

产生式系统的搜索

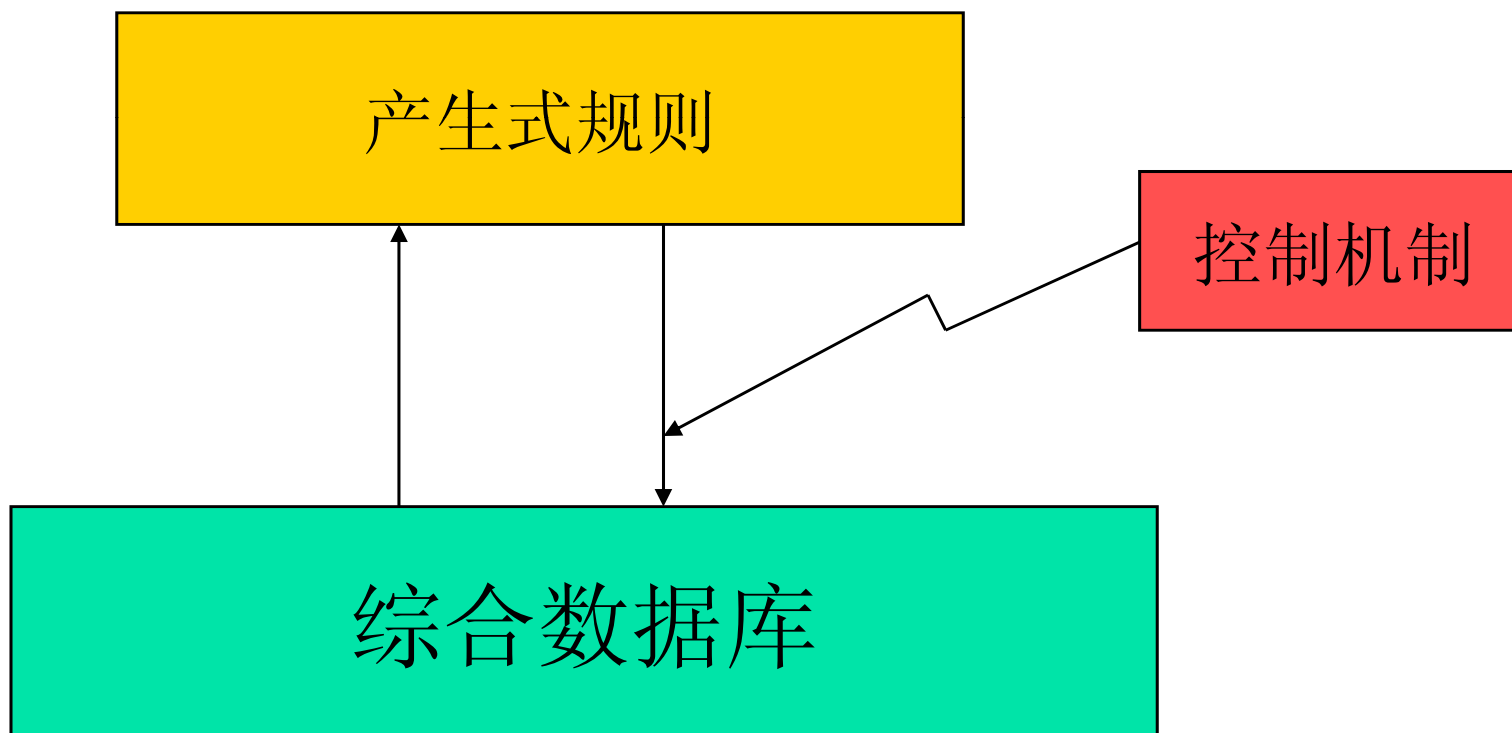
张文生

中国科学院自动化研究所

内容

- 回溯策略
- 图搜索
- 无信息搜索
- 启发式搜索(A^*)
- A^* 算法的可采纳性

回顾



- 控制机制

- 控制策略

- 激励---点燃

- 两类

- 不可撤回的控制策略:

- 试探性控制策略

- 回溯型

- 图搜索

- 具体手段

- 冲突删除策略

状态

- 任一时刻, 综合数据库的情况;

2	3	7
	5	1
4	8	6

{A, B, C, D}

(c, a, b, 0, 0)

状态空间

- 状态空间

- 所有可能的状态的全体.

2	3	7
	5	1
4	8	6

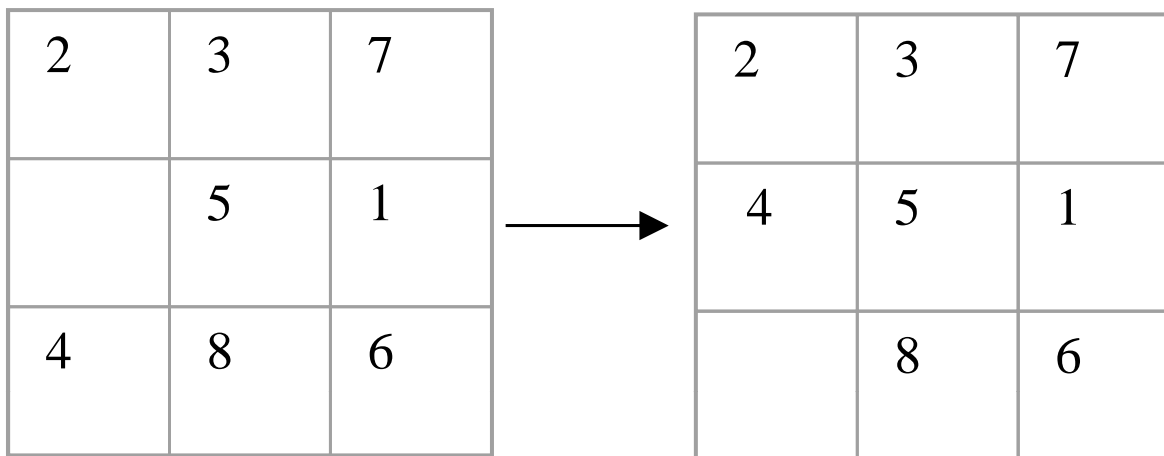
5	8	6
	1	2
7	4	3

.....

1	2	4
	6	5
7	8	3

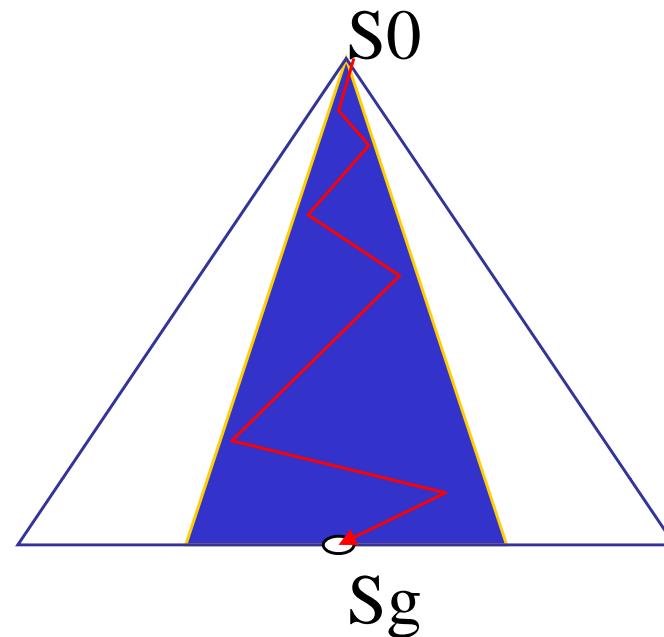
状态转移

- 初始状态
- 目标状态
- 状态转移
 - 规则



搜索(search)

- 路径
 - 状态序列
- 搜索
 - 寻找从初始状态到目标状态的路径;



搜索的必要性

- **AI为什么要研究search?**
 - 问题没有直接的解法;
 - 解方程组;
 - 定理证明;
 - 需要探索地求解;

