

Searching

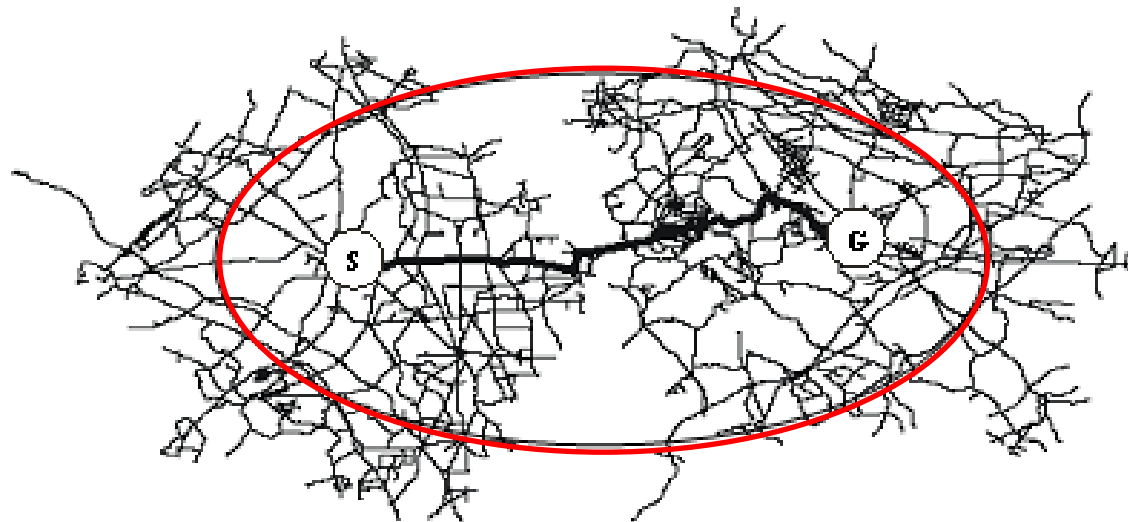
Mesin Learning

By. Gunawansyah

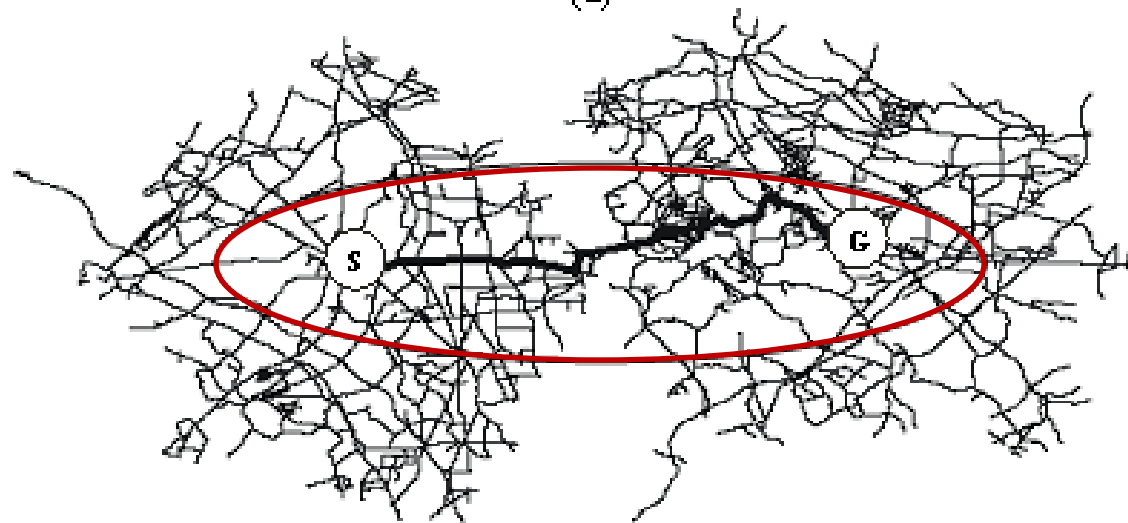
Bi-directional A (BDA*)*

Bi-directional A (BDA*)*

- Algoritma A* dari dua arah: simpul asal dan tujuan.
- Pencarian dihentikan jika *BestNode* dari simpul asal telah berada di dalam *CLOSED* dari simpul tujuan. Cek apakah harus mengganti *parent* dari *BestNode* tersebut dari arah simpul tujuan.
- Atau sebaliknya, pencarian dihentikan jika *BestNode* dari simpul tujuan telah berada di dalam *CLOSED* dari simpul asal. Cek apakah harus mengganti *parent* dari *BestNode* tersebut dari arah simpul asal.

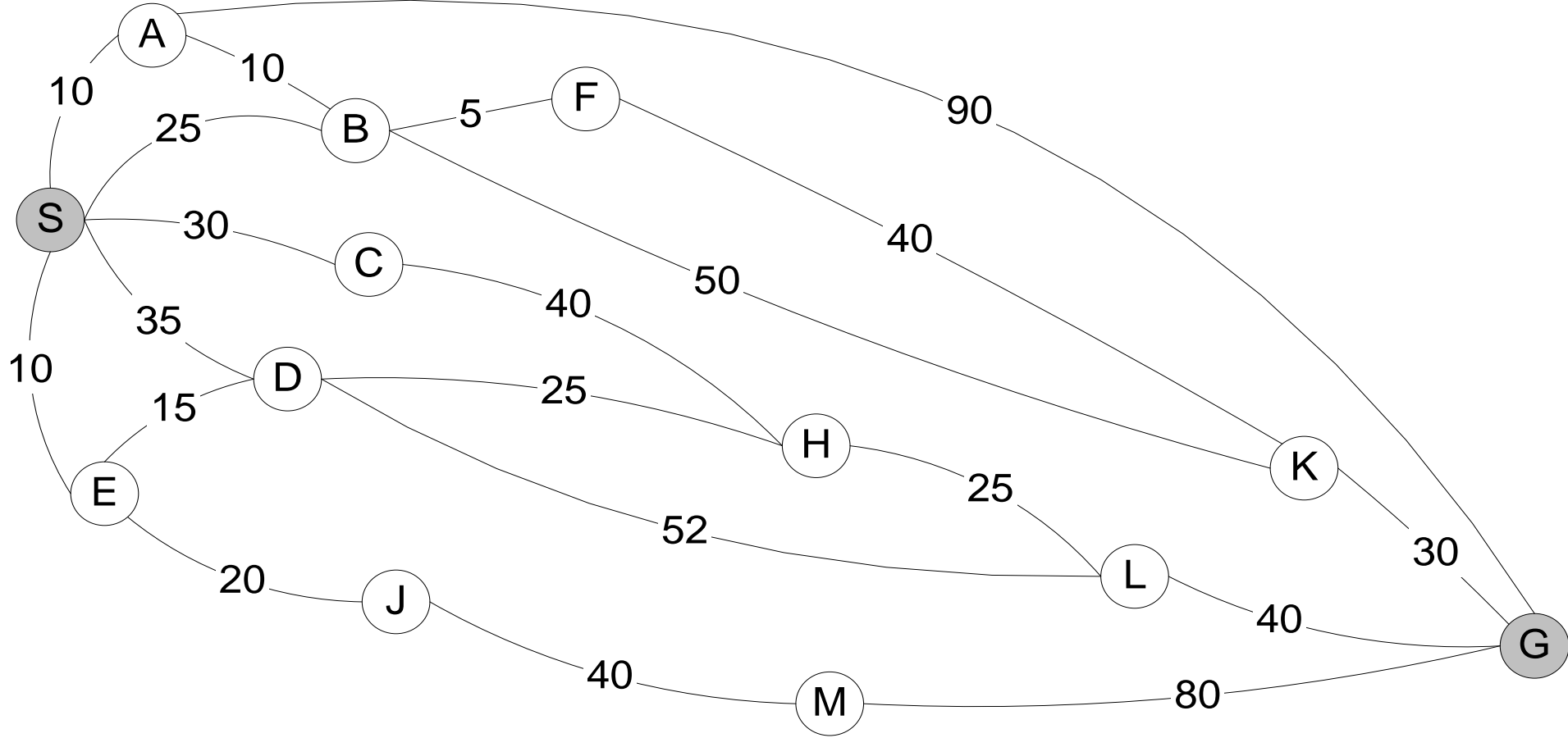


(a)



(b)

Area pencarian yang dilakukan oleh BDA* (b) lebih sempit dibandingkan dengan area pencarian A* (a).

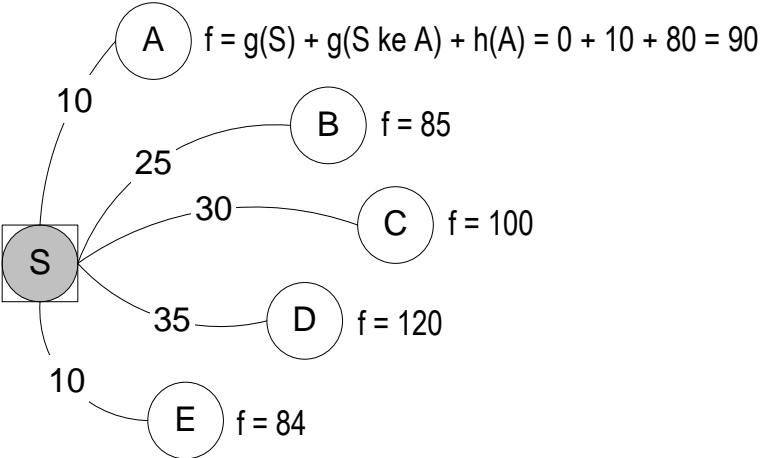


n	S	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
$h_s(n)$	80	80	60	70	85	74	70	0	40	100	30	20	70

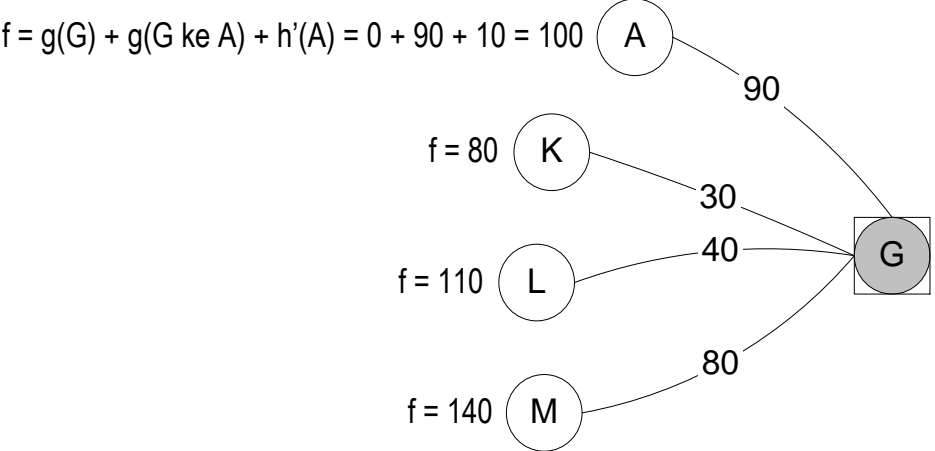
n	S	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
$h_g(n)$	0	10	15	25	30	5	20	90	45	25	50	70	60

Pencarian Maju (dari S ke G)

Langkah 1



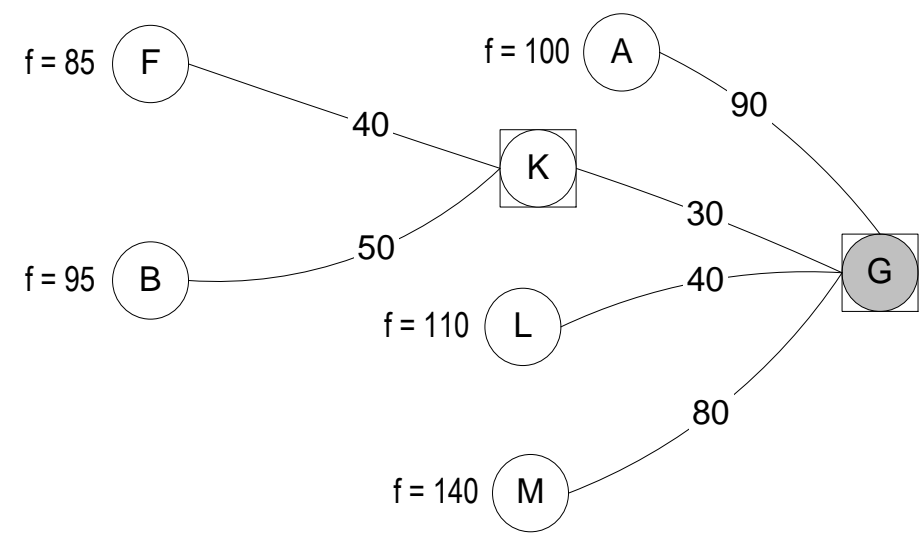
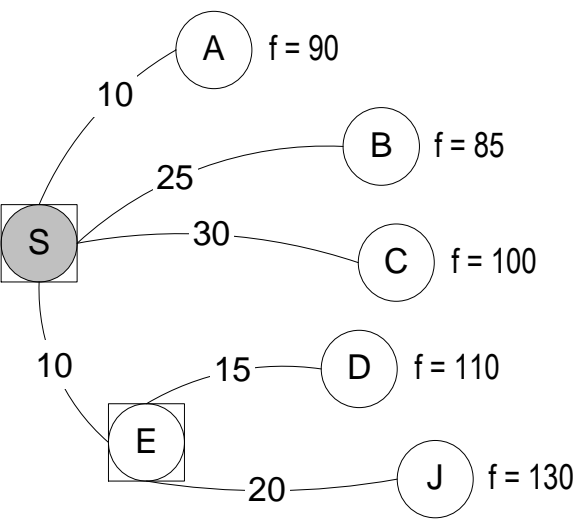
Pencarian Mundur (dari G ke S)



n	S	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
$h_s(n)$	80	80	60	70	85	74	70	0	40	100	30	20	70

n	S	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
$h_g(n)$	0	10	15	25	30	5	20	90	45	25	50	70	60

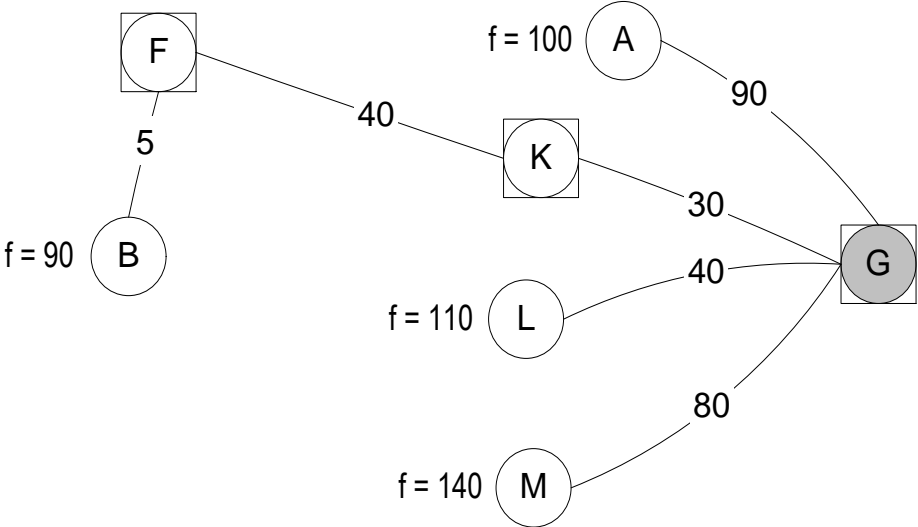
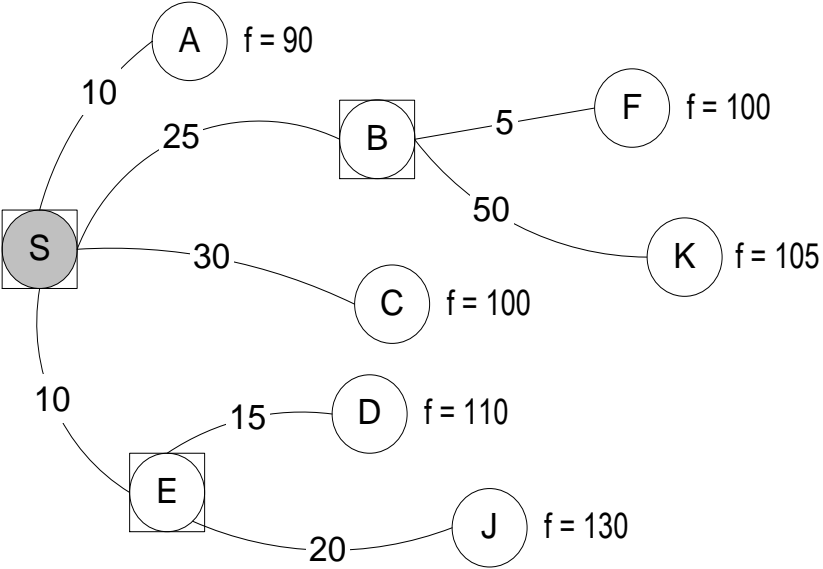
Langkah 2



n	S	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
$h_s(n)$	80	80	60	70	85	74	70	0	40	100	30	20	70

n	S	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
$h_g(n)$	0	10	15	25	30	5	20	90	45	25	50	70	60

Langkah 3



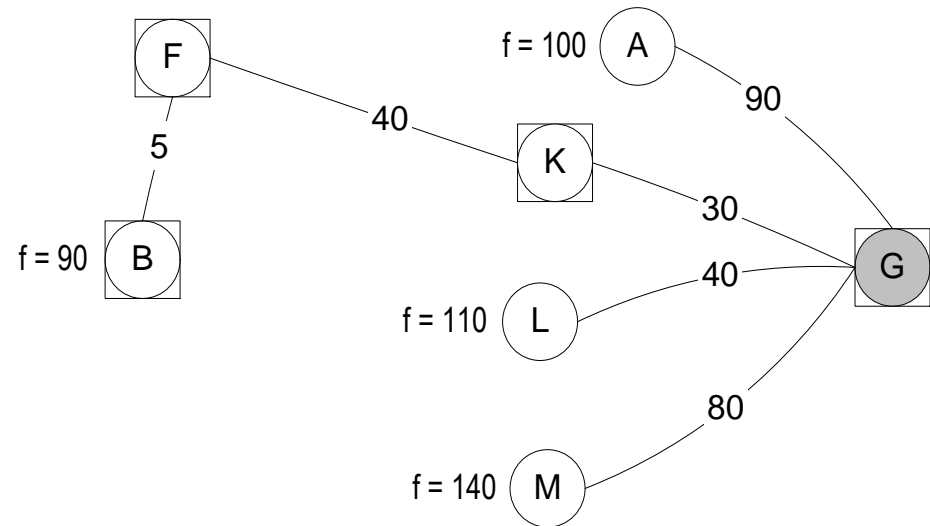
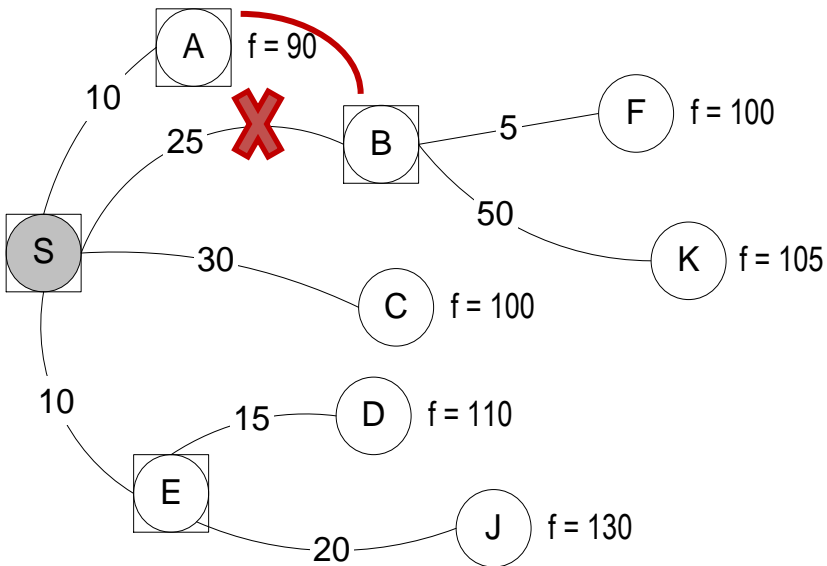
n	S	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
$h_s(n)$	80	80	60	70	85	74	70	0	40	100	30	20	70

n	S	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
$h_g(n)$	0	10	15	25	30	5	20	90	45	25	50	70	60

n	S	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
$h_s(n)$	80	80	60	70	85	74	70	0	40	100	30	20	70

n	S	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
$h_g(n)$	0	10	15	25	30	5	20	90	45	25	50	70	60

Langkah 4



Route: S-A-B-F-K-G

Total Biaya = 95

Biaya optimal = 95

BDA*

- Cari suksesor dari B yang sudah ada di dalam *CLOSEDs*. A adalah suksesor dari B dan berada di dalam *CLOSEDs*.
- $g(S,B)$ melalui A lebih kecil daripada $g(S,B)$ langsung, maka *parent* dari B diubah (dari S menjadi A)
- Nilai g dan f pada B juga diubah.
- Hasil penelusuran balik menghasilkan **S-A-B-F-K-G** dengan total jarak = **95**.
- BDA* adalah ***complete*** dan **optimal**.

