

Amirkabir University of Technology (Tehran Polytechnic)

گزارش ۲ درس هوش مصنوعی

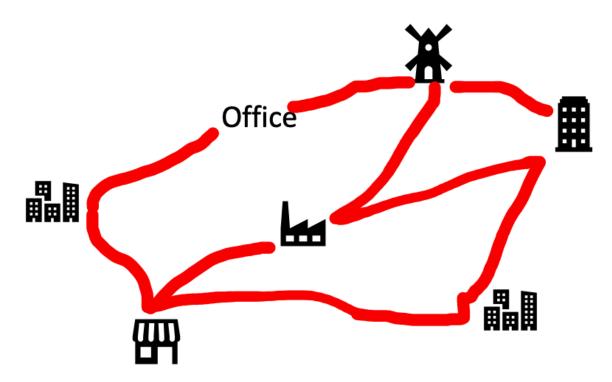
استاد: دکتر مهدی قطعی

نام دانشجو: مريم عليپور

شماره دانشجویی: ۹۲۱۲۰۳۷

مسئله Traveling Salesman Problem

وضعیت زیر را در نظر بگیرید. به شما لیستی از n شهر با فاصله بین هر دو شهر داده می شود. اکنون شما باید با دفتر کار خود شروع کنید و هر یک از شهرها را فقط یک بار بازدید کنید و به دفتر خود برگردید. کوتاه ترین مسیری که می توانید طی کنید چیست؟ این مسئله، فروشنده دوره گرد (TSP) نام دارد.

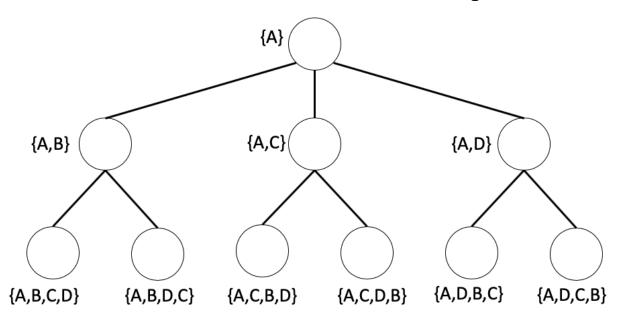


فرمول بندی مسئله TSP

برای ساده سازی، مسئله ۳ شهر را در نظر می گیریم.

بیایید از دفتر (A) به ترتیب با ۳ شهر (D) (D) (تماس بگیریم. ما وضعیت را با {A} به معنای خروج فروشنده از دفتر خود آغاز می کنیم. به عنوان یک اپراتور، هنگام بازدید از شهر B معنای خروج فروشنده از دفتر خود آغاز می کنیم. وضعیت مسئله را {A, B} ، که در {} ترتیب عناصر در نظر گرفته می شود، به روز می کنیم. وقتی فروشنده از تمام شهرها بازدید کرد {A, B, C, D} ، نقطه عزیمت A به طور خودکار به لیست اضافه می شود که به معنای {A, B, C, D, A} است. بنابراین حالت اولیه این TSP که در آن فاصله طی شده به حداقل می

رسد. با در نظر گرفتن هر حالت به عنوان گره ای از یک ساختار درخت می توانیم این TSP را به عنوان مسئله جستجوی درخت زیر نشان دهیم.



Brute-force search

Depth-first search

الگوریتم dfs از گره ریشه شروع می شود و قبل از بازگشت به عقب، تا آنجا که ممکن است در امتداد هر شاخه کاوش می کند. در TSP ما وقتی یک گره حالت با تمام برچسب های شهر بازدید می شود ، کل فاصله آن ذخیره می شود. بعداً از این اطلاعات برای تعریف کوتاهترین مسیر استفاده خواهد شد. فرض کنید VISIT یک پشته برای ذخیره گره های بازدید شده باشد و PATH مجموعه ای برای نگهداری گره های از ریشه تا هدف است. الگوریتم عمق_اول را می توان به صورت زیر نوشت:

Depth-first algorithm for TSP

- 1. Push root node to VISIT
- 2. If VISIT is empty, then go to 7.
- 3. Pop a node from VISIT, calls N.
- 4. If N is the goal node, then append distance from root to N to PATH.
- 5. Push all child nodes of N to VISIT.
- 6 Go to 2
- 7. Get the minimum value from PATH, output the result. Done.

