Grafos: Unidade 7 – Busca em Grafos

#### **Busca Heurística**

Adaptado do material de IA do Prof. Dr. João Luis Tavares da Silva (UCS)

1

#### **Busca Heurística**

- Como encontrar um barco perdido?... n\u00e3o se pode procurar no oceano inteiro...
- Estratégias de busca heurística utilizam conhecimento específico do problema na escolha do próximo nó a ser expandido e aplicam uma função de avaliação a cada nó na fronteira do espaço de estados.
- Uma boa função heurística deve ser <u>admissível</u> i.e., nunca superestimar o custo real da solução
  - Distância direta (h<sub>dd</sub>) é admissível porque o caminho mais curto entre dois pontos é sempre uma linha reta

#### **Busca Heurística**

- Pode-se melhorar a performance da busca através de uma função h(n) que representa uma avaliação do custo para atingir o estado final, para cada nodo n do espaço de busca.
- A função h(n) é chamada função heurística.
- A função heurística é dependente do problema, já que utiliza informação adicional para melhorar a busca.
- Exemplos de funções heurísticas:
  - minimizar o custo para de atingir o objetivo;
  - estimar o menor caminho do estado n até um estado objetivo.

3

#### Tipos de Busca Heurística

- Busca pela melhor escolha (Best-First)
  - Busca "gulosa" (greedy)
  - Busca A\*
- Busca com limite de espaço
  - Busca IDA (A\* interativo)
  - Subida de encosta (HillClimbing)

#### Busca Best-First

• Função de avaliação (heurística): custo para chegar até o nodo atual (g(n)) e o custo estimado para chegar até a solução (h(n)).

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

56

5

#### Busca Best-First

- Admissibilidade da função heurística:
  - h(n): estimativa de custo de n até a solução;
  - g(n): custo real de n até a solução;
  - Se h(n) ≤ g(n), então h é admissível e, portanto, o algoritmo será ótimo (sempre encontra o caminho mais curto até a solução)
- Uma heurística é admissível se, para cada nodo, o valor retornado por esta heurística nunca ultrapassa o custo real do melhor caminho deste nodo até o objetivo

#### Busca Best-First

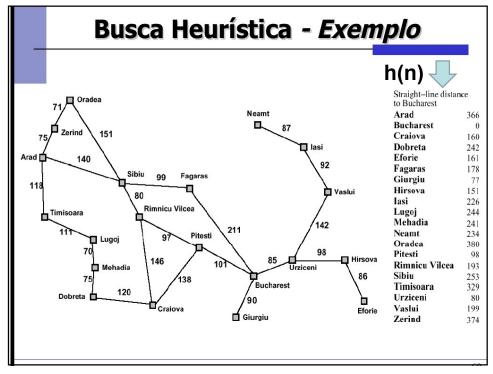
#### Algoritmo:

```
BEST-FIRST (estadoInicial)
Inicio

nodos ← CRIA-FILA (estadoInicial)
Ioop

se nodos é vazio então
retorna falha
nodo ← OBTEM-MELHOR-NODO (nodos)
se É-OBJETIVO (nodo) então
retorna nodo
novos-nodos ← EXPANDE (nodo)
nodos ← ADD-FILA (nodos, novos-nodos)
fim_loop
Fim

OBTEM-MELHOR-NODO (nodos): implementa a função f(n)
```

