

- Um dos obstáculos mais difíceis de superar quando são aplicadas técnicas de IA nos problemas do mundo real é a magnitude e complexidade da maioria das situações.
- Nos primeiros anos da pesquisa em IA, desenvolver bons métodos de busca era o principal objetivo.
- Os pesquisadores acreditavam que a busca é a base da resolução de problemas, que é um ingrediente crucial da inteligência.

Terminologia

- Estado situação relevante para o problema.
- Estado Inicial Estado onde o agente se encontra no início.
- Operadores ou ações conjunto de ações disponíveis ao agente que permitem ir de um estado para outro.
- Espaço de estados conjunto de todos os estados alcançáveis a partir do estado inicial a partir da aplicação se uma seqüência de ações.

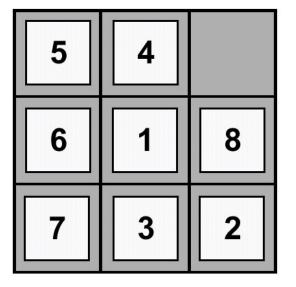
Terminologia

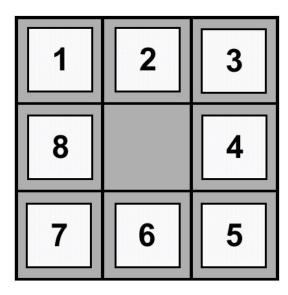
- Teste de objetivo teste aplicado pelo agente para verificar se chegou a um estado objetivo.
- Custo do caminho a soma total dos custos da ações individuais ao longo de um caminho, denotada pela função g.
- Solução um caminho que parte do estado inicial e leva a um estado objetivo.

Medida de desempenho

- Completude a estratégia garante achar uma solução se existir?
- Complexidade no tempo quanto demorou a achar a solução ?
- Complexidade no espaço quanta memória foi necessária para achar a solução ?
- Optimalidade a solução encontrada foi a melhor?

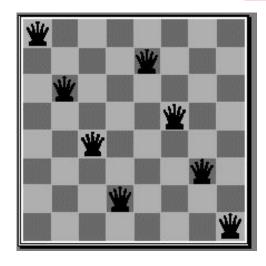
Exemplo: Quebra-cabeça





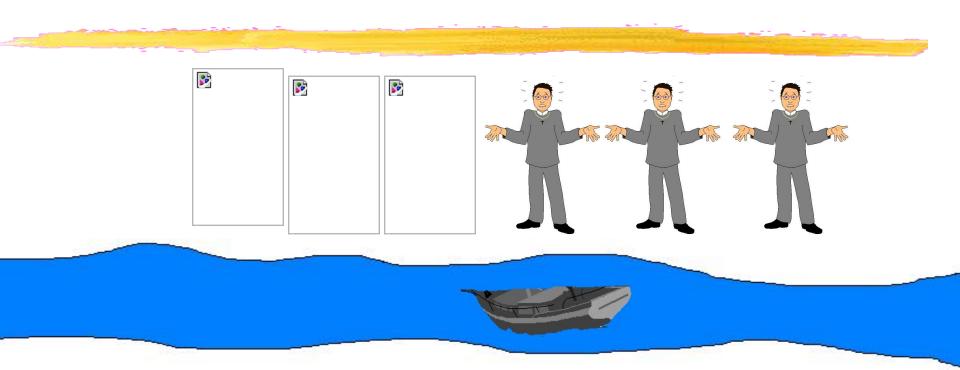
- Estados: descrições das localizações das 8 peças.
- Operadores: mover o espaço para cima, baixo, e lados.
- Teste de objetivo: verificar se chegou na configuração da direita.
- Custo do caminho: número de movimentos.

