightarrow V \mid F$

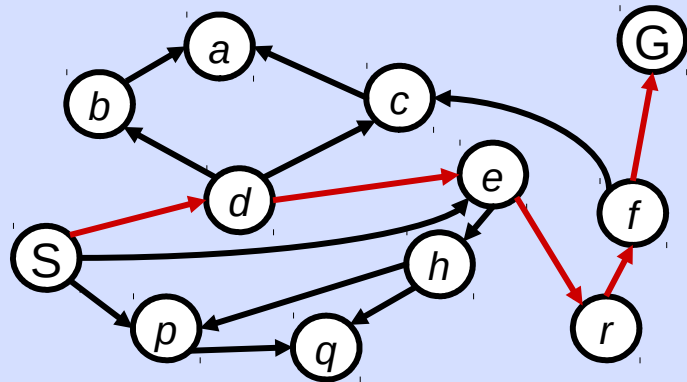
pode haver mais do que 1 estado que atinge o objetivo (ver probl. rainhas)



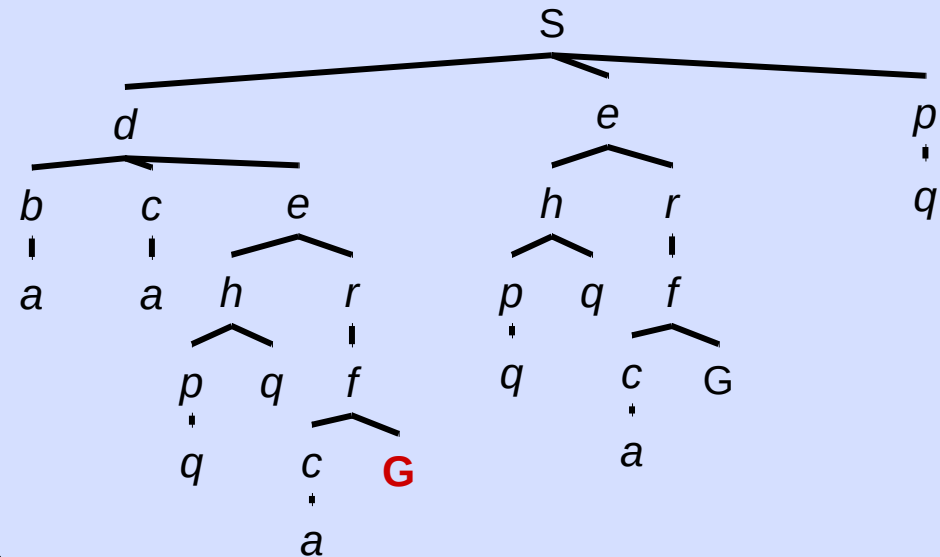
estrutura de dados não é normalmente construída na totalidade

grafo de espaço de estados vs. árvore de procura

Grafo de Espaço de Estados



Árvore de Procura



definição funcional

$s_{\text{início}}$: estado inicial

Actions(s): ações possíveis no estado s

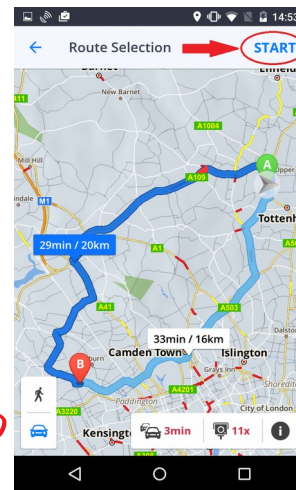
Cost(s, a): custo da ação a no estado s # caso definido

Succ(s, a): estado seguinte após ação a no estado s

IsEnd(s): teste de objetivo

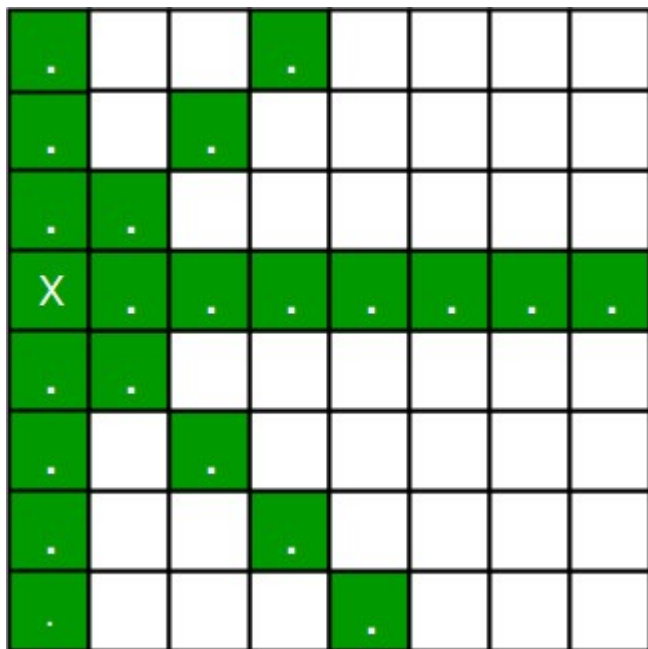
- solução: sequência de ações que minimiza o custo