搜索与检索的区别

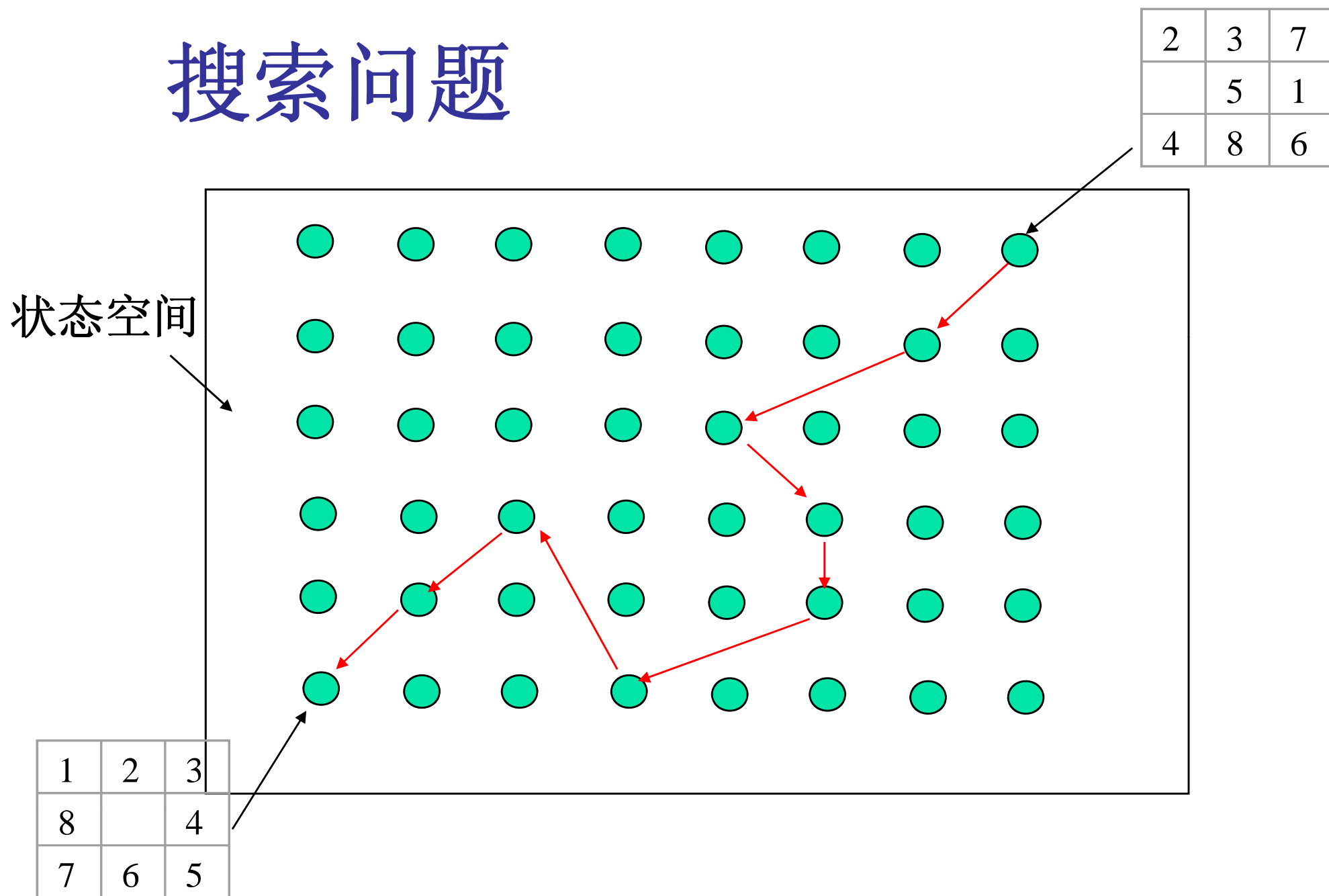
- 状态是否动态生成;
 - 检索: 静态;
 - 在数据库中检索某人的纪录;
 - 搜索: 动态生成;
 - 下棋

几个问题

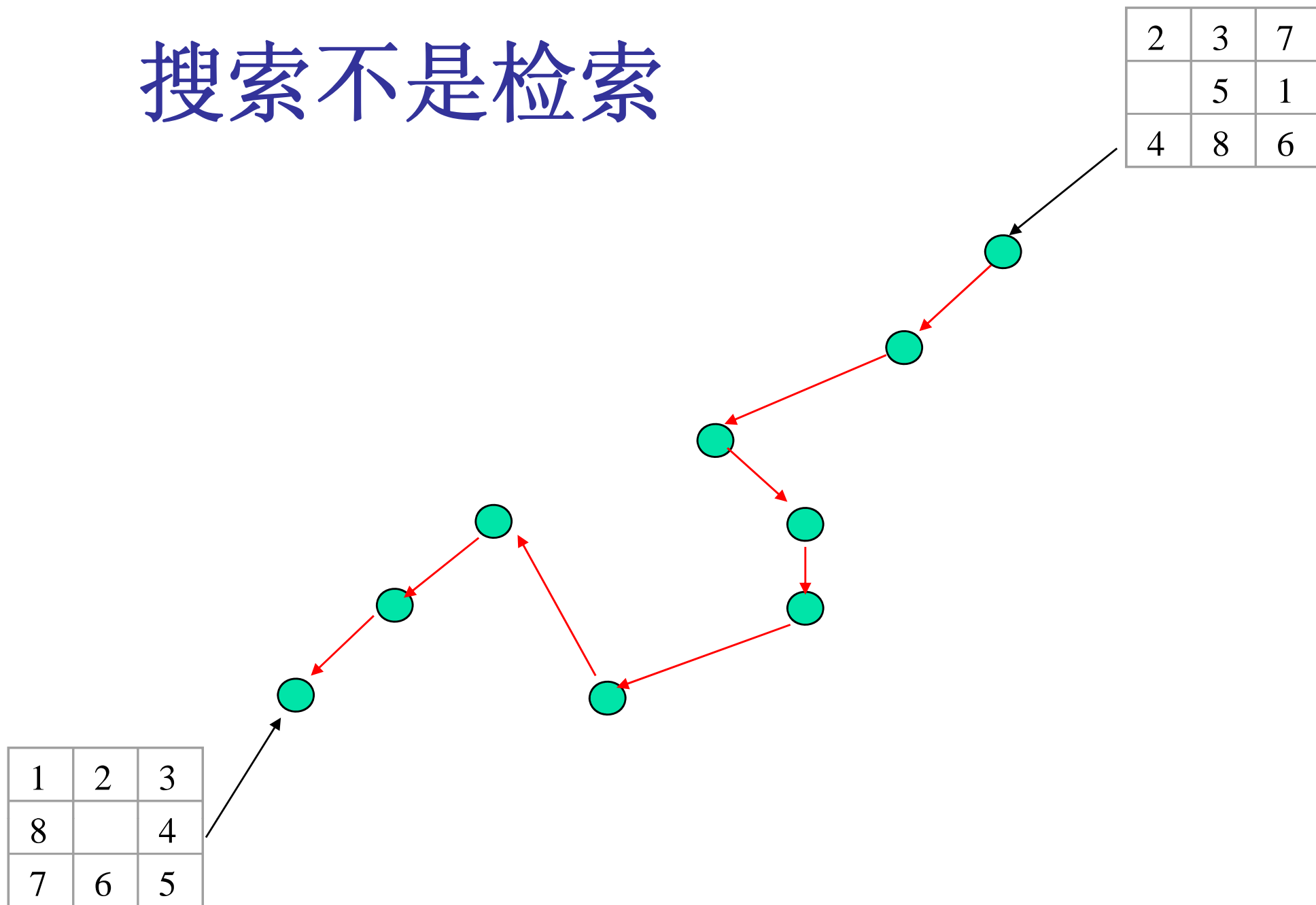
- 目标状态是否确定?
 - 确定: 定理证明, **eight-puzzle**
 - 不确定: 求积分, 下棋;
 - 确定目标的性质;
- 问题的解: 路径(解路径)/目标状态;
 - 需要路径: 下棋
 - 不需要路径: 电路设计
 - 需要/不需要: 诊病
- 约束条件
 - 目标状态不确定时, 用来约束目标状态的性质;
 - **$X+Y=4$** : 非整数解/整数解

- 多解性;
 - $X+Y=4$:整数解
- 最优解
 - 评价标准/判断准则;
 - $\min(x*y)$
 - 北京->上海: 时间最短/费用最少
- 最优解是否唯一?
 - 下棋

