

Tema 2. Búsqueda en Espacios de Estados

Algoritmos de Búsqueda Heurística: diseño de heurísticos

Objetivos

1. Conocer los fundamentos de los algoritmos de búsqueda y el papel que juegan en la Inteligencia Artificial
2. Conocer el paradigma de Búsqueda en Espacios de Estados y los algoritmos básicos de búsqueda a ciegas y sobre todo de búsqueda inteligente o heurística
3. Saber cómo modelar problemas para resolverlos con Búsqueda en Espacios de Estados, en particular **cómo introducir conocimiento específico del dominio del problema**

Contenidos

1. Introducción
2. Espacios de búsqueda
3. Algoritmos de búsqueda no informada
4. Algoritmos de búsqueda informada o heurística
- 5. Técnicas de diseño de funciones heurísticas**
 - 1. Estimación de cotas inferiores**
 - 2. El método de la relajación del problema**
 - 3. Otros métodos**
 1. Aprendizaje automático

2.5. Diseño de heurísticos

- El objetivo es diseñar funciones de la forma

h : Estados $\rightarrow \mathbb{R}^+$

que estimen lo mejor posible el valor de h^* y que se puedan calcular de forma eficiente (en tiempo polinomial)

- Métodos más comunes
 - Cálculo de cotas inferiores razonando a partir del conocimiento del problema
 - Método de la relajación del problema
 - Otros métodos
 - Aprendizaje automático

2.5.1. Estimación de cotas inferiores razonando a partir del conocimiento del problema

- Ejemplo 1

- *En el problema del 8-puzzle, un cota inferior del coste de la solución es el número de fichas que no están en la posición que les corresponde en el objetivo.*
- *Esto es evidente, ya que cada una de estas fichas se tiene que mover al menos una vez.*

- Ejemplo 2

- *En el TSP, la suma de los costes de los arcos de coste mínimo que incluyen a cada una de las ciudades que tenemos que abandonar también es una cota inferior del coste del problema que representa un estado.*
- *También es evidente ya que para llegar a una solución tenemos que incluir un arco que permita abandonar a cada una de estas ciudades.*

- Con este método se obtienen heurísticos admisibles, pero tendremos que probar si son o no consistentes, o si se pueden establecer relaciones de dominancia con otros heurísticos para el mismo problema.
- Además, cada problema requiere un razonamiento específico.

2.5.2. El método de la Relajación del Problema

Introducción

- Dos razonamientos para llegar al mismo heurístico h_2 para el problema del 8-puzzle
 - **Razonamiento 1:** *Para llevar una ficha a su posición en el objetivo, ésta tendrá que seguir una trayectoria que, en el caso más favorable, tendrá una longitud igual a la distancia ortogonal de la ficha a su posición en el objetivo.*
 - **Razonamiento 2:** *Si pudiésemos mover las fichas a posiciones que están ocupadas, podríamos llevar cada ficha a su posición en el objetivo, con independencia de las demás, a través de una trayectoria con una longitud igual a la distancia ortogonal.*
- En el primer caso hemos utilizado el método anterior para establecer una cota inferior del coste del problema.
- Y en el segundo lo que hemos hecho es imaginar una versión simplificada del problema y dar un método para calcular una solución óptima del problema simplificado; esta es la base del método de la relajación del problema.

2.5.2. El método de la Relajación del Problema

Descripción y propiedades

- **El método consiste en los siguientes pasos**

1. Dado un problema P con un conjunto de restricciones R (ojo R son restricciones, no reglas), se eliminan las restricciones de un subconjunto $R' \subset R$ de tal forma que se obtenga un problema simplificado, o relajado, P' , que se pueda resolver en tiempo polynomial (clase P).
2. Se idea un algoritmo que resuelva de forma exacta el problema relajado P' en tiempo polinomial.
3. El coste óptimo del problema relajado se utiliza como estimación del coste óptimo del problema real. Este es el valor del heurístico. Es decir:

$$h'(n) = \text{coste de la solución óptima de } n_{P'}$$

$n_{P'}$ es la instancia de P' correspondiente a la relajación de la instancia de P que representa el estado n .

- **Propiedades del método**

- Los heurísticos son admisibles: esto es claro ya que las soluciones de P también lo son de P' pero no al revés.
- Y también son monótonos: esto no es tan evidente, pero se puede demostrar.
- Además, si tenemos dos relajaciones $R'' \subset R' \subset R$ que dan lugar a los heurísticos h'' y h' respectivamente, se cumple que $h''(n) \geq h'(n)$ para todo estado n . Es decir, h'' domina ampliamente a h' .