procura de
plano de ação

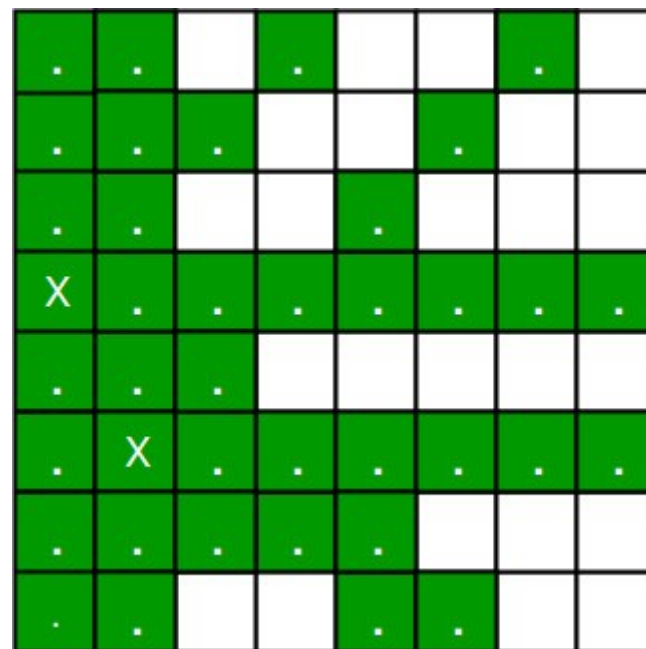


problema das 8 rainhas

- colocar 8 rainhas num tabuleiro de xadrez sem se atacarem



*procura com
restrições*



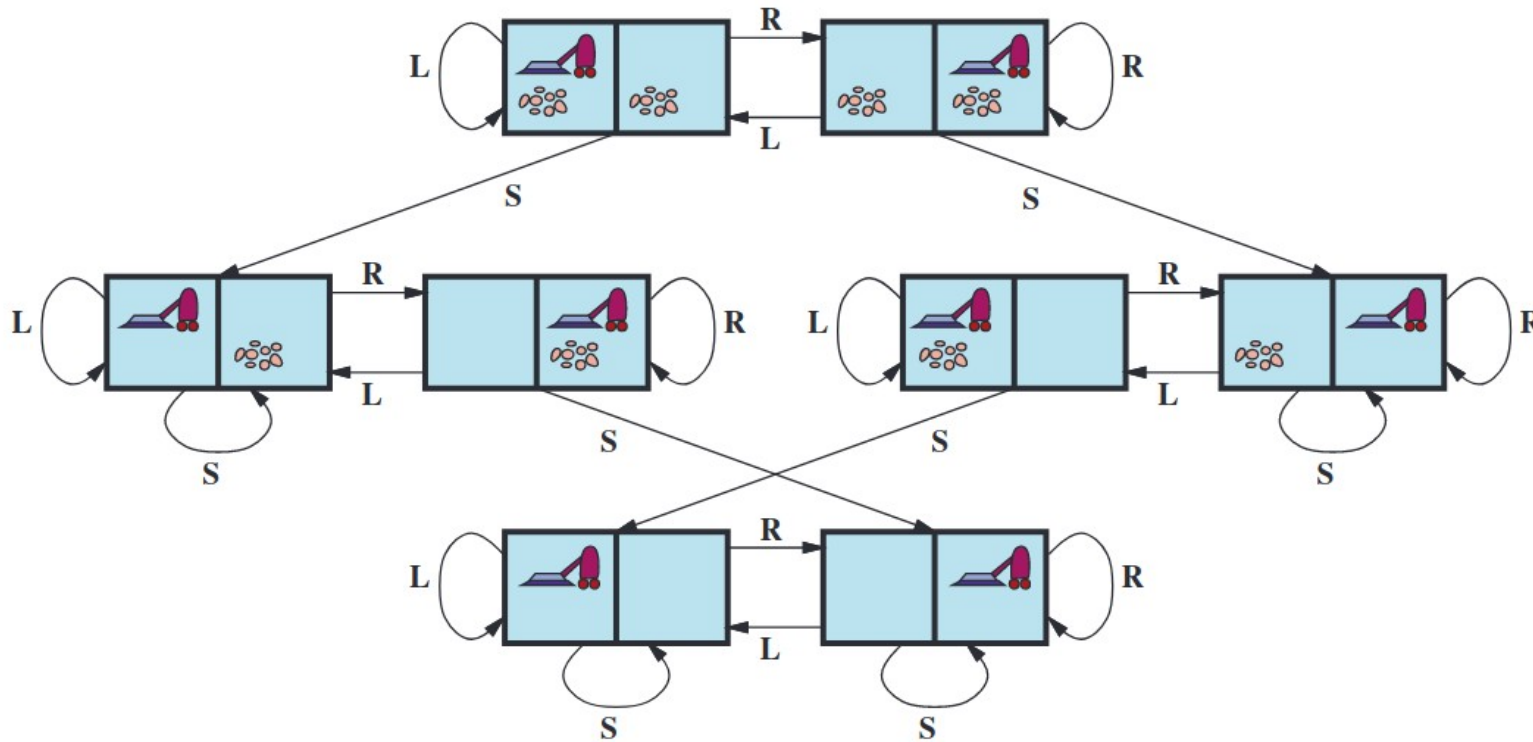
jogo



*procura com
adversários*

um problema simplificado (*toy*)

– robô aspirador



é viável representar
espaço de estados
completo

robô aspirador - formulação

estado: localização do agente, localizações de lixo

com n localizações $\rightarrow n \cdot 2^n$ estados

estado inicial: <qualquer um dos estados>

ações: *esquerda (L), direita (R), aspira (S)*