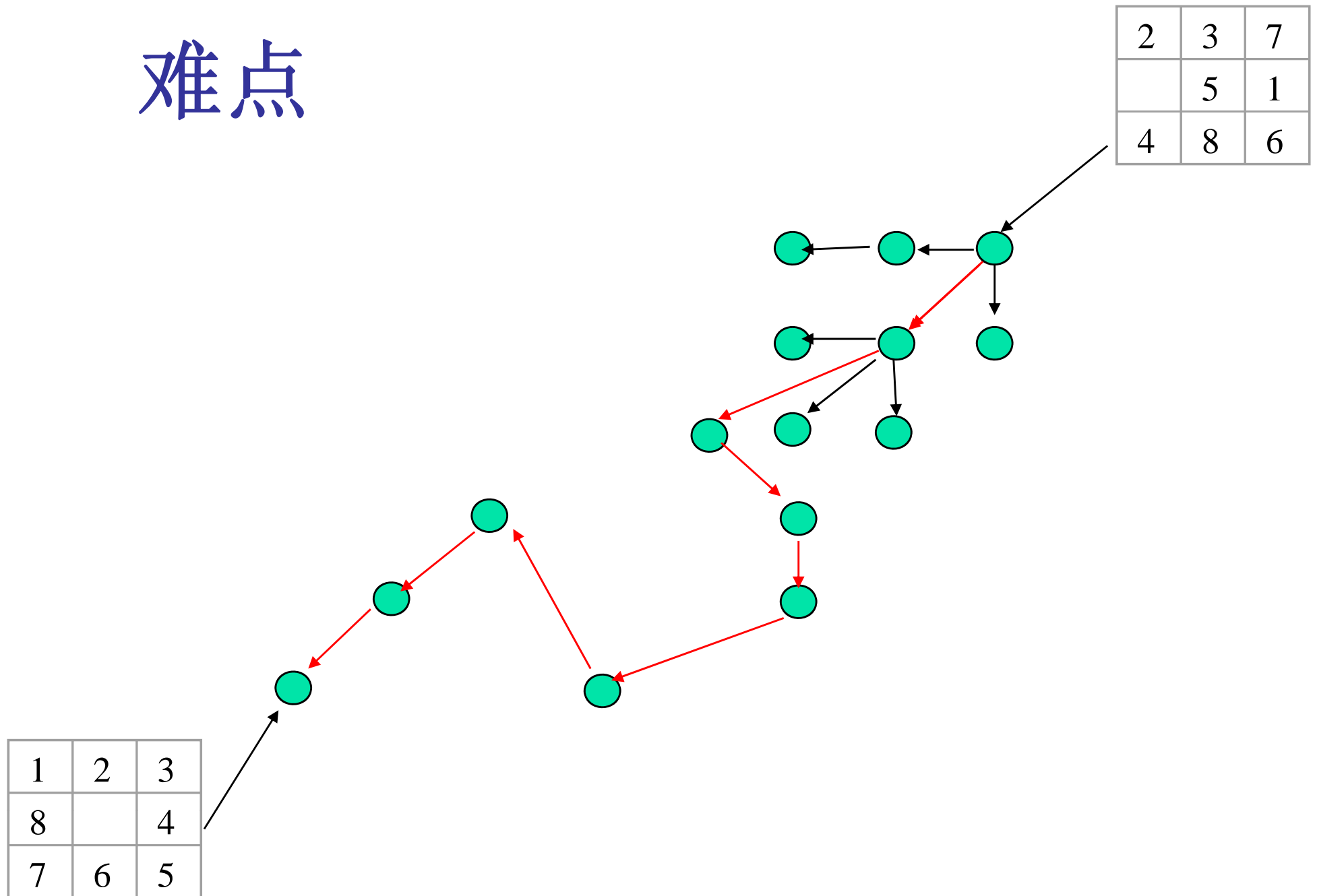
搜索问题



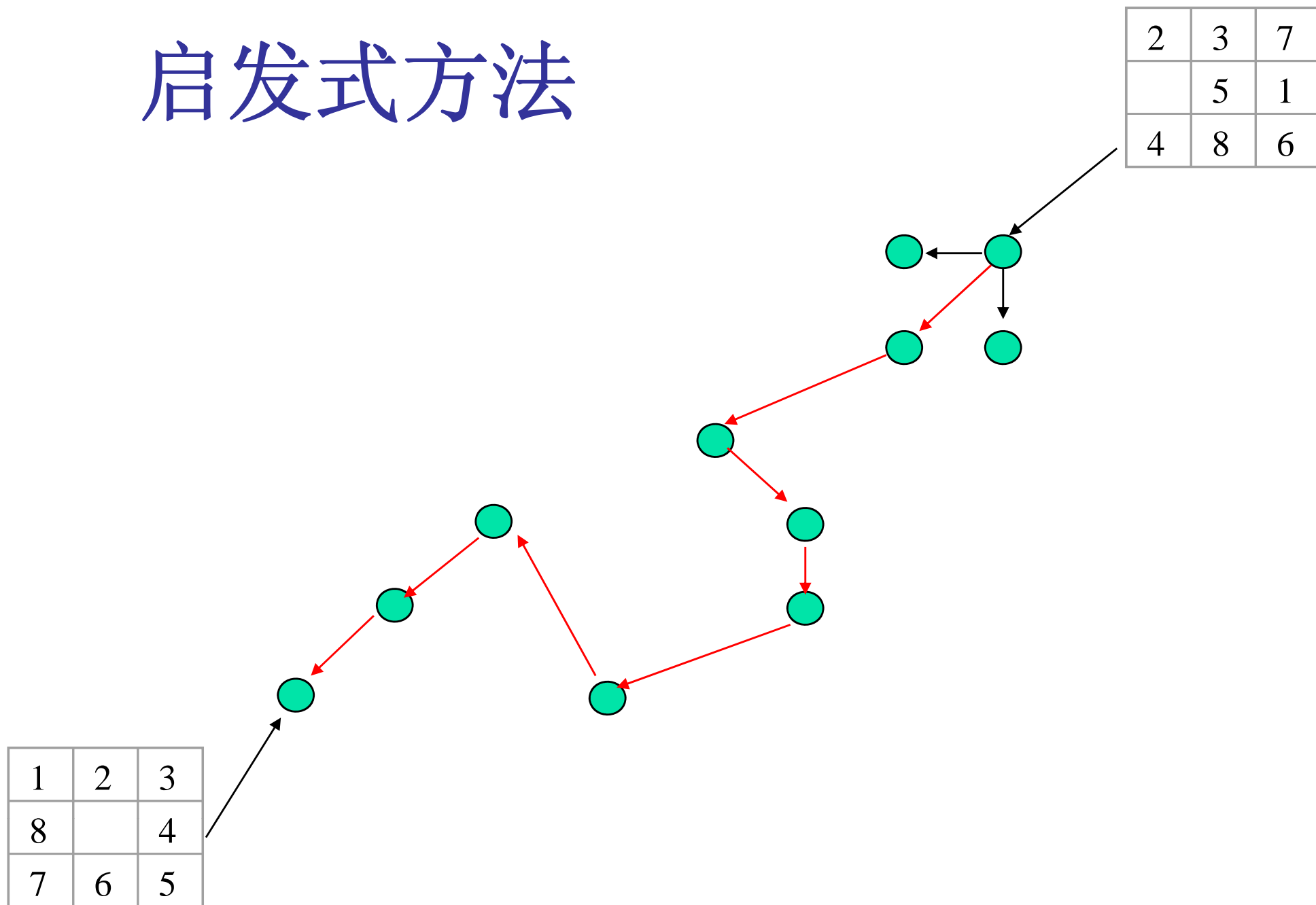
搜索不是检索



难点

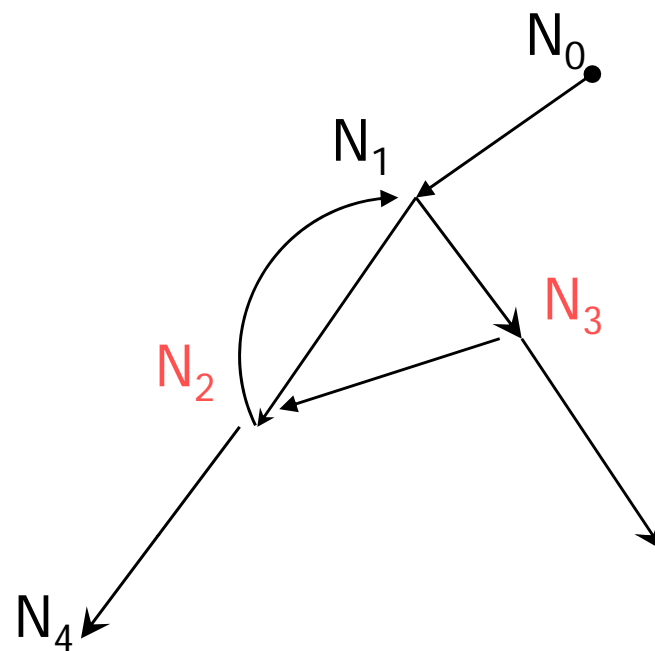
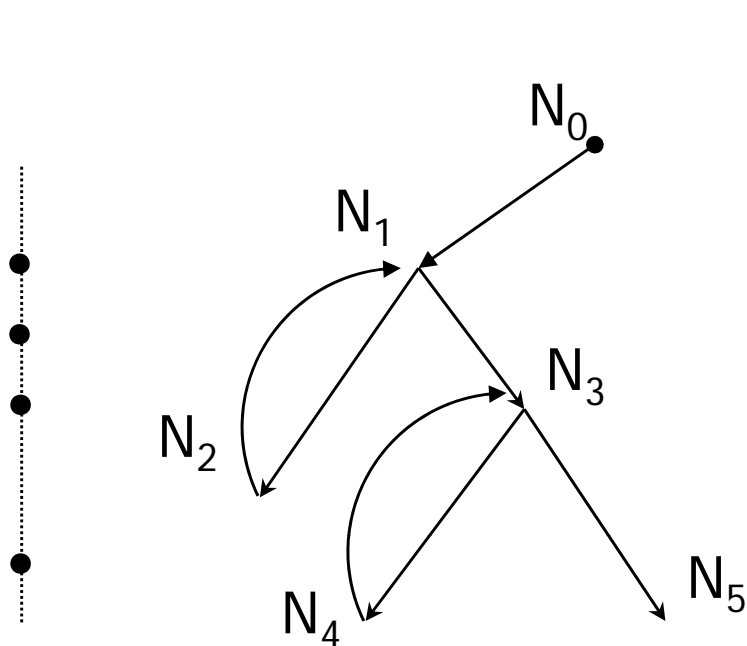


