# A mesterséges intelligencia alapjai

informált keresések

# Áttekintés

- mohó legjobbat-először keresés
- A\* keresés
- heurisztikák

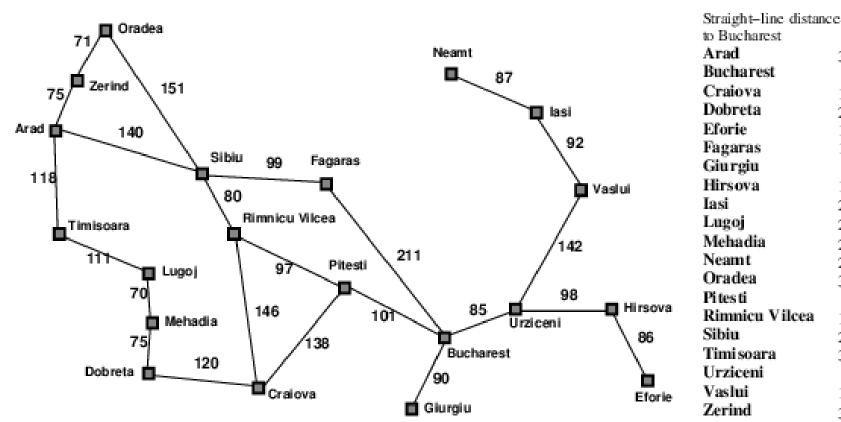
## Fakereséső algoritmus (ismétlés)

```
function Tree-Search(problem, strategy): megoldás vagy "sikertelen"
 kereső fa inicializálása a probléma kezdőállapotával
 loop do
      if nincs kiterjeszthető csúcs
          then return "sikertelen"
      válassz a stratégia alapján egy levél csúcsot
      if a csúcs célállapotot tartalmaz
          then return kapcsolódó megoldást
      else terjeszd ki a csúcsot, és a gyerekcsúcsokat add a keresőfához
 end
```

#### Heurisztikus keresés

- alapötlet
  - használjunk egy kiértékelő függvényt, mely a csúcsokon van értelmezve
  - o a csúcs kívánatosságát becsüli meg
  - o a leginkább kívánatos csúcsot terjesszük ki
- implementáció
  - a perem egy sor, mely a kívánatosság szerint rendezett
- speciális esetek
  - mohó legjobbat-először keresés
  - A\* keresés

## Románia térképe, és a Bukaresttől mért távolságok

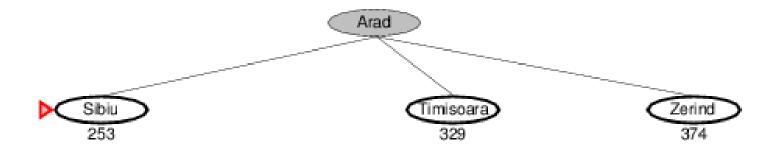


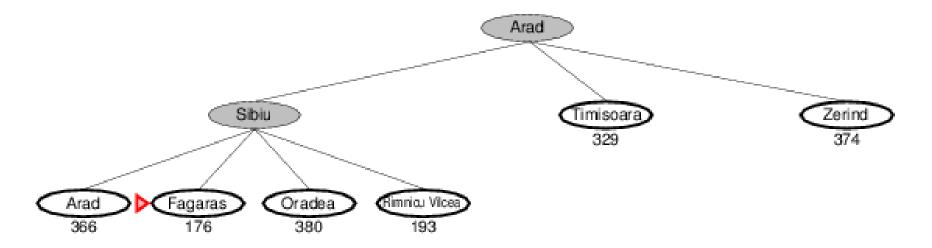
зилизителис опъедис	rhar.
to Bucharest	
Arad	366
Bucharest	0
Craiova	160
Dobreta	242
Eforie	161
Fagaras	178
Giurgiu	77
Hirsova	151
Iasi	226
Lugoj	244
Mehadia	241
Neamt	234
Oradea	380
Pi tes ti	98
Rimnicu Vilcea	193
Sibiu	253
Timi soara	329
Urziceni	80
Vaslui	199
Zerind	374