Modified Bi-directional A (MBDA*)*

*Modified Bi-directional A** (MBDA*)

- Fungsi heuristik untuk simpul n pada pencarian maju (dari S ke G):

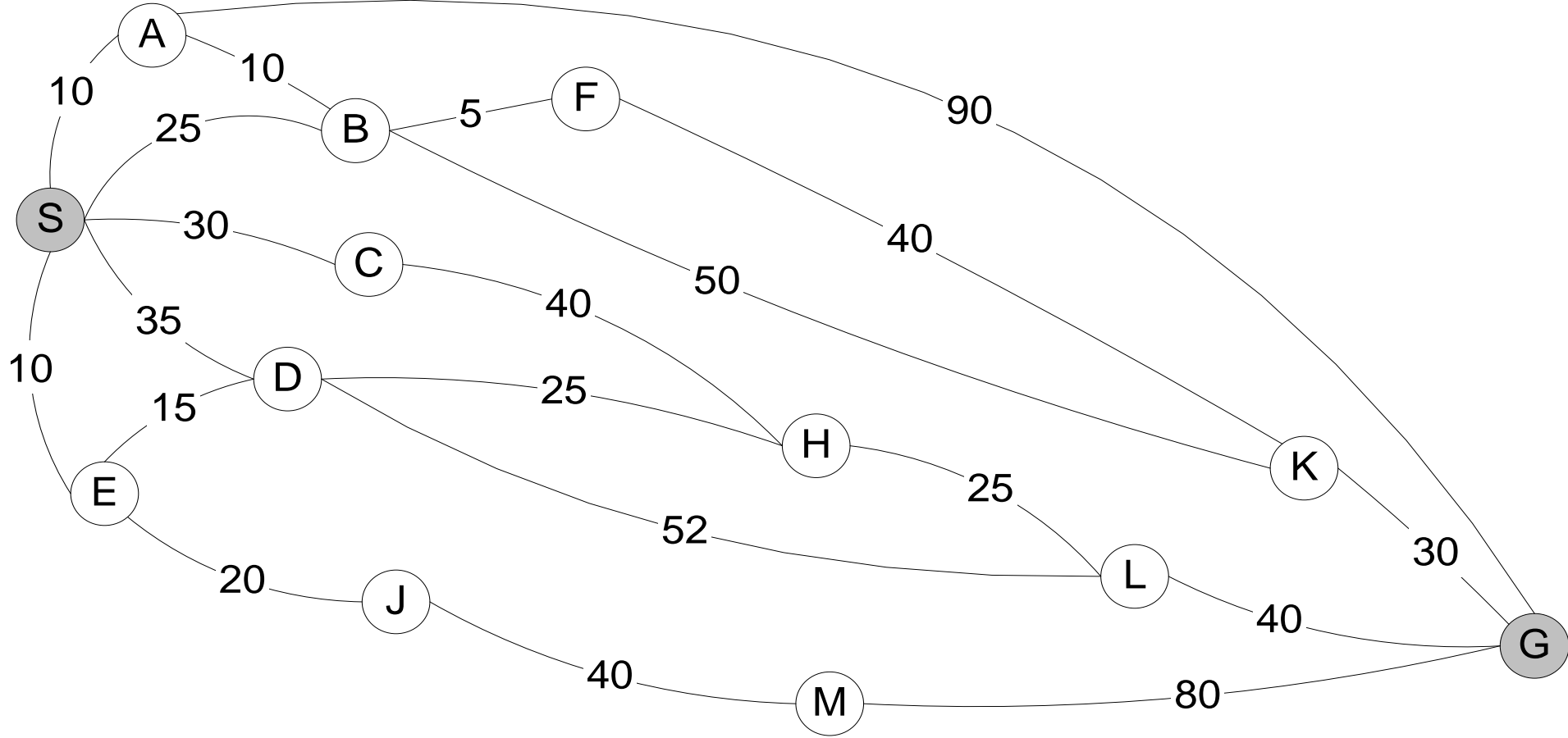
$$f = g(S, n) + \frac{1}{2} [h_s(n) - h_g(n)]$$

- Fungsi heuristik untuk simpul n pada pencarian mundur (dari G ke S):

$$f = g(G, n) + \frac{1}{2} [h_g(n) - h_s(n)]$$

*Modified Bi-directional A** (MBDA*)

- S : simpul asal atau *initial state*
- G : simpul tujuan atau *goal state*
- $g(S,n)$: biaya sebenarnya dari S ke n
- $g(G,n)$: biaya sebenarnya dari G ke n
- $h_s(n)$: biaya perkiraan dari n ke G
- $h_g(n)$: biaya perkiraan dari n ke S

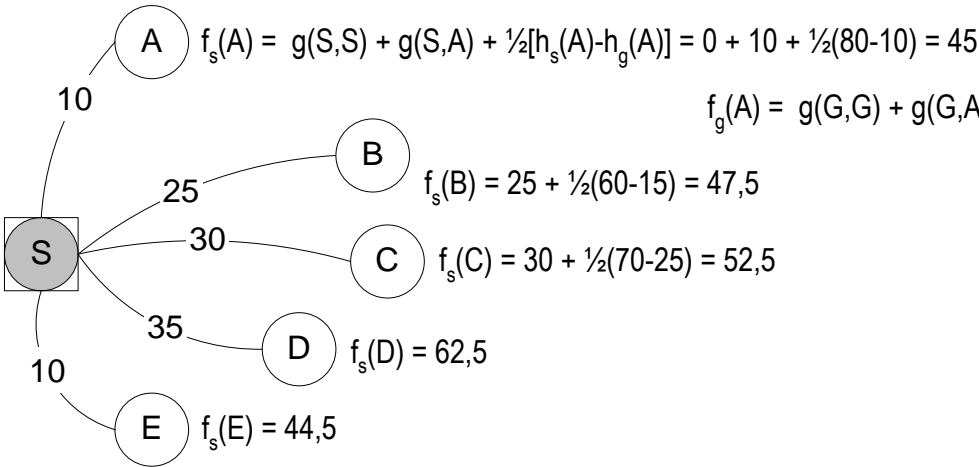


n	S	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
$h_s(n)$	80	80	60	70	85	74	70	0	40	100	30	20	70

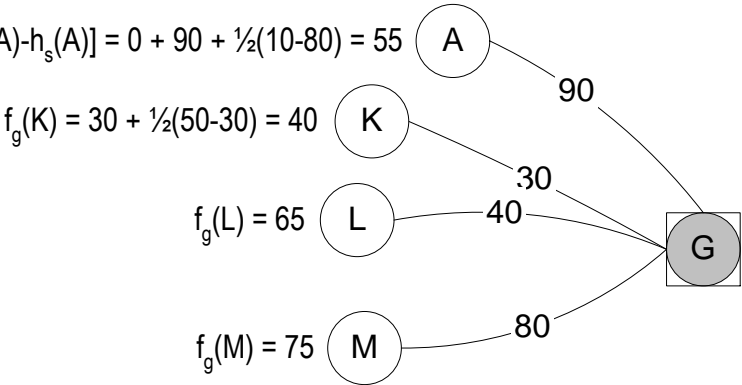
n	S	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
$h_g(n)$	0	10	15	25	30	5	20	90	45	25	50	70	60

Pencarian Maju (dari S ke G)

Langkah 1



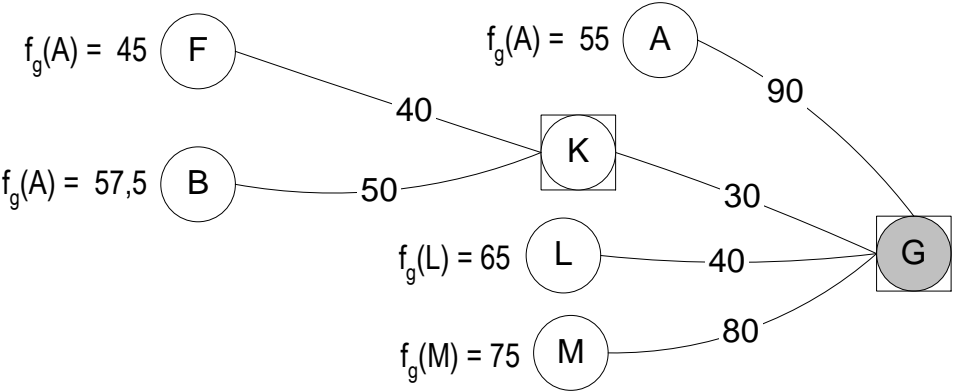
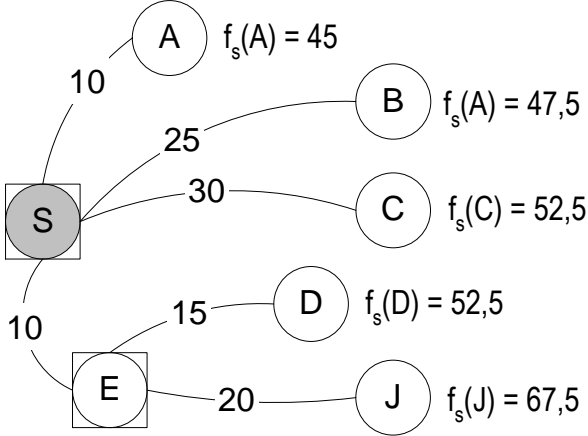
Pencarian Mundur (dari G ke S)



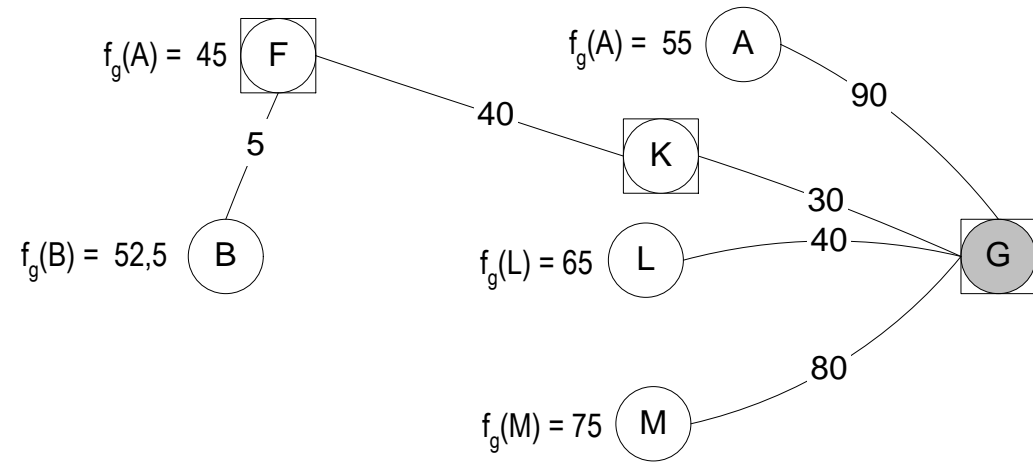
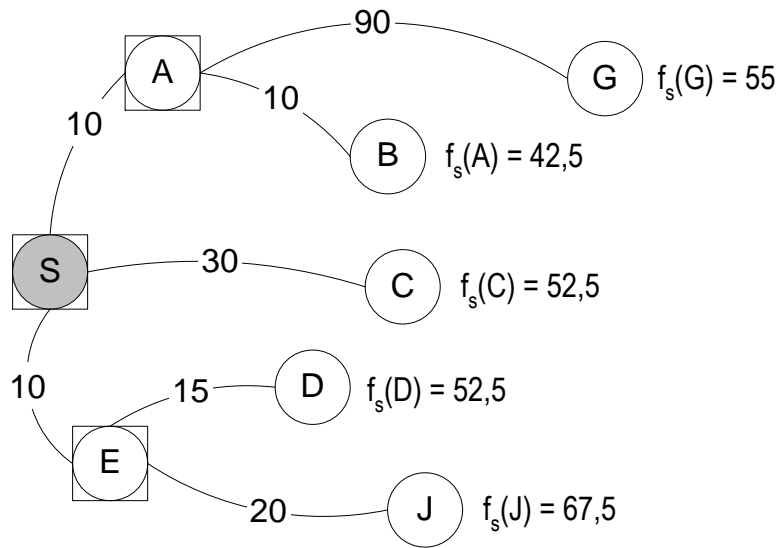
<i>n</i>	S	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
<i>h_s(n)</i>	80	80	60	70	85	74	70	0	40	100	30	20	70

<i>n</i>	S	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
<i>h_g(n)</i>	0	10	15	25	30	5	20	90	45	25	50	70	60

