

HỆ THỐNG TÌM KIẾM (PHẦN 4)

Trần Trung Kiên

ttkien@fit.hcmus.edu.vn

Tổng thể

- Ôn lại các buổi học trước
- Cải tiến các thuật toán tìm kiếm: không mở lại các trạng thái đã mở

Check

- Có bao nhiêu bạn cảm thấy là mình hiểu DFS, BFS, UCS?
- Có bao nhiêu bạn cảm thấy là mình hiểu Greedy, A^* ?
- Nếu không hiểu bài thì nên tận dụng moodle để hỏi
 - Có thể có nhiều bạn có cùng câu hỏi với bạn
 - Có thể có nhiều bạn trả lời được; nếu không thì Thầy sẽ trả lời cho bạn

Ôn lại

- Fringe là gì?
- DFS chọn kế hoạch nào từ fringe để mở rộng?
- BFS chọn kế hoạch nào từ fringe để mở rộng?
- UCS chọn kế hoạch nào từ fringe để mở rộng?

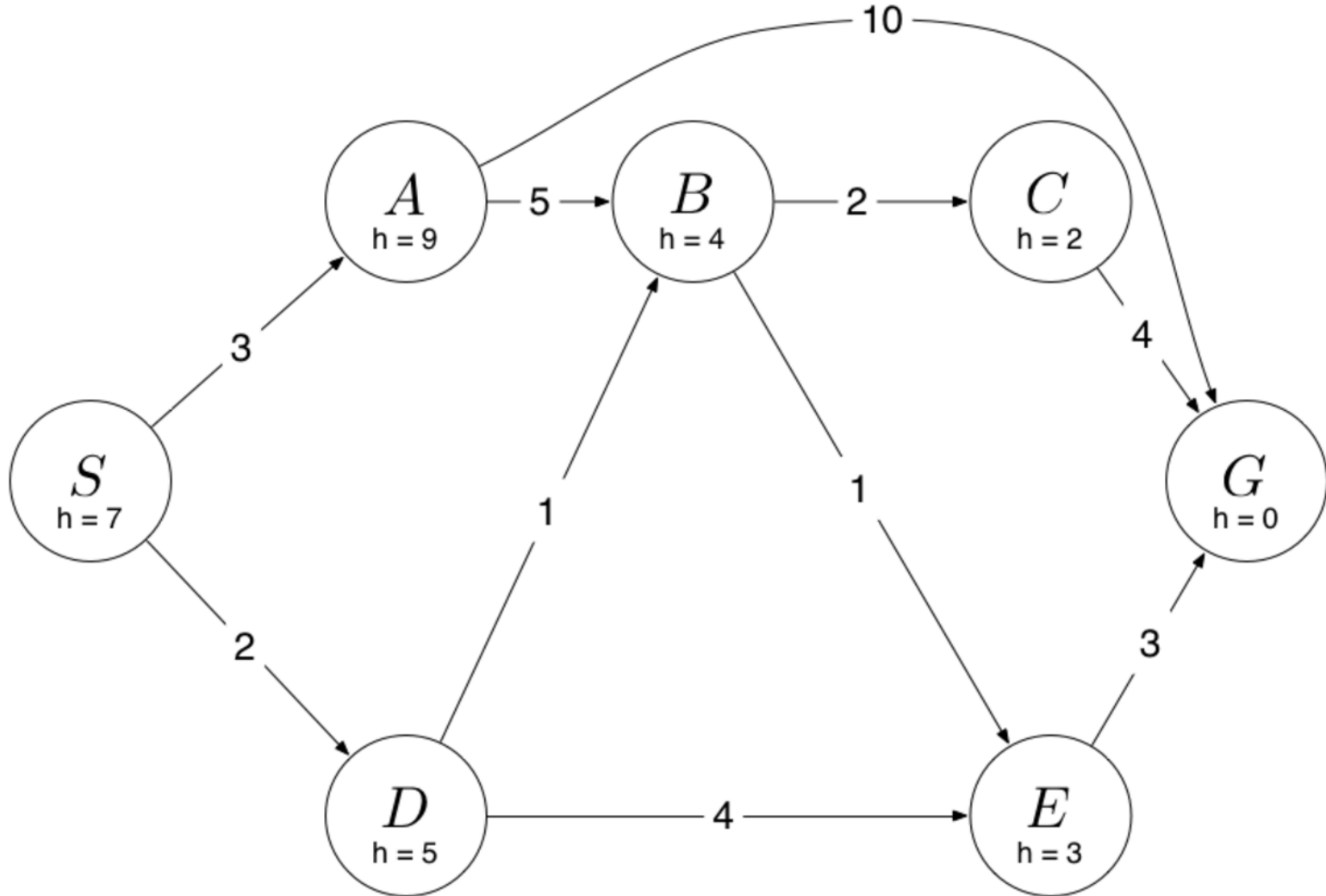
Ôn lại

- Trong 3 thuật toán DFS, BFS, UCS, thuật toán nào đảm bảo tìm được lời giải tối ưu?
- BFS sẽ tìm được lời giải tối ưu khi chi phí của các cạnh như thế nào?
- Ưu và nhược điểm của UCS?

Ôn lại

- Heuristic là gì?
- Greedy chọn kế hoạch nào từ fringe để mở rộng?
- Ưu và nhược điểm của Greedy?