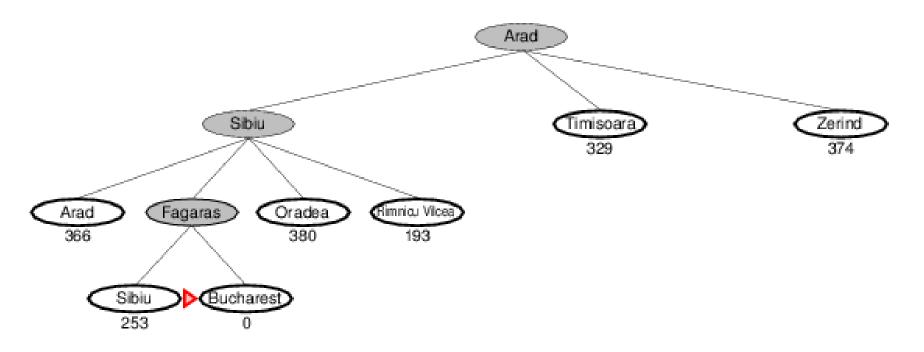
## Mohó legjobbat-először keresés

- kiértékelő függvény: h(n)
  - heurisztika
  - megbecsüli n távolságát a legközelebbi céltól





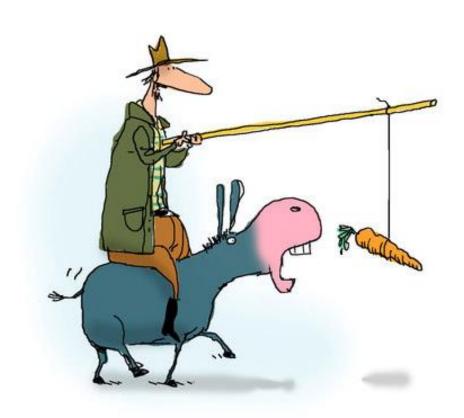




## A mohó legjobbat-először keresés tulajdonságai

- teljesség
  - o nem, beragadhat
    - Nagyvárad céllal: Jászvásár (lasi) → Karácsonkő (Neamt) → Jászvásár → Karácsonkő → ...
  - véges állapottér esetén, ismételt állapotok vizsgálatával teljessé tehető
- időbonyolultság
  - O(b<sup>m</sup>), de egy jó heurisztika drámaian felgyorsíthatja
- tárbonyolultság
  - O(b<sup>m</sup>), minden csúcsot a memóriában tart
- optimalitás
  - o nem

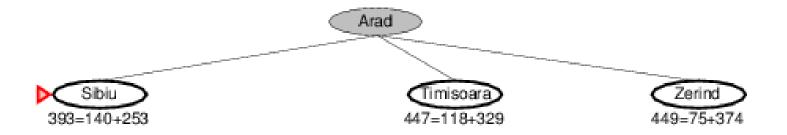
# A mohó legjobbat-először keresés és az optimalitás

