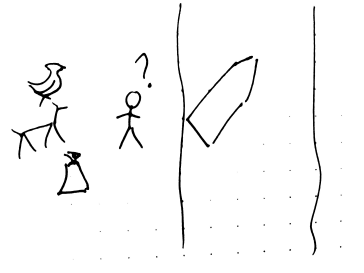


Algorithmes pour l'IA – TD 1

Algorithmes de recherche

Considérant le problème suivant : Charlie doit traverser une rivière avec son renard, son poulet et ses grains. Pour cela il a un bateau mais qui ne peut transporter qu'une seule de ses possessions.



- si le renard reste seul avec le poulet, il le mange
- si le poulet reste seul avec les grains, il les mange

T1: Décrivez l'état initial, l'état final et les transitions entre états pour ce problème

On peut décrire un état en indiquant ce qui se trouve de chaque côté de la rivière à cet état de la résolution. Avec cette représentation, en utilisant les initiales et '||' pour représenter la rivière, on a :

État initial : (CPRG||)

État final : (||CPRG)

Transition : Charlie traverse la rivière, avec une de ses possessions ou rien, en ne laissant jamais le renard seul avec le poulet, ou le poulet seul avec le grain.

T2: Déroulez les algorithmes de recherche en largeur et en profondeur pour le problème du renard, du poulet et des grains ci-dessus. Vous pouvez par exemple dessiner le graphe en montrant à chaque étape qui se trouve de quel côté de la rivière.

Parcours en largeur d'abord :

(CPRG||) (RG||CP) (CRG||P) (G||CRP) (CPG||R) (P||CRG) (CP||RG) (||CPRG)
(R||CPG) (CPR||G)

Parcours en profondeur d'abord :

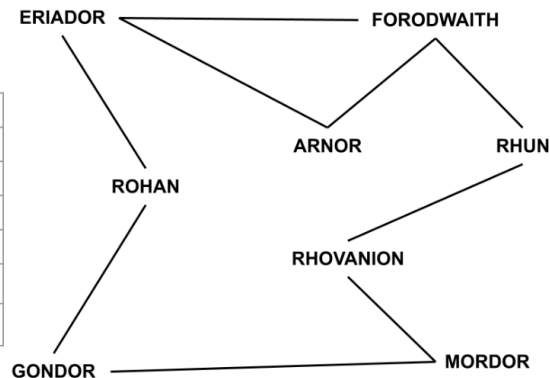
(CPRG||) (RG||CP) (CRG||P) (G||CRP) (CPG||R) (P||CRG) (CP||RG) (||CPRG)

Frodon veut se rendre au Mordor à partir d'Eriador. Le graphe ci-dessous montre comment les villes sont connectées et la distance à vol d'oiseau entre chacune de ces villes. La distance "réelle" d'une ville à l'autre est toujours 1.

T3: Déroulez les algorithmes de parcours en largeur et en profondeur d'abord sur ce graphe. Vous pouvez marquer chaque noeud avec un numéro correspondant à l'ordre dans lequel il sont exploré, et indiquer (en les soulignant par exemple) ceux qui sont sur le chemin.

**Distance à vol
d'oiseau jusqu'au
MORDOR**

ERIADOR	0.9
GONDOR	0.8
FORODWAITH	0.7
ROHAN	0.6
ARNOR	0.5
RHUN	0.4
RHOVANION	0.3



Parcours en largeur d'abord :

Element défilé	file		
	E		
E	RO	A	F
RO	A	F	G
A	F	G	F
F	G	F	RH
F	G	F	RHU
G	F	RHU	M

Chemin : E, RO, G, M

On note que d'après l'algorithme vu, on ne test pas les éléments de la liste avant d'en mettre des nouveaux. Du coup, F apparaît 2 fois. Aussi, si on suivait l'algorithme à la lettre, il faudrait continuer jusqu'à sortir M de la file, vu qu'on ne fait le test que sur l'élément en dehors de la liste.

Parcours en profondeur d'abord :

Element défilé	pile		
	E		
E	RO	A	F
F	RO	A	RHU
RHU	RO	A	RHO
RHO	RO	A	M

Chemin : E, F, RHU, RHO, M

T4: D'après le tableau fournit, l'heuristique "à vol d'oiseau" est-il admissible ?

