



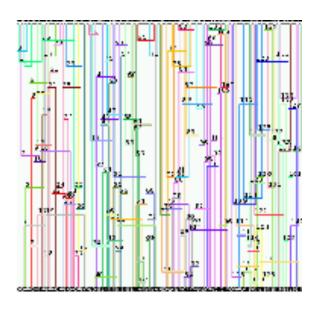
# Tìm kiếm cục bộ

Từ Minh Phương

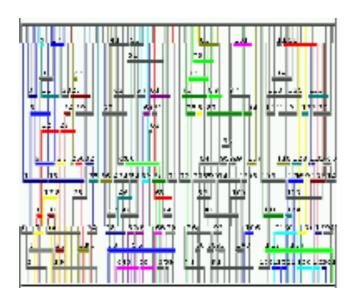
Bộ môn: KHMT



## Ví dụ

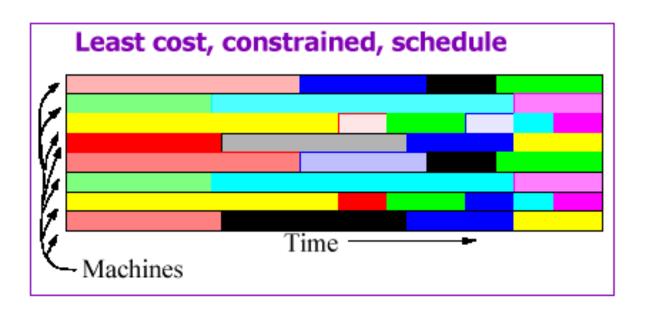


Thiết kế mạch





#### Ví dụ



Lập kế hoạch, thời khoá biểu, bài toán "một triệu con hậu", .v.v.



## Tại sao lại tìm kiếm cục bộ?

- Bài toán tối ưu hoá tổ hợp (tối ưu hoá rời rạc):
  - Tìm trạng thái tối ưu: cực đại hoá hoặc cực tiểu hoá hàm mục tiêu
  - Không gian trạng thái rất lớn
  - Không thể dùng các phương pháp tìm kiếm đã học để xem xét toàn bộ không gian trạng thái (NP đầy đủ)
  - Không tồn tại thuật toán cho phép tìm lời giải tốt nhất và có độ phức tạp tính toán nhỏ
  - Có thể chấp nhận những lời giải tương đối tốt



# Ý tưởng

- Khác với bài toán tìm kiếm thông thường, chỉ quan trọng trạng thái đích, không quan trọng đường đi
- Mỗi trạng thái tương ứng với một lời giải (chưa tối ưu)
- cải thiện dần (iterative improvement) lời giải bằng cách xuất phát từ một trạng thái sau đó thay đổi để chuyển sang trạng thái có hàm mục tiêu tốt hơn
- Thay đổi trạng thái bằng cách thực hiện các chuyển động (trạng thái nhận được từ một trạng thái n bằng cách thực hiện các chuyển động gọi là hàng xóm của n)



#### Ví dụ: n con hậu





### Phát biểu bài toán

- Không gian trạng thái X
- Hàm mục tiêu Obj:  $X \rightarrow \Re$
- N(x) xác định các "hàng xóm" của x
- Tìm trạng thái x\* sao cho Obj(x\*) là nhỏ nhất hoặc lớn nhất