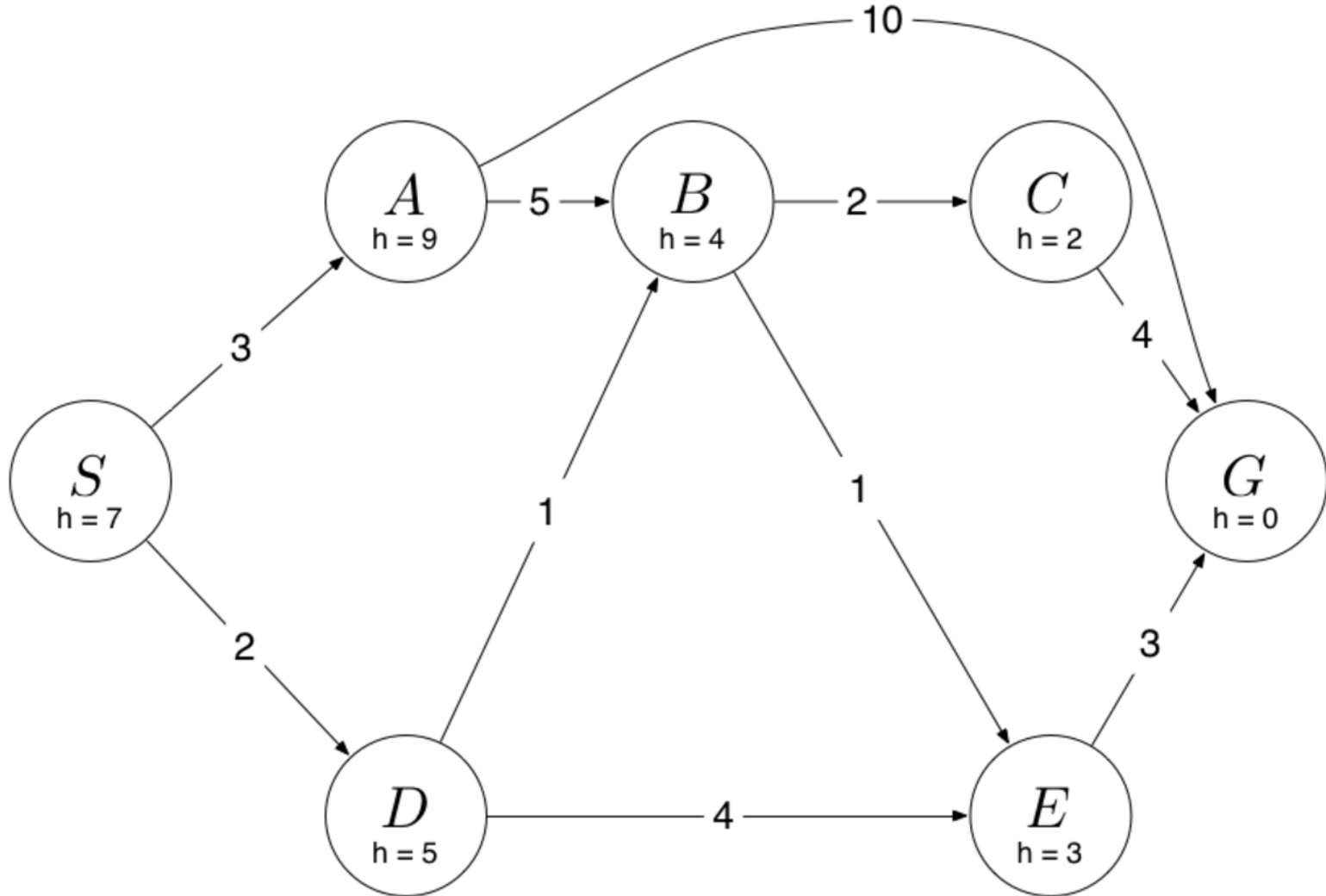
Chạy thử Greedy với đồ thị ở dưới



Ôn lại

- A^* chọn kế hoạch nào từ fringe để mở rộng?
- So sánh A^* với UCS và Greedy?

Chạy thử A^* với đồ thị ở dưới



Ôn lại

- Để A^* tìm được lời giải tối ưu thì heuristic phải thỏa điều kiện gì?
- Với một bài toán, làm sao để tạo ra heuristic?
