

# Trí tuệ nhân tạo (Artificial Intelligence)

## Tìm kiếm với thông tin bổ sung

By Hoàng Hữu Việt

Email: viethh@vinhuni.edu.vn

Viện Kỹ thuật và Công nghệ, Đại học Vinh

Vinh, 3/2019

## Tài liệu

### ■ Tài liệu chính

[1] Stuart Russell, Peter Norvig. Artificial Intelligence. A modern approach. 3rd ed. Prentice Hall, 2009.

### ■ Tài liệu khác

[2] Milos Hauskrecht. Artificial Intelligence, 2013.  
[people.cs.pitt.edu/~milos/courses/cs1571-Fall2013/](http://people.cs.pitt.edu/~milos/courses/cs1571-Fall2013/)

## Nội dung

---

- Giới thiệu
- Greedy best-first search
- A\* search
- Ảnh hưởng hàm heuristic đến hiệu quả thuật toán
- Bài tập

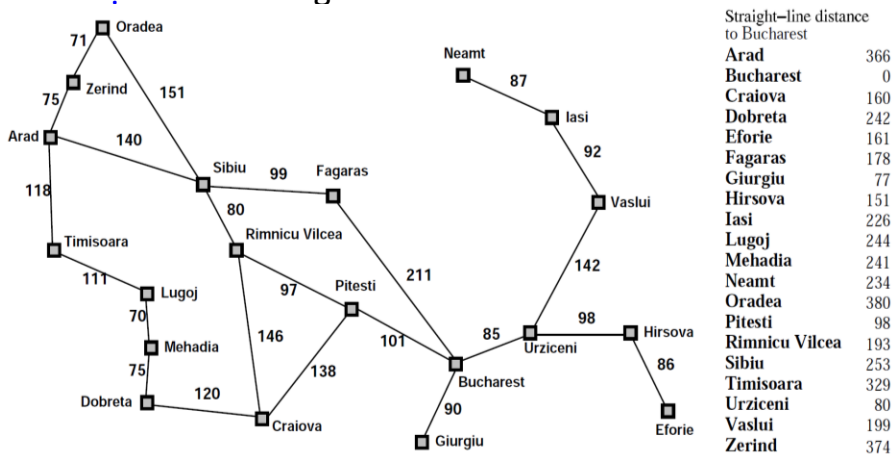
## Thông tin bổ sung cho tìm kiếm

---

- Uninformed (or blind) search methods
  - Chỉ sử dụng thông tin trong định nghĩa bài toán.
  - Chi phí của đường chỉ tính đến nút hiện tại, tức hàm  $g(n)$ .
- Informed (or heuristic) search methods
  - Hướng tiếp cận tổng quát: tìm kiếm tốt nhất đầu tiên (best-first search).
  - Có thể là một thể hiện của TREE-SEARCH hoặc GRAPH-SEARCH, trong đó một nút được chọn để mở rộng dựa trên một hàm đánh giá,  $f$  (**chiến lược tìm kiếm !**).
  - Hàm  $f$  bao gồm một hàm đánh giá theo kinh nghiệm (heuristic function),  $h(n)$ .
  - $h(n)$  = ước lượng chi phí của đường đi tốt nhất từ trạng thái  $n$  đến đích.

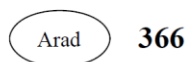
## Thuật toán tìm kiếm tham lam

- Thuật toán tìm kiếm tham lam (greedy best – first search) là thuật toán UCS với  $f(n) = h(n)$ .
- Ví dụ 1. tìm đường đi từ Arad → Bucharest