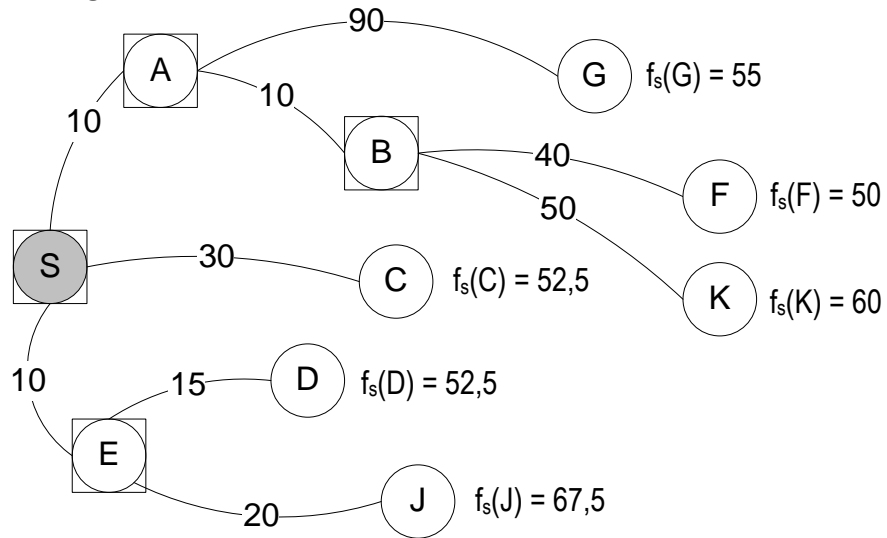
Langkah 2



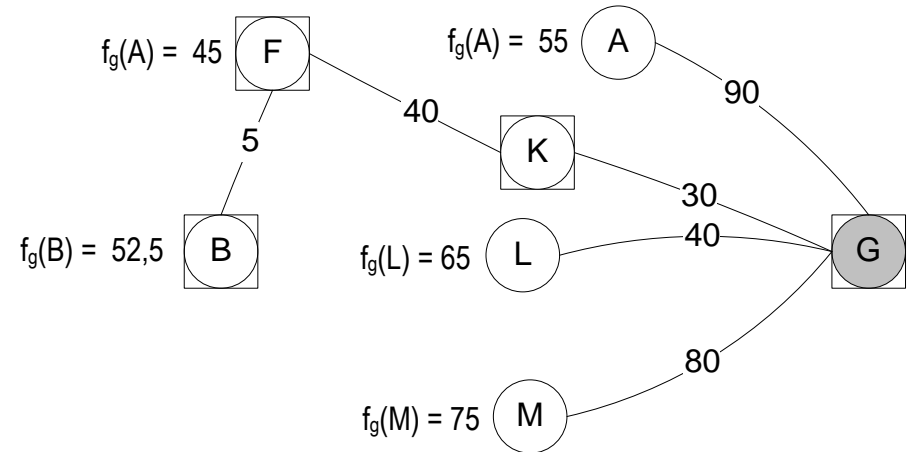
Langkah 3



Langkah 4



Route: S-A-B-F-K-G



Total Biaya = 95

Biaya optimal = 95

MBDA*

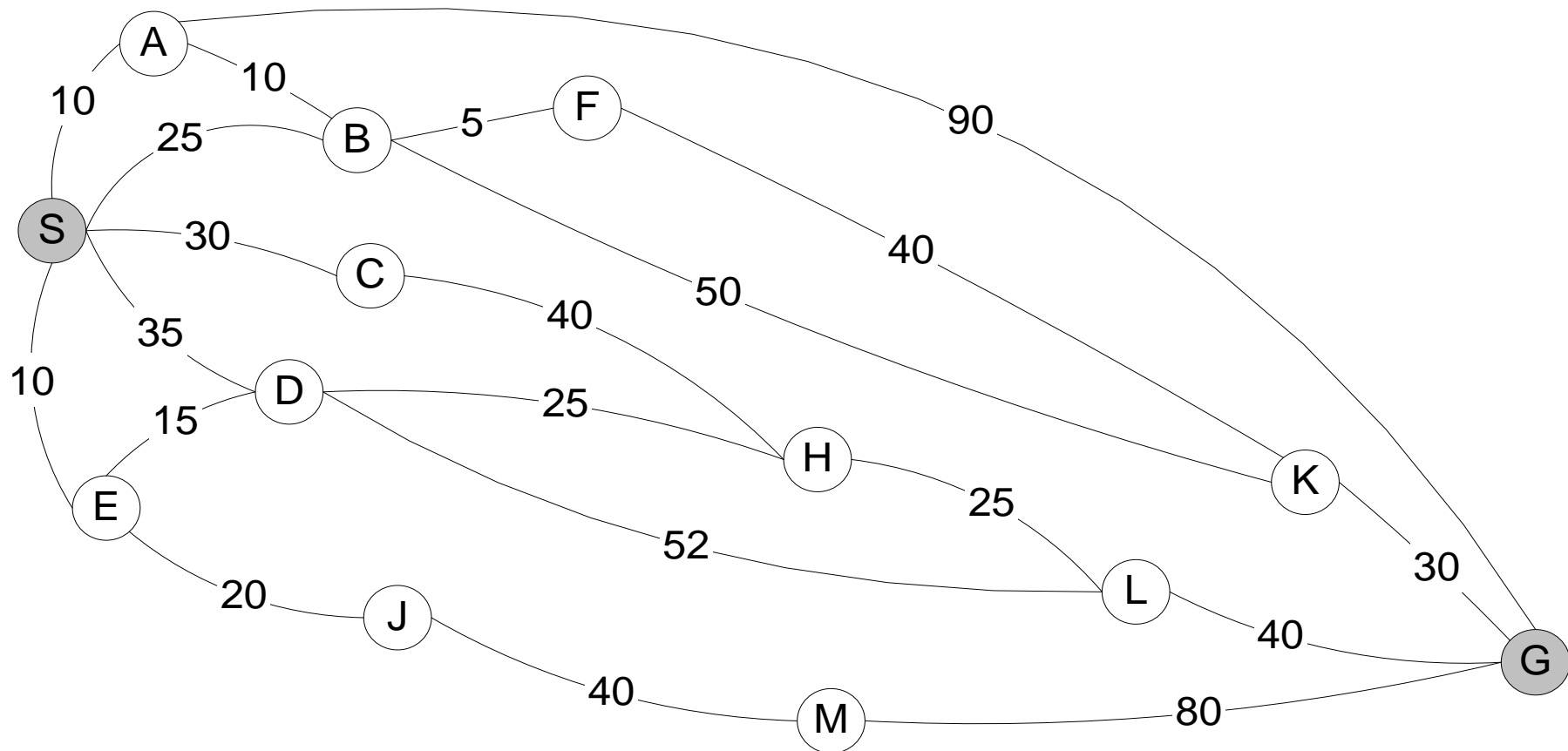
- Eksperimen yang dilakukan Tetsuo Shibuya terhadap jaringan jalan sesungguhnya (*actual road network*) di Tokyo membuktikan bahwa jumlah simpul yang dibangkitkan oleh MBDA* adalah **setengah** dari jumlah simpul yang dibangkitkan oleh A* [TET97].

Dynamic Weighting A^ (DWA *)*

Dynamic Weighting A (DWA*)*

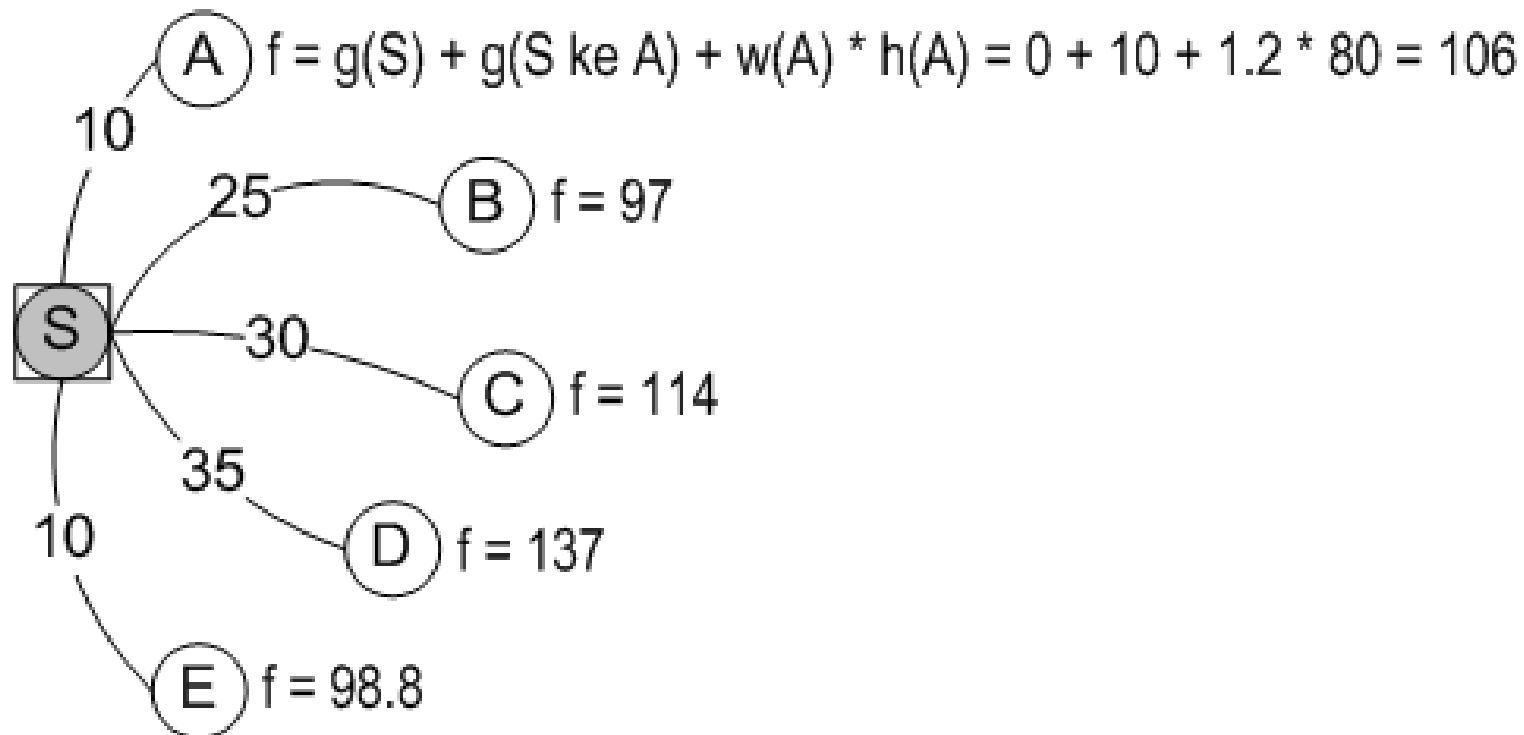
- Fungsi heuristik *h* diberi bobot dinamis.
- Pada awal iterasi, lebih baik pencarian dilakukan ke arah mana saja.
- Tetapi, ketika *goal* sudah dekat, barulah pencarian difokuskan ke arah *goal*.
- Fungsi heuristik yang digunakan

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

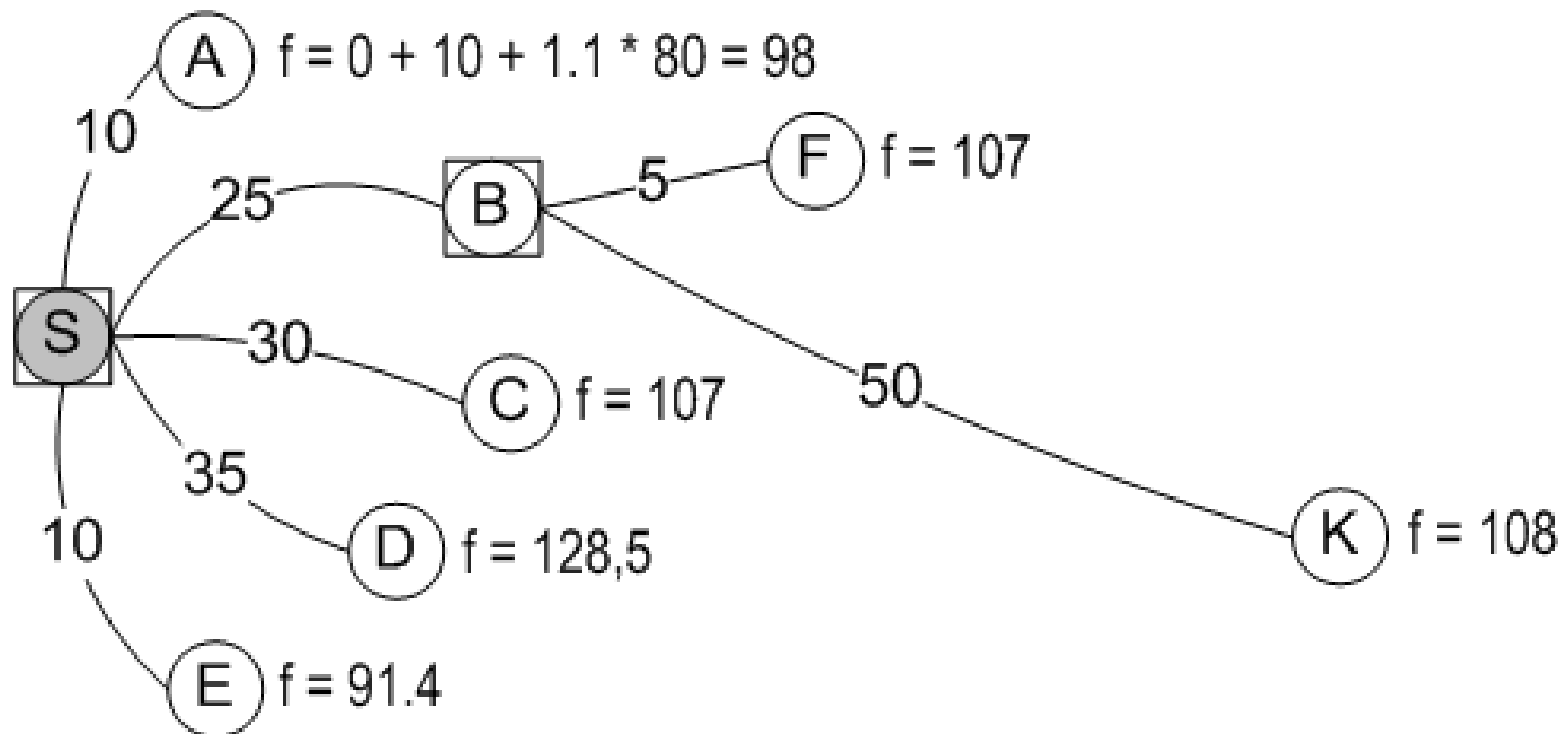


n	S	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
$h(n)$	80	80	60	70	85	74	70	0	40	100	30	20	70

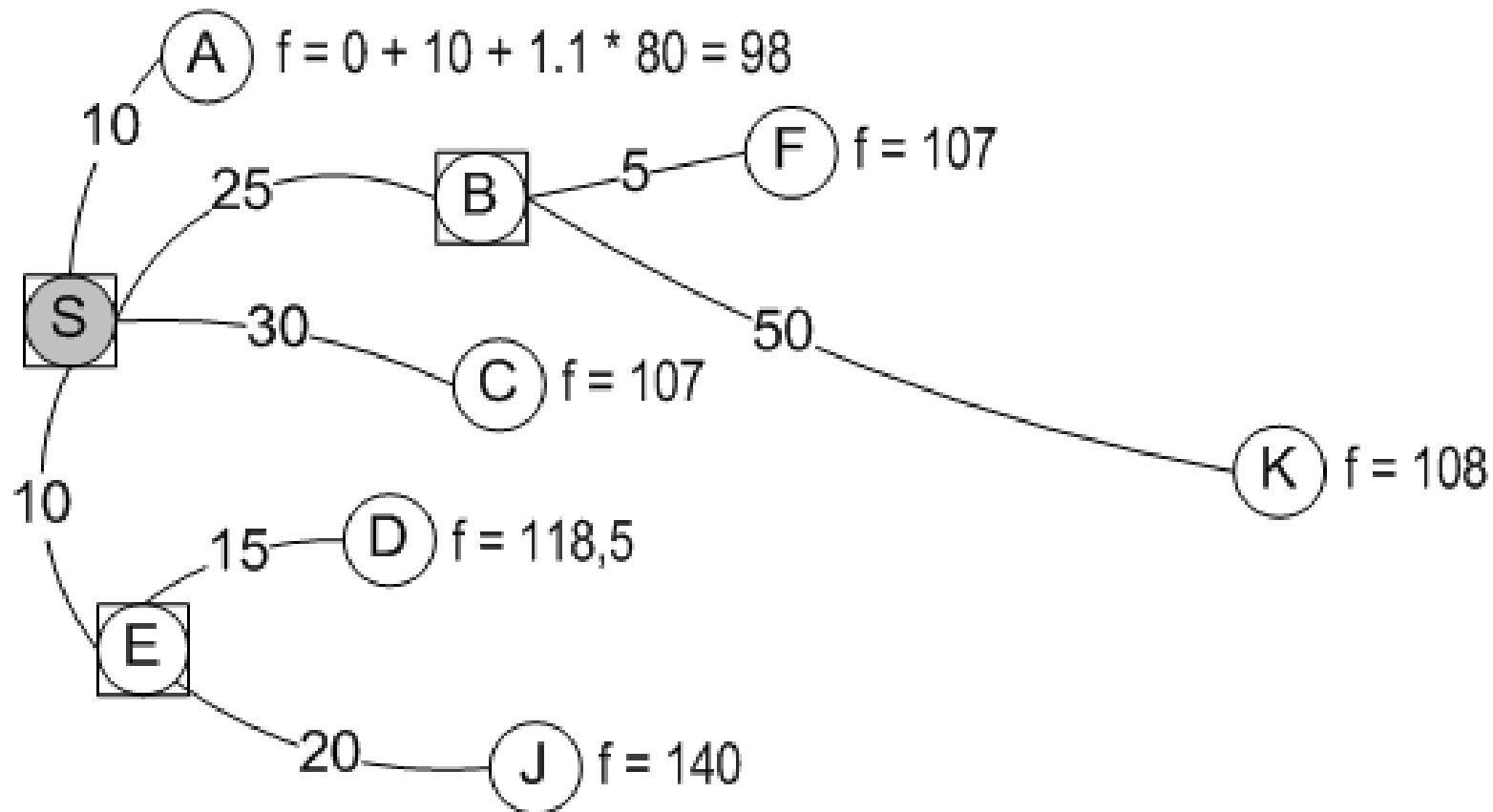
Langkah 1 ($w = 1.2$)



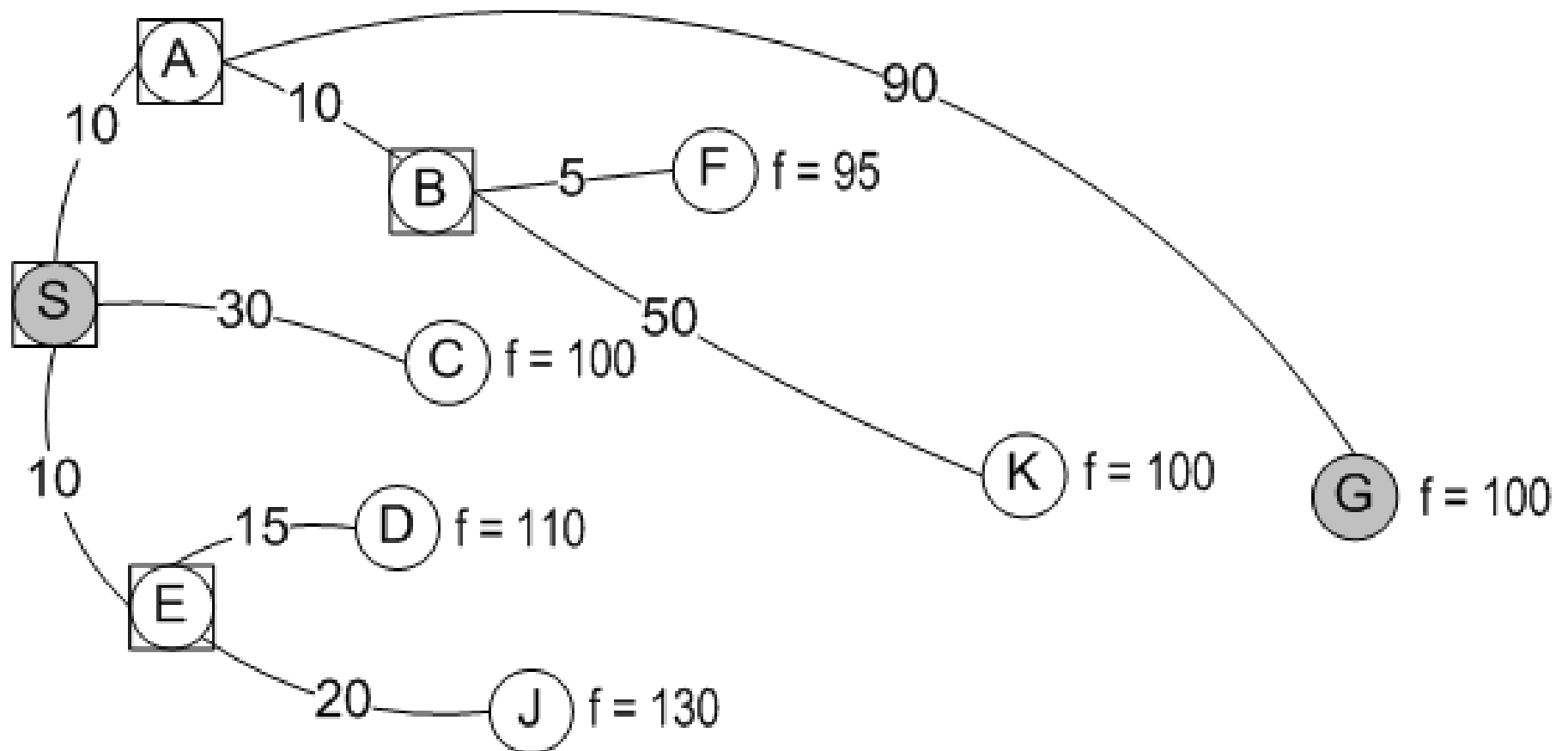
Langkah 2 ($w = 1.1$)