启发式方法



控制策略

- 不可撤回的控制策略;
- 试探性控制策略
 - 回溯型
 - 图搜索



不可撤回的控制策略

- 例子: **eight-puzzle**

- 评价函数:f

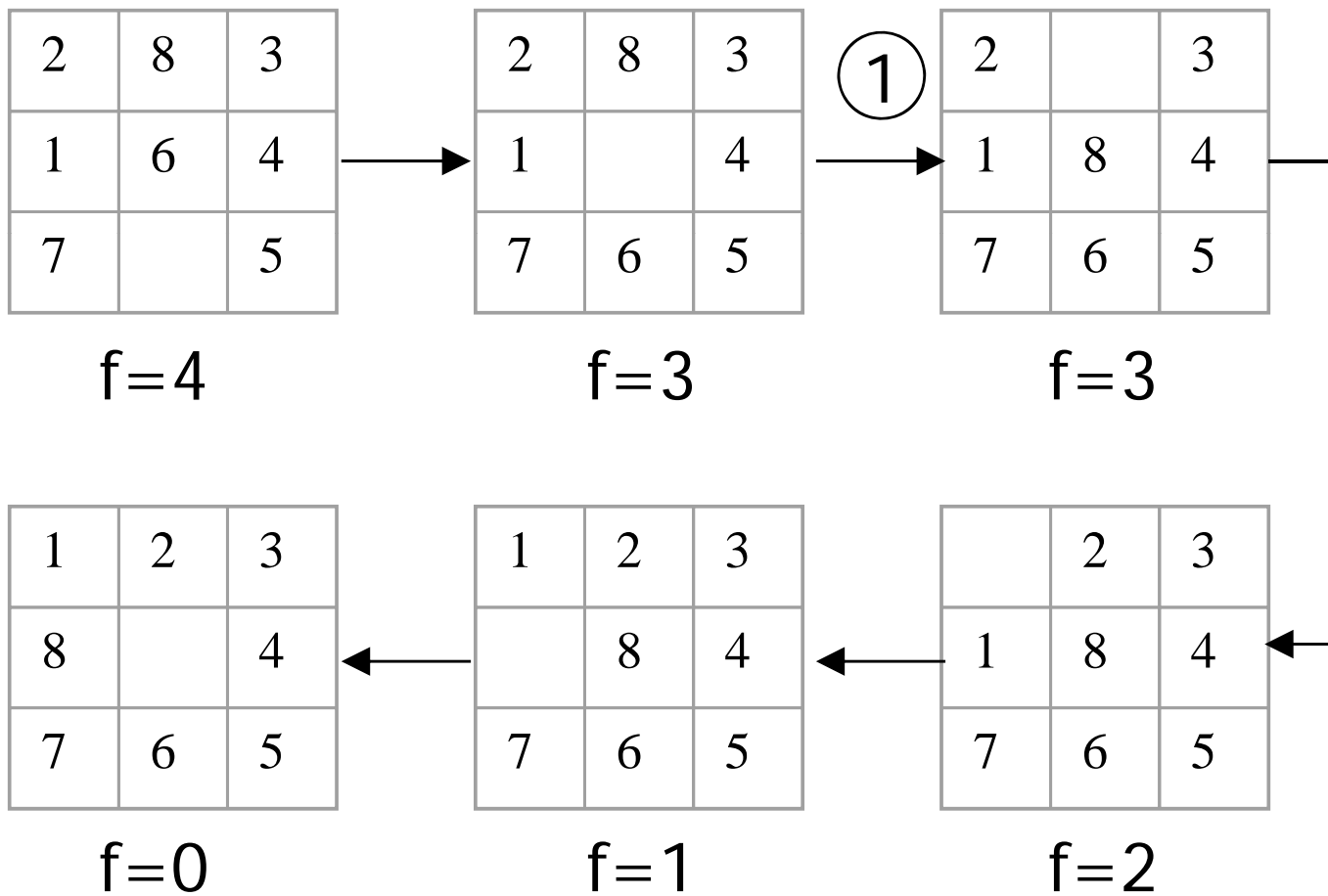
2	8	3
1	6	4
7		5

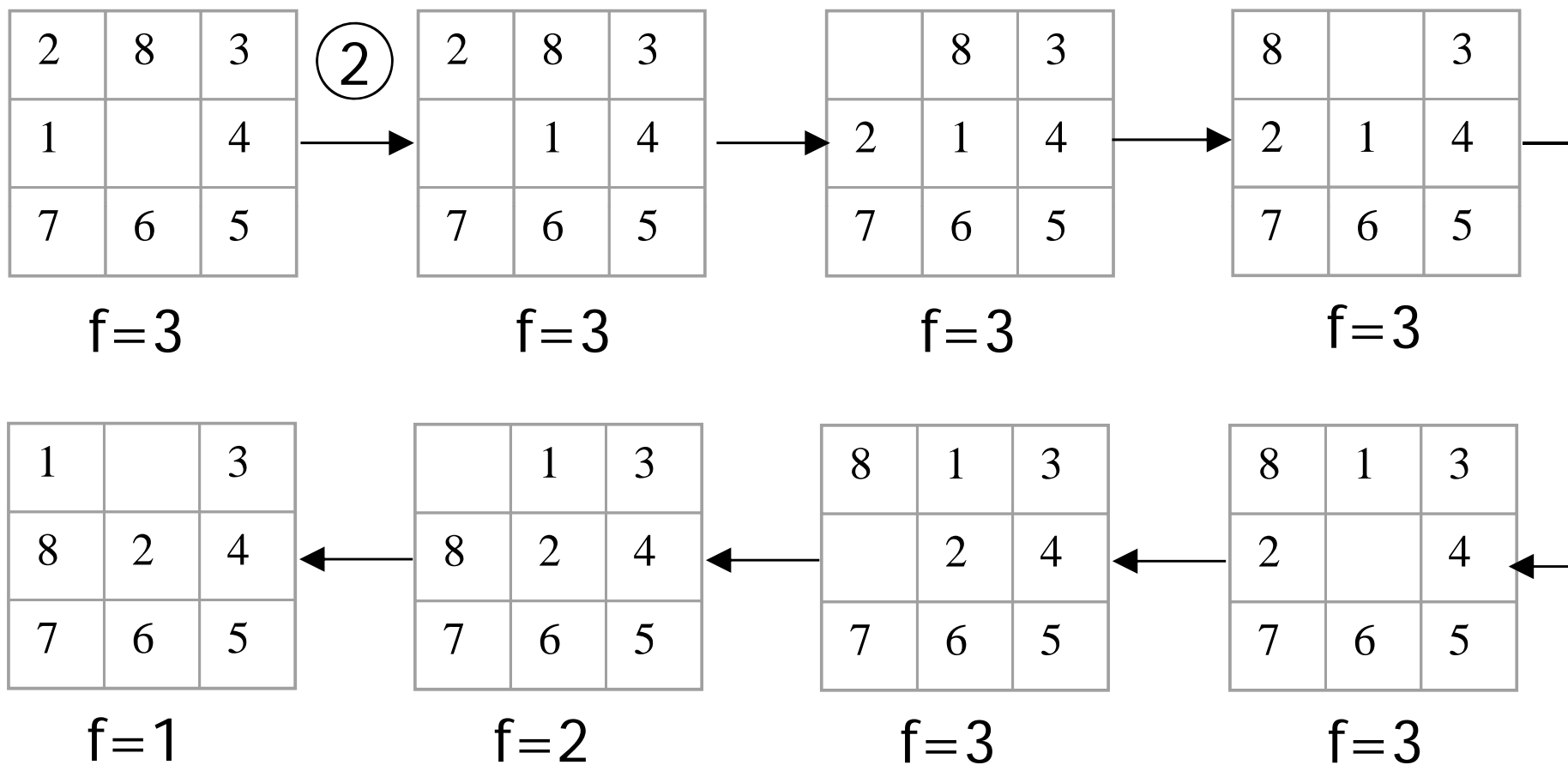
与

1	2	3
8		4
7	6	5

的差异为**4**

规定: 评价函数非增;





可能无解

1	2	5
	8	4
7	6	3

$f=2$

1	2	3
	8	4
7	6	5

目标

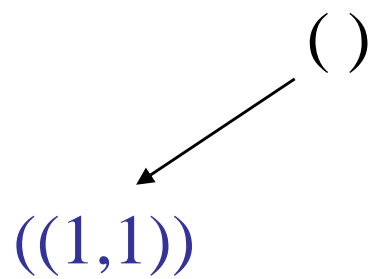
- 回溯策略
- 图搜索
- 无信息搜索
- 启发式搜索
- A^* 算法的可采纳性

回溯策略

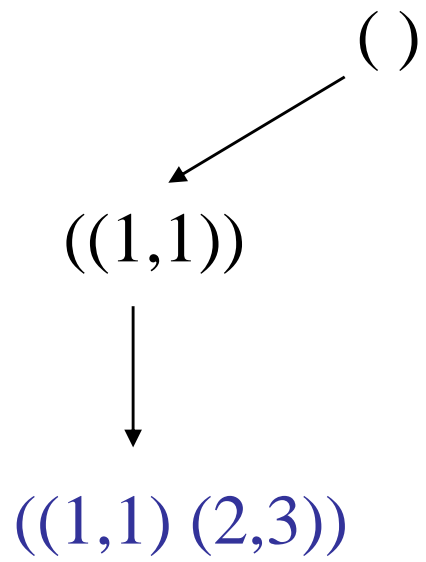
- 例：四皇后问题

	Q		
			Q
Q			
		Q	

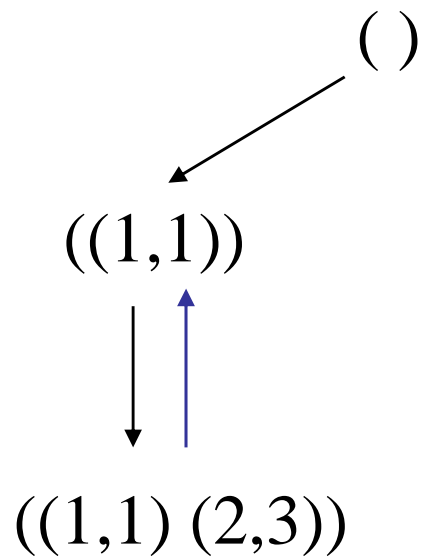
()



