

# Búsqueda Local

Julio Godoy  
DIICC





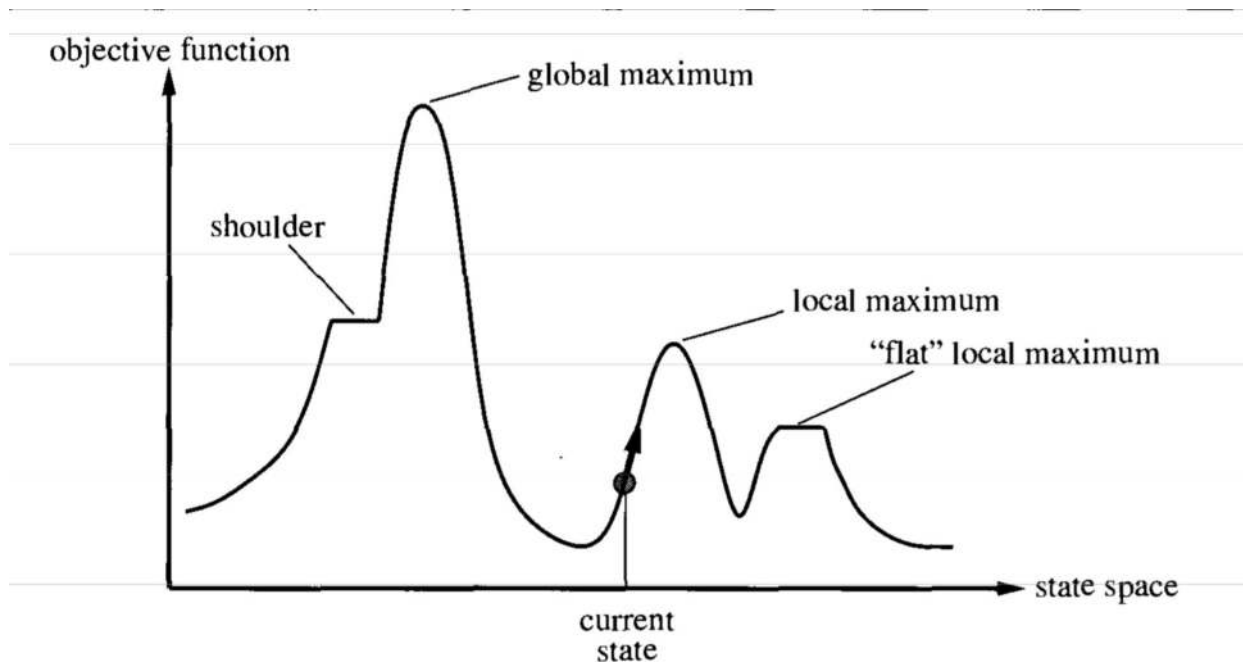
# Búsqueda local

- En muchos problemas, el camino hacia el objetivo es irrelevante
  - Lo importante es encontrar el estado objetivo
- Operan en base a un nodo único
  - Camino no es recordado
- Se mueven a nodos vecinos
- Ventajas:
  - Bajo requerimiento de memoria
  - Encuentran soluciones en espacios de estados muy grandes e incluso infinitos



# Búsqueda local

- Útiles también para problemas de optimización
  - Objetivo es encontrar el mejor estado en base a una función objetivo
- Formulación de estado completo





# Búsqueda Hill Climbing

- “Ascenso de colinas”
- Es un ciclo que se mueve en la dirección de valor creciente hasta alcanzar una ‘cima’
- Sólo considera los sucesores inmediatos del estado
- También llamada búsqueda local avara (greedy)
- Progresa con rapidez hacia una solución



# Algoritmo Hill Climbing

**function** HILL-CLIMBING(*problem*) **returns** a state that is a local maximum

**inputs:** *problem*, a problem

**local variables:** *current*, a node  
*neighbor*, a node

*current*  $\leftarrow$  MAKE-NODE(INITIAL-STATE[*problem*])