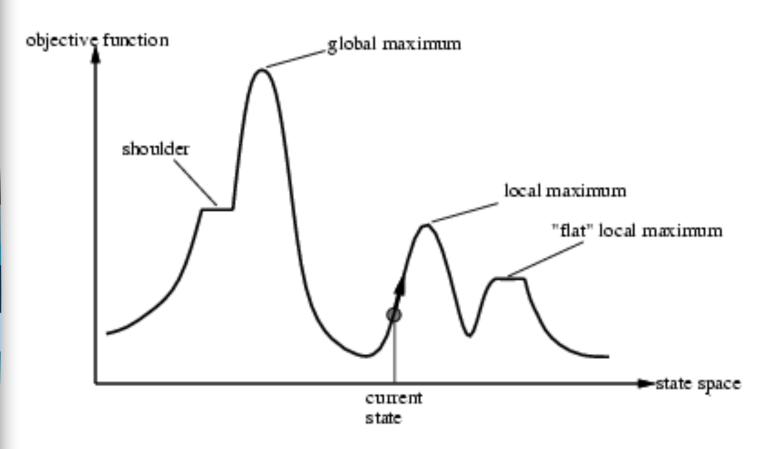


## Thuật toán leo đổi (hill climbing)

- Là một họ các thuật toán
- Xem xét tập hàng xóm của trạng thái hiện thời và lựa chọn trạng thái tốt hơn trạng thái hiện thời



#### Minh hoạ





### Thuật toán leo đổi

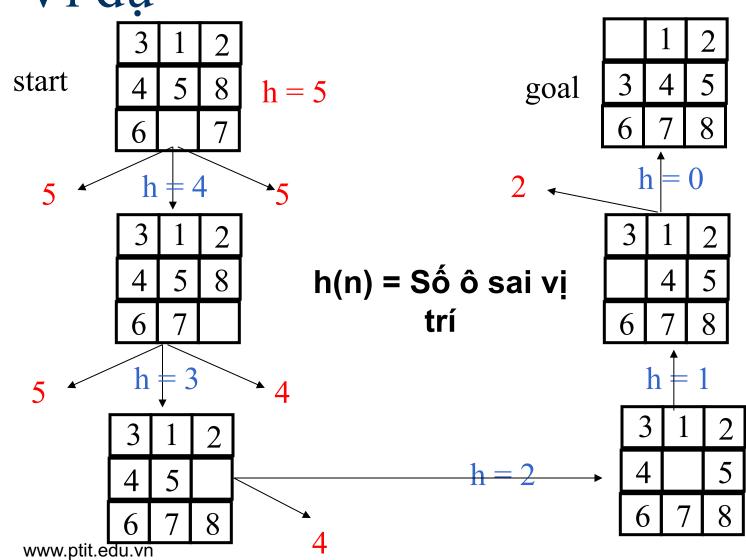
Giả sử cần tìm trạng thái có hàm mục tiêu lớn nhất

- 1. Chọn ngẫu nhiên trạng thái *x*
- 2. Gọi Y là tập các trạng thái hàng xóm của x
- 3. Nếu  $\forall y_i \in Y$ : Obj  $(y_i) <$  Obj (x) thì Kết thúc và trả lại x là kết quả
- 4.  $x \leftarrow y_i$ , trong đó  $i = \operatorname{argmax}_i(\operatorname{Obj}(y_i))$
- 5. Go to 2

Phiên bản này có tên là "Di chuyển sang trạng thái tốt nhất" (Best-improvement search)



#### Ví dụ



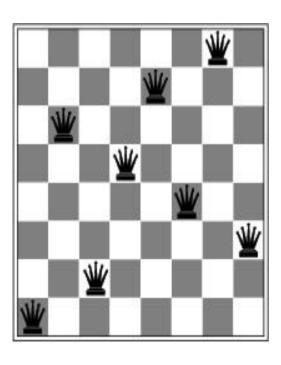


#### Ví dụ 8 con hậu

a)



**b**)



h= số đôi hậu đe dọa lẫn nhau

- a) trạng thái với h=17 và và giá trị h cho các hàng xóm
- b) một trạng thái với cực trị địa phương (h=1) www.ptit.edu.vn