2.5.2. El método de la Relajación del Problema

Aplicación al problema del 8-puzzle

- **Enunciado del (sub)problema que representa un estado**

- Se trata de encontrar una secuencia de movimientos de longitud mínima para llegar desde una situación de 8 fichas en un tablero 3×3 hasta una configuración objetivo, de modo que cada movimiento elemental de una ficha desde una casilla A hasta otra casilla B cumpla las 3 restricciones siguientes:

R_1 . Las casillas A y B deben ser adyacentes

R_2 . Las casillas A y B deben estar en la misma fila o en la misma columna, es decir deben ser ortogonales.

R_3 . La casilla B debe estar vacía.

- **Relajaciones posibles**

- $\{R_1, R_2, R_3\} \Rightarrow h_1$

- $\{R_3\} \Rightarrow h_2$

- $\{R_1, R_2\} \Rightarrow \dot{?}$

- $\dot{?} \dots ? \Rightarrow h_3$

El problema relajado se resuelve moviendo directamente cada ficha a su posición en el objetivo

Cada ficha se lleva al objetivo a través de una trayectoria ortogonal

2.5.2. El método de la Relajación del Problema

Aplicación al problema TSP

- **Enunciado del (sub)problema que representa un estado**

- Dado un estado $(A\{...\}X)$ en el que se han visitado $k \geq 1$ ciudades y estamos en la ciudad X , se trata de calcular un subconjunto de arcos del grafo residual, de coste mínimo, que cumpla las restricciones siguientes:

R_1 . Que tenga $N-k+1$ arcos.

R_2 . Que los arcos toquen a las ciudades A , X y a las no visitadas .

R_3 . Que el conjunto de arcos sea de grado 1 para A y X , y de grado 2 para las no visitadas.

R_4 . Que los arcos conecten a todas las ciudades A , X y las no visitadas entre sí.

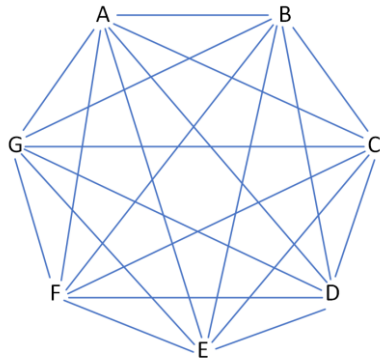
El *grafo residual* se obtiene del grafo de conexiones eliminando las ciudades intermedias del estado y los arcos que tocan a estas ciudades.

- **Relajaciones posibles**

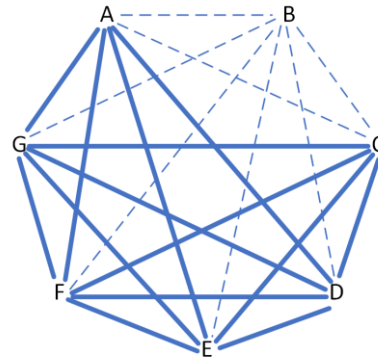
- $\{R_1, R_2, R_3, R_4\} \Rightarrow h_0$ La solución del problema relajado es el conjunto vacío.
- $\{R_2, R_3, R_4\} \Rightarrow h_1$ La solución del problema relajado es el subconjunto de los $N-k+1$ arcos de coste menor del grafo residual.
- $\{R_3, R_4\} \Rightarrow h_2$ ¿Existe un algoritmo polinomial que resuelve el problema?
- $\{R_3\} \Rightarrow h_3$ El problema relajado es un problema bien conocido ¿Qué algoritmo lo resuelve y con qué coste?
- $\{R_4\} \Rightarrow h_4$ ¿Cómo es el problema relajado y como se resuelve? Este no es tan conocido como el anterior.

2.5.2. El método de la Relajación del Problema

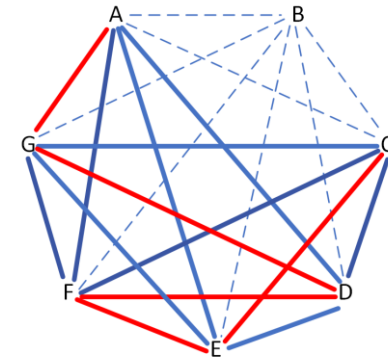
Aplicación al problema TSP (forma de las soluciones del problema real y de los problemas relajados)



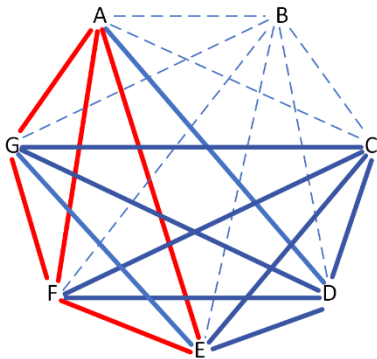
Grafo de conexiones
del problema original