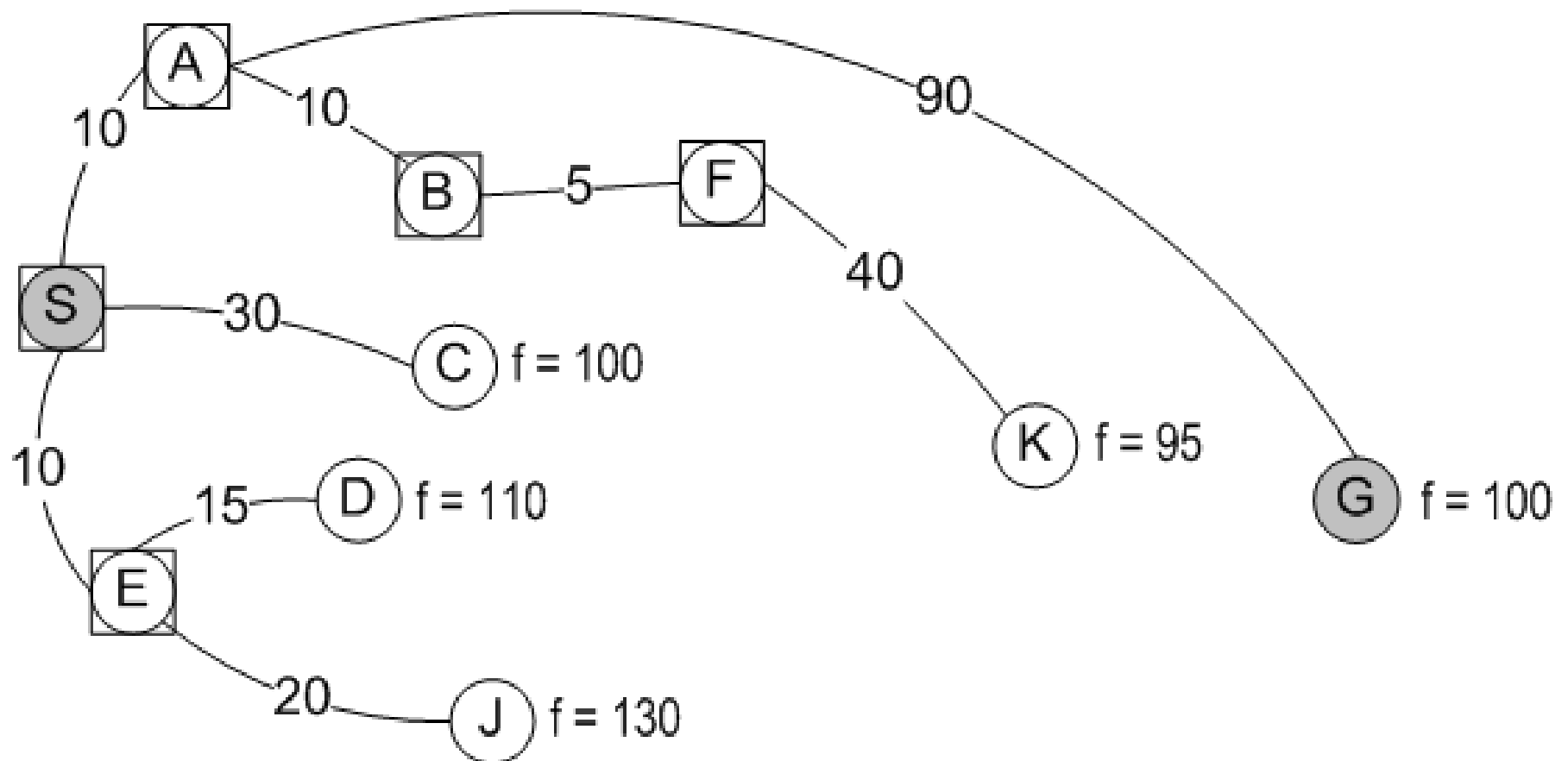
Langkah 3 ($w = 1.1$)



Langkah 4 ($w = 1.0$)



Langkah 5 ($w = 1.0$)

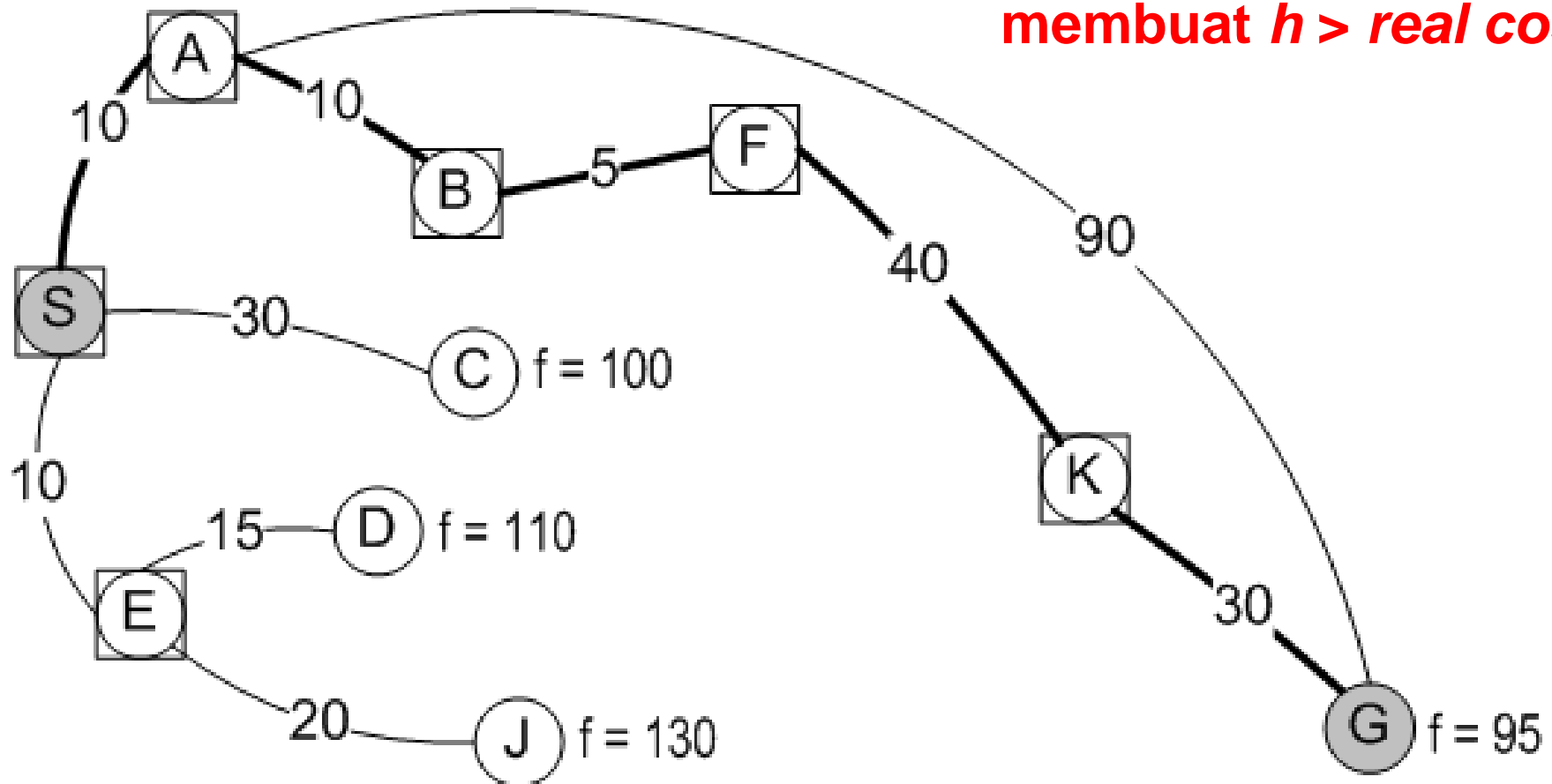


Total Biaya = 95

Biaya optimal = 95

DWA optimal untuk w yang tidak membuat $h > \text{real cost}$

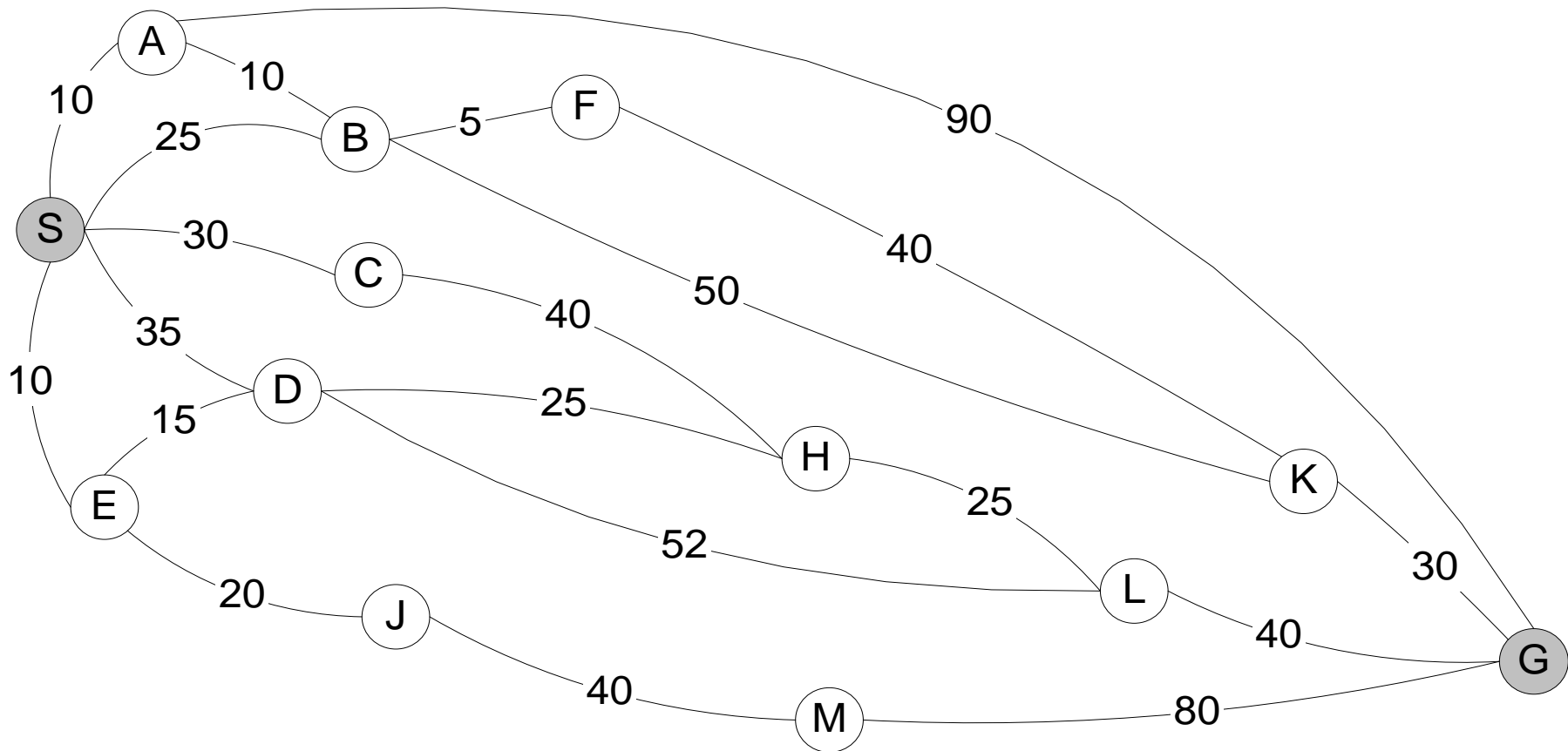
Langkah 6 ($w = 1.0$)



Beam A^{} (BA^{*})*

Beam A (BA*)*

- Membatasi jumlah simpul yang bisa disimpan di dalam *OPEN*.
- Ketika jumlah simpul di *OPEN* sudah melebihi batas tertentu, maka simpul dengan nilai f terbesar akan dihapus.
- Sedangkan jumlah simpul di *CLOSED* tidak dibatasi karena tidak boleh dihapus (untuk *backtrack*).
- Dengan membatasi jumlah simpul di *OPEN*, maka pencarian menjadi lebih terfokus seperti sinar (*beam*).

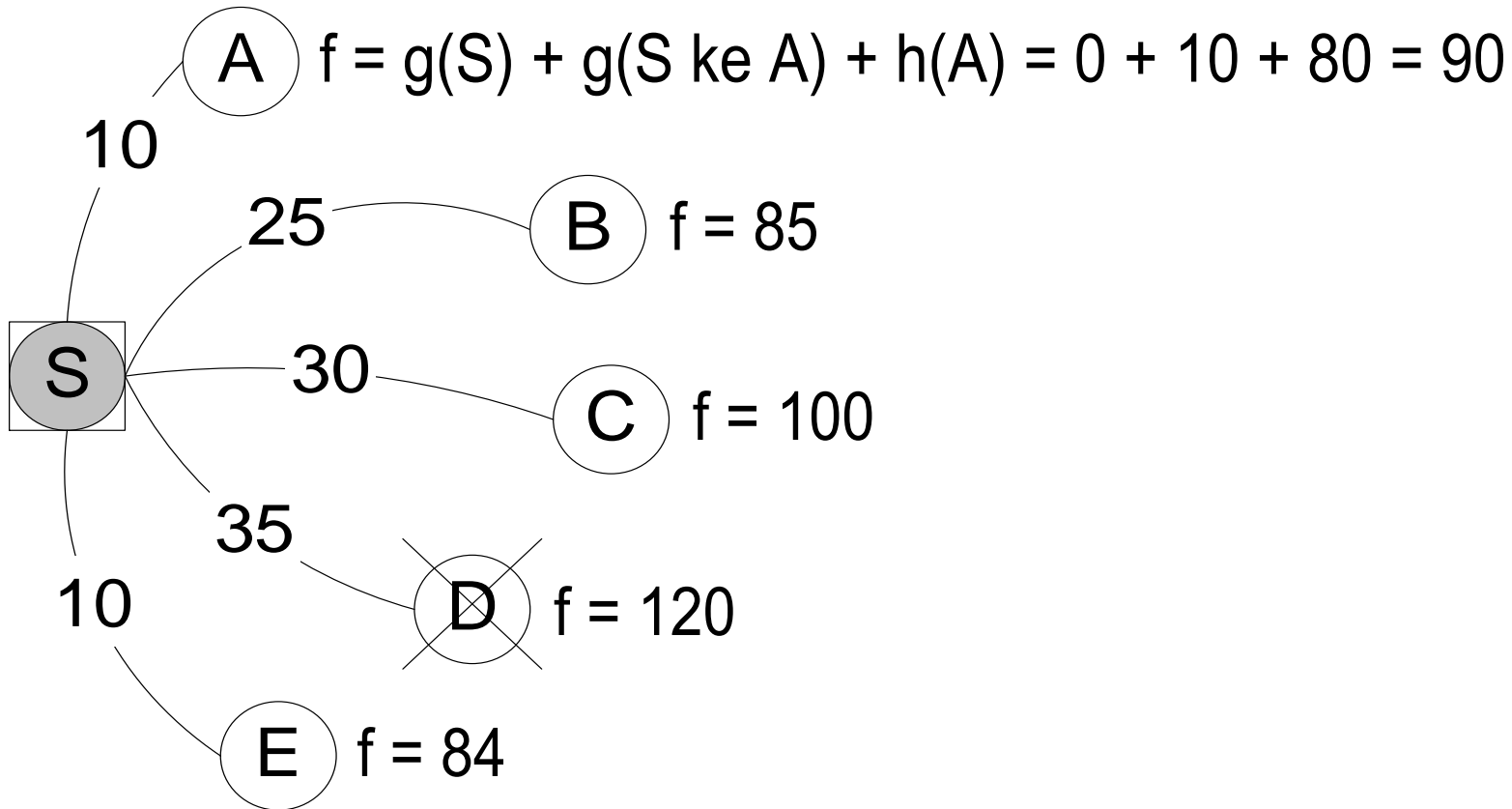


n	S	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
$h(n)$	80	80	60	70	85	74	70	0	40	100	30	20	70

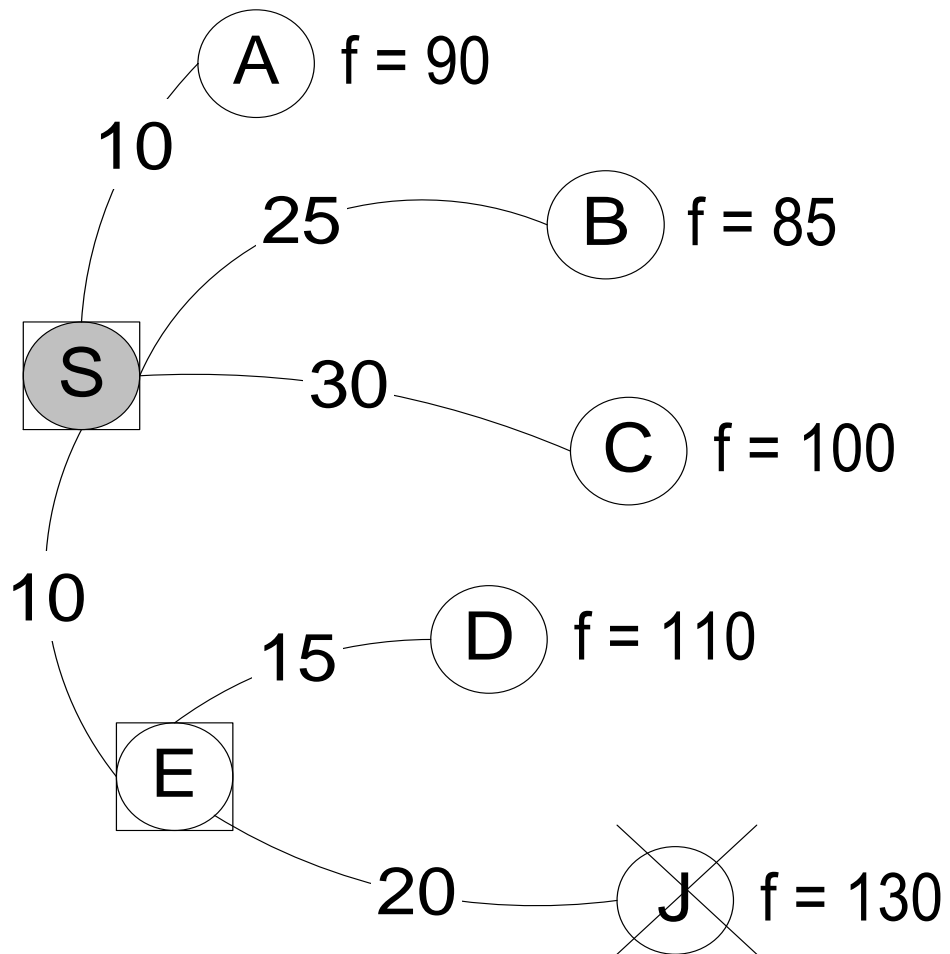
Beam A (BA*)*

- Pada kasus ini, misalkan jumlah simpul maksimum yang bisa disimpan di dalam *OPEN* adalah 4.
- Bagaimana BA* menemukan solusi?