se ambiente 2D, deverá haver também *acima* e *abaixo*

resultados das ações (Succ): determinísticos

não mexe se tenta ir para lá dos limites; aspirar limpo s/ efeito

teste do objetivo: localizações todas limpas

custo da sequência: nº de passos da solução

puzzle

1	2	8	11
9	3	6	14
4	7	12	10
5	15	13	



1	2	3	4
5	6	7	8
9	10	11	12
13	14	15	

puzzle - formulação

estado: localização de cada n^o e do vazio

estado inicial: <qualquer um dos estados>

ações: movimento do vazio - *esquerda, direita, acima, abaixo*

é a formulação mais simples!

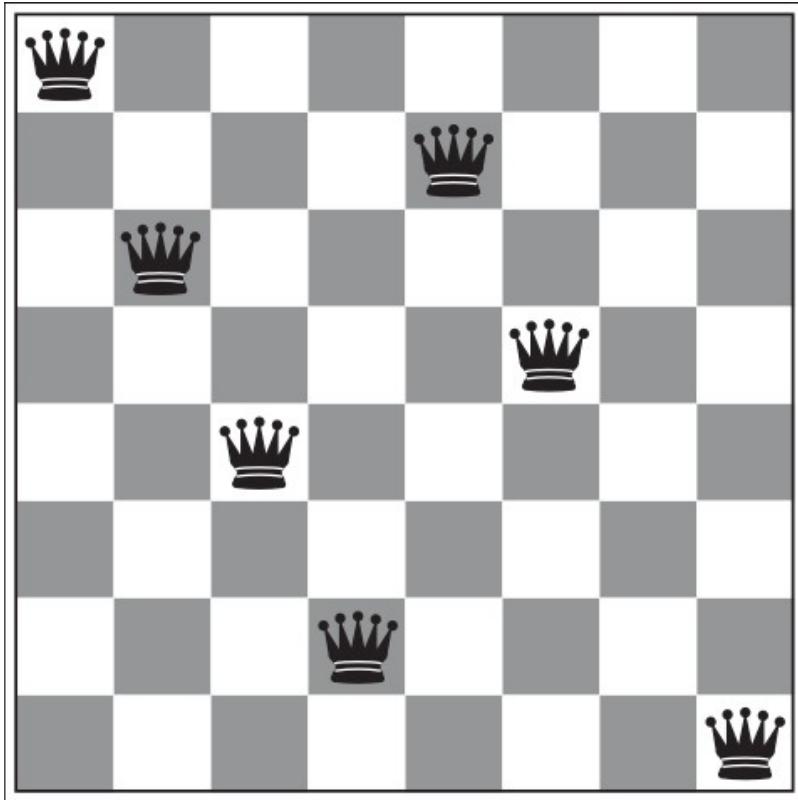
resultados das ações ($Succ$): determinísticos