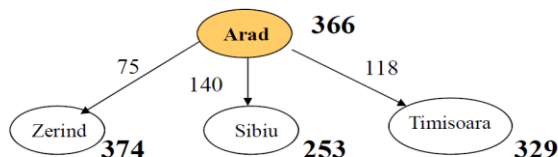
## Thuật toán tìm kiếm tham lam

- Trạng thái khởi tạo



queue → **Arad 366**

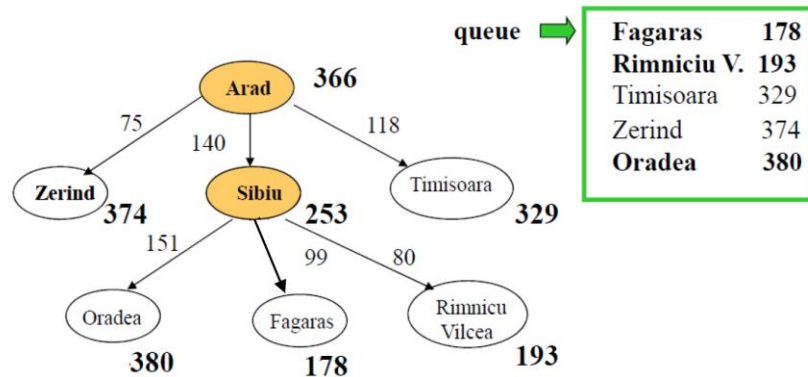
- Sau khi mở rộng Arad



queue → **Sibiu 253  
Timisoara 329  
Zerind 374**

## Thuật toán tìm kiếm tham lam

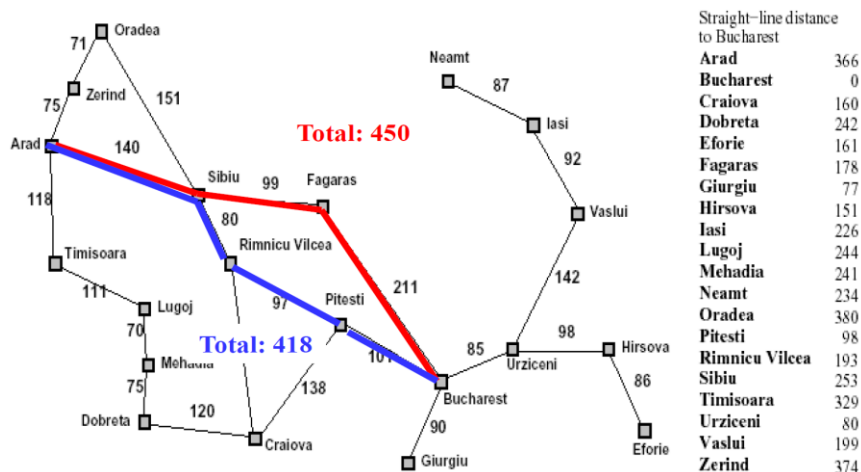
- Sau khi mở rộng Sibiu



- Tiếp theo mở rộng Fagaras → Bucharest -> dừng.

## Thuật toán tìm kiếm tham lam

- Nghiệm: Arad – Sibiu – Fagaras – Bucharest
- Tối ưu (optimality)? No



## Thuật toán tìm kiếm tham lam

- Ví dụ 2. tìm đường đi ngắn nhất từ đỉnh S đến đỉnh G, biết
  - Tại mỗi ô chỉ di chuyển 4 hướng trái, phải, lên, xuống nhưng không được di vào ô màu xám.
  - Hàm heuristic  $h(n)$  là (i) khoảng cách Euclide và (ii) khoảng cách Manhattan.

|   |  |  |  |  |   |
|---|--|--|--|--|---|
|   |  |  |  |  | G |
|   |  |  |  |  |   |
|   |  |  |  |  |   |
| S |  |  |  |  |   |
|   |  |  |  |  |   |

## Thuật toán tìm kiếm tham lam

- Bài tập
  - Tìm dãy dịch chuyển từ trạng thái đầu đến trạng thái đích cho bài toán 8 số, trong đó hàm heuristic  $h(n)$  là tổng số ô nằm sai vị trí so với vị trí ở trạng thái đích.

|   |   |   |
|---|---|---|
| 2 | 8 | 3 |
| 1 | 6 | 4 |
| 7 |   | 5 |

 → 

|   |   |   |
|---|---|---|
| 1 | 2 | 3 |
| 8 |   | 4 |
| 7 | 6 | 5 |

## Thuật toán tìm kiếm A\*

- Hàm đánh giá:  $f(n) = g(n) + h(n)$ 
  - $g(n)$ : chi phí từ trạng thái đầu đến  $n$ .
  - $h(n)$ : đánh giá chi phí từ trạng thái  $n$  đến đích.
  - $f(n)$ : đánh giá chi phí từ trạng thái đầu đến trạng thái đích đi qua  $n$ .
- Trường hợp đặc biệt
  - Uniform-cost search:  $f(n) = g(n)$ , tức là  $h(n) = 0$ .
  - Greedy best-first search:  $f(n) = h(n)$ , tức là  $g(n) = 0$ .