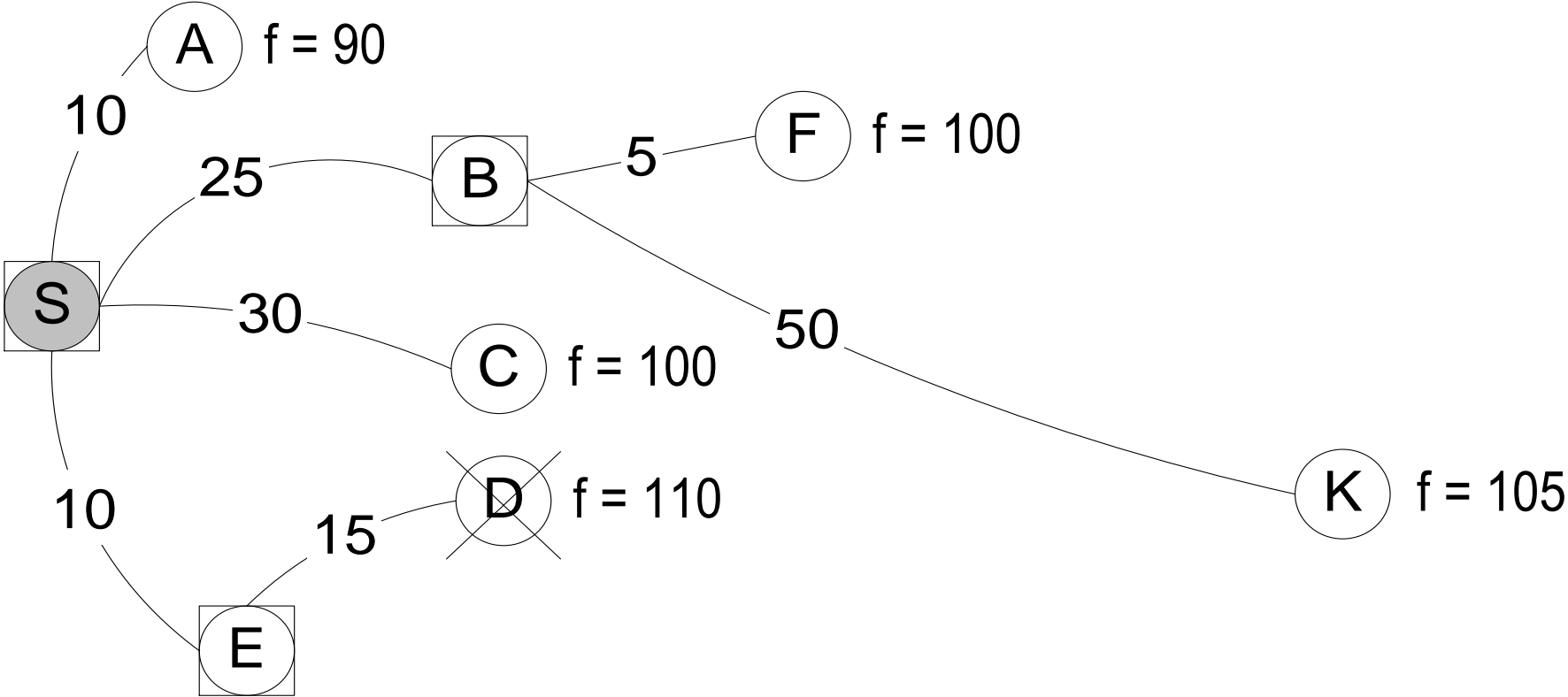
Langkah 1



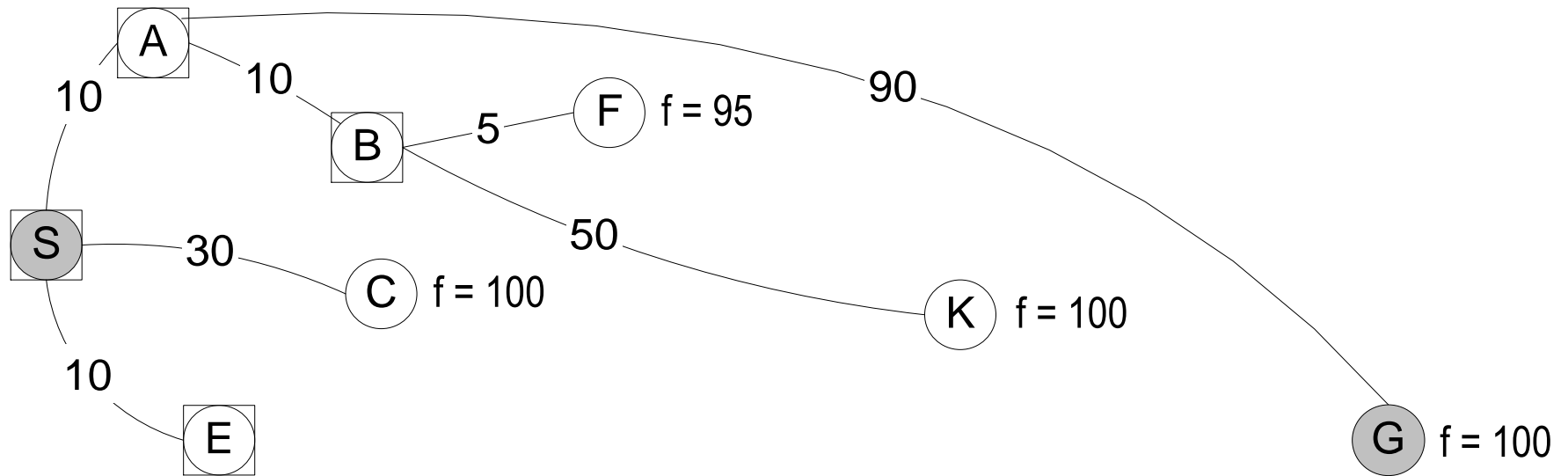
Langkah 2



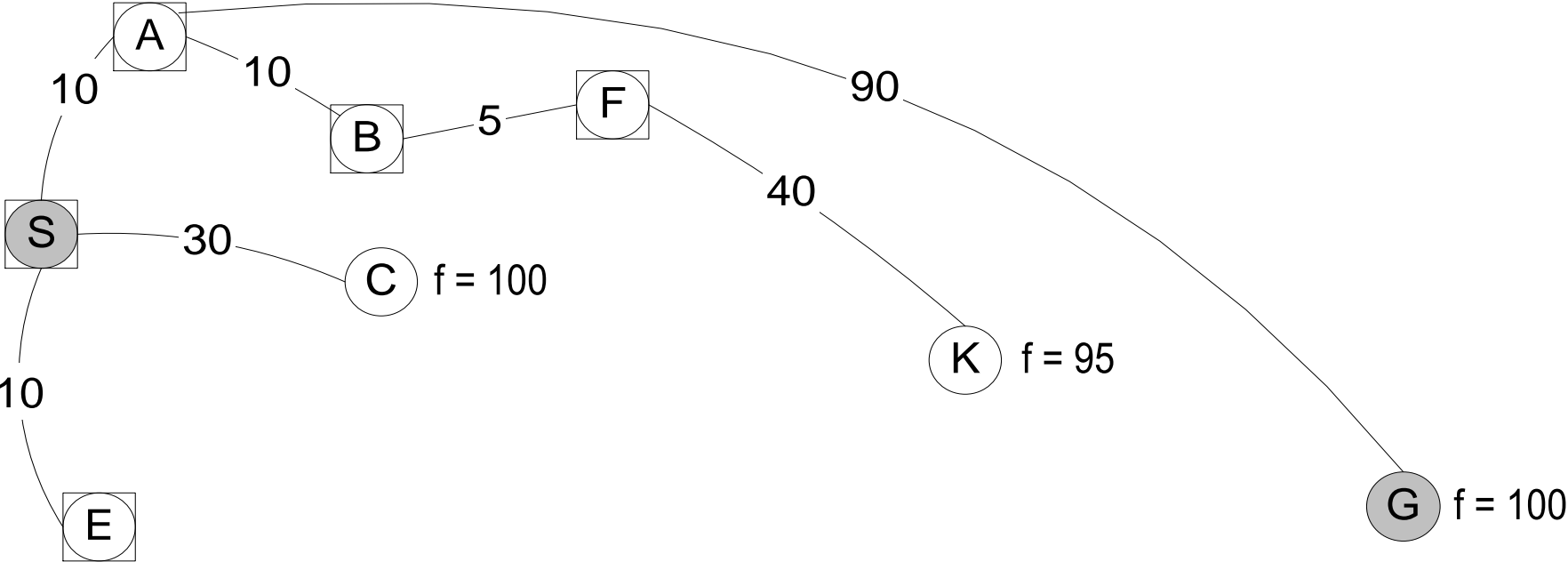
Langkah 3



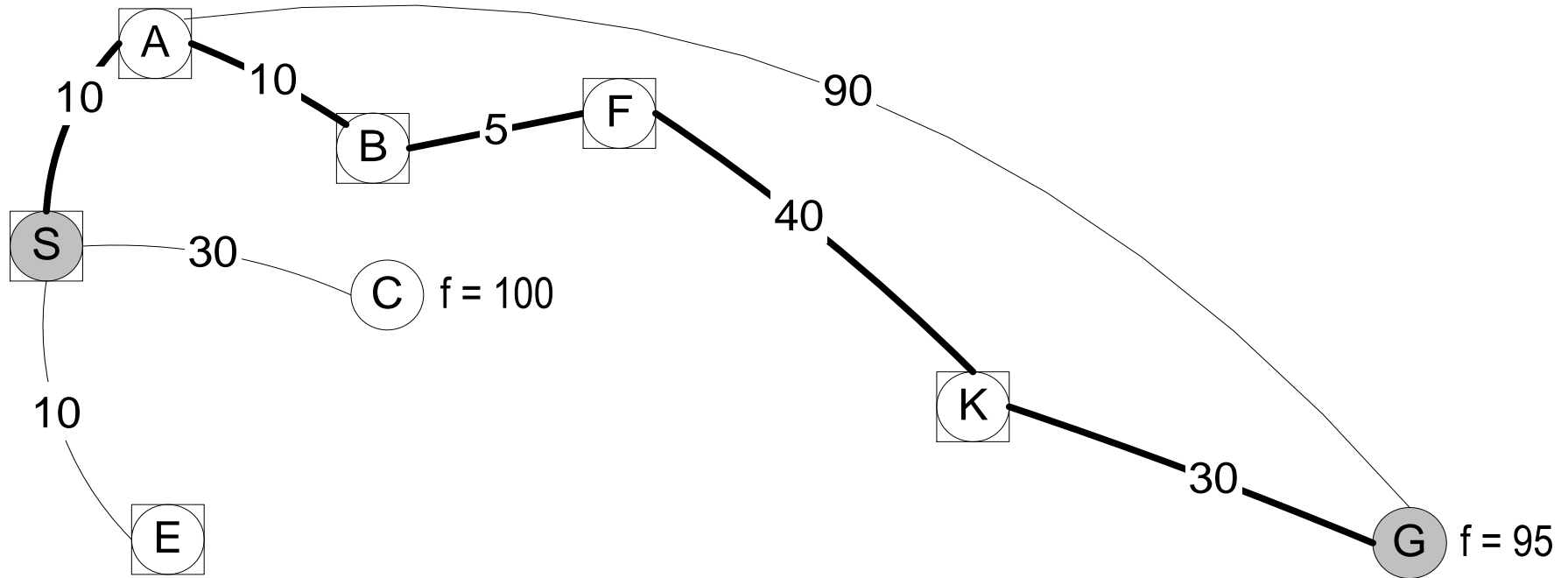
Langkah 4



Langkah 5



Langkah 6



Total Biaya = 95

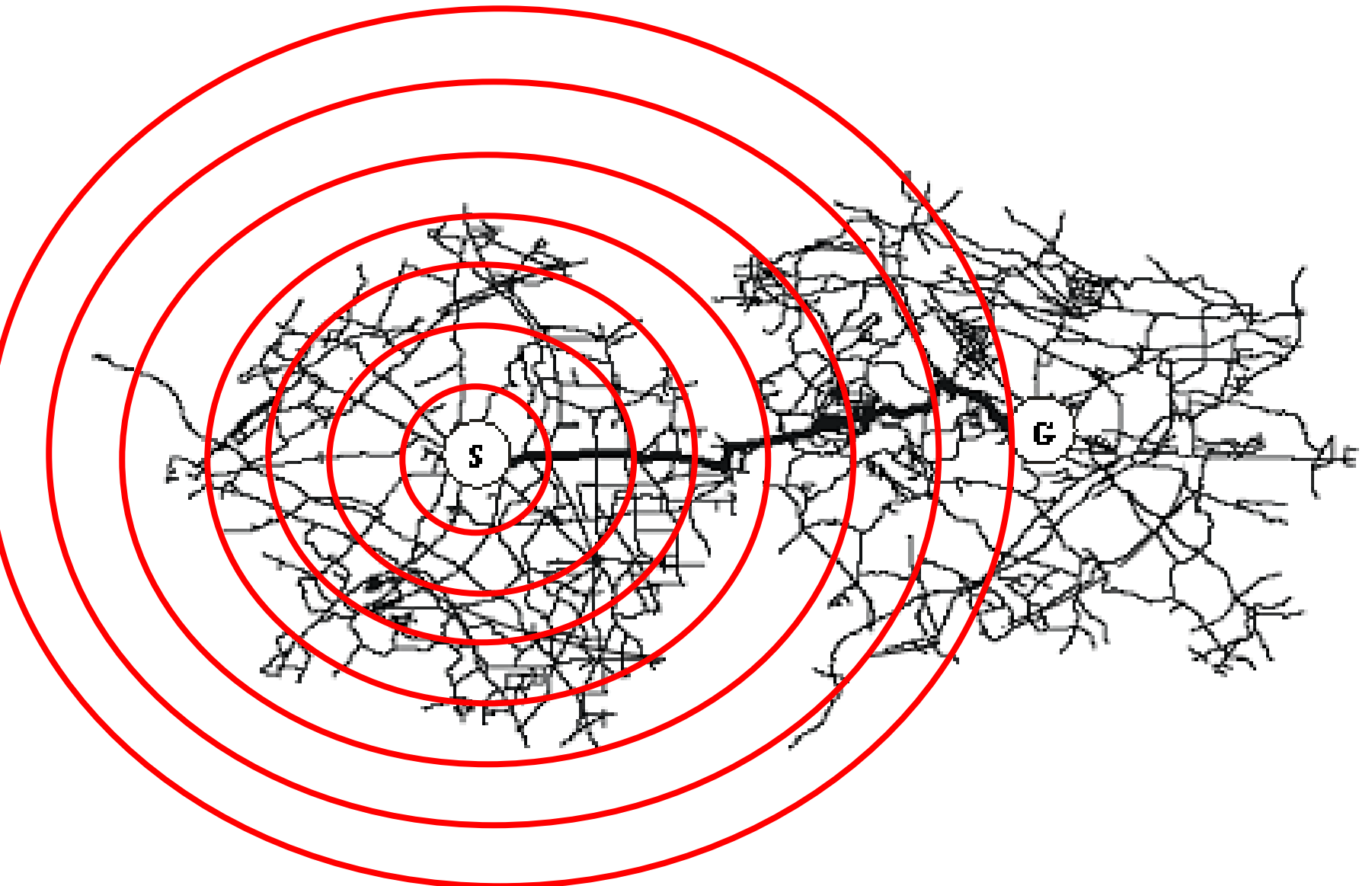
Biaya optimal = 95

Optimal jika kapasitas OPEN mencukupi

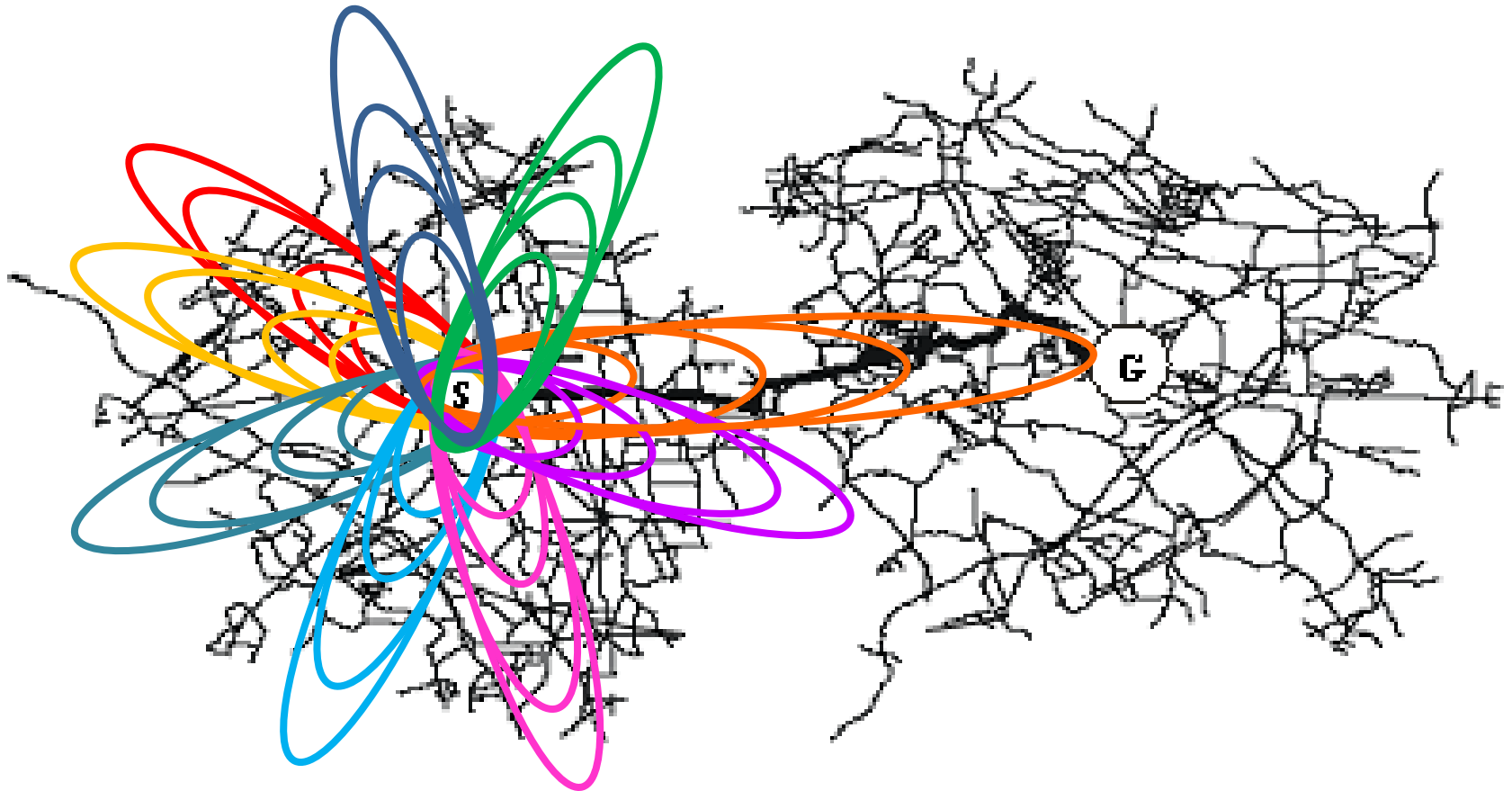
Beam A (BA*)*

- Bagaimana menentukan jumlah simpul maksimum yang bisa disimpan di dalam *OPEN* ?
- Jika penentuannya kurang tepat, BA* mungkin **tidak complete** dan **tidak optimal**