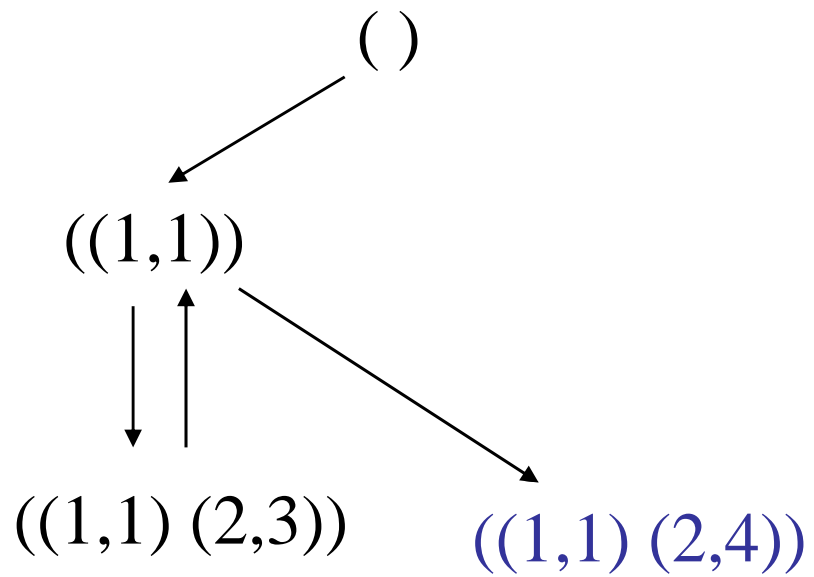
Q			



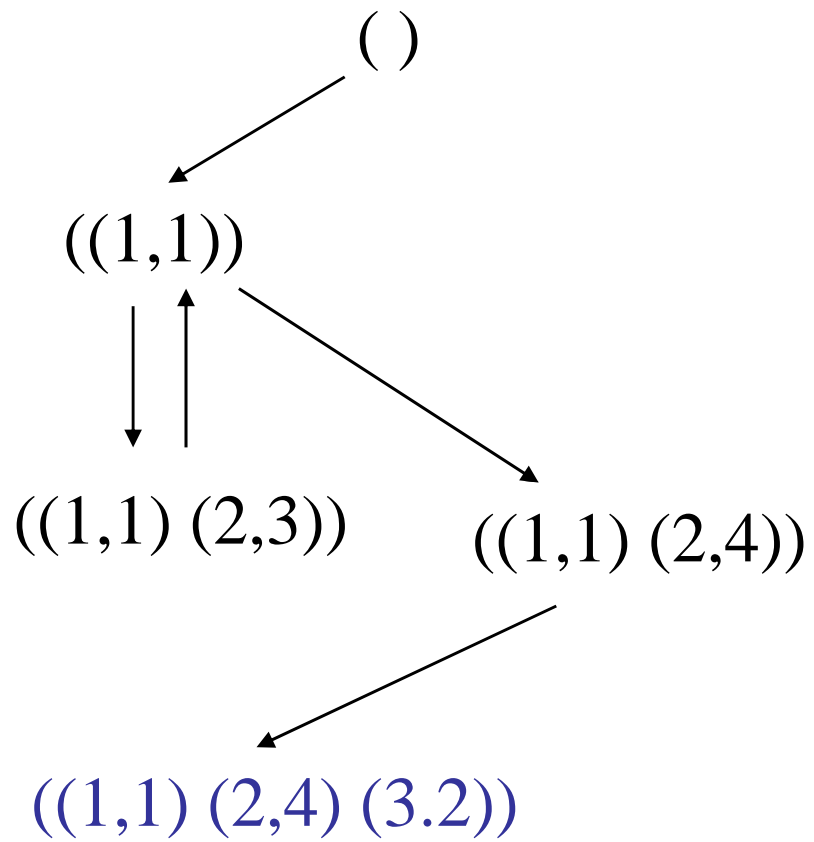
Q			
		Q	



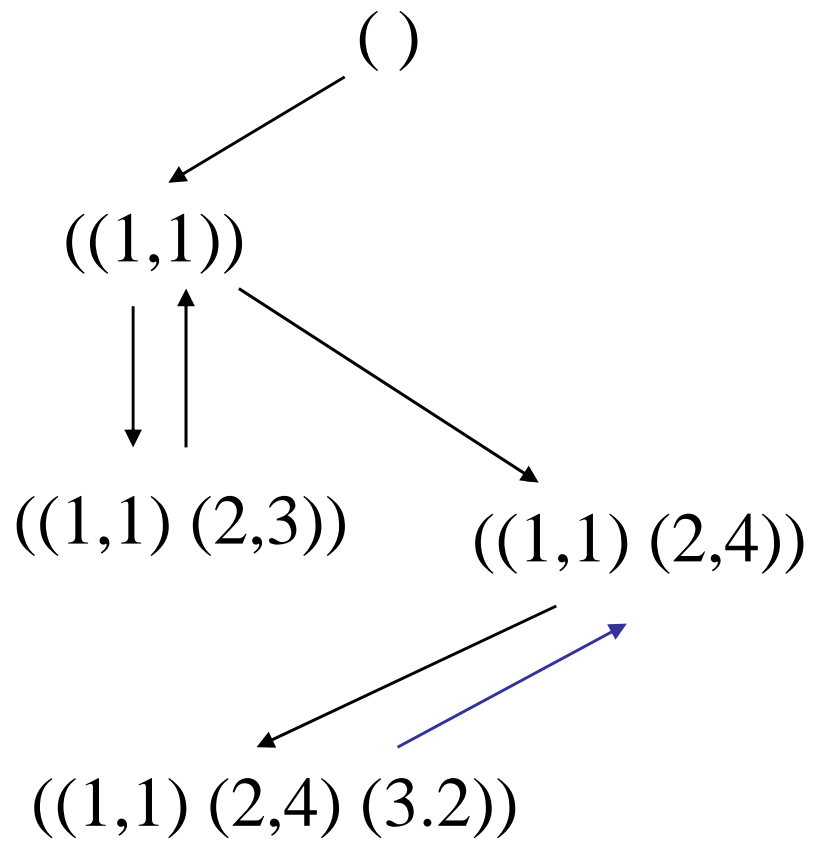
Q			



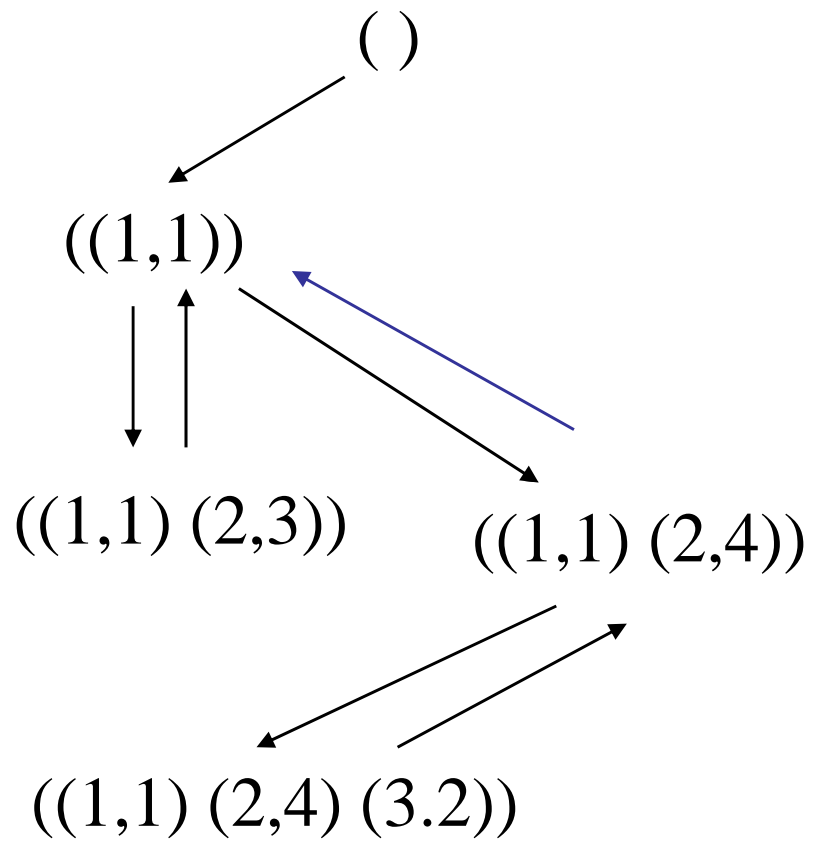
Q			
			Q



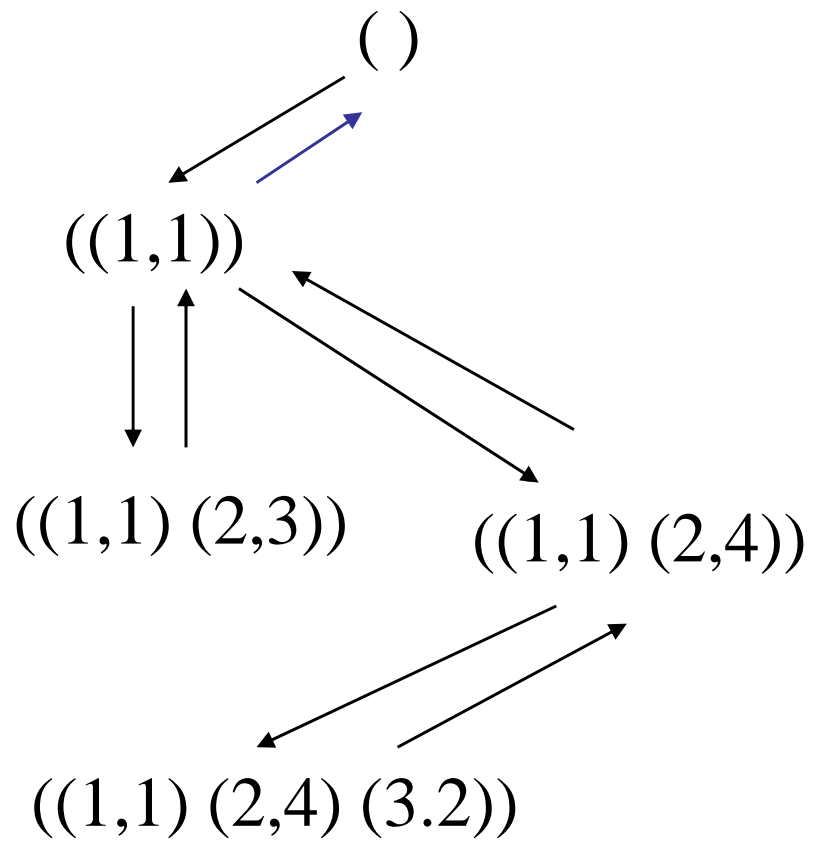
Q			
			Q
	Q		

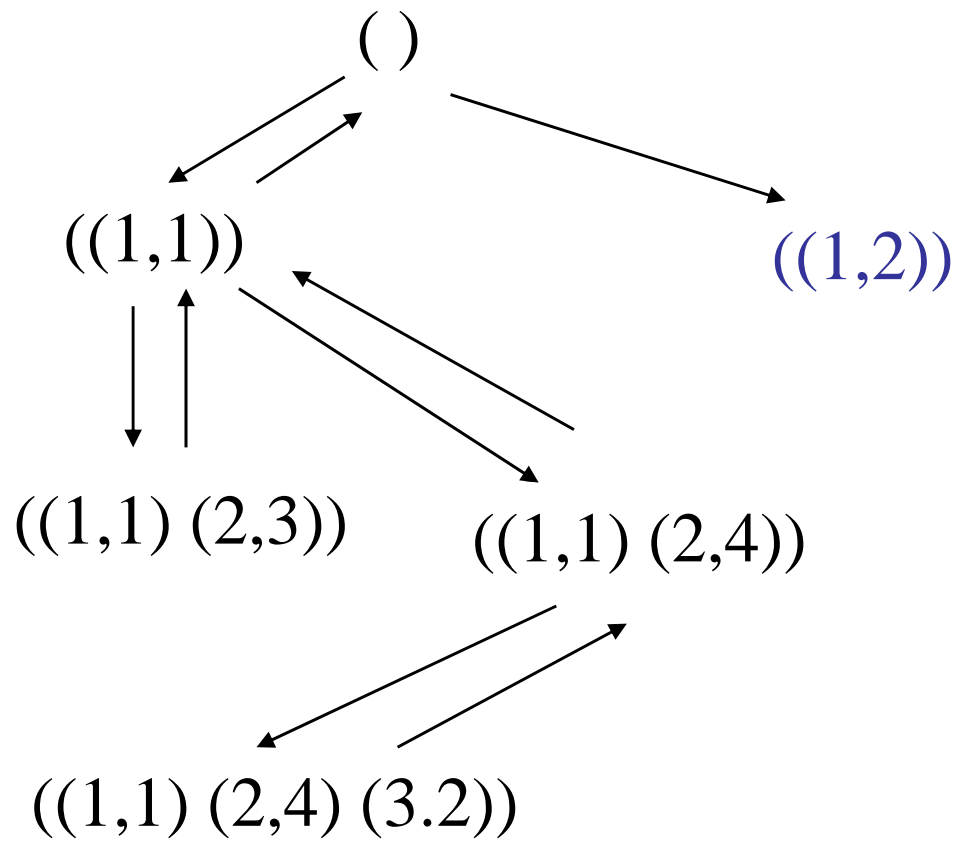


Q			
			Q

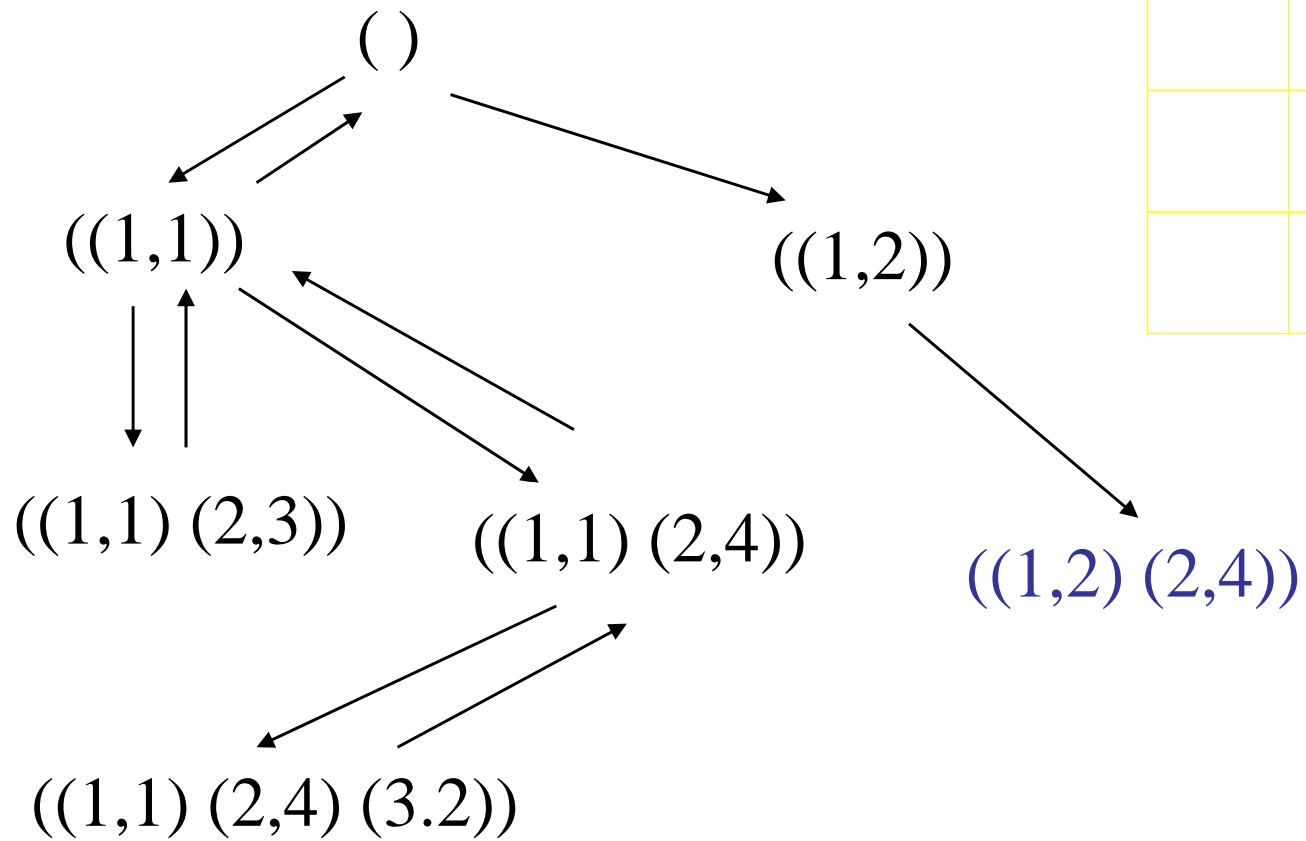


Q			

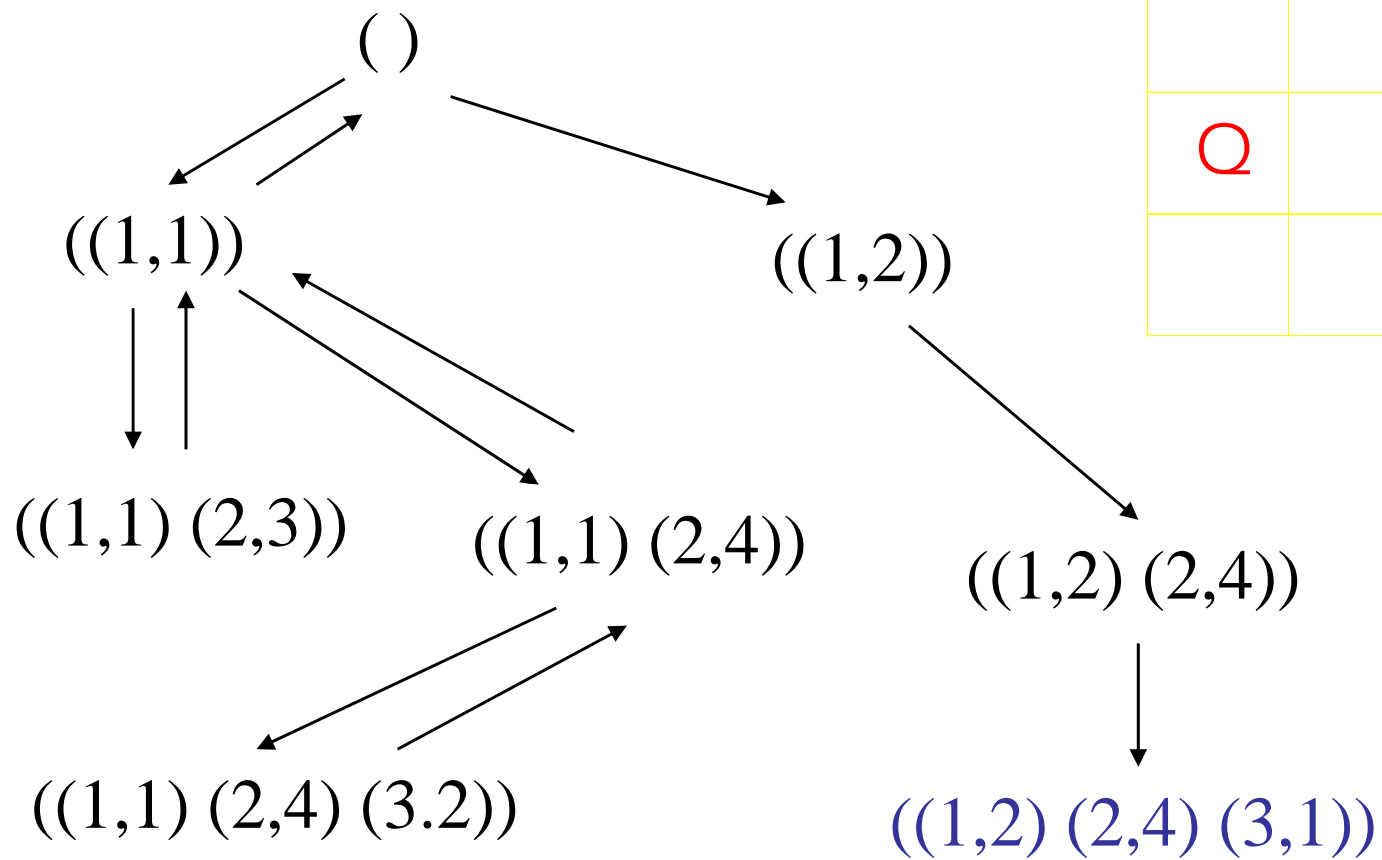




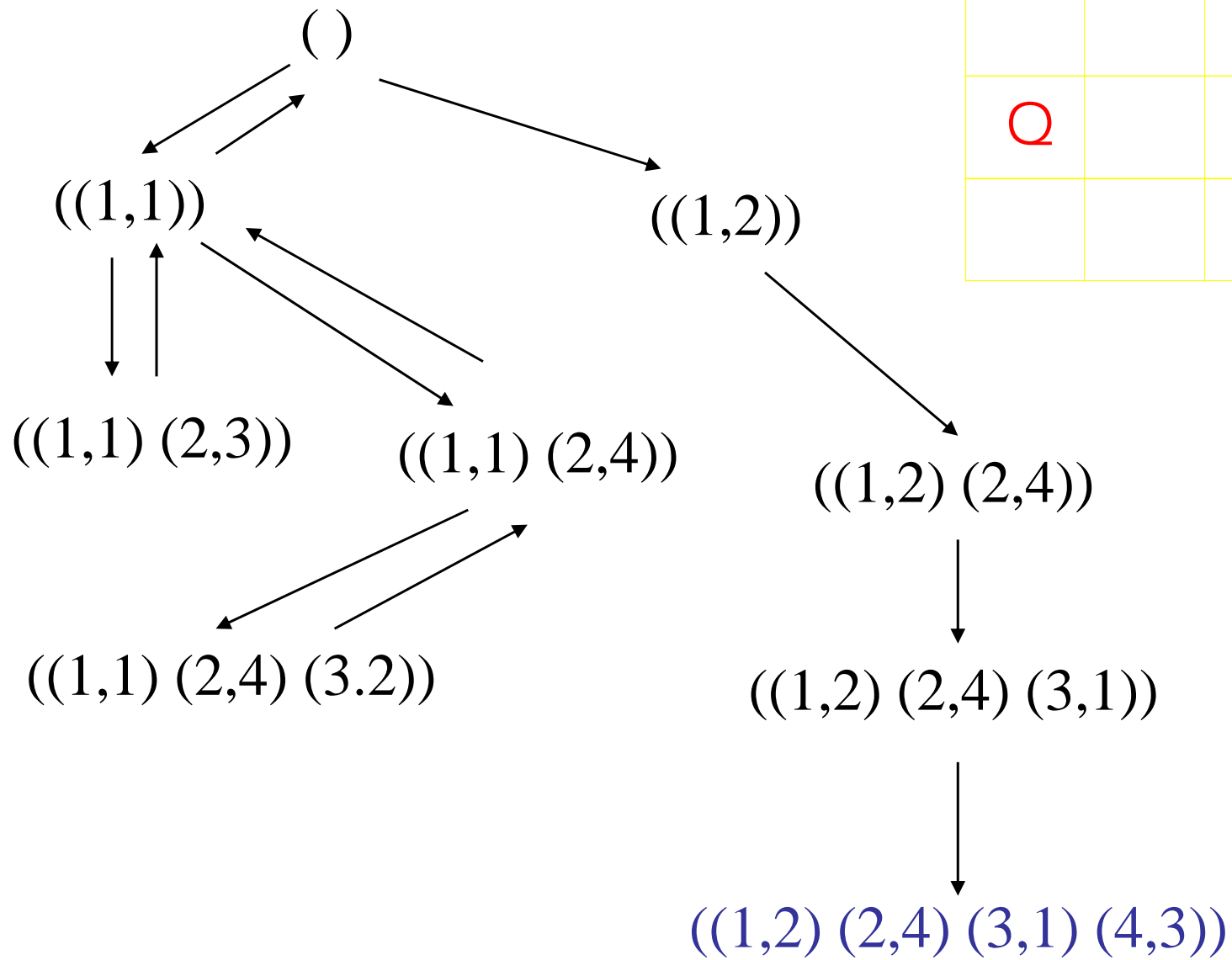
	Q		



	Q		
			Q



	Q		
			Q
Q			



	Q		
			Q
Q			
		Q	

回溯搜索算法

BACKTRACK (DATA)