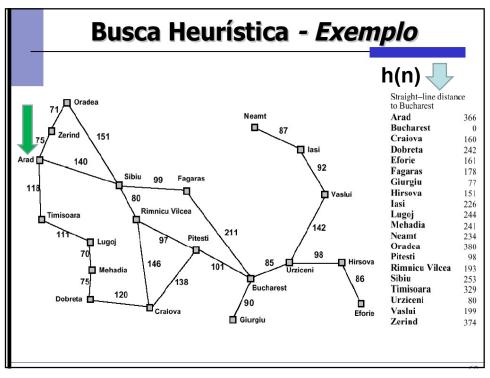


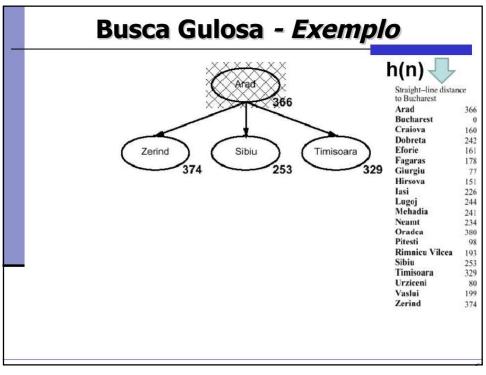
#### Busca Gulosa - Exemplo

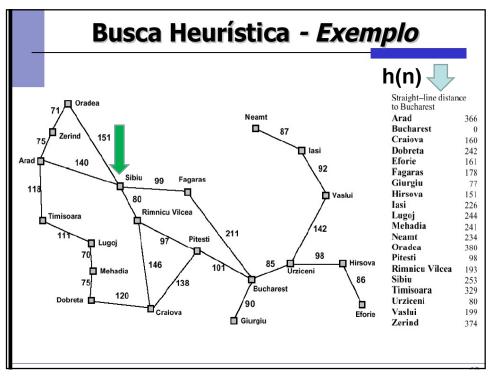
- Função de avaliação:
  - h(n) = estimativa do custo do nodo ao objetivo.
- Exemplo
  - h(n) = distância em linha reta ao objetivo.
  - expande primeiro o nó que aparentemente é o mais próximo do objetivo, de acordo com h(n).

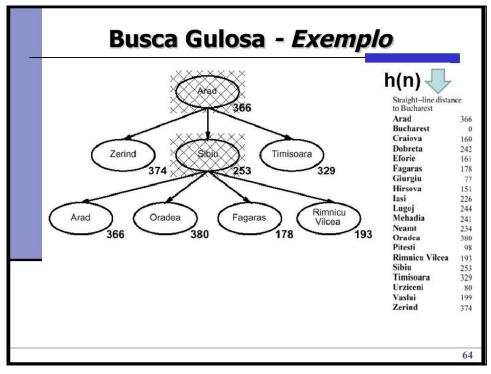
9

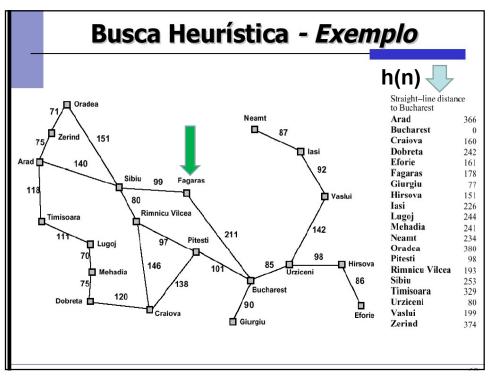
#### Busca Gulosa - Exemplo h(n) Arad Straight-line distance to Bucharest 366 Arad Bucharest Craiova 160 Dobreta 242 Eforie Fagaras 178 Giurgiu Hirsova 77 151 Iasi 226 Lugoj Mehadia 244 241 Neamt Oradea Pitesti 380 98 Rimnicu Vilcea 193 Sibiu 253 Timisoara 329 Urziceni Vaslui 199 Zerind 374