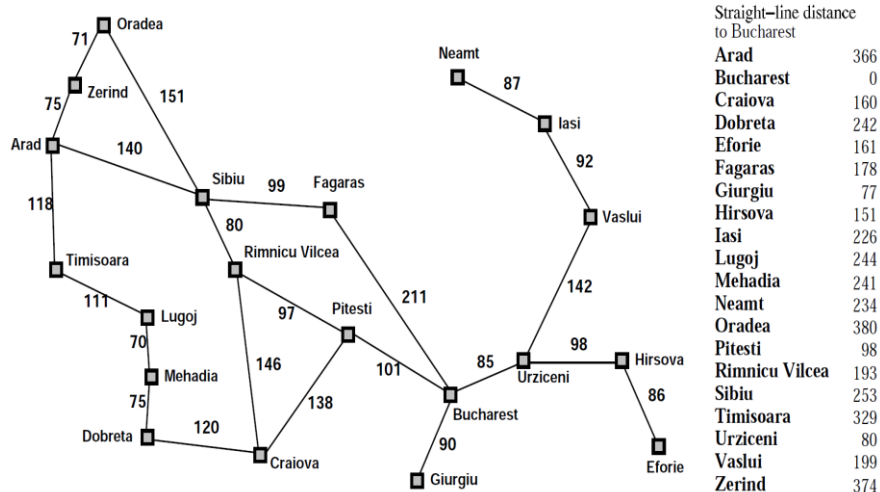
## Thuật toán tìm kiếm A\*

- Sử dụng thuật toán UCS với  $f(n) = g(n) + h(n)$ .

```
function UNIFORM-COST-SEARCH(problem) returns a solution, or failure
  node ← a node with STATE = problem.INITIAL-STATE, PATH-COST = 0
  frontier ← a priority queue ordered by PATH-COST, with node as the only element
  explored ← an empty set
  loop do
    if EMPTY?(frontier) then return failure
    node ← POP(frontier) /* chooses the lowest-cost node in frontier */
    if problem.GOAL-TEST(node.STATE) then return SOLUTION(node)
    add node.STATE to explored
    for each action in problem.ACTIONS(node.STATE) do
      child ← CHILD-NODE(problem, node, action)
      if child.STATE is not in explored or frontier then
        frontier ← INSERT(child, frontier)
      else if child.STATE is in frontier with higher PATH-COST then
        replace that frontier node with child
```