troca a posição do vazio com o n^o afetado pelo movimento

teste do objetivo: localizações dos n^o s e vazio correspondem à configuração do objetivo

custo da sequência: n^o de passos da solução

8 rainhas



procura com restrições

só interessa uma solução
(colocar as 8 rainhas)

não há sequência de ações no mundo

*sim, é uma solução incompleta!
falta 1 rainha e há duas que se atacam*

8 rainhas – formulação incremental

estado: qualquer colocação de 0 a 8 rainhas no tabuleiro

estado inicial: tabuleiro vazio

ações: colocar uma rainha numa casa vazia

resultados das ações (S_{ucc}): determinísticos

tabuleiro com mais uma rainha colocada

teste do objetivo: 8 rainhas colocadas, sem se atacarem

- sequências possíveis: $64 \times 63 \times \dots \times 57 \approx 1,8 \times 10^{14}$

8 rainhas – formulação incremental com restrições

- colocar uma rainha apenas numa casa não atacada

estado: qualquer colocação de 0 a 8 rainhas, uma por coluna, nas colunas mais à esquerda, sem ataques (organização por colunas)

ações: colocar uma rainha na coluna livre mais à esquerda, sem ser atacada pelas rainhas já no tabuleiro

- espaço de estados de dimensão 2057

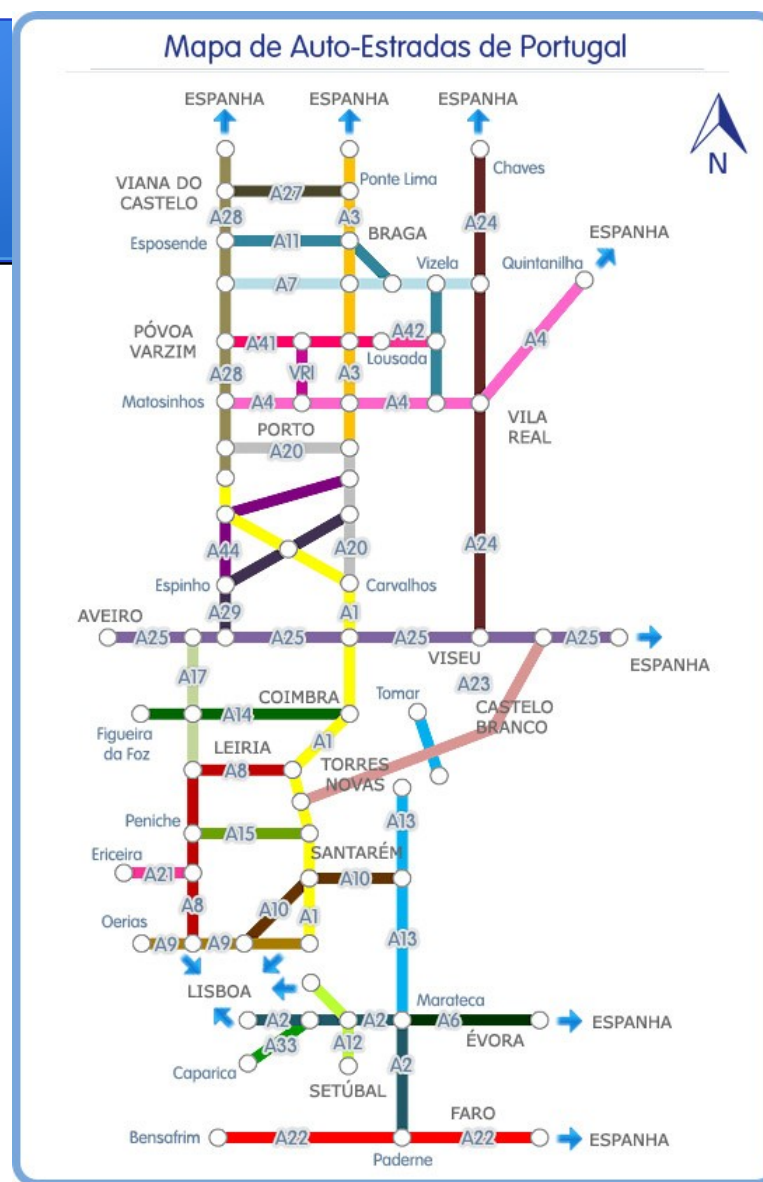
caminho num mapa – um problema real

por (auto-)estrada

mapa como grafo

nó = povoação | cruzamento

arco = segmento de estrada



caminho num mapa - formulação

estado: percurso desde o estado inicial e respetivo custo

percurso = sequência de nós e arcos

estado inicial: percurso só com localização inicial e custo = 0

ações: arco escolhido em cada nó do percurso

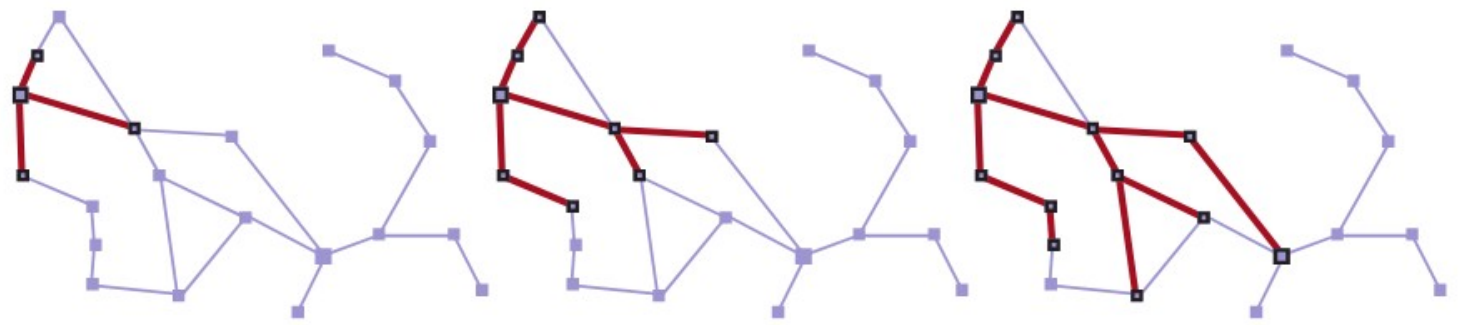
resultados das ações ($Succ$): determinísticos

acrescenta ao percurso um arco e nó final desse arco

teste do objetivo: nó final do percurso é o destino?

custo da sequência: distância | tempo | gastos (€)...

algoritmo de procura