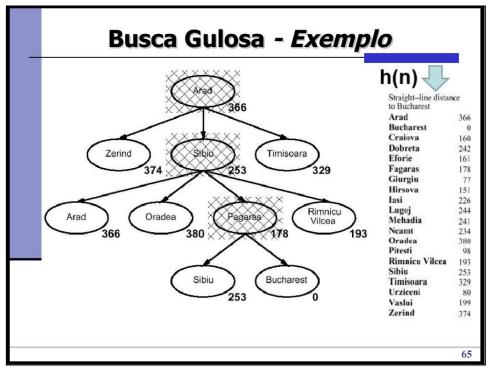






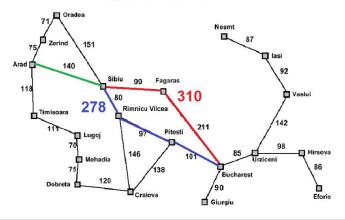






## Busca gulosa: avaliação

- Complexidade: Não expandiu nenhum nó fora do caminho da solução: baixo custo de busca!
- Otimização: O caminho passando por Sibiu e Fagaras é 32 quilômetros mais longo do que passando por Rimnicu Vilcea e Pitesti. Não é ótimo.



17

#### Busca A\* - Exemplo

Algoritmo:

```
A-STAR (estadoInicial)
Inicio

nodos ← CRIA-FILA (estadoInicial)
Ioop

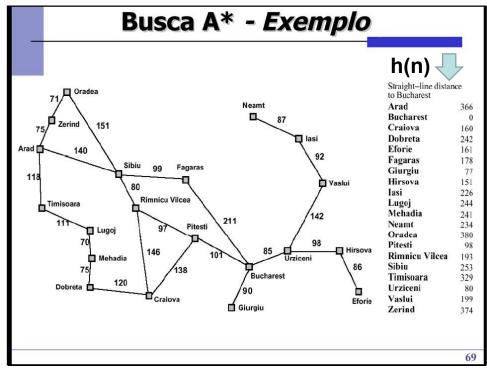
se nodos é vazio então
retorna falha
nodo ← OBTEM-MELHOR-NODO (nodos)
se É-OBJETIVO (nodo) então
retorna nodo
novos-nodos ← EXPANDE (nodo)
nodos ← ADD-FILA (nodos, novos-nodos)
fim_loop
Fim

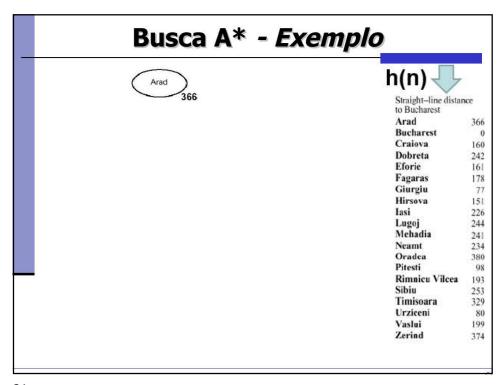
OBTEM-MELHOR-NODO (nodos): implementa a função f(n) = g(n) + h(n)
```

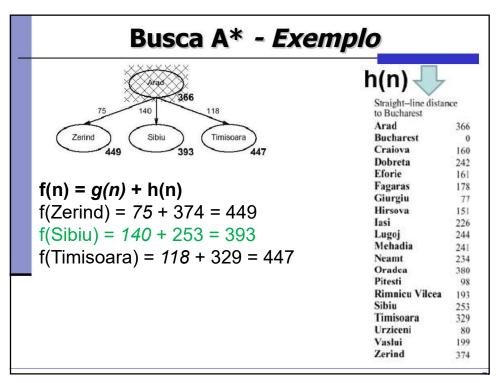
### Busca A\* - Exemplo

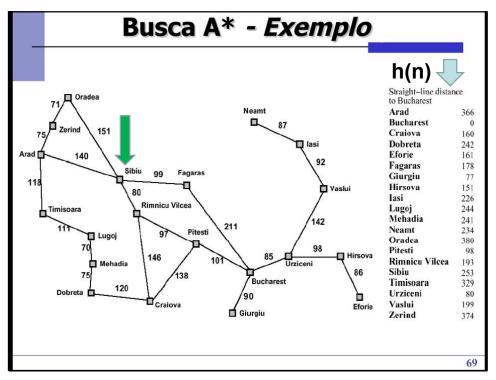
- Tenta minimizar o custo total da solução combinando:
  - Busca Gulosa: econômica, porém não é completa nem ótima
  - Busca de Custo Uniforme: ineficiente, porém completa e ótima
- Função de avaliação:
  - f(n) = g(n) + h(n)
  - g(n) = distância de n ao nó inicial
  - h(n) = distância estimada de n ao nó final
  - A\* expande o nó de menor valor de f na fronteira do espaço de estados.