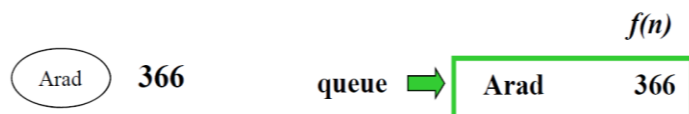
## Thuật toán tìm kiếm A\*

- Ví dụ 1. tìm đường đi từ Arad → Bucharest

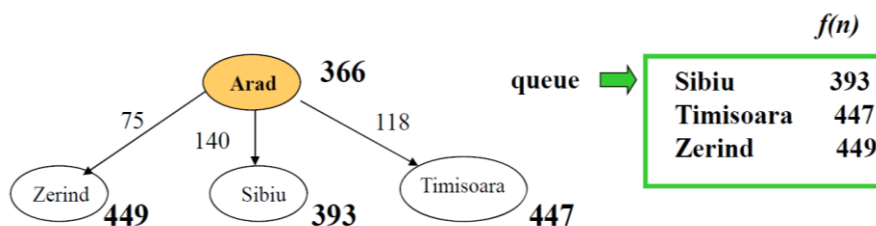


## Thuật toán tìm kiếm A\*

- Trạng thái khởi tạo

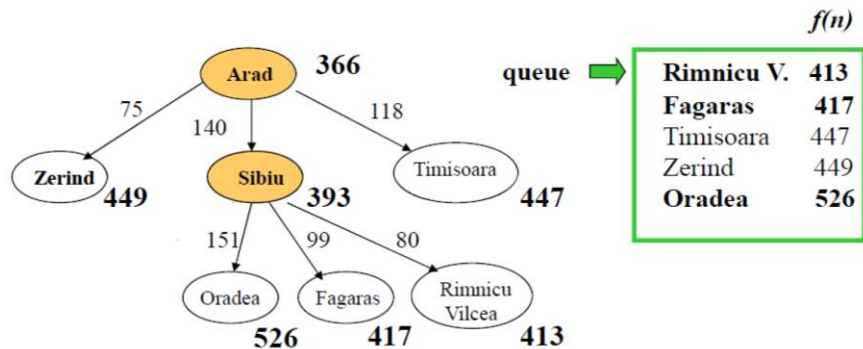


- Sau khi mở rộng Arad



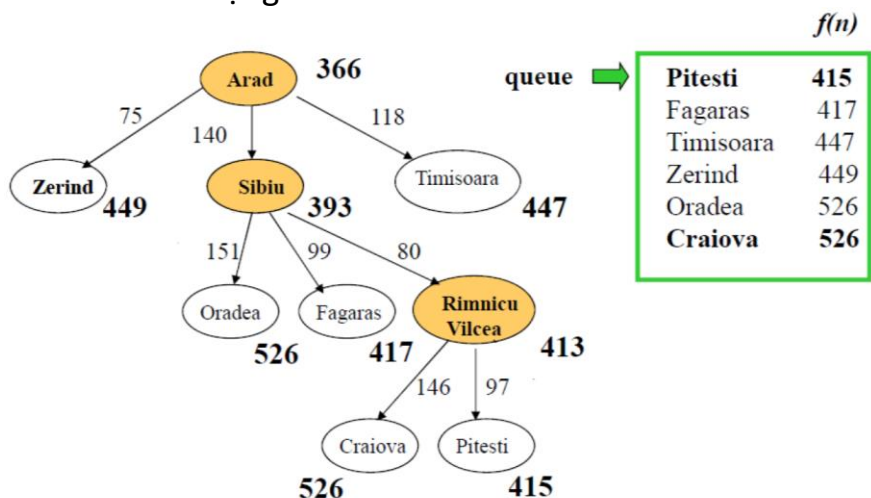
## Thuật toán tìm kiếm A\*

- Sau khi mở rộng Sibiu