Exemplo: 8 rainhas



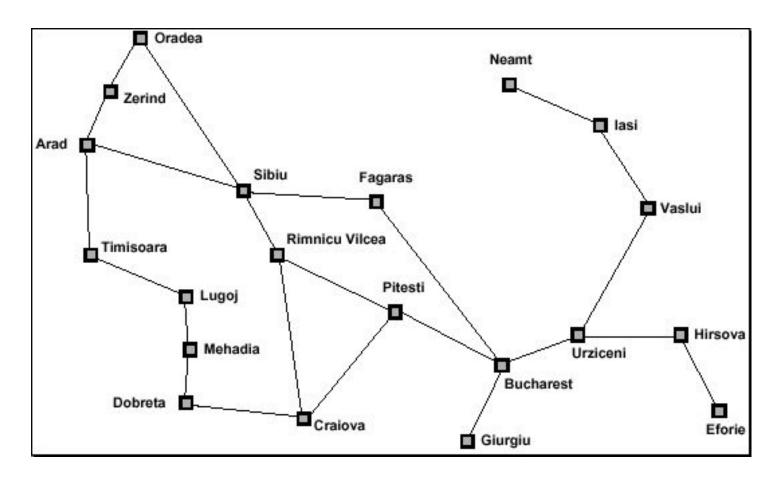
- **Estados**: Tabuleiro 8 rainhas, uma em cada coluna.
- Operadores: mover uma rainha atacada para outro quadrado na mesma coluna.
- Teste de objetivo: 8 rainhas no tabuleiro sem se atacarem.
- Custo do caminho: número de movimentos.

Métodos de Busca Exemplo: missionários e canibais



- **Estados**:Uma tripla com o número de canibais, missionários e barcos na margem inicial do rio. O estado inicial é (3,3,1).
- Operadores: retirar ou adicionar um missionário ou um canibal ou dois missionários ou dois canibais ou um missionário e um canibal.
- Teste de objetivo: verificar se é o estado (0.0.0).
- Custo do caminho: número de travessias.

Estratégias: problema exemplo



Sair de Arad e chegar a Bucareste.

Estratégias: Tipos

- Busca cega ou não informada
 - Busca em amplitude
 - Busca de custo uniforme
 - Busca em profundidade
 - Busca em profundidade limitada
 - Busca em profundidade iterativa
 - ♦ bidirecional

Busca Local

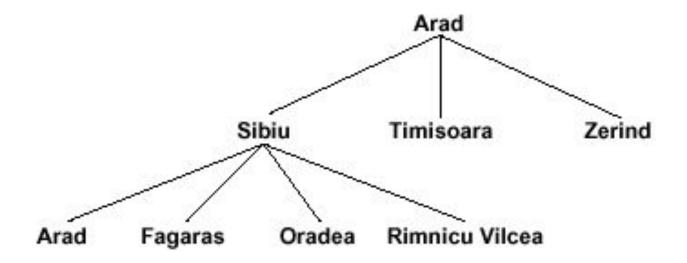
- Subida da encosta
- ◆Tempera simulada
- ♦ Algoritmo Genético

Busca informada ou heurística

- Gulosa
- **A***

Estratégias

O funcionamento de um método de busca pode ser visto como um processo de expansão de uma árvore.

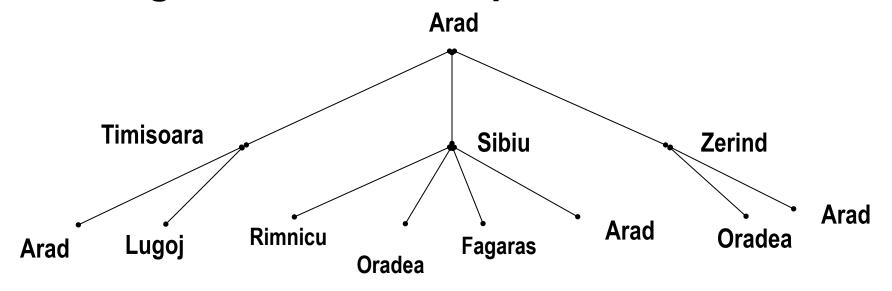


Estratégias: Busca em Amplitude

- Nesta estratégia o nó raiz é expandido. O nós gerados são expandidos em seguida, e assim por diante.
- A busca em amplitude examina todos os estados no mesmo nível antes de prosseguir no próximo nível.

```
Function busca-Amplitude(problema) returns solução ou falha
nós := cria_fila(estado_inicial(problema))
loop
if nós vazio then return falha
nó := obtem_primeiro(nós)
if (estado_objetivo(problema,nó)) then return nó
nós := adiciona_no_fim(nós, expande(nó,operadores(problema)))
end
```