Breadth-first search

الگوریتم bfs از گره ریشه شروع می شود و قبل از انتقال به گره ها در سطح عمق بعدی، همه گره ها را در سطح عمق بعدی، همه گره ها را در سطح عمق موجود کاوش می کند. در TSP وقتی یک گره حالت با تمام برچسب های شهر بازدید می شود، کل فاصله آن ذخیره می شود. بعداً از این اطلاعات برای تعریف کوتاهترین مسیر استفاده خواهد شد.

فرض کنید VISIT یک صف برای ذخیره گره های بازدید شده باشد و PATH مجموعه ای برای نگهداری گره های از ریشه تا هدف است. الگوریتم عرض_اول را می توان به صورت زیر نوشت:

Breadth-first algorithm for TSP

- 1. Enqueue root node to VISIT
- 2. If VISIT is empty, then go to 7.
- 3. Dequeue a node from VISIT, calls N.
- 4. If N is the goal node, then append distance from root to N to PATH.
- 5. Push all child nodes of N to VISIT.
- 6. Go to 2.
- 7. Get the minimum value from PATH, output the result. Done.

Heuristic Search

در جستجوی Brute-force از همه گره ها بازدید می شود و اطلاعات هر گره (فاصله گره تا گره) در نظر گرفته نمی شود. این امر منجر به مصرف زیاد زمان و حافظه می شود. برای حل این مشکل ، جستجوی ابتکاری یا هیورستیک یک راه حل است. از اطلاعات هر گره، برای در نظر گرفتن بازدید از یک گره دیگر استفاده می شود. این اطلاعات با یک عملکرد ابتکاری نشان داده می شود که معمولاً توسط تجارب کاربر تنظیم می شود. به عنوان مثال ما می توانیم تابع اکتشافی را با فاصله از گره ریشه تا گره بازدید کننده فعلی تا فاصله از گره بازدید کننده فعلی تا گره هدف تعریف کنیم.

Best-first search

در جستجوی best-first ما از اطلاعات فاصله از گره ریشه استفاده می کنیم تا تصمیم بگیریم ابتدا کدام گره را ببینیم. بگذارید g (X) فاصله گره ریشه تا گره X باشد. بنابراین فاصله گره d(X,Y) که در آن g(Y)=g(X)+d(X,Y) که در آن Y با مراجعه به گره X بصورت Y با مراجعه به گره Y و Y است.

فرض کنید VISIT لیستی برای ذخیره گره های بازدید شده باشد. Best-first search را می توان به صورت نوشت:

Best-first algorithm for TSP

- 1. Append root node to VISIT
- 2. If VISIT is empty, then search fails. Exit.
- 3. Get a node from the head of VISIT, calls N.
- 4. If N is the goal node, then search succeeds, output the result. Exit.
- 5. Push all child nodes of N to VISIT. Sort all elements X of VISIT in ascending order of g(X)
- 6. Go to 2.

A-algorithm (A*-algorithm)

در جستجوی الگوریتم A، ما از اطلاعات فاصله از گره بازدید کننده حاضر تا هدف به عنوان یک تابع اکتشافی f(X) استفاده می کنیم. فرض کنید g(X) فاصله گره ریشه تا گره f(X) باشد. در این حالت اولویت ترتیب بازدید از گره را با f(X) = g(X) + h(X) در نظر می گیریم.

در مسائل دنیای واقعی ، دستیابی به مقدار دقیق h(X) غیرممکن است. در آن حالت از مقدار تخمین h'(X) h'(X) h'(X) استفاده می شود. با این حال ، تنظیم h'(X) h'(X) در افتادن در یک جواب بهینه محلی خطراتی را به همراه دارد. برای جلوگیری از این مشکل ، انتخاب h'(X) هایی که که $h'(X) \leq h(X)$ برای $h'(X) \leq h(X)$ توصیه می شود. در این حالت ، به الگوریتم $h'(X) \leq h(X)$ معروف است و می توان نشان داد که جواب بدست آمده یاسخ بهینه گلوبال است.