- Heuristic càng chính xác thì sẽ có điểm lợi gì và có điểm hại gì?

Tổng thể

- Ôn lại các buổi học trước
- Cải tiến các thuật toán tìm kiếm: không mở lại các trạng thái đã mở

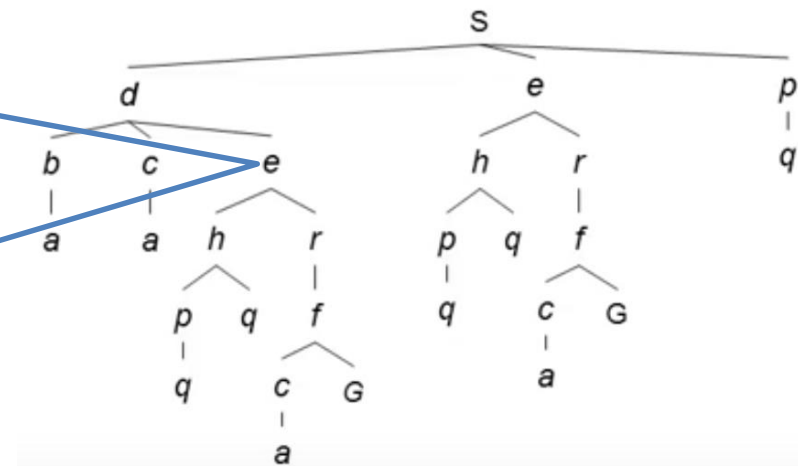
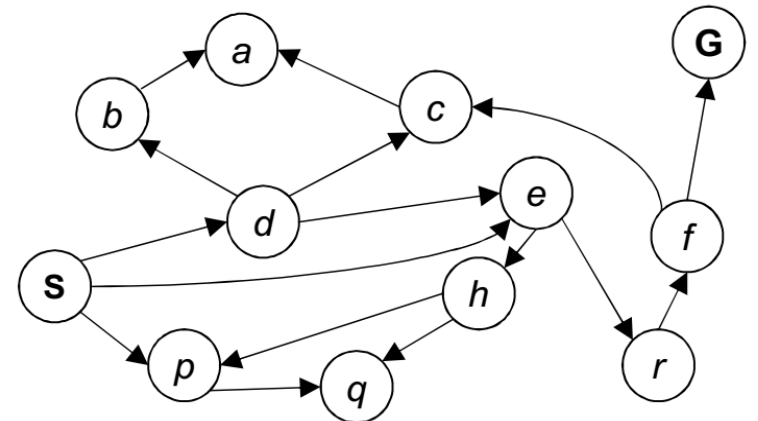
Cải tiến các thuật toán tìm kiếm

- Ý tưởng: không mở lại các trạng thái đã mở
- Tại sao lại muốn làm vậy?