## Thuật toán tìm kiếm A\*

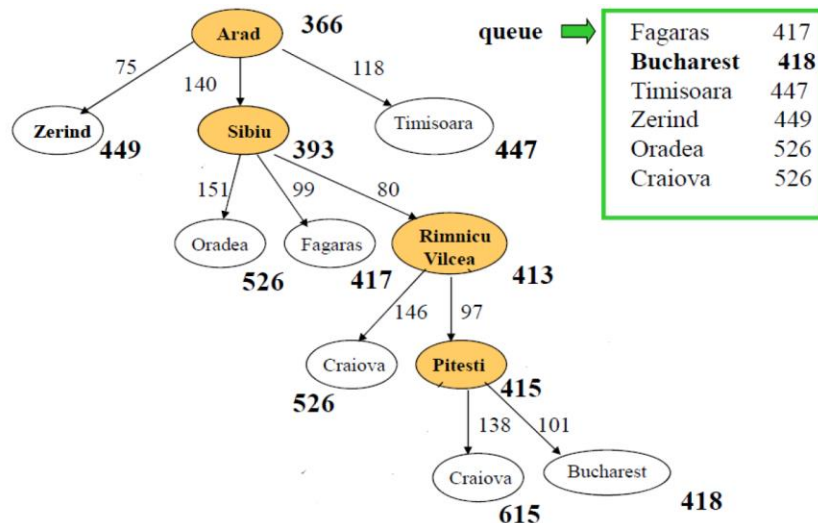
- Sau khi mở rộng Rimnicu Vilcea





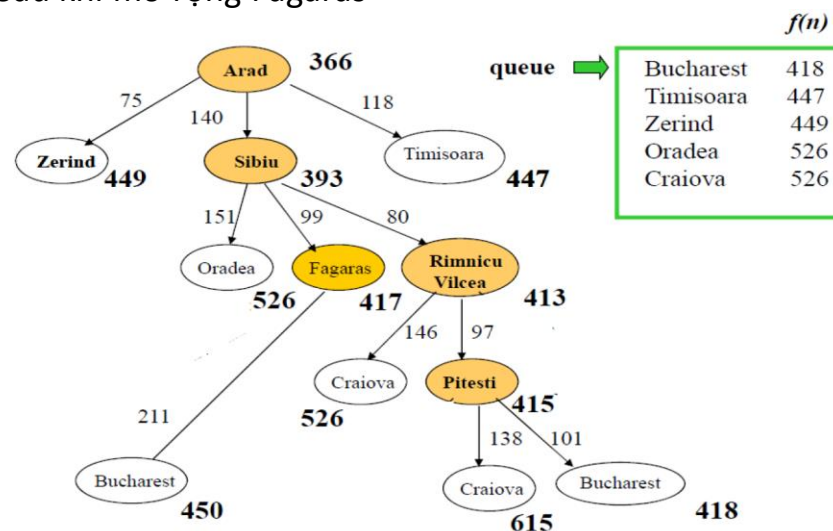
## Thuật toán tìm kiếm A\*

- Sau khi mở rộng Pitesti



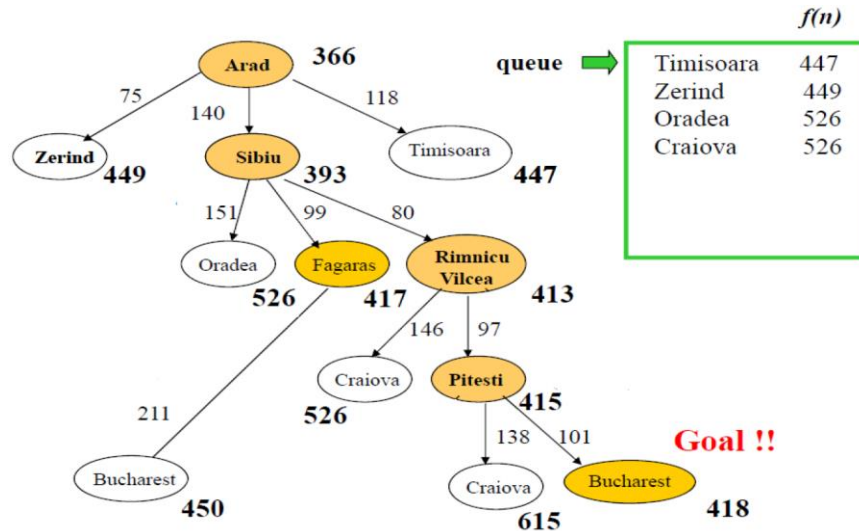
## Thuật toán tìm kiếm A\*

- Sau khi mở rộng Fagaras



## Thuật toán tìm kiếm A\*

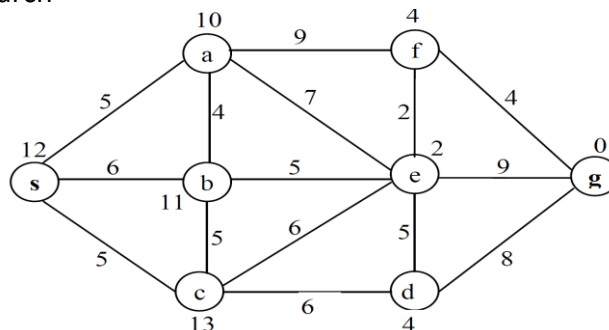
- Chọn đỉnh Bucharest với giá bé nhất để mở -> dừng.