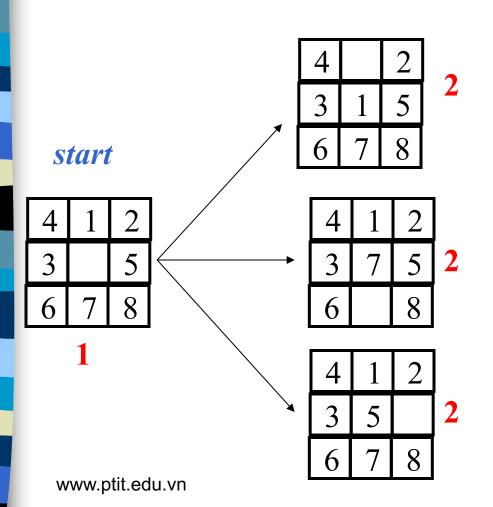


## Đặc điểm

- Rất đơn giản, dễ lập trình
- Không tốn bộ nhớ (không phải ghi nhớ các trạng thái)
- Dễ bị lời giải tối ưu cục bộ (cực trị địa phương)
- Việc lựa chọn chuyển động rất quan trọng, không có quy tắc chung
  - Nếu có quá nhiều chuyển động: sinh ra quá nhiều hàng xóm
    -> mất nhiều thời gian lựa chọn phương án tốt nhất
  - Nếu quá ít chuyển động: rất dễ bị cực trị địa phương



### Ví dụ cực trị địa phương



#### goal

	1	2
3	4	5
6	7	8



# Leo đổi ngẫu nhiên

- Leo đồi ngẫu nhiên = randomized hill climbing
- Tên gọi khác: "trạng thái đầu tiên tốt hơn"
- Lựa chọn ngẫu nhiên một trạng thái hàng xóm, chuyển sang trạng thái hàng xóm nếu trạng thái này tốt hơn. Kết thúc khi nào hết kiên nhẫn



#### Thuật toán

- 1. Chọn ngẫu nhiên trạng thái *x*
- 2. Gọi Y là tập các trạng thái hàng xóm của x
- 3. Chọn ngẫu nhiên  $y_i \in Y$
- 4. Nếu Obj  $(y_i)$  < Obj (x) thì

$$x \leftarrow y_i$$

5. Go to 2 nếu chưa hết kiên nhẫn

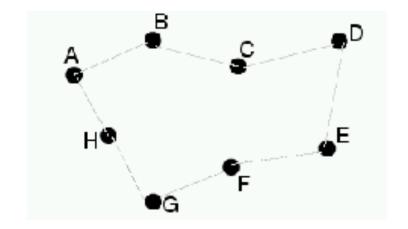
#### Vấn đề:

- -tiêu chuẩn kết thúc thế nào
- -So sánh với thuật toán trước ra sao

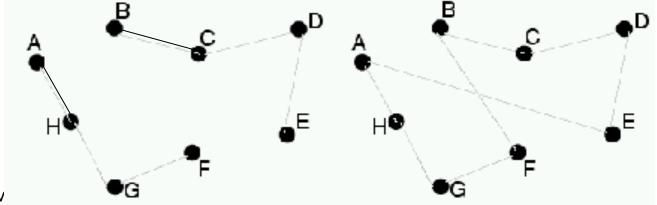


## Ví dụ: bài toán người bán hàng

Trạng thái: đường đi qua tất cả các điểm, không có điểm nào bị đi qua quá 1 lần



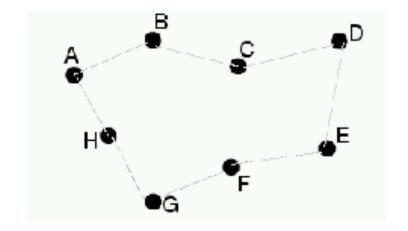
#### Chuyển động: đổi 2, ..., đổi k



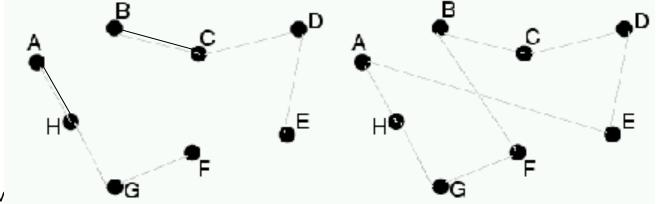


## Ví dụ: bài toán người bán hàng

Trạng thái: đường đi qua tất cả các điểm, không có điểm nào bị đi qua quá 1 lần



#### Chuyển động: đổi 2, ..., đổi k







## So sánh các kiểu chuyển động

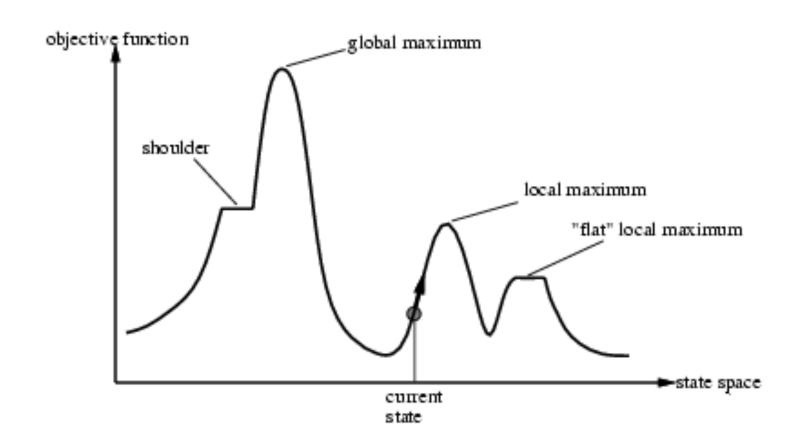
- k càng lớn thì số lượng hàng xóm sinh ra càng nhiều -> lựa chọn hàng xóm tốt nhất lâu hơn
- đổi\_3 tốt hơn nhiều so với đổi\_2
- đổi\_4 không tốt hơn nhiều so với đổi\_3 nhưng phức tạp hơn nhiều



#### Thuật toán tôi thép

- Simulated annealing
- Là phiên bản khái quát hoá của leo đồi ngẫu nhiên
- Mục tiêu: tránh cực trị địa phương
- Nguyên tắc chung: chấp nhận những trạng thái kém hơn trạng thái hiện thời với một xác suất p.







## Lựa chọn xác suất p

- p là xác suất thuật toán chấp nhận chuyển sang trạng thái kém hơn hiện thời
- Lựa chọn p thế nào:
  - cho p giảm theo thời gian  $p \sim 1/t$
  - giảm p nếu ∆(x,y) = Obj(y) Obj(x) tăng, trong đó
     x là trạng thái hiện thời, y là hàng xóm của x

Cụ thể là: nếu 
$$\Delta(x,y) < 0$$
 thì  $p = 1$   
nếu  $\Delta(x,y) \ge 0$  thì  $p = e^{-\Delta(x,y)}$ 



### Thuật toán tôi thép

SA(X, Obj, N, m, x, C)

Đầu vào: số bước lặp m

trạng thái bắt đầu x (chọn ngẫu nhiên)

sơ đồ làm lạnh C

Đầu ra: trạng thái tốt nhất x\*

Khởi tạo:  $x^* = x$ 

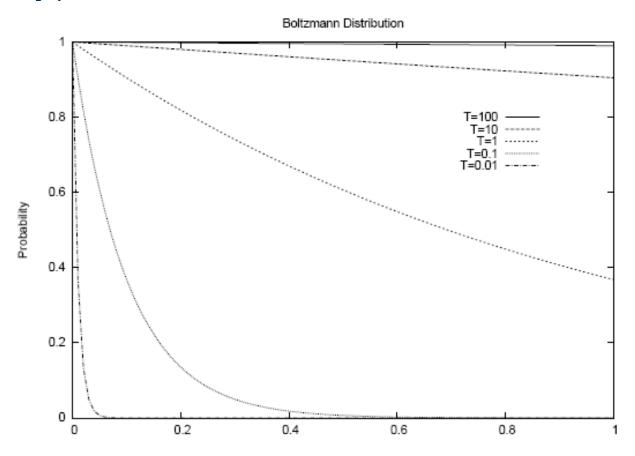
For i = 1 to m

1. chọn ngẫu nhiên  $y \in N(x)$ 

- a)  $tinh \Delta(x,y) = Obj(y) Obj(x)$
- b) if  $\Delta(x,y) < 0$  then p = 1
- c) else  $p = e^{-\Delta(x,y)/T}$
- d) if rand[0,1] x \leftarrow y if  $Obj(x) < Obj(x^*)$  then  $x^* \leftarrow x$
- 2. giảm T theo sơ đồ C