Estratégias: Busca em Amplitude



- Para analisar a busca em amplitude é preciso conhecer o fator médio de ramificação: *b* (branching factor).
- Se a solução de um problema possuir profundidade d, então o número de nós expandidos antes de achar a solução é:

$$1+b+b^2+b^3+...+b^d$$

Estratégias: Busca em Amplitude

Depth	Nodes		Time	M	emory
0	1	1	millisecond	100	bytes
2	111	.1	seconds	11	kilobytes
4	11,111	11	seconds	1	megabyte
6	10^{6}	18	minutes	111	megabytes
8	10^{8}	31	hours	11	gigabytes
10	10^{10}	128	days	1	terabyte
12	10^{12}	35	years	111	terabytes
14	10^{14}	3500	years	11,111	terabytes

b =10; 1000/s; 100 bytes por nó

Vantagem: acha a solução de menor caminho.

Estratégias: Custo uniforme (Dijkstra)

Estratégias: Custo uniforme

- A busca em amplitude acha a solução mais rasa mas não necessariamente a de menor custo.
- A busca de menor custo é uma modificação da busca em amplitude de a expandir sempre o nó de menor custo, medido pela função *g* desde que a condição abaixo seja satisfeita:

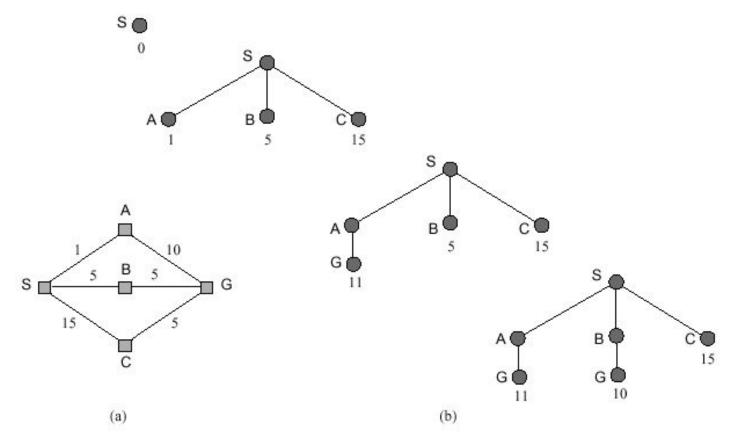
$$g(sucessor(n)) \ge g(n)$$

Estratégias: Custo uniforme

```
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
```

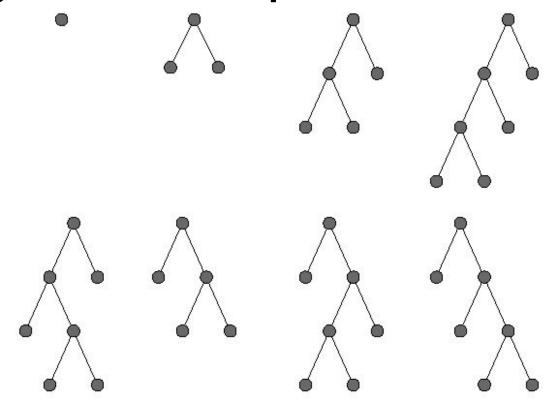
Estratégias: Custo uniforme



- (a) espaço de estado
- (b) progresso da busca

Estratégias: Busca em profundidade

Estratégias: Busca em profundidade



A busca em profundidade expande o nó no nível mais profundo da árvore. Somente quando atinge um nó terminal a busca retorna para expandir nós mais rasos.