## Thuật toán tìm kiếm A\*

- Ví dụ 2. tìm đường đi từ s->g và vẽ cây tìm kiếm bằng các thuật toán:

- UCS
- Greedy search
- A\* search



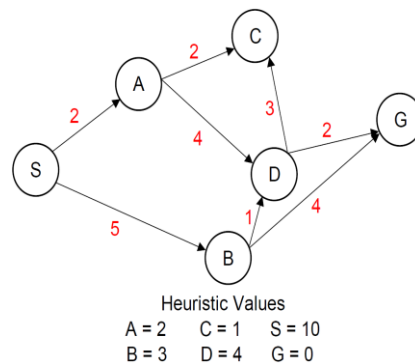
## Thuật toán tìm kiếm A\*

- Các tính chất của tìm kiếm A\*
  - Hoàn chỉnh (completeness)? Yes
  - Tối ưu (optimality)?
  - Độ phức tạp thời gian (time complexity)?
  - Độ phức tạp không gian (space complexity)?

## Thuật toán tìm kiếm A\*

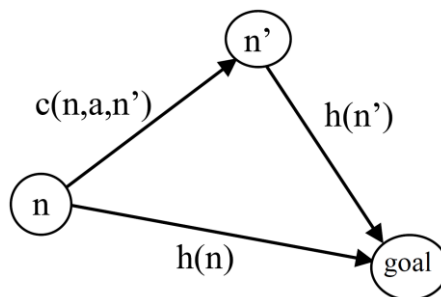
- Điều kiện tối ưu
  - Một hàm heuristic  $h(n)$  là chấp nhận được (admissible heuristic) nếu  $h(n) \leq h^*(n)$  với mọi nút  $n$ , trong đó  $h^*(n)$  là giá thực tế từ nút  $n$  đến đích.
  - Nếu  $h(n)$  là khoảng cách Euclidean thì  $h(n)$  là một heuristic chấp nhận được.

Hàm heuristic  $h(n)$  của đồ thị sau có phải là một hàm heuristic chấp nhận được không, vì sao?



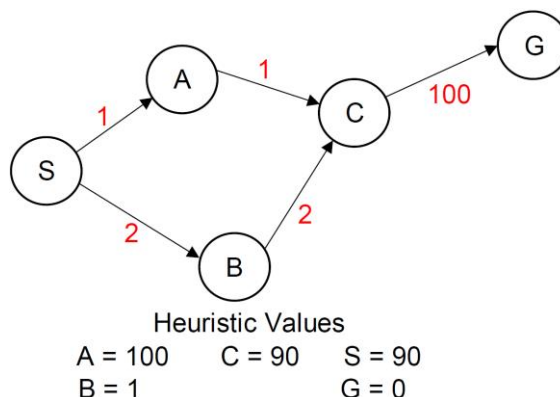
## Thuật toán tìm kiếm A\*

- Một hàm  $h(n)$  là đồng nhất (consistent) hay đơn điệu (monotonicity) nếu  $h(n) \leq c(n, a, n') + h(n')$  với mọi nút  $n$ , trong đó  $h(n')$  là hàm đánh giá tại nút  $n'$  được sinh ra bởi toán tử  $a$  từ nút  $n$  và  $c(n, a, n')$  là giá thực tế từ nút  $n$  đến  $n'$ .
  - Tính đồng nhất là bất đẳng tam giác (triangle inequality).
  - Một hàm  $h(n)$  là đồng nhất thì  $h(n)$  là chấp nhận được, nhưng ngược lại thì chưa chắc đúng.



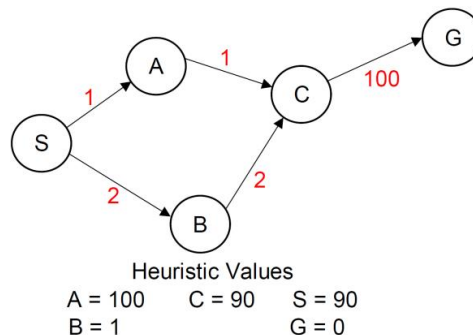
## Thuật toán tìm kiếm A\*

- Ví dụ hàm heuristic  $h(n)$  của đồ thị sau có phải là một hàm đồng nhất không, vì sao?