## Ý nghĩa T



Sơ đồ làm lạnh C:  $T_{t+1} = T_0 \alpha^{t/l}$ , trong đó T0 > 0,  $l \in (0,1)$ ,  $1 \le t \le m$ 



# Ý nghĩa T

- T lớn: chấp nhận bất cứ trạng thái nào -> chuyển động ngẫu nhiên (random walk)
- T nhỏ: leo đồi ngẫu nhiên

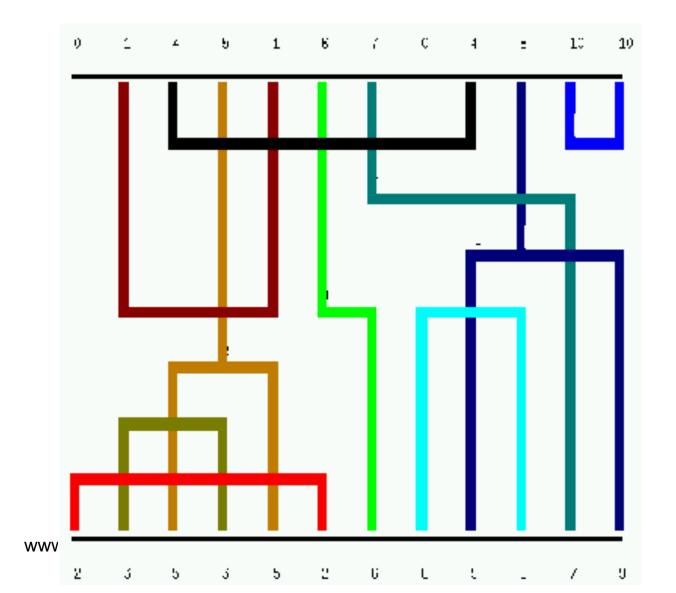


## Các yếu tố ảnh hưởng tới SA

- Lựa chọn chuyển động
- Lựa chọn hàm đánh giá
- Lựa chọn sơ đồ "tôi thép"



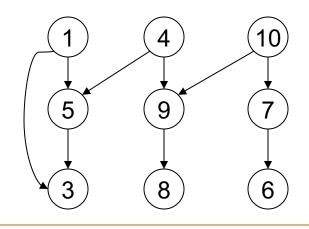
# Ví dụ: thiết kế mạch



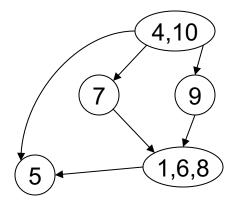


## Ví dụ: lựa chọn chuyển động

vẽ các ràng buộc theo lớp dưới dạng đồ thị (mũi tên có nghĩa là "phải nằm trên")



Xếp các dây vào cùng một rãnh == chập các nút.



www.ptit.edu.vn

29



#### Ví dụ: hàm mục tiêu

- Mục tiêu đặt ra giảm độ rộng w của kênh
- Lựa chọn hàm mục tiêu khác

$$c = w^2 + \lambda_p \cdot p^2 + \lambda_u \cdot u$$

p là giới hạn dưới kích thước đồ thì sau khi chập các nút u là mức độ chênh lệch khi ghép các rãnh



### Nhận xét chung

- Không có cơ sở lý thuyết rõ ràng
- Thường cho kết quả tốt hơn leo đồi (ít bị cực trị địa phương)
- Việc lựa chọn tham số phụ thuộc vào bài toán cu thể