Estratégias: Busca em profundidade

- A escolha do nó a ser expandido é puramente estrutural. Geralmente é escolhido o nó mais a esquerda ou mais a direita.
- O método possui requerimentos de memória modestos.
- A busca em profundidade é inadequada para o uso em problemas modelados por árvores muito profundas, já que muito recurso computacional pode ser desperdiçado na exploração de um ramo profundo que não leva ao objetivo.
- Esta estratégia pode não retornar (entra em loop) se existirem ramos com profundidade infinita.
- Esse tipo de técnica é muito utilizada em sistemas especialistas na realização de deduções. Isso é feito baseado na conjectura de que o conhecimento especializado é pouco profundo, ou seja, são necessários poucos passos para chegar a uma conclusão.

Estratégias: Busca em profundidade limitada

- Evita as desvantagens da busca em profundidade pela imposição de um limite à profundidade da busca.
- É útil quando se sabe a profundidade máxima da solução.
- Por exemplo, no caso da busca de um caminho de Arad até Bucareste em um mapa com 20 cidades sabe-se que o maior caminho terá no máximo 19 etapas.

Estratégias: Busca em profundidade iterativa

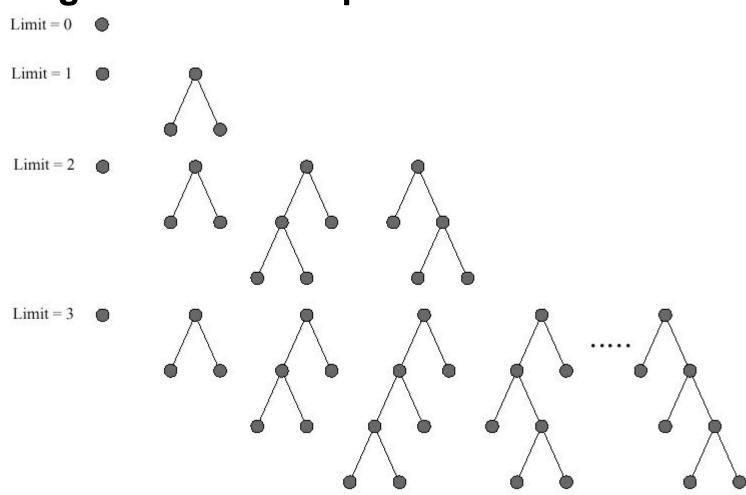
- Esta estratégia é útil quando não se sabe qual o limite que deve ser imposto
- Ela executa a busca em profundidade limitada várias vezes, passando a cada chamada um limite maior, até que seja retornada a solução.
- Ela combina os benefícios da busca em amplitude e da busca em profundidade.

Estratégias: Busca em profundidade iterativa

function Iterative-Deepening-Search(problem) returns a solution sequence inputs: problem, a problem

for depth ← 0 to ∞ do
 if Depth-Limited-Search(problem, depth) succeeds then return its result
end
return failure

Estratégias: Busca em profundidade iterativa



Estratégias: Busca em profundidade iterativa

- Apesar de parecer ineficiente, na realidade a sobrecarga das expansões múltiplas e comparativamente pequeno.
- A razão é que em uma árvore de busca a maioria dos nós estão no nível mais baixo.
- Por exemplo seja uma árvore com b=10 e d=5

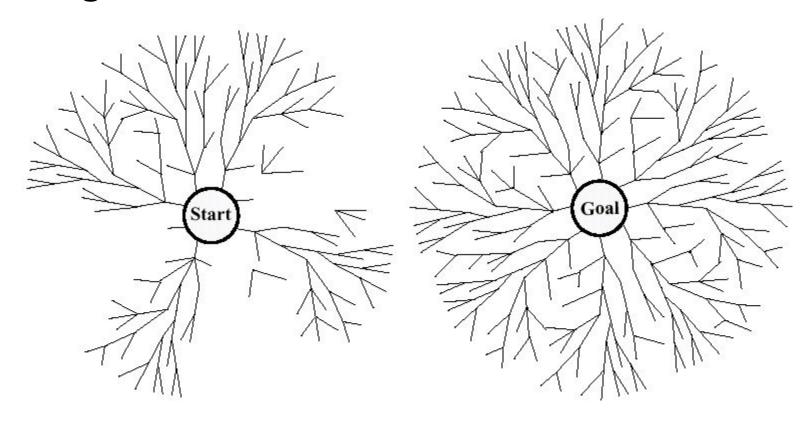
$$(d+1)1+(d)b + (d-1)b^2+...+3b^{d-2}+2b^{d-1}+b^d$$