DATA: 当前状态。

返回值： 从当前状态到目标状态的路径
（以规则表的形式表示）
或**FAIL**。

回溯搜索算法

BACKTRACK(DATA)

```
1    IF Term(DATA) RETURN NIL;  
2    IF Deadend(DATA) RETURN FAIL;  
3    Rules:=Apprules(DATA);  
4 LOOP: IF Null(Rules) RETURN FAIL;  
5    R:=First(Rules);  
6    Rules:=TAIL(Rules);  
7    Rdata:=Gen(R, DATA);  
8    Path:=BACKTRACK(Rdata);  
9    IF Path =FAIL GO LOOP;  
10   Else RETURN Cons(R, Path);
```

分析节点的情况

- 失败节点：返回**FAIL**
 - 步骤2: 领域相关条件判断
 - 步骤4: 无规则可用时
- 成功节点
 - 步骤1: 叶节点, 返回**NIL**
 - 步骤10: 中间节点, 返回包含**R**的路径
- 如果成功, 返回一条包含**R**的路径, ($R_{i1}, R_{i2}, \dots, R_{in}$)

存在问题及解决办法

- 问题和解决方法:
 - 深度问题
 - 对搜索深度加以限制
 - 死循环问题
 - 状态重复: $A \rightarrow B, B \rightarrow C, C \rightarrow A$
 - 记录从初始状态到当前状态的路径

修正的回溯搜索算法1

BACKTRACK1 (DATALIST)

DATALIST: 从初始到当前的状态表（逆向）

返回值：从当前状态到目标状态的路径

（以规则表的形式表示）

或**FAIL**。

修正的回溯搜索算法1

```
1  DATA:=FIRST(DATALIST)
2  IF MEMBER(DATA, TAIL(DATALIST))
   RETURN FAIL;
3  IF TERM(DATA) RETURN NIL;
4  IF DEADEND(DATA) RETURN FAIL;
5  IF LENGTH(DATALIST)>BOUND
   RETURN FAIL;
6  RULES:=APPRULES(DATA);