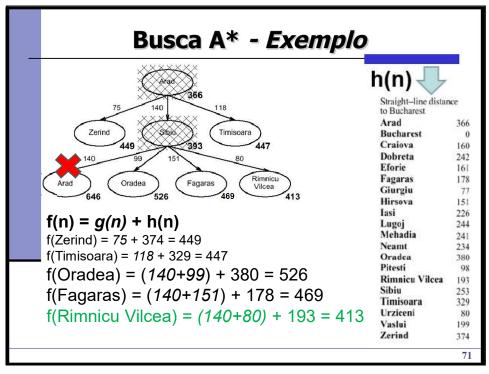
19

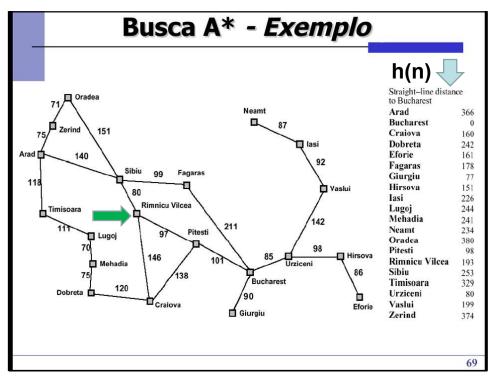


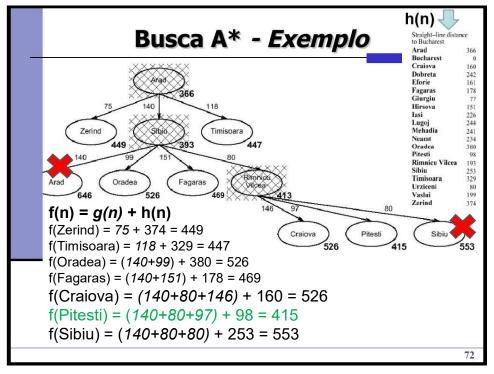


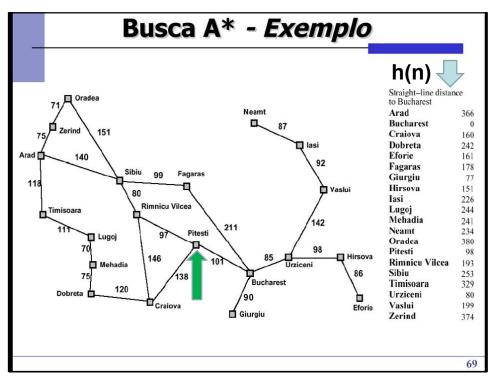


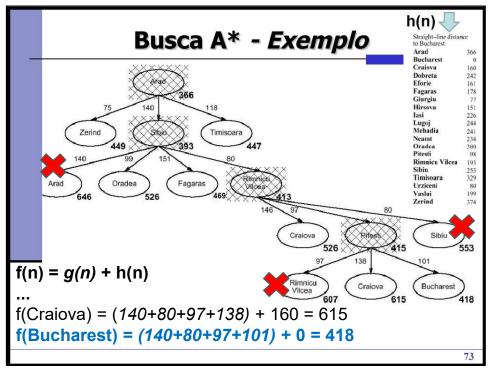












#### Busca A\*

#### Heurística admissível

- A\* será ótima se o espaço de busca for uma árvore e h(n) for uma heurística admissível
  - □ Heurística admissível: nunca superestima o custo para alcançar o objetivo. É uma função otimista. Exemplo:
    - Distância em linha reta: a estrada entre duas cidades pode ser mais comprida do que a distância em linha reta, mas nunca menor (estimativa otimista).