6+50+400+3000+20000+100000 = 123456 Busca iterativa

Estratégias: Busca bi-direcional

- Na busca b-direcional a busca é realizada simultaneamente a partir do estado inicial e a partir do estado objetivo.
- A busca termina quando as duas buscas se encontram.
- Em problemas onde o fator de ramificação é b em ambas as direções esta estratégia é vantajosa.
- No entanto só pode ser aplicada se sabe como expandir a partir do objetivo. Ou seja, as ações são reversíveis e o objetivo (ou objetivos) são conhecidos.

Estratégias: Busca bi-direcional



Estratégias: Avaliação

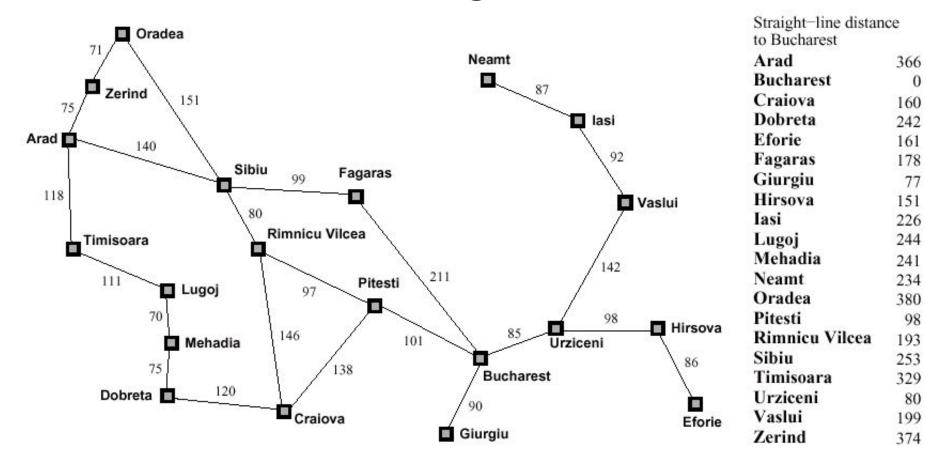
Criterion	Breadth- First	Uniform- Cost	Depth- First	Depth- Limited	Iterative Deepening	Bidirectional (if applicable)
Time	b^d	b^d	b^m	b^{I}	b^d	$b^{d/2}$
Space	b^d	b^d	bm	bl	bd	$b^{d/2}$
Optimal?	Yes	Yes	No	No	Yes	Yes
Complete?	Yes	Yes	No	Yes, if $l \ge d$	Yes	Yes