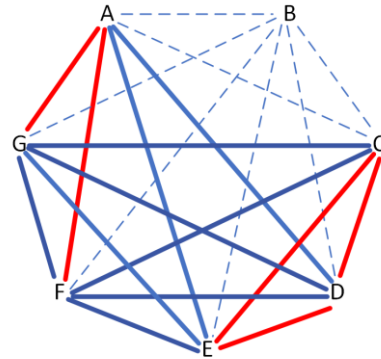
Grafo residual del
estado (A {B} C)



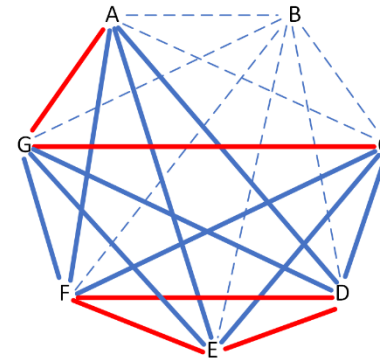
Una solución del
problema real (A {B} C)



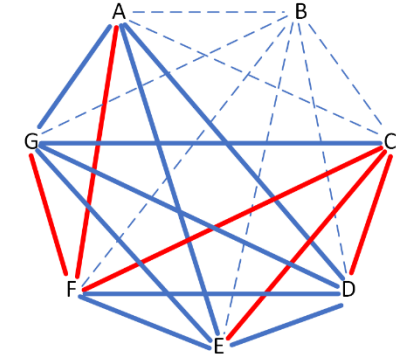
Una solución de la
relajación R_2, R_3, R_4



Una solución de la
relajación R_3, R_4



Una solución de la
relajación R_4



Una solución de la
relajación R_3

2.5.3. Aprendizaje de heurísticos

- Dado que un heurístico es una función de la forma

$$h: \text{Estados} \rightarrow \mathbb{R}^+$$

se pueden utilizar distintos métodos para aprender funciones que aproximen h^* .

- Para ello, el primer paso es disponer de un conjunto de entrenamiento, formado por una serie de pares de la forma

$$[\text{estado}, h^*(\text{estado})]$$

de forma que el **estado** esté caracterizado por una serie de atributos (at_1, \dots, at_n)

- Y luego aplicar algún método de aprendizaje supervisado, como por ejemplo
 - *Regresión*
 - *Redes Neuronales*
 - *Programación Genética*

Aprendizaje de heurísticos. Ejemplo de uso de regresión en el 15-puzzle

[Stern et al. 2014] Potential-based bounded-cost search and Anytime Non-Parametric A*. R. Stern, A. Felner, J. Van Den Berg, R. Puzis, R. Shah, K. Goldberg. *Artificial Intelligence* 214, 1-25. 2014

- Dado un conjunto de 52,523 pares de valores $[h_2(n), h^*(n)]$ obtenidos a partir de la aplicación de A* a 1,000 instancias, se observa la correlación que existe entre h_2 y h^* . La recta que mejor se ajusta es la que se ve en la figura

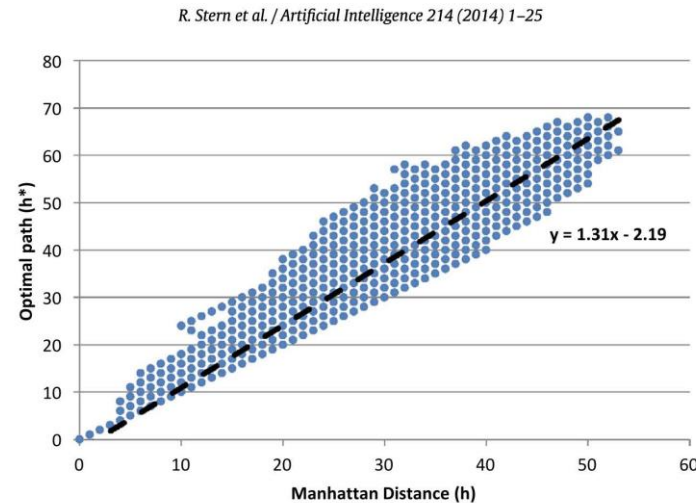


Fig. 2. MD heuristic vs. true distance for the 15-puzzle domain.

- A partir de este resultado, podemos definir un nuevo heurístico como:

$$h(n) = \max(0, 1.31 \times h_2(n) - 2.19)$$