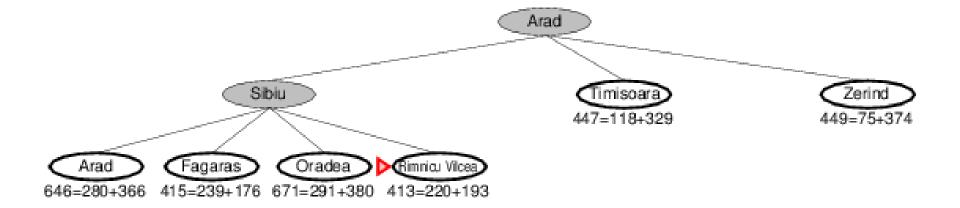


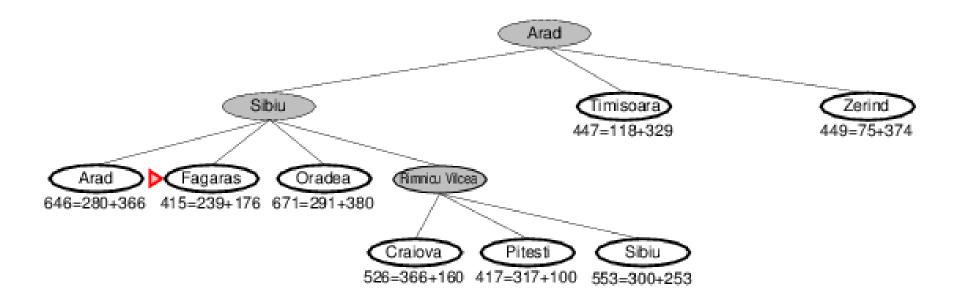
#### A\* keresés

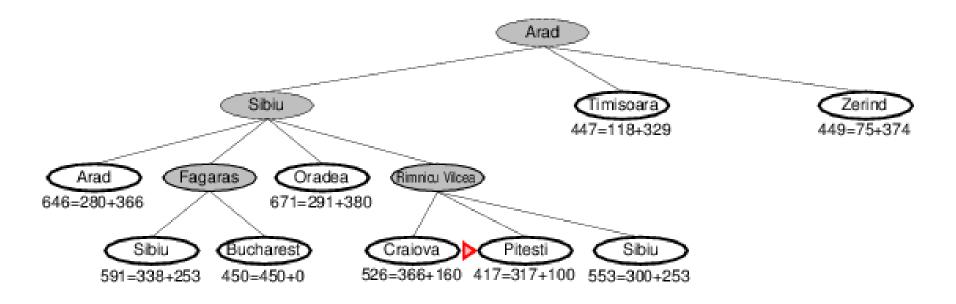
- ötlet
  - ne terjesszük ki azokat az utakat, melyek már eleve drágák
- kiértékelő függvény f(n) = g(n) + h(n)
  - g(n) útköltség n-ig
  - h(n) a célig tartó út becsült költsége n-től
  - f(n) az n-en keresztül a célba vezető út becsült teljes költsége
- A\* keresés elfogadható heurisztikát használva
  - h(n) ≤ h\*(n), ahol h\*(n) a valós költség a célig
  - h(n) ≥ 0, így h(c)=0 minden c cél esetén
  - o a légvonalban mért távolság nem becsüli felül az úton mért távolságot
- Tétel: Az A\* fakeresés optimális

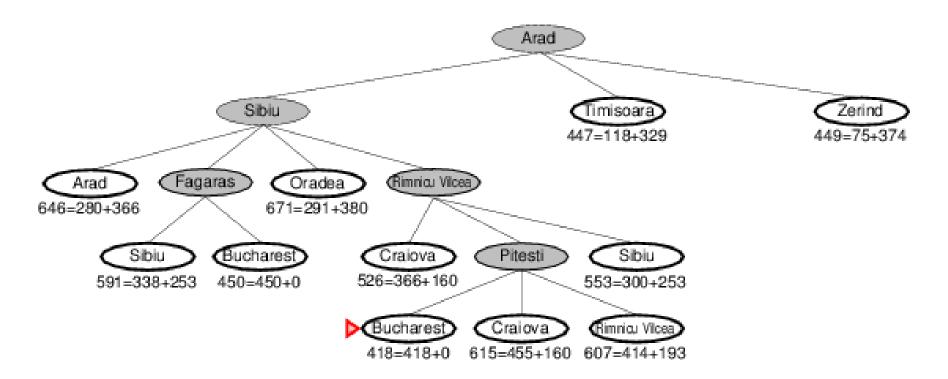










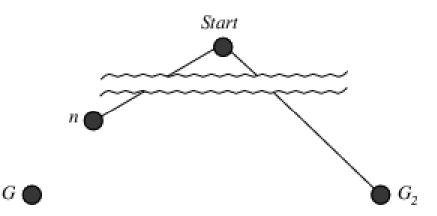


# A\* optimalitása (standard bizonyítás)

Tegyük fel, hogy a peremen egy  $G_2$  szuboptimális célcsomópont jelenik meg, és az optimális megoldás útköltsége C. mivel  $G_2$ szuboptimális  $f(G_2)=g(G_2)+h(G_2) > C$ .

Legyen n egy csúcs a peremben, mely az optimális megoldás útvonalán fekszik, Ha h(n) nem becsüli túl a valós költséget, akkor f(n)=g(n)+h(n)≤g(n)+h\*(n)=C.

Így G<sub>2</sub> nem kerül kifejtésre, így A\* optimális megoldást ad.

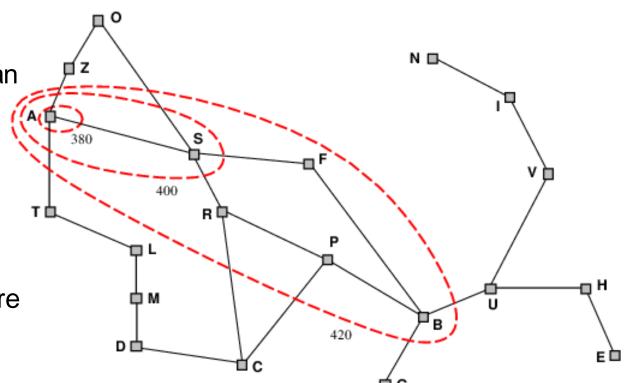


# A\* optimalitása

Lemma: A\* a csúcsokat növekvő f értékük alapján terjeszti ki.

Fokozatosan építi az f-kontúrokat.