- 1) formar uma árvore (grafo) de procura com o estado inicial como único nó = raiz da árvore – fronteira inicial
- 2) expandir um ou mais nós na fronteira
 - aplicar todas as ações possíveis em cada nó a expandir fronteira e determinar os nós seguintes em cada caso
 - acrescentar os novos nós à fronteira
- 3) repetir 2) até atingir objetivo, ou ter expandido todo o grafo

algoritmo geral

- todos os algoritmos de procura têm esta estrutura base
- diferenciam-se pela

escolha dos nós a expandir – estratégia de procura

(aulas seguintes)

estruturas de dados da procura

- árvore de procura
 - nó: estado correspondente no espaço de estados
custo $g(n)$ desde a raiz,
nó ascendente,
ação desde o nó ascendente
- fronteira: fila de espera
- conjunto de nós expandidos: tabela de dispersão
para evitar ciclos na procura

desempenho do algoritmo de procura

completude

garantia de encontrar uma solução, caso exista

otimalidade

garantia de encontrar a solução ótima

ótimo \Leftrightarrow custo mínimo

complexidade temporal

tempo que o algoritmo de procura demora a encontrar a solução

complexidade espacial

memória necessária para o algoritmo de procura encontrar a solução

complexidade da procura

b – fator de ramificação

d – profundidade do objetivo mais próximo da raiz

m – comprimento máximo de um caminho no espaço de estados

temporal ~ total de nós expandidos

espacial ~ nº máximo de nós em memória

custos

pode ser necessário usar

$$\textit{custo total} = \textit{custo (tempo) da procura} + \textit{custo da solução}$$

para problemas em tempo real

ex: navegação durante a viagem

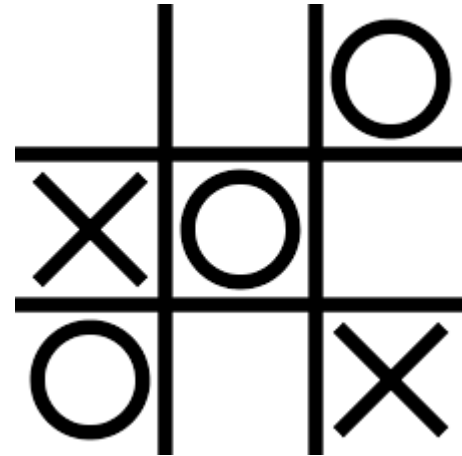
necessário converter um dos custos na unidade do outro

problemas de treino de procura

– formular espaço de estados



dar troco com moedas de
50, 20, 10, 5, 2 e 1 cêntimos
- supor que há número ilimitado
de cada moeda



nota: assumir que após cada
jogada do agente o mundo
muda (por ação do
oponente)