**loop do**

*neighbor*  $\leftarrow$  a highest-valued successor of *current*

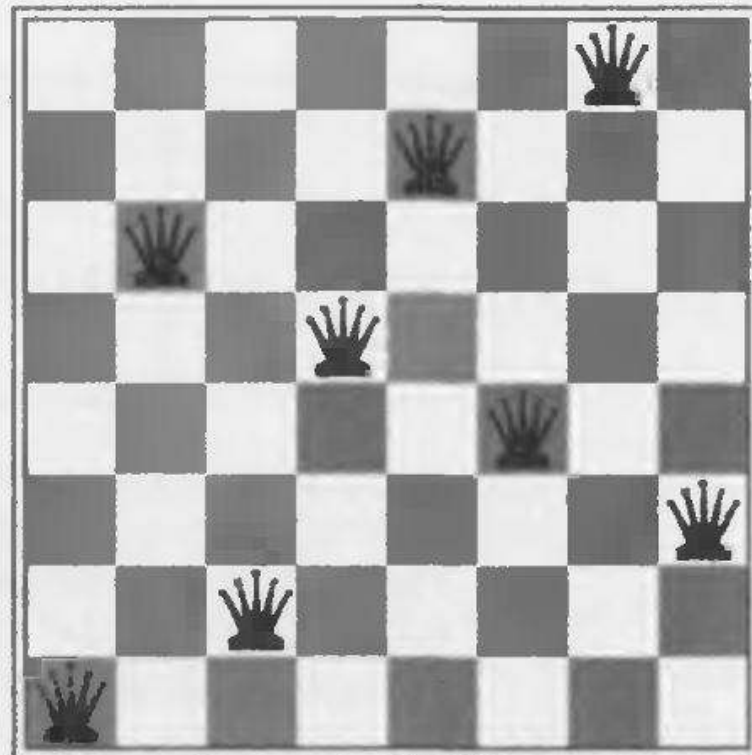
**if** VALUE[*neighbor*]  $\leq$  VALUE[*current*] **then return** STATE[*current*]

*current*  $\leftarrow$  *neighbor*

**Figure 4.11** The hill-climbing search algorithm (**steepest ascent** version), which is the most basic local search technique. At each step the current node is replaced by the best neighbor; in this version, that means the neighbor with the highest VALUE, but if a heuristic cost estimate  $h$  is used, we would find the neighbor with the lowest  $h$ .

18	12	14	13	13	12	14	14
14	16	13	15	12	14	12	16
14	12	18	13	15	12	14	14
15	14	14	♙	13	16	13	16
♙	14	17	15	♙	14	16	16
17	♙	16	18	15	♙	15	♙
18	14	♙	15	15	14	♙	16
14	14	13	17	12	14	12	18

(a)



(b)

**Figure 4.12** (a) An 8-queens state with heuristic cost estimate  $h = 17$ , showing the value of  $h$  for each possible successor obtained by moving a queen within its column. The best moves are marked. (b) A local minimum in the 8-queens state space; the state has  $h = 1$  but every successor has a higher cost.



# Búsqueda Hill Climbing

- Problemas:
  - Máximo local
  - Crestas (cordilleras)
  - Mesetas
- Variaciones:
  - Hill climbing estocástico
  - Hill climbing de primera opción
  - Hill climbing de reinicio aleatorio



# Búsqueda de Templado simulado

- También llamada “Simulated Annealing”
  - Basado en parámetro ‘temperatura’
- Genera sucesor al azar
  - Si sucesor es mejor evaluado que actual, lo ‘acepta’
  - Si no lo es, con probabilidad  $< 1$  lo acepta
    - Probabilidad basada en qué tan peor es el sucesor
    - Temperatura baja con cada iteración
- Aplicaciones en:
  - Programación de procesos en industrias
  - Optimización de gran escala





# Algoritmo Templado simulado

```
function SIMULATED-ANNEALING(problem, schedule) returns a solution state
  inputs: problem, a problem
           schedule, a mapping from time to “temperature”
  local variables: current, a node
                    next, a node
                    T, a “temperature” controlling the probability of downward steps

  current  $\leftarrow$  MAKE-NODE(INITIAL-STATE[problem])
  for t  $\leftarrow$  1 to  $\infty$  do
    T  $\leftarrow$  schedule[t]
    if T = 0 then return current
    next  $\leftarrow$  a randomly selected successor of current
     $\Delta E \leftarrow$  VALUE[next] – VALUE[current]
    if  $\Delta E > 0$  then current  $\leftarrow$  next
    else current  $\leftarrow$  next only with probability  $e^{\Delta E/T}$ 
```

**Figure 4.14** The simulated annealing search algorithm, a version of stochastic hill climbing where some downhill moves are allowed. Downhill moves are accepted readily early in the annealing schedule and then less often as time goes on. The *schedule* input determines the value of *T* as a function of time.