در آزمایش ما که در قسمت زیر شرح دادیم، h'(X) را جمع حداقل فاصله تمام مسیرهای ممکن از هر شهر میگذاریم که در برچسب گره بازدید شده فعلی ثبت نشده است. به عنوان مثال اگر گره حاضر $\{A,D\}$ باشد، پس شهر $\{A,D\}$ در برچسب های بازدید شده وجود ندارد. بنابراین $\{A,D\}$ و اصله تمام مسیرهای ممکن $\{A,D\}$ باشد، سیرهای ممکن $\{A,D\}$ باشد، سیرهای ممکن $\{A,D\}$ باشد، سیرهای ممکن $\{A,D\}$ بازدید شده وجود ندارد.

فرض کنید VISIT لیستی برای ذخیره گره های بازدید شده باشد. الگوریتم A را می توان به صورت زیر نوشت:

A-algorithm for TSP

- 1. Append root node to VISIT
- 2. If VISIT is empty, then search fails. Exit.
- 3. Get a node from the head of VISIT, calls N.
- 4. If N is the goal node, then search succeeds, output the result. Exit.
- 5. Push all child nodes of N to VISIT. Sort all elements X of VISIT in ascending order of f(X)=g(X)+h(X)
- 6. Go to 2.

مقايسه الگوريتم هاي سرچ فوق

مسئله TSP را با هر الگوریتم معرفی شده شبیه سازی می کنیم و روی کارامدی آن ها به عنوان یک مسئله جستجو تمرکز می کنیم. در اینجا کارامدی یک مسئله جستجو با تعداد گره های بازدید شده ارزیابی می شود تا به جواب برسید.

تعداد شاخه موثر در مقایسه با سطح عمق درخت. تعداد شاخه موثر b * مسئله ای که در آن N گره بازدید شده است و پاسخ آن سطح b عمق درخت است بصورت زیر محاسبه میشود:

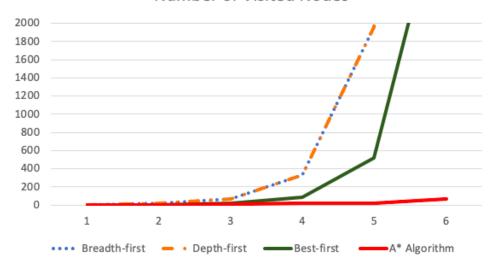
$$N + 1 = 1 + b * + (b *)^{2} + (b *)^{3} + \cdots + (b *)^{4}$$

الگوریتمی با *b کوچکتر الگوریتمی موثرتر است. در این آزمایش از روش نیوتن برای حل این معادله برای بحست آوردن مقدار تقریبی b * استفاده می کنیم.

Discussion on the number of visited nodes:

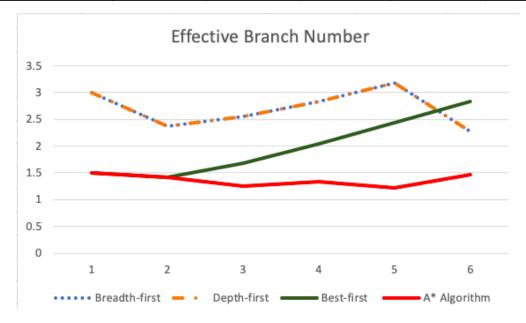
Number of cities	Depth-level	Breadth-first	Depth-first	Best-first	A* Algorithm
3	1	5	5	2	2
4	2	16	16	5	5
5	3	65	65	18	7
6	4	326	326	87	15
7	5	1957	1957	518	15
8	6	13700	13700	3621	66