BFS sẽ mở trạng thái e này. Việc này là không cần thiết vì: e trước đó đã được mở rồi (ở nhánh $S \rightarrow e$)

Phần bên dưới của hai e này là giống hệt nhau \Rightarrow nếu e này không đi được tới G thì e kia cũng vậy \Rightarrow chỉ cần giữ lại một e là đủ

Nhưng giữ e được mở đầu tiên (ở $S \rightarrow e$) có đảm bảo là BFS vẫn tìm được lời giải nông nhất?

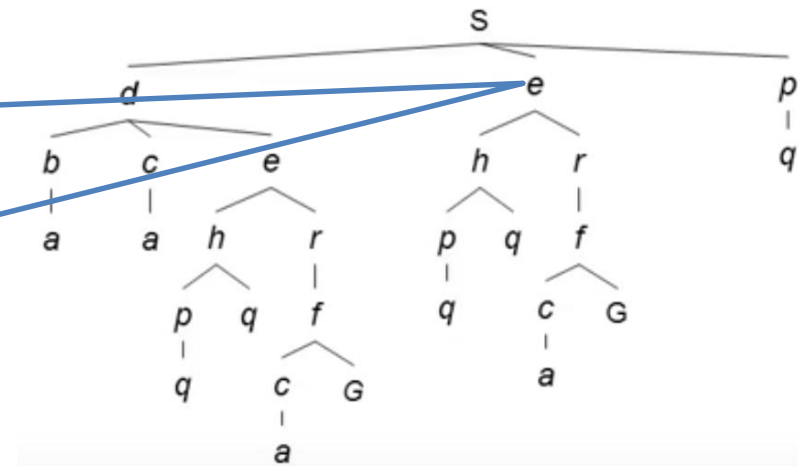
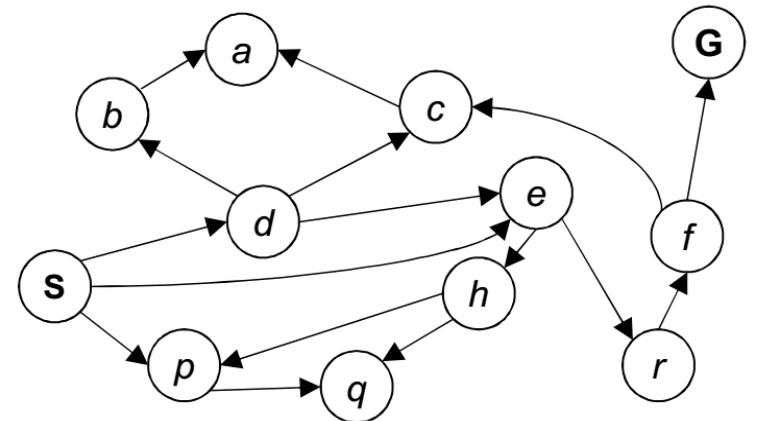


Cải tiến các thuật toán tìm kiếm

- Ý tưởng: không mở lại các trạng thái đã mở
- Tại sao lại muốn làm vậy?

DFS sẽ mở trạng thái e này. Việc này là không cần thiết vì: e trước đó đã được mở rồi (ở nhánh $S \rightarrow d \rightarrow e$)

Phần bên dưới của hai e này là giống hệt nhau \Rightarrow nếu e ở $S \rightarrow d \rightarrow e$ đã không đi được tới G thì e ở $S \rightarrow e$ cũng sẽ không đi được tới G