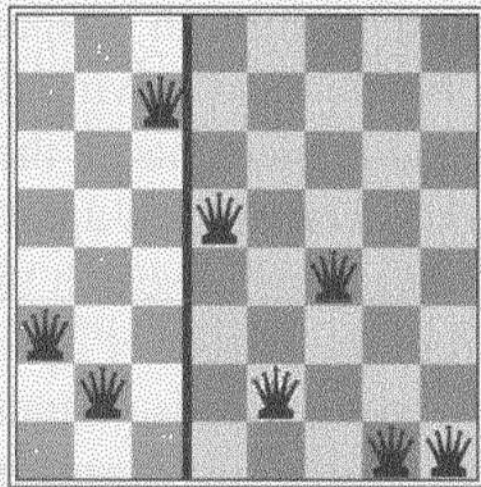
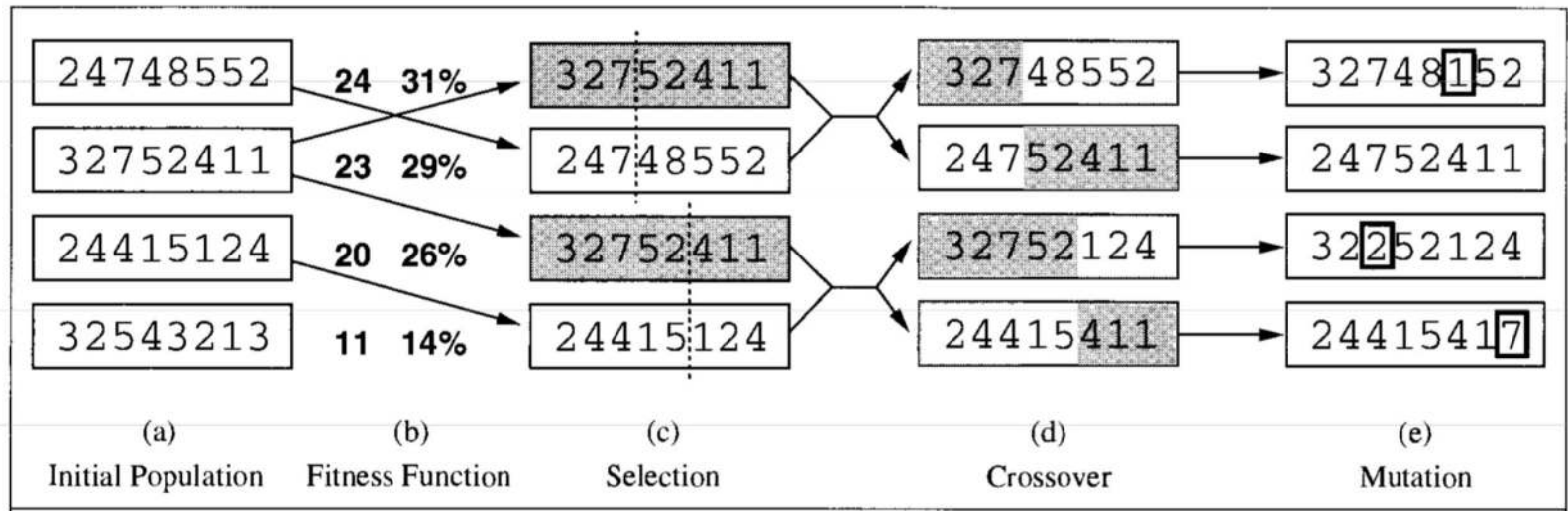
# Búsqueda de 'beam' local

- Mantiene k estados en lugar de 1
- De todos los sucesores, escoge los k mejores
- Información es 'compartida' entre las búsquedas
- Problemas:
  - Puede concentrarse con rapidez en una región pequeña del espacio de estados
  - Variante estocástica:
    - Escoge k sucesores, con probabilidad basada en su valor

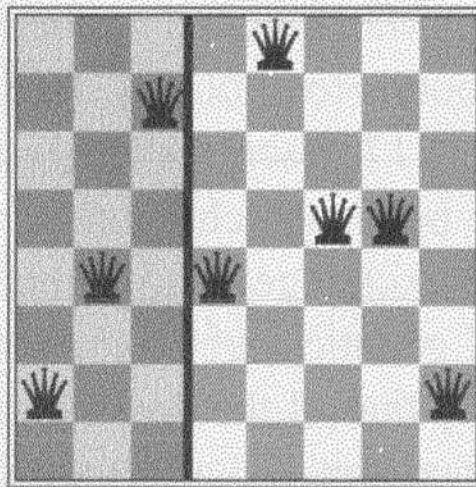


# Algoritmos genéticos

- Variante de búsqueda ‘beam’
- Sucesores generados por combinación de dos nodos ‘padres’
  - Comienza con una ‘población’
  - Cada ‘individuo’ o estado representado como un string sobre un alfabeto finito
  - Cada estado evaluado con función de ajuste (o fitness) y elegido para ‘reproducción’ según esta.



+



=