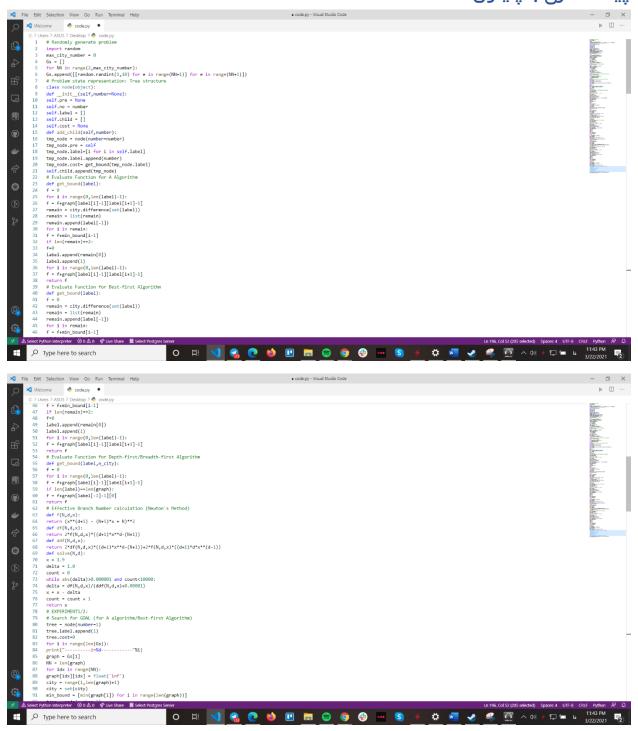


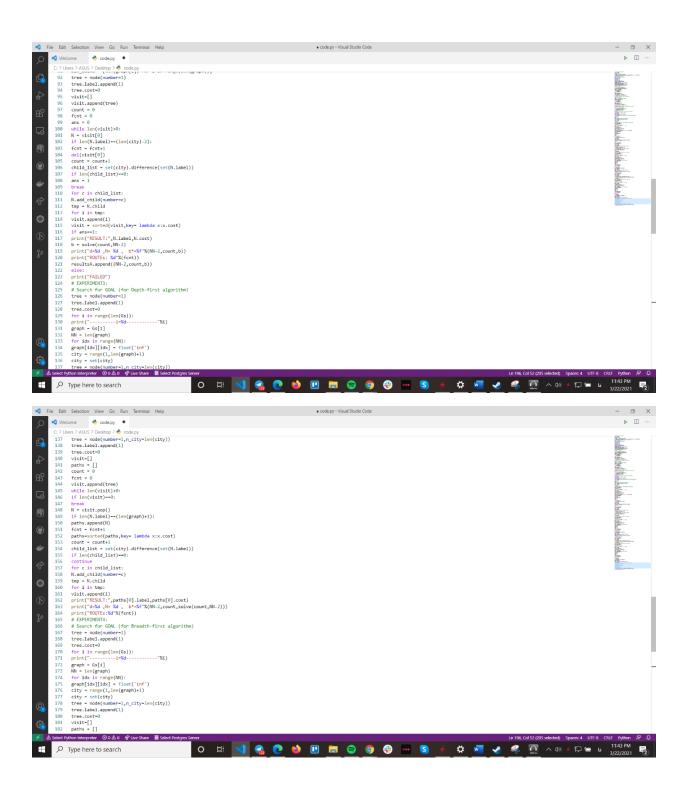
Discussion on the effective branch number:

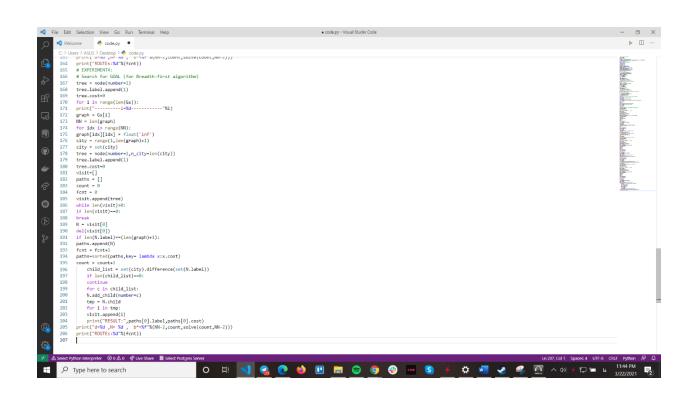
Number of cities	Depth-level	Breadth-first	Depth-first	Best-first	A* Algorithm
3	1	3	3	1.5	1.5
4	2	2.38	2.38	1.41	1.41
5	3	2.55	2.55	1.68	1.26
6	4	2.84	2.84	2.05	1.34
7	5	3.18	3.18	2.44	1.22
8	6	2.28	2.28	2.83	1.46



پیاده سازی با پایتون







منابع

https://towardsdatascience.com/basic-ai-algorithms-avaovbaecdce

https://towardsdatascience.com/how-to-solve-the-traveling-salesman-problem-a-comparative-analysis-พาง อาลาเาตา