Cải tiến các thuật toán tìm kiếm

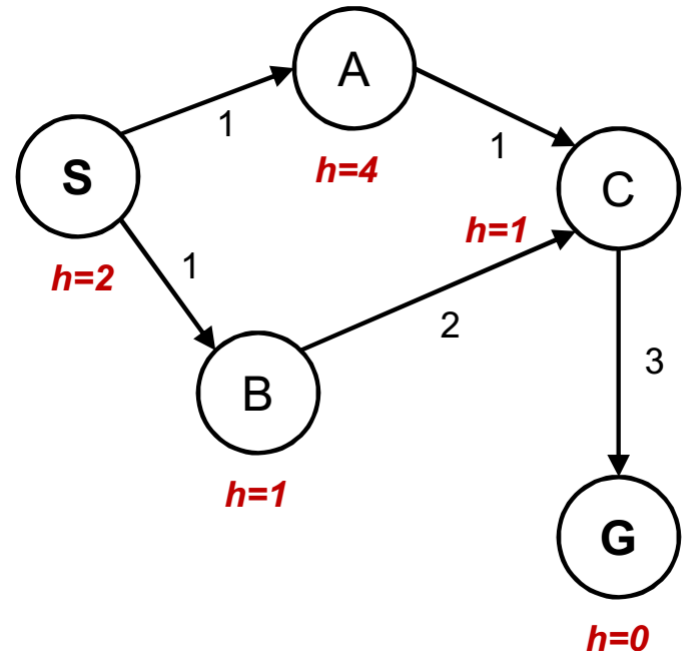
- *Ý tưởng: không mở lại các trạng thái đã mở*
- Cụ thể hơn:
 - Dùng biến **closed set** để lưu lại các trạng thái đã mở
 - Trước khi mở một trạng thái, kiểm xem đã có trong closed set hay chưa? Nếu chưa có thì mới mở, nếu có rồi thì bỏ qua
- Nếu trên cây tìm kiếm có nhiều trạng thái n thì theo trên ta sẽ chỉ giữ lại n được mở đầu tiên; nhưng nếu ta bỏ qua việc mở các trạng thái n còn lại thì có thể xảy ra việc không tìm được G vì G nằm ở dưới các trạng thái n đã bị bỏ qua không?
 - Không, vì ta đã giữ lại n được mở đầu tiên

Cải tiến các thuật toán tìm kiếm

- *Ý tưởng: không mở lại các trạng thái đã mở*
- Cụ thể hơn:
 - Dùng biến **closed set** để lưu lại các trạng thái đã mở
 - Trước khi mở một trạng thái, kiểm xem đã có trong closed set hay chưa? Nếu chưa có thì mới mở, nếu có rồi thì bỏ qua
- Nếu trên cây tìm kiếm có nhiều trạng thái n thì theo trên ta sẽ chỉ giữ lại n được mở đầu tiên; nhưng nếu ta bỏ qua việc mở các trạng thái n còn lại thì có thể xảy ra việc không tìm được G tối ưu vì G tối ưu nằm ở dưới các trạng thái n đã bị bỏ qua không?
 - DFS: không sao cả, vì DFS không quan tâm đến G tối ưu
 - BFS: BFS vẫn sẽ tìm được G nông nhất, vì n được mở đầu tiên là n nông nhất
 - UCS: UCS vẫn sẽ tìm được G tối ưu, vì n được mở đầu tiên là n tối ưu
 - A*: ?

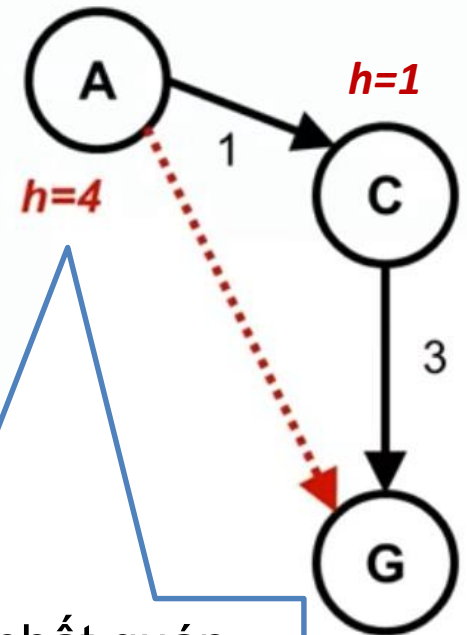
A* dùng closed set có tìm được lời giải tối ưu?

- Chạy thử A* dùng closed set với đồ thị ở bên ...
 - Lời giải tìm được có tối ưu?
- Nếu chạy A* không dùng closed set thì sao?