29

#### Pathfinding com A\*

(material adaptado prof Rudimar Dazzi)

- O que é Pathfinding?
  - Pathfinding é uma maneira de buscar a trajetória de um ponto a outro pela rota mais curta sem passar por cima de locais bloqueados, como paredes, rios e etc.
- · Onde aplicar?
  - É muito usado como auxiliar na criação de jogos onde os personagens requerem uma capacidade maior de inteligência de navegação pelo mapa.

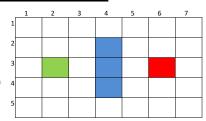
## Pathfinding com A\*

- O Algoritmo consiste principalmente no calculo da distância F:
  - -F = G + H onde:
    - G: Custo da origem até o ponto atual
    - H: Custo estimado do ponto atual até o destino
      - Varia a heurísticas para calcular H, distância Manhattan, Euclidiana entre outras.
  - Lista aberta: Armazena os nós a serem analisados
  - Lista Fechada: Armazena os nós já analisados para evitar voltar a um nó já analisado, ou andar em circulo.

31

## Pathfinding com A\* (Exemplo 1)

- F = G + H
  - G=Distância percorrida
  - H=Distância do destino
- Custo G:
  - G=10 para os lados
  - G=14 para as diagonais

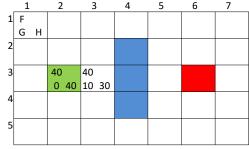


14	10	14
10	х	10
14	10	14

- Custo H:
  - Distância Manhattan:  $H=10*(|x_1-x_2|+|y_1-y_2|)$ 
    - H=10\*(abs(x\_corrente x\_destino)+abs(y\_corrente-y\_destino))

Aberta..: 32 Fechada:

Aberta..: 21,22,31,33,41,42,43 Fechada: 32



- Destino: posição 3X6
- F = G + H (para a posição 3x3)
  - G = 10 => mvto linha reta
  - $-H = 10*(|x_{corr}-x_{dest}|+|y_{corr}-y_{dest}|) = 10*(|3-6|+|3-3|) = 30$
  - -F = 10+30 = 40

33

## Pathfinding com A\* (Exemplo 1)

Abertos..: 21,22,31,33,41,42,43

Fechados: 32 Destino: 3X6

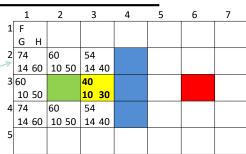
Exemplo:

=> para a posição 2X1

G = 14 => diagonal

H =  $10*(|x_{corr}-x_{dest}|+|y_{corr}-y_{dest}|)$ H = 10\*(|1-6|+|2-3|) = 60

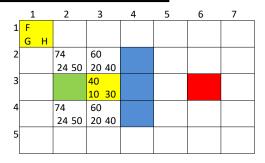
F = G + H = 14+60 = 74



- Calcula todos as possibilidades vizinhas de 3x2
- A posição **3x3** é a que tem a menor distância
  - -F = 40
  - Esse é o próximo passo (fecha 3x3)

Abertos..: 21,22,32,31,41,42,43

Fechados: 32,33 Destino: 3X6



- Calcula todos as possibilidades vizinhas de 3x3
- · As posições fechadas e o muro, não calcular
  - 2x3 e 4x3 tem F=54, se recalcular com referência em 3x3 F=60 ( A diagonal é mais curta, fecha 4x3)
    - G em 3x3 é 10 + 10 para ir a 4x2 = 20 (+ 40 de H) =60

35

## Pathfinding com A\* (Exemplo 1)

1

Abertos..: 42,52,53,54 Fechados: 32,33,43 Destino: 3X6 3 40 10 30 4 80 60 30 50 20 40 5 94 80 74

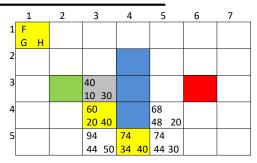
34 60 30 50 34 40

- Calcula todos as possibilidades vizinhas de 4x3
- A melhor opção é 5x4 com F=74
  - Fecha 5x4 e segue o caminho