Oui, car les distances réelles entre villes sont au minimum de 1, et aucune des valeurs heuristiques ne sont plus grandes que 1, donc l'heuristique va forcément sous-estimer la distance réelle. Par contre, l'heuristique n'est pas terrible même si corrélé avec la valeur réelle.

T5: Déroulez les algorithmes glouton et A* en utilisant l'heuristique 'à vol d'oiseau'.

Parcours glouton :

Element dépilé	pile ($h(n)$)		
	E(0.9)		
E	F(0.7)	RO(0.6)	A(0.5)
A	F(0.7)	RO(0.6)	F(0.7)
F	F(0.7)	RO(0.6)	RHU(0.4)
RHU	F(0.7)	RO(0.6)	RHO(0.3)
RHO	F(0.7)	RO(0.6)	M(0)

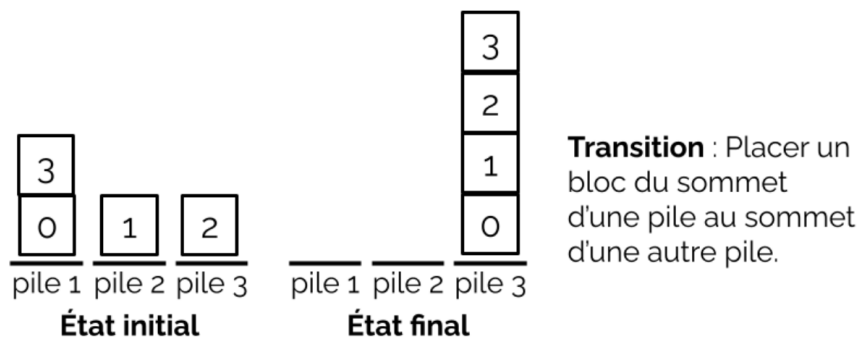
Chemin : E, A, F, RHU, RHO, M

A* :

Element dépilé	pile ($f(n) = g(n) + h(n)$)		
	E(0+0.9)		
E	F(1+0.7)	RO(1+0.6)	A(1+0.5)
A	F(1+0.7)	RO(1+0.6)	
RO	G(2+0.8)	F(1+0.7)	
F	G(2+0.8)	RHU(2+0.4)	
RHU	RHO(3+0.3)	G(2+0.8)	
G	RHO(3+0.3)	M(3+0)	

Chemin : E, RO, G, M

Considérant le problème dans le “monde des blocs” suivant:



T6: Donnez deux heuristiques admissibles pour résoudre ce problème. Montrez quelles sont admissibles.

Heuristique 1: nombre de blocs pas dans la pile 3. Admissible parce qu'il faudra au moins autant de mouvement pour les mettre dans la pile 3.

Heuristique 2: Heuristique 1 + nombre de blocs dans la pile trois dans le désordre et hors de la pile trois dans l'ordre. Même raisonnement.

T7: Montrez pourquoi, si c'est le cas, une d'entre elles est meilleure que l'autre.

Heuristique 2 donnera des valeurs plus élevées que l'heuristique 1 tout en étant admissible. Elle est donc une meilleure approximation de la distance réelle à la solution et trouvera le résultat plus rapidement.

T8: Déroulez une branche de l'arbre A* sur au moins 4 niveaux avec votre meilleure heuristique. Indiquez à chaque nœud la valeur de $f(n)$. Indiquez avec une ligne pointillée si une branche devrait normalement être explorée, mais vous choisissez d'en dérouler une autre.

... prend du temps et beaucoup de retour arrière...

T9: Êtes vous toujours satisfait.e de votre heuristique ?

Non, l'heuristique n'est clairement pas monotone et requiert l'exploration de beaucoup de branches une après l'autre.

T10: On a vu que le parcours bi-directionnel pouvait avoir des avantages dans le cas du parcours en largeur d'abord.

- Pourrait-on l'appliquer à A^* ? oui, c'est possible
- Décrivez comment ça pourrait marcher. comme pour le parcours en largeur, en alternant entre les deux directions jusqu'à ce qu'elles se rencontrent.
- Aurait-on le même avantage, dans le pire cas, que dans le cas du parcours en largeur ? Il y aurait un avantage, mais pas nécessairement aussi conséquent que pour le parcours en largeur. Aussi, il est possible que les résultats ne soient plus optimaux.
- En pratique, peut-on espérer réduire significativement le nombre d'opérations à réaliser ? Est-ce mieux ou pire en ce qui concerne l'espace mémoire ? Cela requiert plus d'espace mémoire.