Az i. kontúr tartalmazza az összes csúcsot melyre  $f = f_i$ , ahol  $f_i < f_{i+1}$ 



# A\* fakeresés tulajdonságai

- teljesség
  - igen, ha nincs végtelen sok csúcs, melyre f ≤ f(G)
- időbonyolultság
  - exponenciális (h relatív hibája x megoldás hossza)
- tárbonyolultság
  - minden csúcsot a memóriában tart
- optimalitás
  - o igen, nem bontja ki f<sub>i+1</sub>-et, amíg f<sub>i</sub>-vel nem végez
  - A\* kibont minden csúcsot, melyre f(n) < C</li>
  - A\* kibont néhány csúcsot, melyre f(n) = C
  - A\* nem bont ki csúcsot, melyre f(n) > C

#### Konzisztens heurisztika

Egy heurisztika konzisztens (monoton), ha

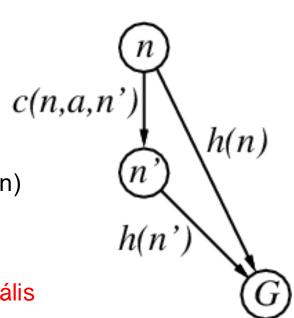
$$h(n) \le c(n,a,n') + h(n')$$

Ha h konzisztens, akkor

$$f(n') = g(n')+h(n') = g(n)+c(n,a,n')+h(n') \ge g(n)+h(n) = f(n)$$

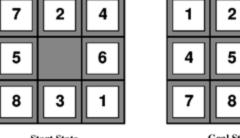
Így f(n) monoton nemcsökkenő minden út mentén

Konzisztens heurisztika esetén a A\* gráfkeresés optimális



# Elfogadható heurisztikák – nyolcas játék

- h₁(n) rossz helyen álló lapok száma
- h<sub>2</sub>(n) teljes Manhattan távolság (vízszintes és függőleges távolságok összege)
- $h_1(S) = 6$
- $h_2(S) = 4+0+3+3+1+0+2+1 = 14$



Start State

Goal State

A megoldás 26 lépésből áll

#### Heurisztikák összehasonlítása

ha  $h_2(n) \ge h_1(n)$  minden n csúcsra (és mindkettő elfogadható heurisztika), akkor  $h_2$  **dominálja**  $h_1$ -et, és sokkal hasznosabb keresésre

d=14	iteratívan mélyülő	3 473 941
	$A^* - h_1$	539
	$A^* - h_2$	113
d=24	iteratívan mélyülő	≃ 54 000 000 000
	$A^* - h_1$	39 135
	$A^* - h_2$	1 641

#### Dominancia felhasználása

Ha adott két elfogadható heurisztika h<sub>a</sub> és h<sub>b</sub>, akkor

$$h(n) = \max(h_a(n), h_b(n))$$

szintén elfogadható heurisztika, és dominálja h<sub>a</sub>-t és h<sub>b</sub>-t is.

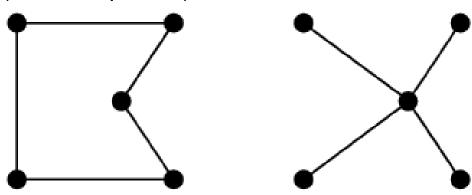
## Relaxált problémák

- azt a problémát, melyben az operátorokra kevesebb megkötést teszünk mint az eredeti problémában, relaxált problémának nevezzük
- elfogadható heurisztika konstruálható a relaxált probléma pontos megoldási költsége alapján
- ha a nyolcas játékban egy lapot bárhova rakhatunk, h<sub>1</sub>(n) adja meg a legrövidebb megoldást
- ha a nyolcas játékban egy lapot bármely szomszédos mezőre áttolhatunk, akkor h<sub>2</sub>(n) adja meg a legrövidebb megoldást.
- fontos: a relaxált probléma optimális megoldásának költsége nem nagyobb,
  mint az eredeti probléma optimális megoldásának költsége

## Relaxált problémák

Az **utazó ügynök probléma** (TSP) egy közismert feladat: adjuk meg a legrövidebb utat, mellyel minden várost pontosan egyszer látogatunk meg (minimális Hamilton-kör)

A minimális feszítőfa O(n²) idő alatt határozható meg, s ez egy alsó korlátot ad meg a problémára (Held, Karp 1970)



# Összefoglalás

- a heurisztika függvények a legrövidebb utak hosszát becsülik
- egy jó heurisztika jelentősen lerövidíti a keresést
- a mohó legjobbat-először keresés a legkisebb heurisztikájú csúcsot terjeszti ki
  - o nem teljes és nem feltétlenül optimális
- A\* keresés a legkisebb g+h-t terjeszti ki
  - teljes és optimális
  - optimálisan hatékony
    - egyetlen más algoritmus sem fejt ki garantáltan kevesebb csomópontot
- elérhető heurisztikák nyerhetők a relaxált feladatok pontos megoldásaiból