Điều kiện để A* dùng closed set tìm được lời giải tối ưu

- Để A* không dùng closed set tìm được lời giải tối ưu thì heuristic phải hợp lệ: với mỗi trạng thái, **chi phí ước lượng từ trạng thái đó đến đích** \leq **chi phí thật sự từ trạng thái đó đến đích**
 - Vd với A: $h(A) \leq$ **chi phí thật sự từ A đến G**
- Để A* dùng closed set tìm được lời giải tối ưu thì heuristic phải nhất quán (consistent): với mỗi cạnh, **chi phí ước lượng** \leq **chi phí thật sự**
 - Vd với cạnh AC: $h(A) - h(C) \leq$ **chi phí từ A đến C**

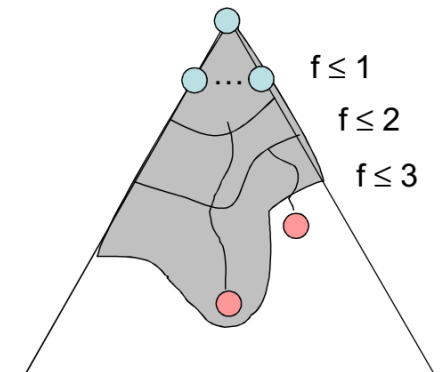
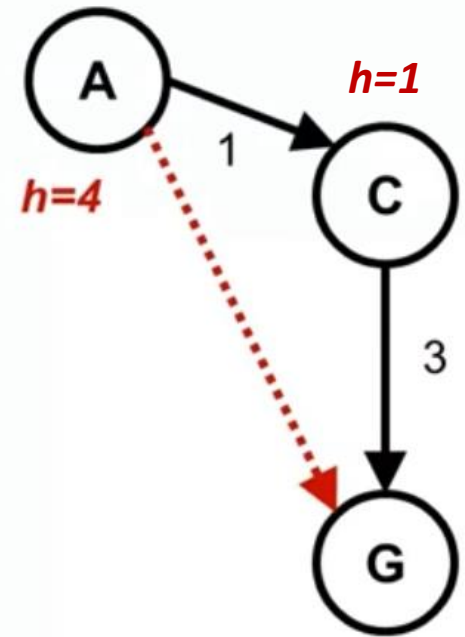


Hợp lệ nhưng không nhất quán

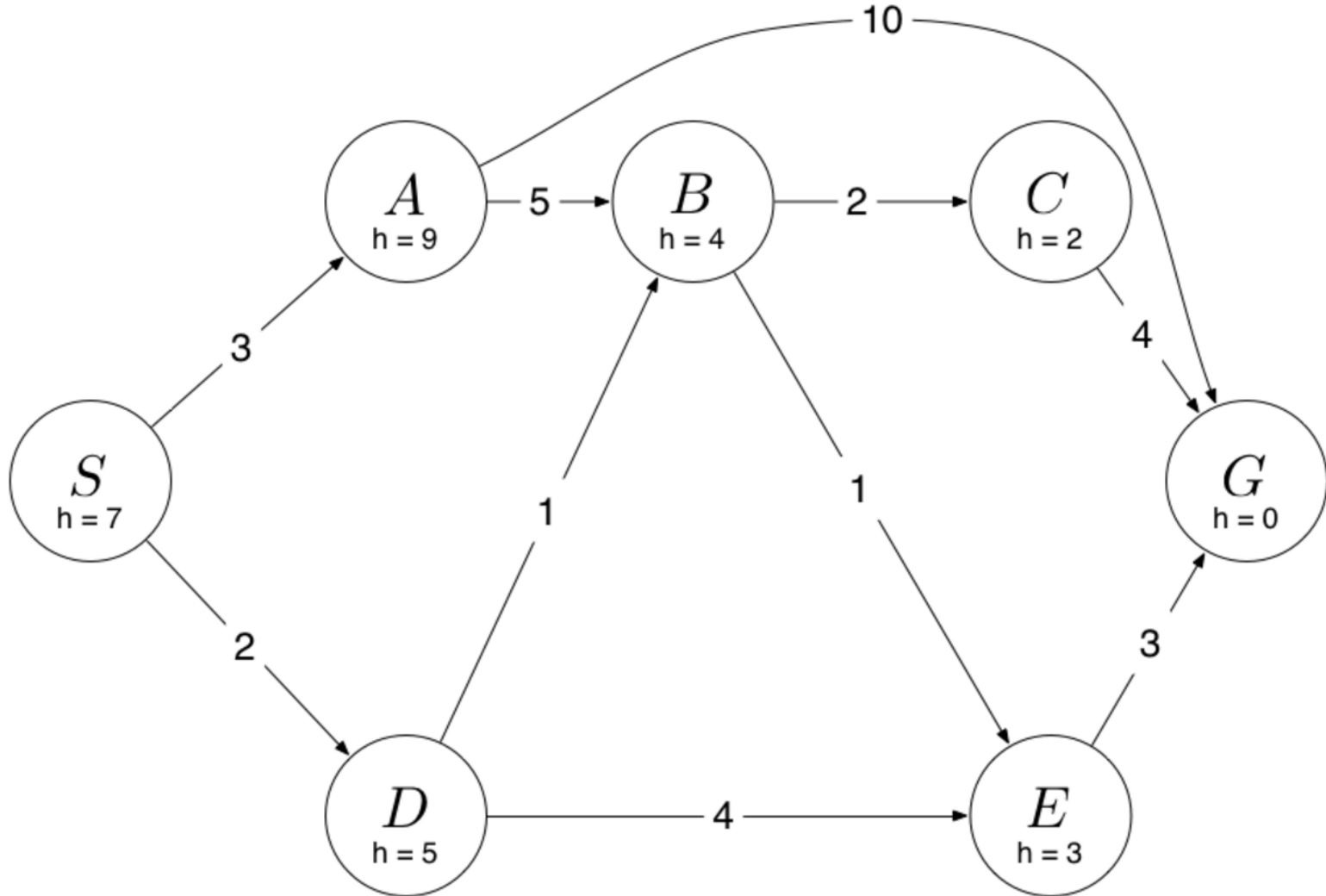
Thử thay $h = 2$ để nhất quán và chạy lại A* trong ví dụ trước ...