## Thuật toán tìm kiếm A\*

- “The tree-search version of A\* is optimal if  $h(n)$  is admissible, while the graph-search version is optimal if  $h(n)$  is consistent.”
- Tìm đường đi ngắn nhất từ  $S$  đến  $G$  của đồ thì sau theo thuật toán A\* dựa trên TREE-SEARCH và GRAPH-SEARCH. Thuật toán nào tìm được đường đi ngắn nhất, vì sao?



## Thuật toán tìm kiếm A\*

- Hoàn chỉnh (completeness)? Yes
- Tối ưu (optimality)?
  - Thuật toán A\* dựa trên TREE-SEARCH là tối ưu nếu  $h(n)$  là chấp nhận được (admissible):  $h(n) \leq h^*(n)$ .
  - Thuật toán A\* dựa trên GRAPH-SEARCH là tối ưu nếu  $h(n)$  là đồng nhất (consistent):  $h(n) \leq c(n, a, n') + h(n')$ .
  - Xem các chứng minh trong tài liệu [1].
- Độ phức tạp thời gian (time complexity)?
  - Xem tài liệu [1]
- Độ phức tạp không gian (space complexity)?
  - Xem tài liệu [1]

## Ảnh hưởng hàm heuristic

- Hai hàm heuristics chấp nhận được  $h_1(n)$  và  $h_2(n)$ , điều kiện để một trong 2 hàm tìm được nghiệm nhanh hơn?
- Ví dụ hai hàm heuristic  $h_1(n)$  và  $h_2(n)$  như sau:
  - $h_1(n)$ : số ô nằm sai vị trí tro với trạng thái đích.
  - $h_2(n)$ : tổng khoảng cách từ tất cả cả ô đến các ô trong trạng thái đích (Manhattan distance).
  - Nên chọn  $h_1(n)$  hay  $h_2(n)$ ?

|   |   |   |
|---|---|---|
| 2 | 8 | 3 |
| 1 | 6 | 4 |
| 7 |   | 5 |

 → 

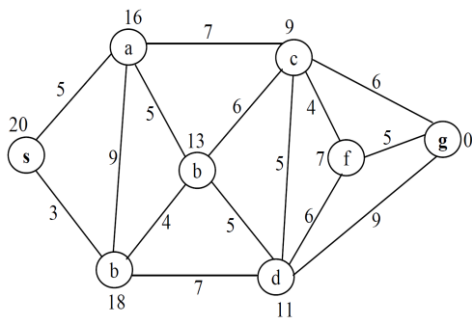
|   |   |   |
|---|---|---|
| 1 | 2 | 3 |
| 8 |   | 4 |
| 7 | 6 | 5 |

## Ảnh hưởng hàm heuristic

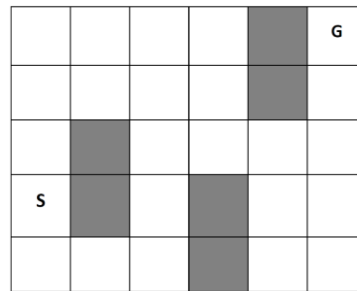
- Với mọi  $n$ , nếu  $h_2(n) > h_1(n)$  thì  $h_2(n)$  tốt hơn  $h_1(n)$ .
- Hai hay nhiều hàm heuristics chấp nhận được có thể được kết hợp để tạo ra một hàm heuristics chấp nhận khác.
  - Ví dụ có 2 hàm heuristic chấp nhận được  $h_1(n)$  và  $h_2(n)$  thì  $h_3(n) = \max(h_1(n), h_2(n))$  cũng là một hàm heuristics chấp nhận được.

## Bài tập

- Sử dụng các giải thuật BFS, UCS, Best-First Search và A\* mô tả các bước lặp và vẽ cây tìm kiếm với các đồ thị sau.



a) Đồ thị 1: các số trên đỉnh  $n$  là hàm  $h(n)$ .



b) Đồ thị 2, tại mỗi ô di chuyển đến 4 ô lân cận theo 4 hướng trái, phải, lên, xuống nhưng không di chuyển vào ô màu xám.