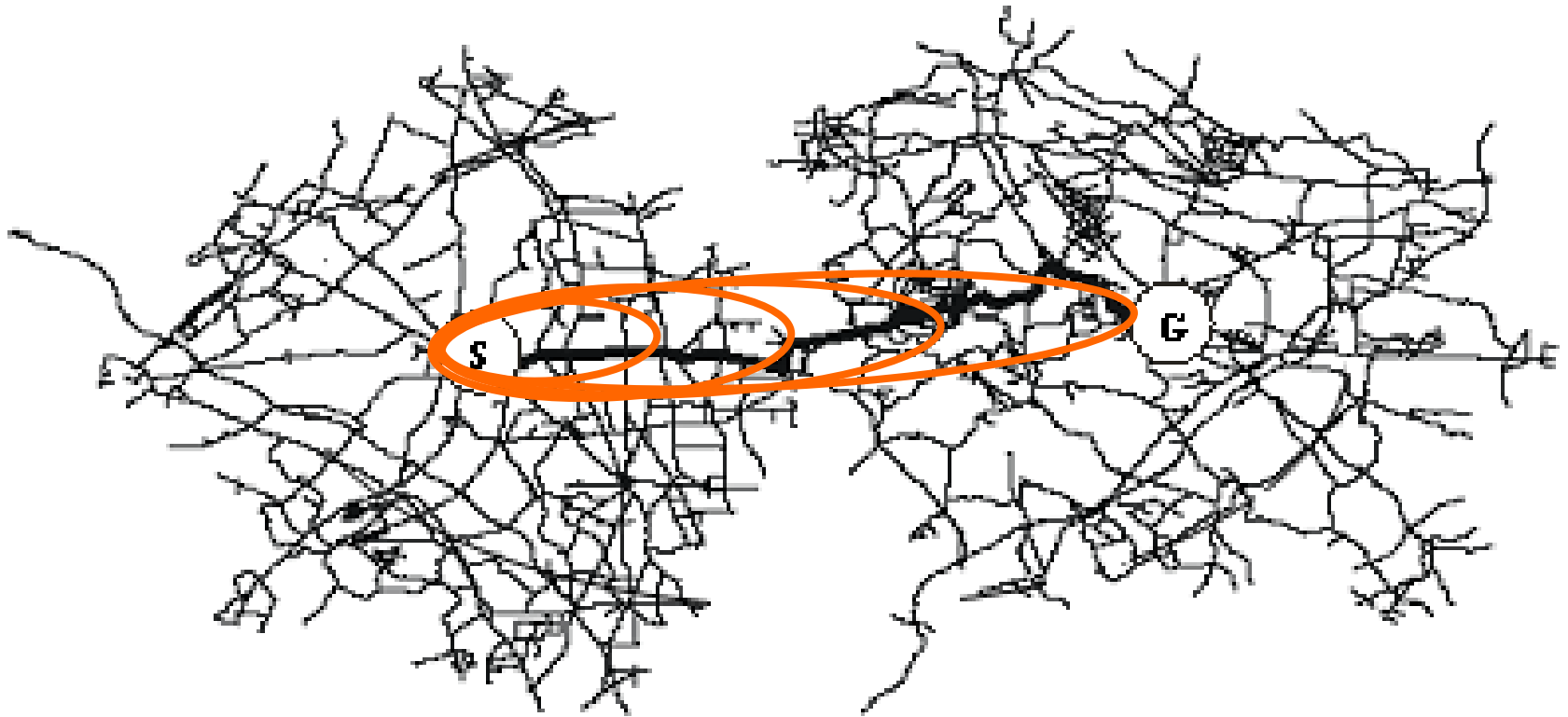
Breadth-First Search (BFS)



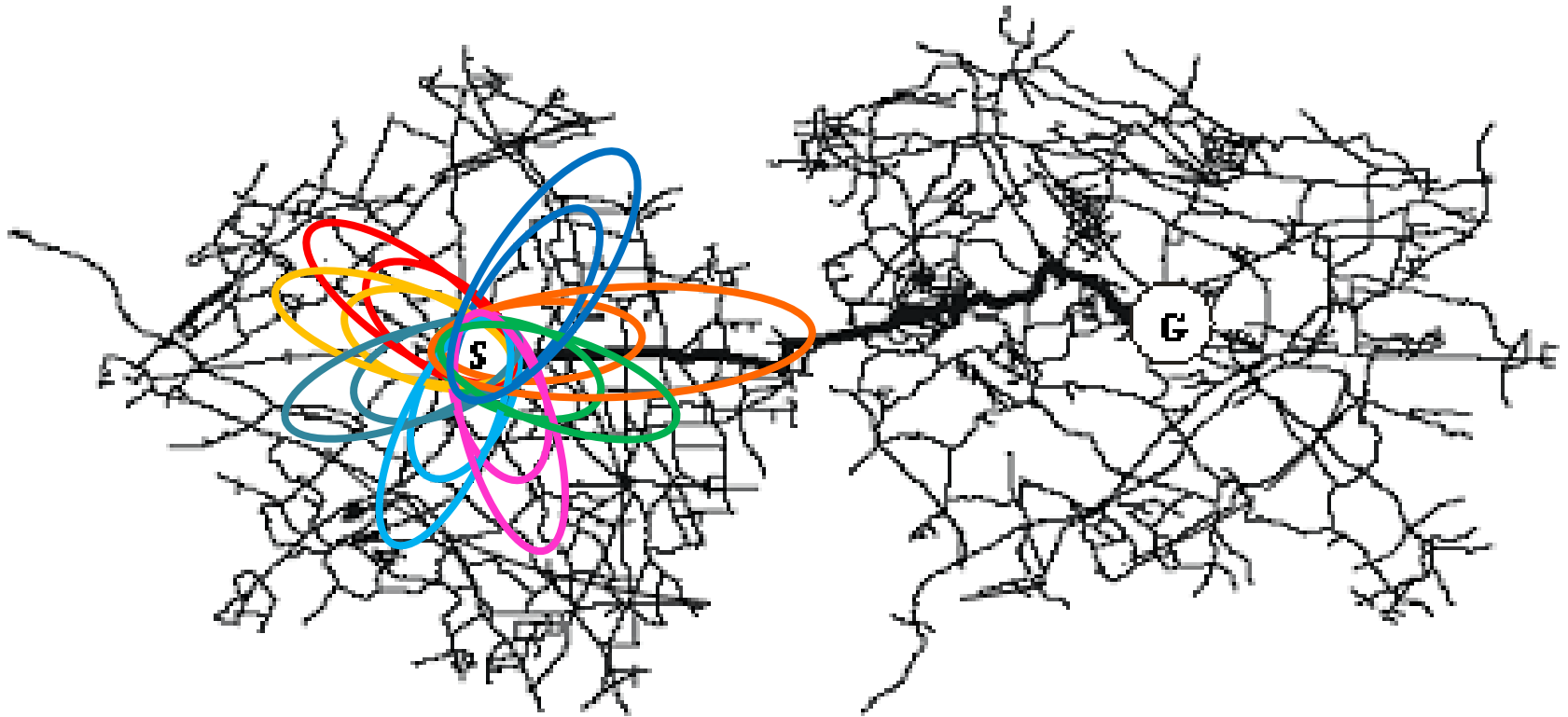
Depth-First Search (DFS) - Worst-Case



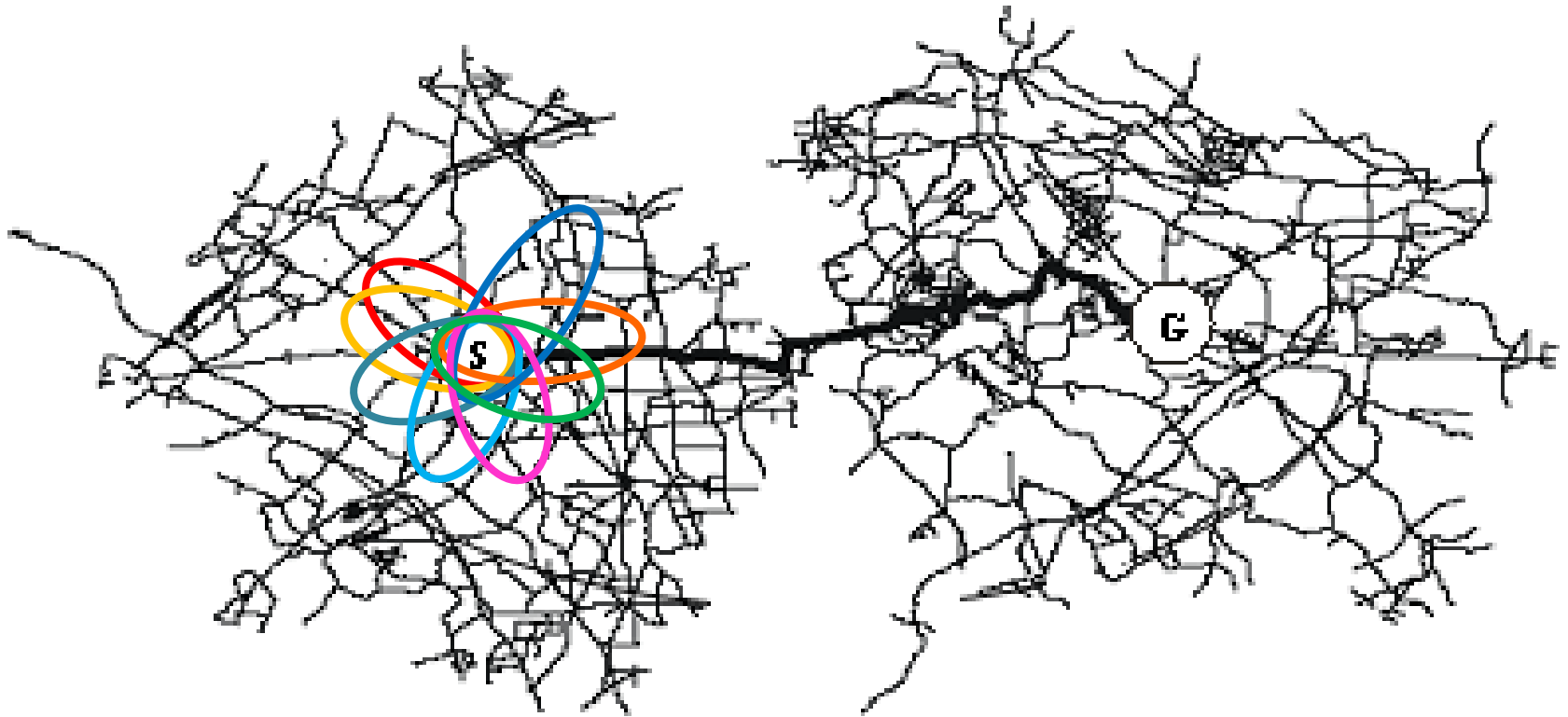
*Depth-First Search (DFS) - **Best-Case***



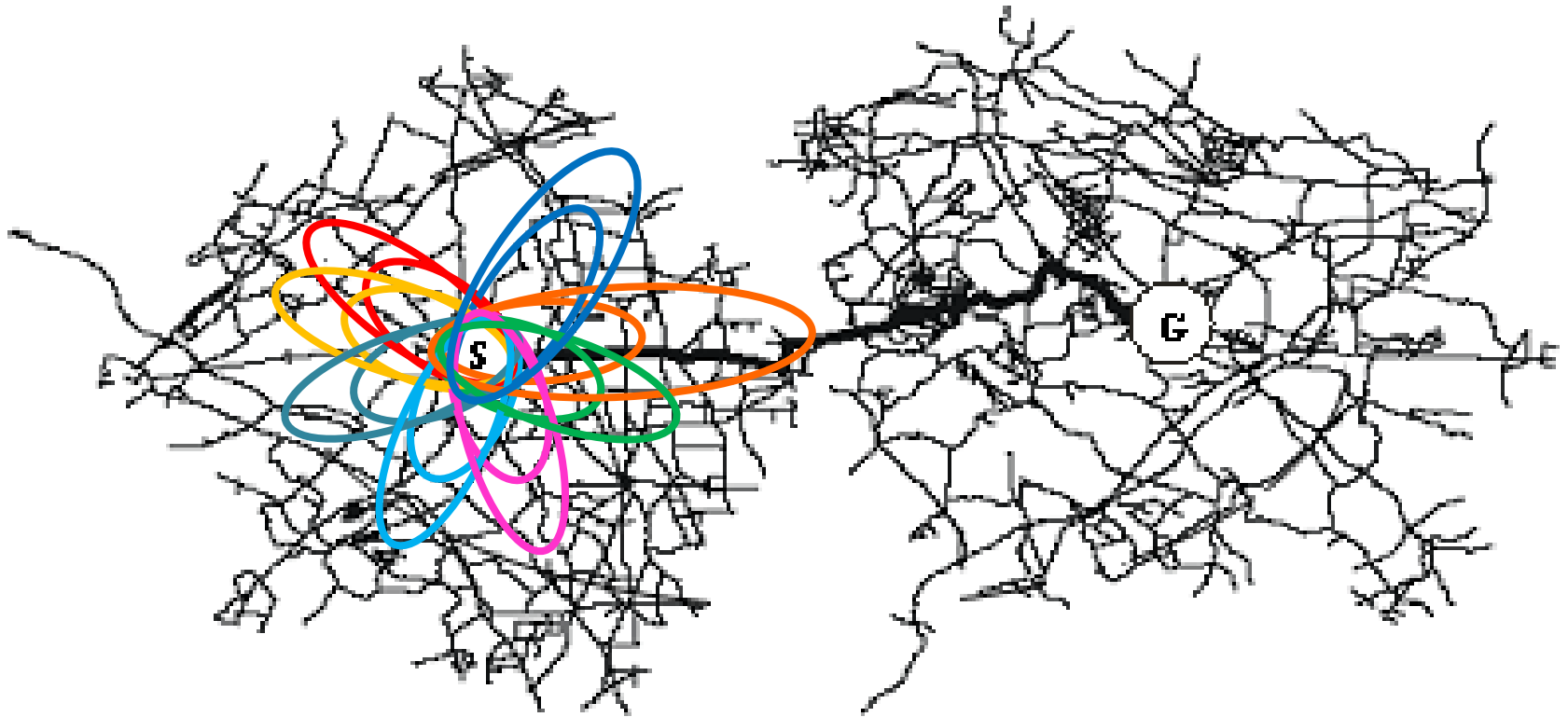
Depth Limited Search (DLS): $L = 2$



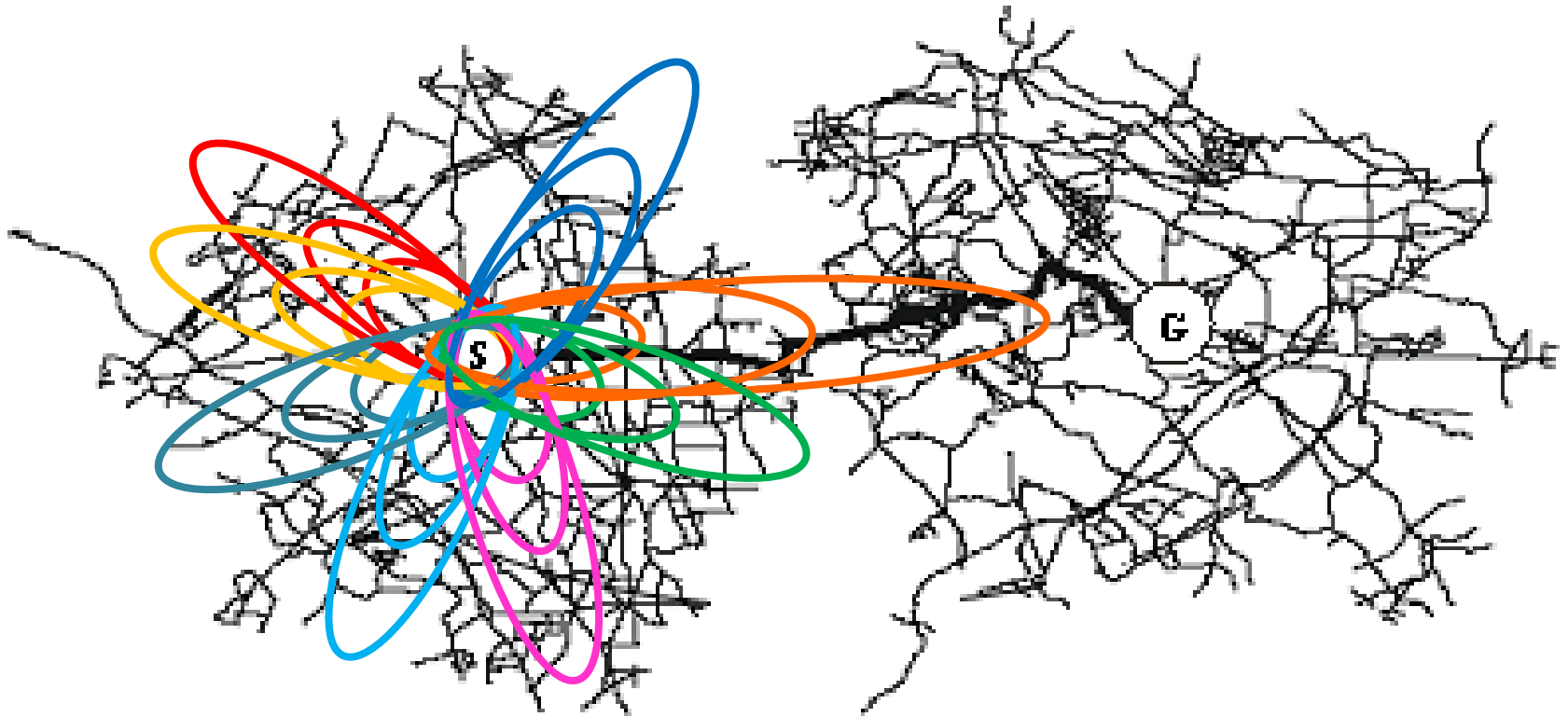
Iterative Deepening Search (IDS): **L = 1**