Điều kiện để A* dùng closed set tìm được lời giải tối ưu

- Để A* dùng closed set tìm được lời giải tối ưu thì heuristic phải nhất quán (consistent): với mỗi cạnh, **chi phí ước lượng** \leq **chi phí thật sự**
 - Vd với cạnh AC: $h(A) - h(C) \leq$ **chi phí từ A đến C**
- Tại sao? ★
 - Nếu h nhất quán thì giá trị f dọc theo một đường không bao giờ giảm
 - $h(A) \leq$ **chi phí từ A đến C** + $h(C)$
 - A* sẽ mở theo f tăng dần
 - Trong các trạng thái n trên cây, n đầu tiên được mở (và được giữ lại) là n có f nhỏ nhất; đây cũng là n có g nhỏ nhất



Quiz: h có nhất quán không?



Tổng kết về tính tối ưu của A^*

- Để A^* không dùng closed set tìm được lời giải tối ưu thì h phải **hợp lệ**
- Để A^* dùng closed set tìm được lời giải tối ưu thì h phải **nhất quán**
- h **nhất quán** thì h sẽ **hợp lệ**, nhưng h **hợp lệ** thì không chắc là **nhất quán**
- Các h **hợp lệ** có được bằng cách nói lỏng bài toán thường sẽ **nhất quán**

Thuật toán tìm kiếm dùng closed set (còn được gọi là Graph Search, thuật toán tìm kiếm không dùng closed set được gọi là Tree Search)

Đầu vào: trạng thái bắt đầu, hàm successor, hàm kiểm tra trạng thái đích

Đầu ra: kế hoạch tìm được (chuỗi các hành động để đi từ trạng thái bắt đầu đến trạng thái đích)

Quá trình thực hiện:

- Khởi tạo:
 - `fringe`: gồm một kế hoạch ứng với trạng thái bắt đầu
 - `closed set`: rỗng
- Trong khi `fringe` chưa rỗng:
 - Lấy một kế hoạch ra khỏi `fringe` theo một chiến lược nào đó
 - Nếu kế hoạch này đi tới đích (dùng hàm kiểm tra trạng thái đích): RETURN kế hoạch!
 - Nếu trạng thái cuối của kế hoạch này chưa có trong `closed set`:
 - Đưa trạng thái vào `closed set`
 - Mở rộng ra (dựa vào hàm successor) và đưa các kế hoạch mới vào `fringe`
- Nếu ra được khỏi vòng lặp nghĩa là: không tìm thấy lời giải