Abertos..: 53,55,45 Fechados: 32,33,43,54

Destino: 3X6



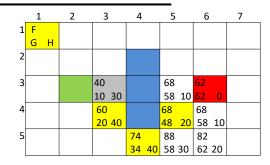
- Calcula todos as possibilidades vizinhas de 5x4
- A melhor opção é 4x5 com F=68
  - Fecha 4x5 e segue o caminho

37

## Pathfinding com A\* (Exemplo 1)

Abertos..: 55,56,46,35,36 Fechados: 32,33,43,54,45

Destino: 3X6



- Calcula todos as possibilidades vizinhas de 4x5
- A melhor opção é 3x6 com 62
  - Como esse é o destino processo encerrado!

- Solução do 8 PUZZLE com A\*
- F = G + H
  - G = 1 para cada passo
  - H = quantidade de peças fora do lugar
  - F da situação inicial
    - G = 0 não saiu do lugar ainda
    - H = 5 pois são 5 peças fora do lugar (6,2,3,4,5)

lituação Inicial			
1	6	2	
8		3	
7	5	4	

Situação Final		
1	2	3
8		4
7	6	5

39

## Pathfinding com A\* (Exemplo 2)

- Fecha nó 1 e calcula todos as 4 possibilidades de movimento.
- Como 2, 4 e 5 tem F = 6, qualquer um deles pode ser escolhido para seguir.

• Fecha o 2

Abertos..: 2,3,4,5 Fechados: 1

Nó 1: F = 0 + 5

1 6 2

8 3

7 5 4

Nó 2: F = 1 + 5		
1		2
8	6	3
7	5	1

Nó 3: F = 1 + 6			
1	6	2	
	8	3	
7	5	4	

Nó 4	: F = :	1 + 5
1	6	2
8	3	
7	5	4

Nó 5: F = 1 + 5			
	1	6	2
	8	5	3
	7		4

- Fecha nó 2 e calcula todos as 2 possibilidades de movimento.
- Escolhi o nó 6 que tem o menor F = 4

• Fecha o nó 6

Abertos..: 6,7 Fechados: 1,2

Nó 2: F	Nó 2: F = 1 + 5		
1		2	
8	6	3	
7	5	4	

Nó 6: F = 2 + 4			
1	2		
8	6	3	
7	5	4	

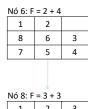
Nó 7: F = 2 + 6		
	1	2
8	6	3
7	5	4

41

## Pathfinding com A\* (Exemplo 2)

- Fecha nó 6 e calcula todos as possibilidades de movimento. Nesse caso só temos 1
- Fecha o nó 8

Abertos..: 8 Fechados: 1,2,6



- Fecha nó 8 e calcula todos as 2 possibilidades de movimento.
- Escolhe o nó 9 que tem o menor F = 6
- Fecha o nó 9

Abertos..: 9,10 Fechados: 1,2,6,8

Nó 8: F = 3 + 3			
1	2	3	
8	6		
7	5	4	

Nó 9: F = 4 + 2		
1	2	3
8	6	4
7	г	

Nó 10: F = 4 + 3					
1	2	3			
8		6			
7	5	4			

43

## Pathfinding com A\* (Exemplo 2)

- Fecha nó 9 e calcula todos as possibilidades de movimento. Nesse caso só temos 1
- Fecha o nó 9

Abertos..: 11 Fechados: 1,2,6,8,9



Nó 11: F = 5 + 1						
1	2	3				
8	6	4				
7		5				

- Fecha nó 11 e calcula todos as possibilidades de movimento.
- Nó 12 é a situação final.

• Processo encerrado.

Abertos..: 12,13 Fechados: 1,2,6,8,9,11

Nó 11: F = 5 + 1					
1	2	3			
8	6	4			
7		5			

		K		-21		
Nó 12: F =6 + 0		Nó 13: F = 6 + 2				
1	2	3		1	2	3
8		4		8	6	4
7	6	5			7	5