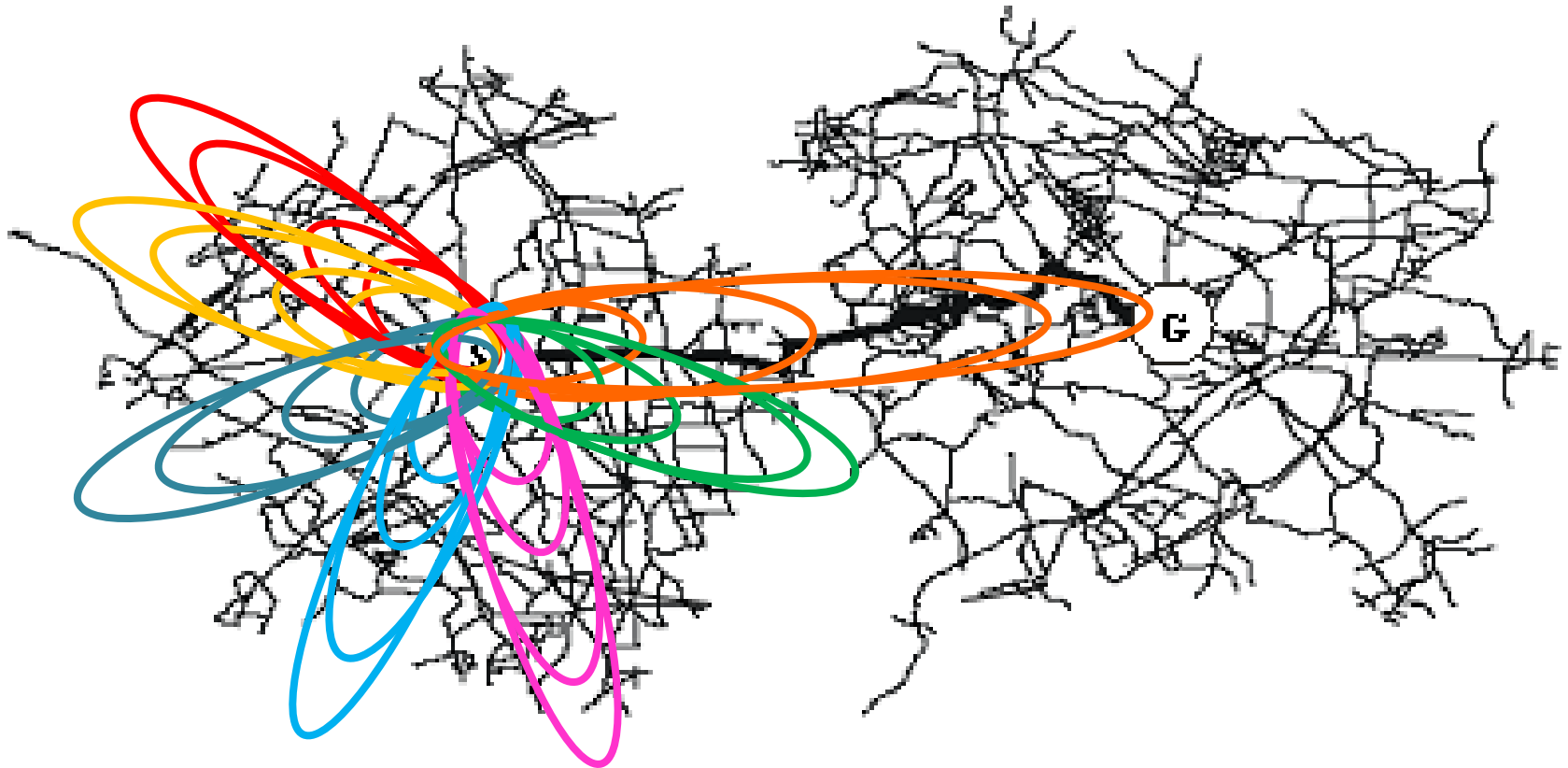
Iterative Deepening Search (IDS): **L = 2**



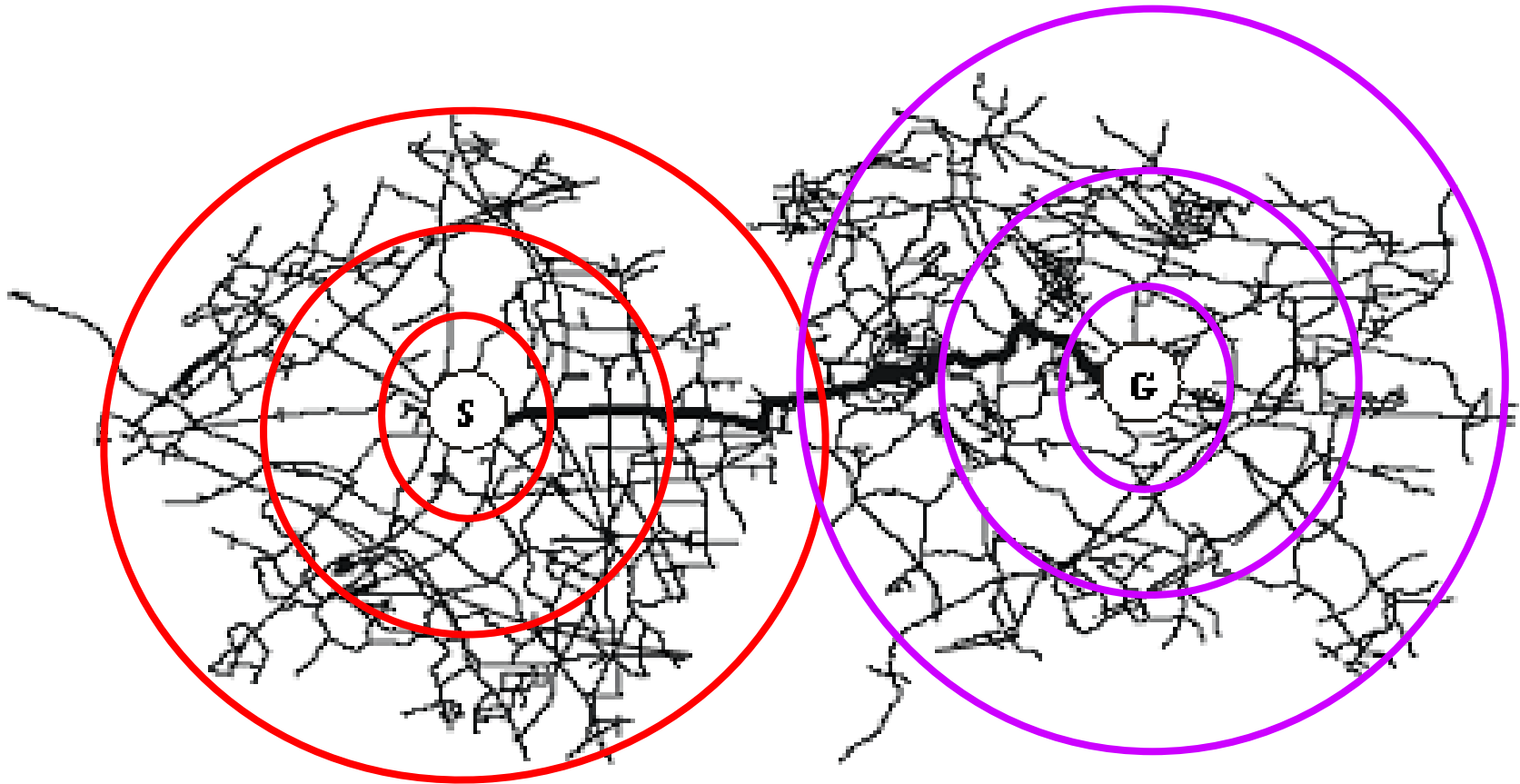
Iterative Deepening Search (IDS): **L = 3**



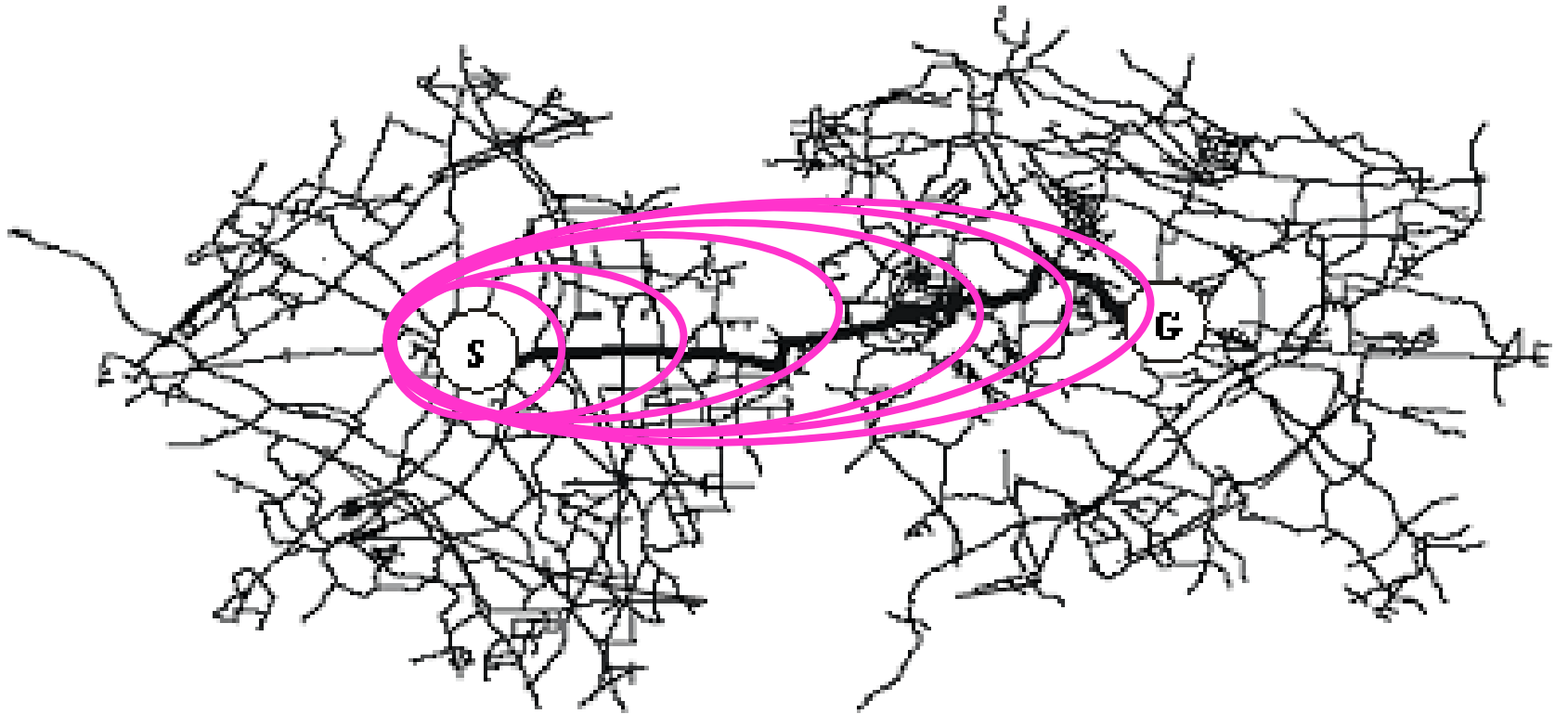
Iterative Deepening Search (IDS): **L = 4**



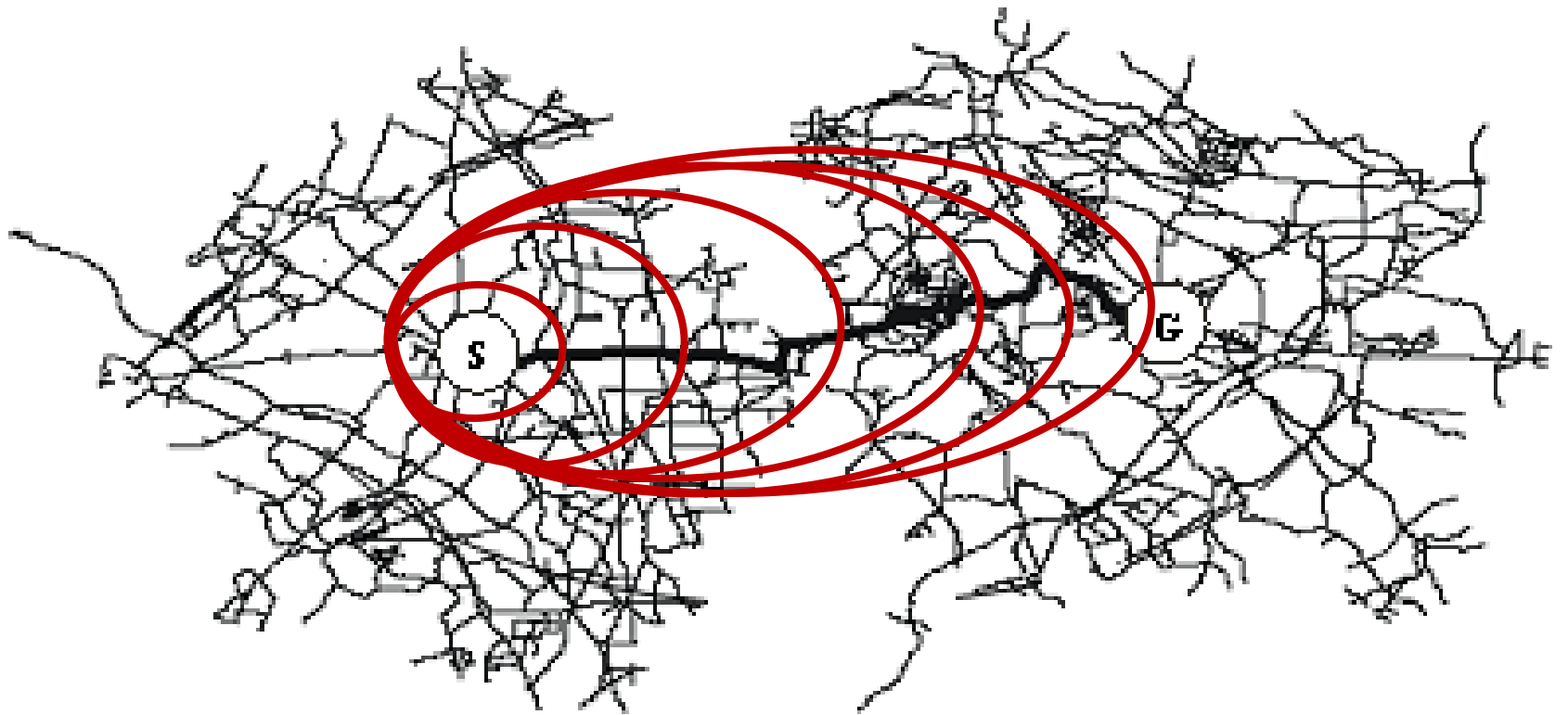
Bi-directional Search (BDS)