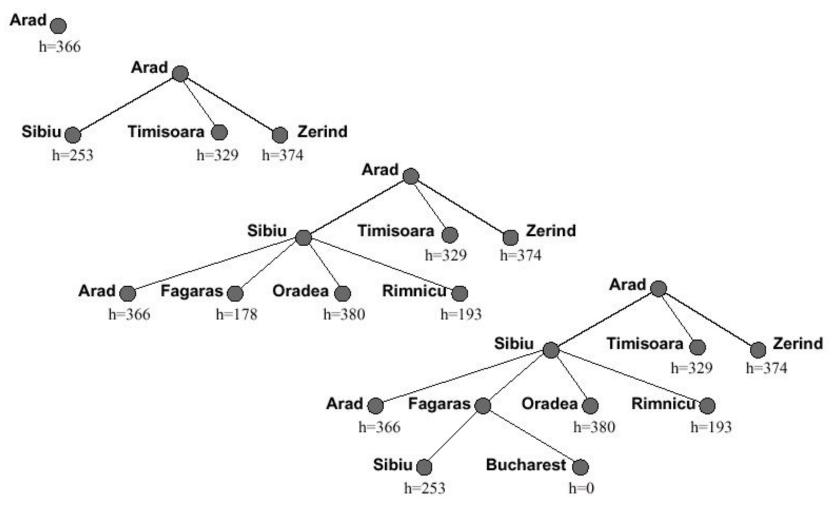
Busca Heurística

- Heurísticas em IA são, basicamente, regras que tentam determinar qual o melhor caminho até a solução.
- Na maioria dos casos, os métodos de busca heurísticos são baseados na maximização ou minimização de alguns aspectos do problema.
- O objetivo e minimizar o custo para se alcançar o objetivo.
- Na maioria dos problemas este custo não pode ser determinado com exatidão.
- A função que estima este custo é denominada de função heurística e denotada pela letra h.

Busca Heurística

- Nesta estratégia o próximo nó a ser expandido é o avaliado pela função h como o que leva à solução por um caminho de menor custo.
- Por exemplo, no caso do problema para se chegar até bucareste, suponha que tenhamos a informação das distância em linha reta de todas as cidades até Bucareste.
- Pode usar esta informação como uma função heurística. Ou seja,
 - h(n) = a distância em linha reta de n até Bucareste





- A busca gulosa possui os mesmos problemas da busca em profundidade: não é ótima e nem completa.
- Além disso, devido à necessidade de reter as informações sobre os nós expandidos, possui requerimentos de memória bem maiores.
- No entanto, pode ser bem eficiente se a função heurística for bem escolhida.

Busca Heurística: A*

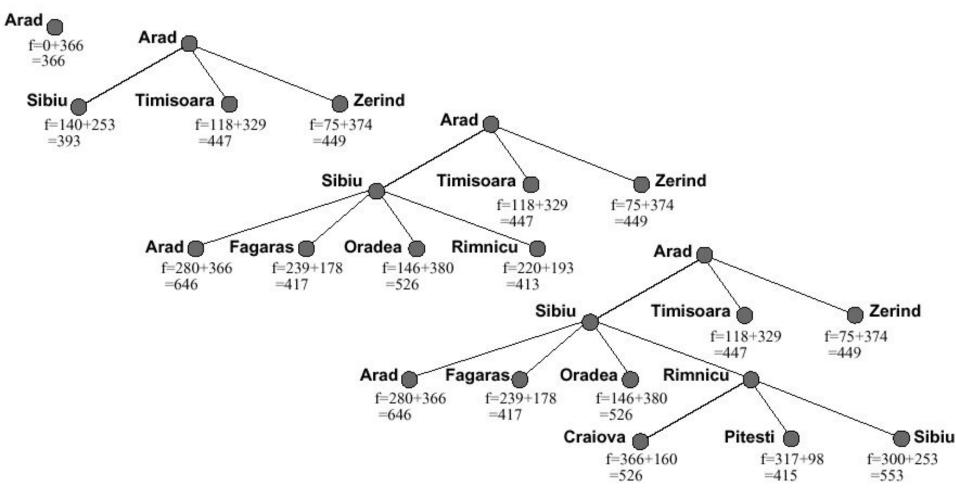
Fonte: wikipedia http://en.wikipedia.org/wiki/A*_search_algorithm

Busca Heurística: A*

- A busca gulosa pode ser eficiente mas não é ótima e nem completa.
- A busca de custo uniforme é ótima e completa mas pode ser bastante ineficiente.
- Existe uma forma de combinar as vantagens dos dois métodos?
- Sim! O método A*.
- Ele usa uma função f que é a combinação de g e h:

$$f(n) = g(n) + h(n)$$

Busca Heurística: A*



Busca Heurística: A*

- A estratégia A* é ótima e completa desde que h compute uma heurística admissível.
- h é admissível se nunca superestima o custo para alcançar o objetivo.
- Por exemplo, a heurística utilizada para alcançar Bucareste é admissível, pois a distância será maior ou igual à estimada.
- Qual seria uma heurística admissível para o quebra-cabeça?