7  LOOP: IF NULL(RULES) RETURN FAIL;
8  R:=FIRST(RULES);
```

```
9    RULES:=TAIL(RULES);
10   RDATA:=GEN(R, DATA);
11   RDATAList:=CONS(RDATA, DATAList);
12   PATH:=BACKTRCK1(RDATAList)
13   IF PATH=FAIL GO LOOP;
14   RETURN CONS(R, PATH);
```

一些深入的问题

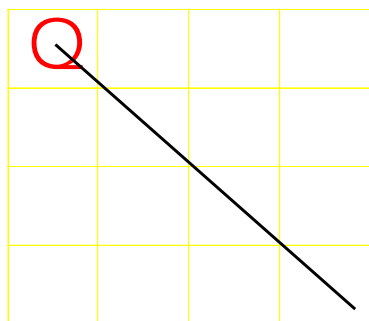
- 失败原因分析、多步回溯

Q			
		Q	

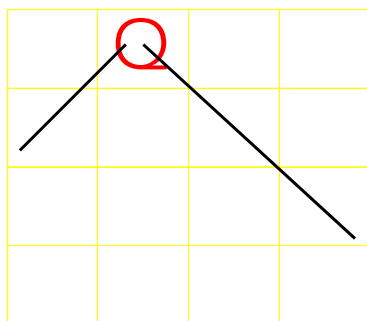
■ 回溯搜索中知识的利用

基本思想：

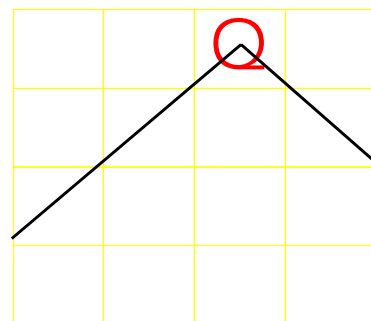
尽可能选取划去对角线上位置数最少的。



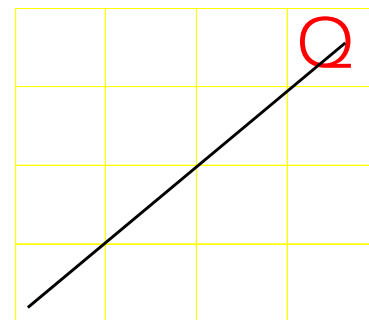
4



3



3



4

- 回溯策略
- 图搜索
- 无信息搜索
- 启发式搜索
- A*算法的可采纳性