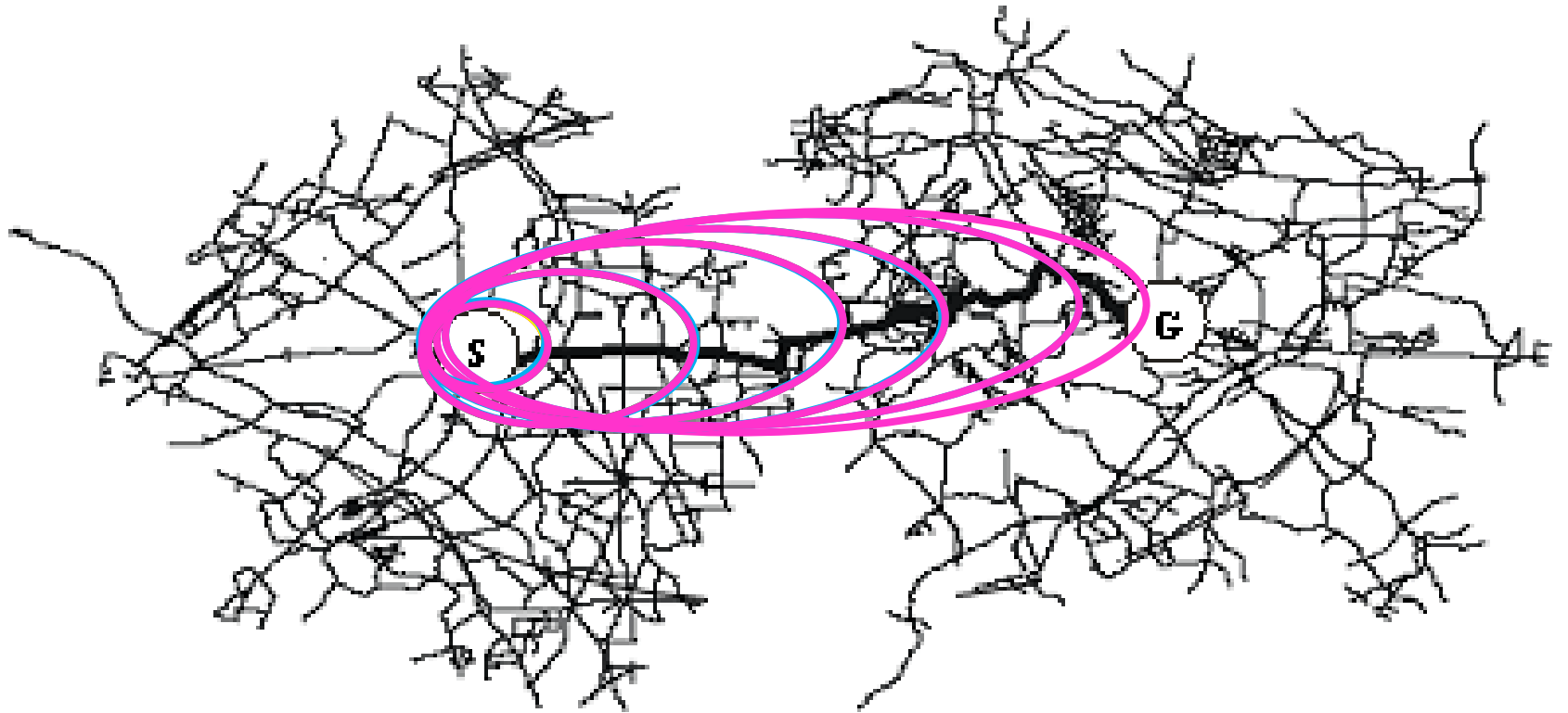
Greedy Best First Search



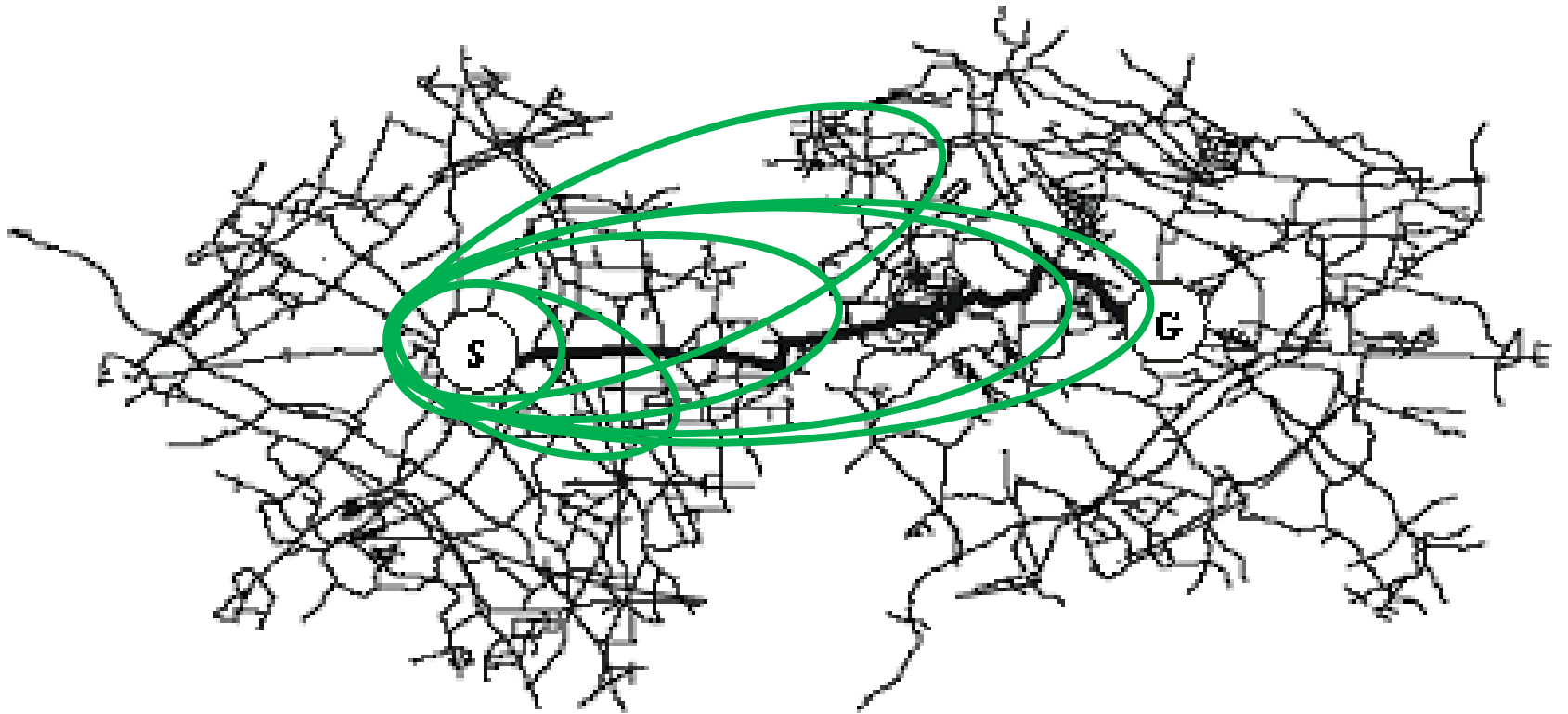
A^*



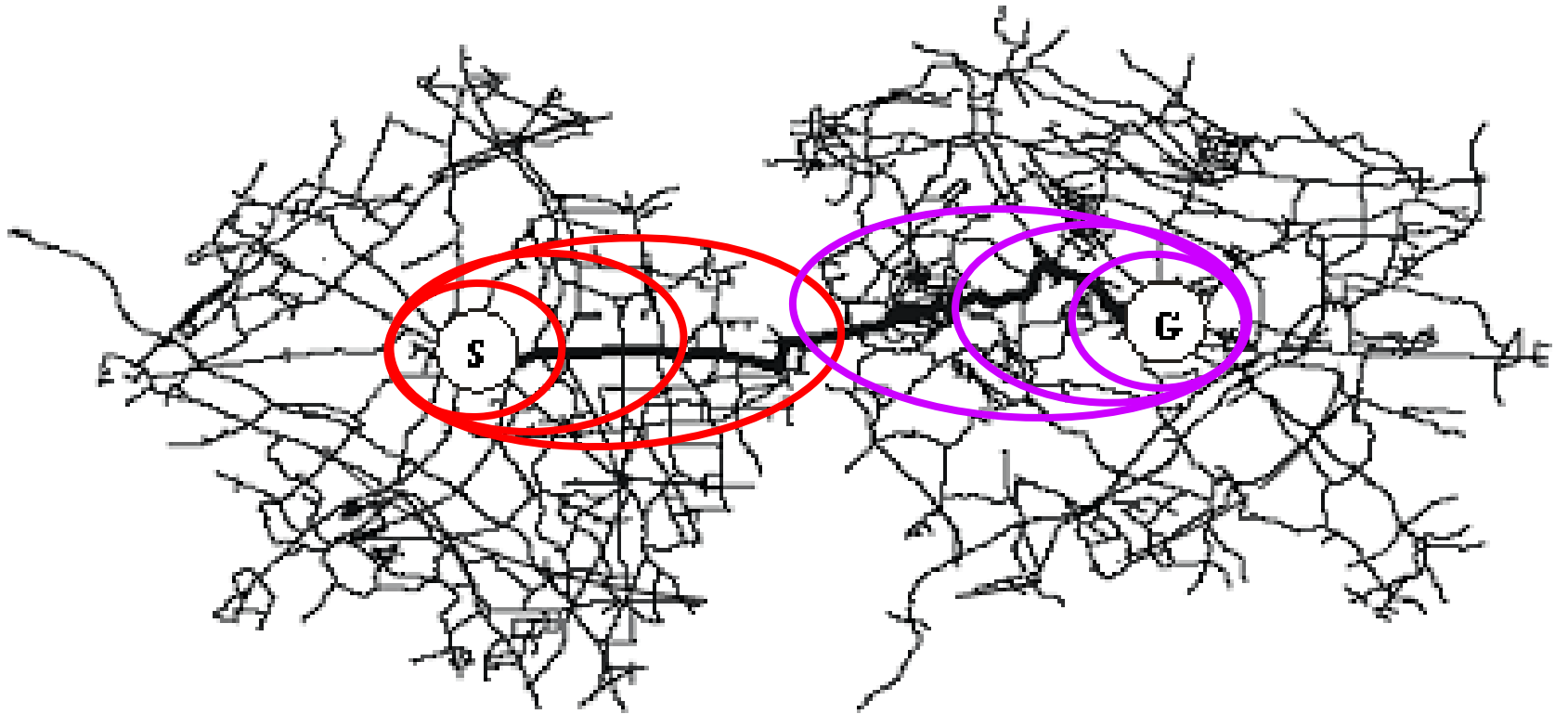
IDA*



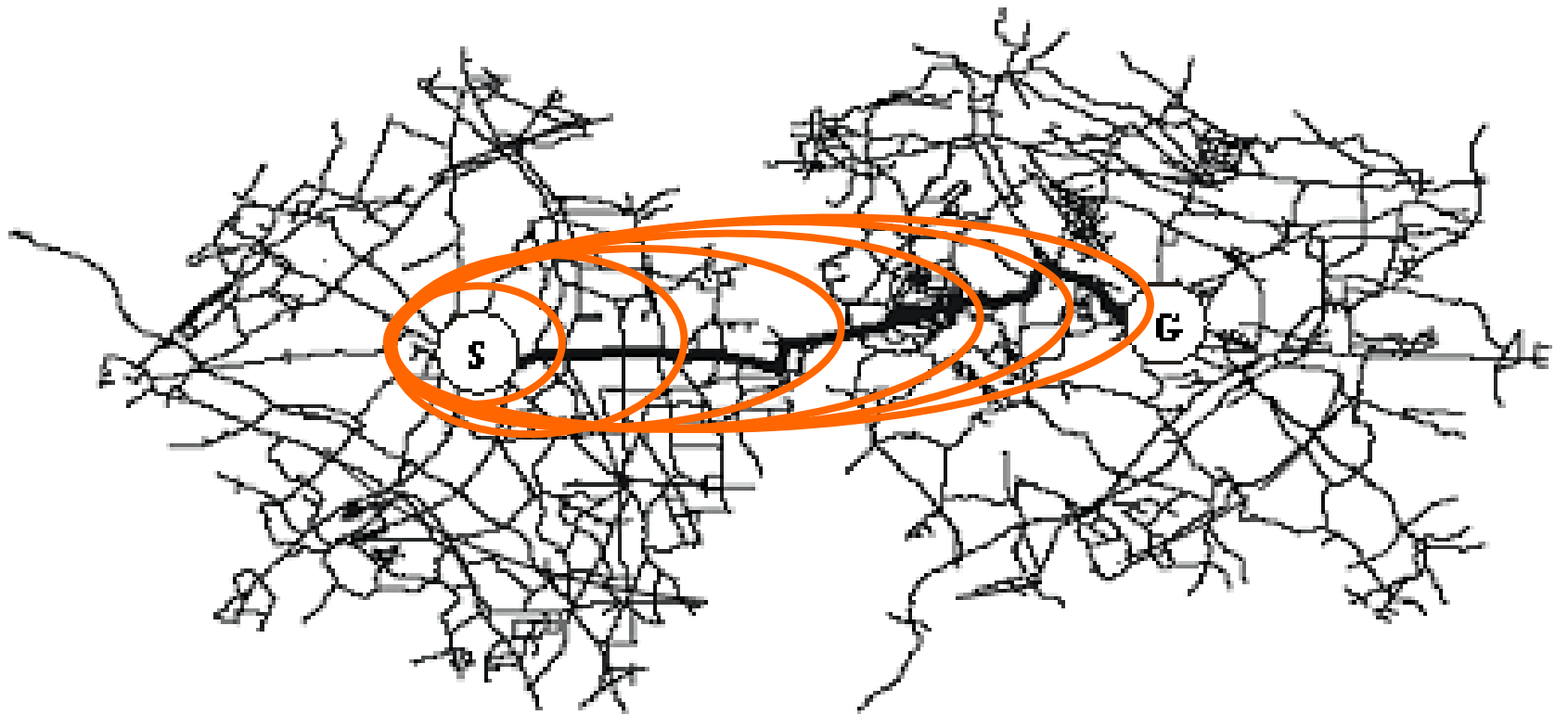
SMA*



MBDA*

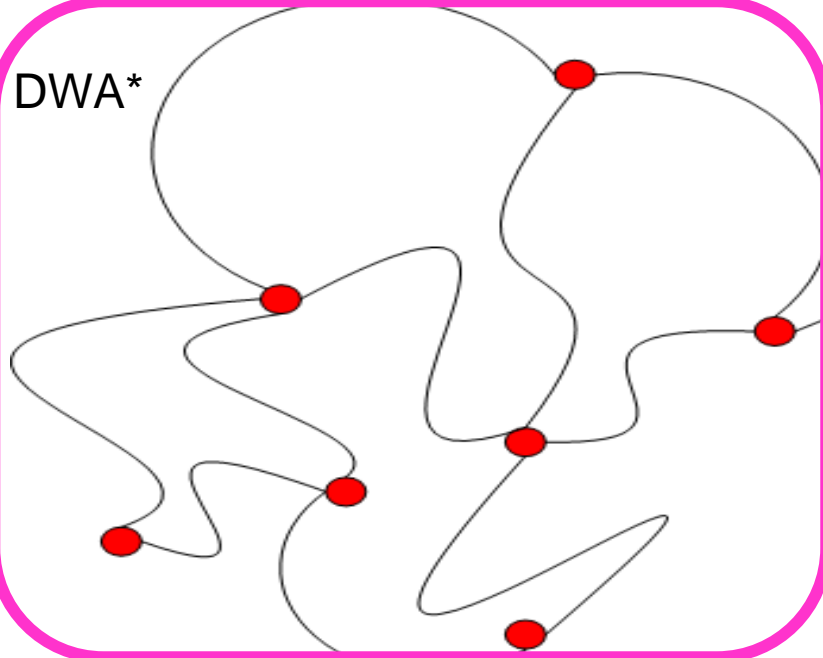


Beam A*

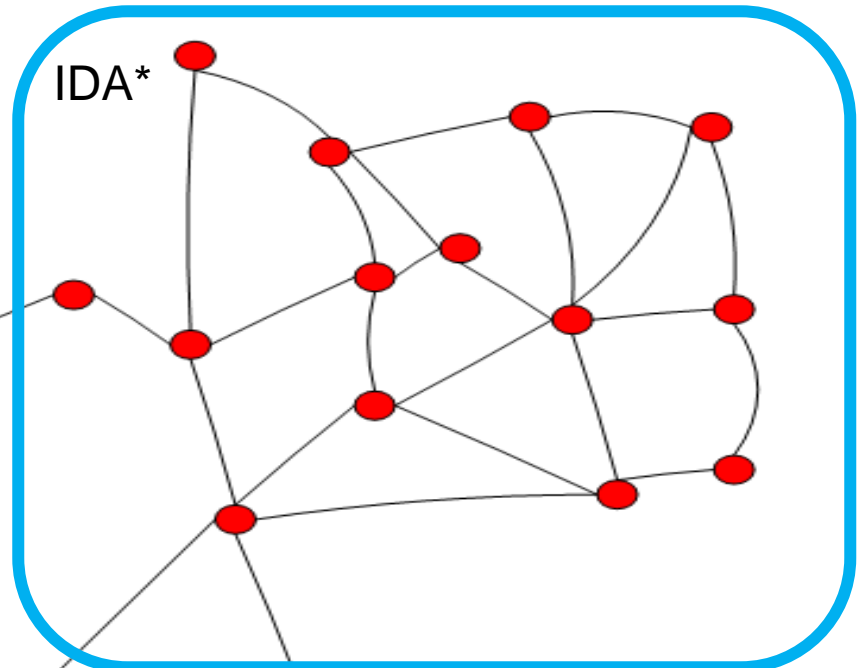




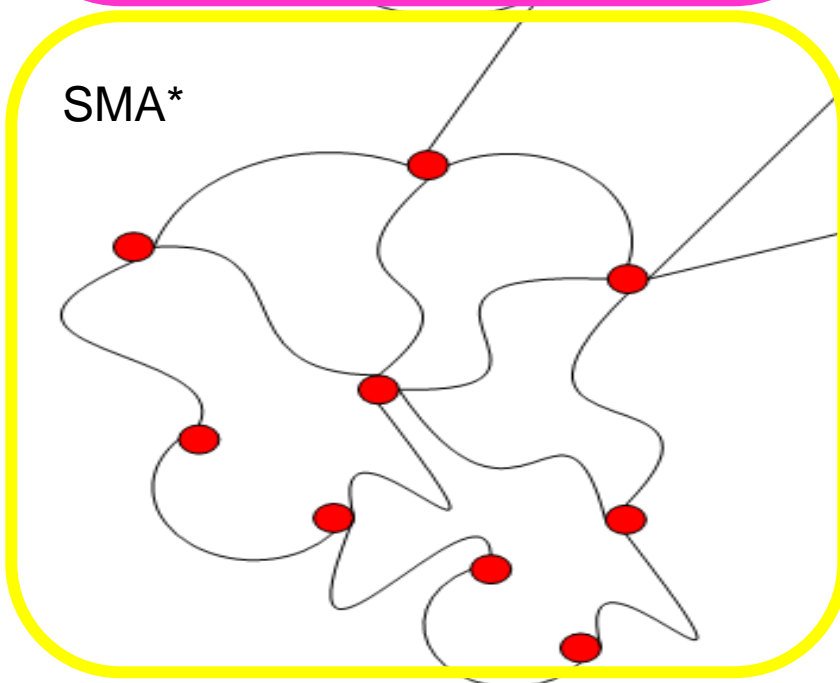
DWA*



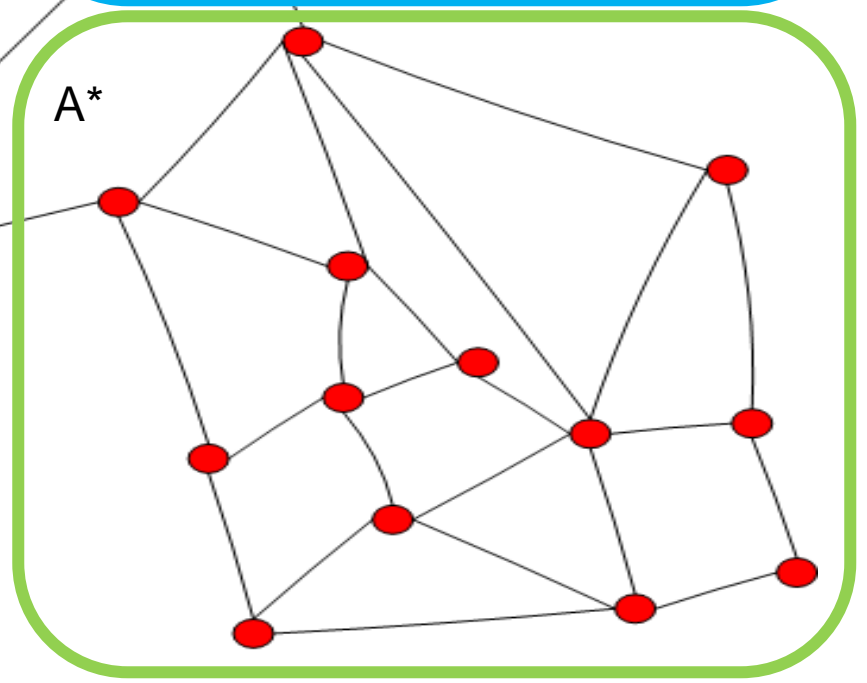
IDA*



SMA*



A*



Real world

- Mobile Navigation Systems
- Vehicle Routing Problems
- Search Engines
- Games