Busca Heurística: A* (comparações Quebra-cabeça)

		Search Cost		Effective Branching Factor			
d	IDS	$A^*(h_1)$	$A^*(h_2)$	IDS	$A^*(h_1)$	$A^*(h_2)$	
2	10	6	6	2.45	1.79	1.79	
4	112	13	12	2.87	1.48	1.45	
6	680	20	18	2.73	1.34	1.30	
8	6384	39	25	2.80	1.33	1.24	
10	47127	93	39	2.79	1.38	1.22	
12	364404	227	73	2.78	1.42	1.24	
14	3473941	539	113	2.83	1.44	1.23	
16	-	1301	211	-	1.45	1.25	
18	W <u>12</u>	3056	363	120	1.46	1.26	
20	_	7276	676	_	1.47	1.27	
22	_	18094	1219	_	1.48	1.28	
24	12	39135	1641	220	1.48	1.26	

IDS — Busca em profundidade iterativa.

h1 — número de elementos fora da posição.

h2 — soma das distâncias "quarteirões" de cada elemento.

Busca Heurística: A* (prova da otimalidade)

Seja f^* o custo do caminho até o estado ótimo G. Se A^* não é ótimo então ela selecionou um nó objetivo G_2 tal que:

$$g(G_2) > f^*$$

Seja *n* um nó no caminho ótimo. Uma vez que *h* é admissível temos:

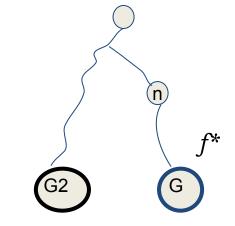
$$f^* \ge f(n)$$

Como n não foi escolhido temos

$$f(n) \ge f(G_2)$$

Combinando temos

$$f^* \ge f(G_2)$$



Como é um estado objetivo temos $h(G_2) = 0$, logo $f(G_2) = g(G_2)$.

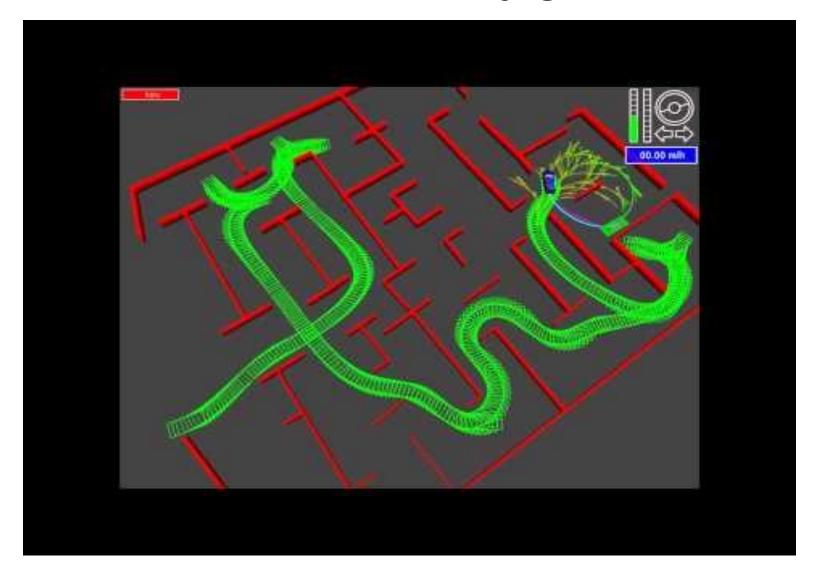
$$f^* \ge g(G_2)$$

Portanto, contradição.

Busca Heurística: A* em jogos



Busca Heurística: A* em jogos



FIM