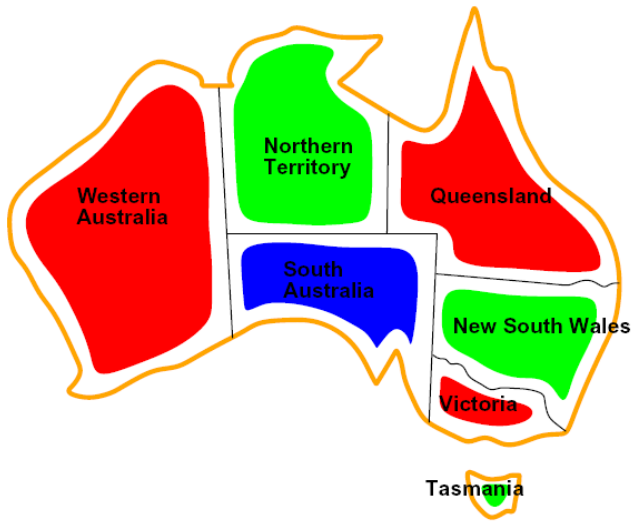


مسائل ارضای محدودیت

Constraint Satisfaction Problems (CSP)





بهبود جستجوی عمقی

۱. مقداردهی یک متغیر در هر سطح

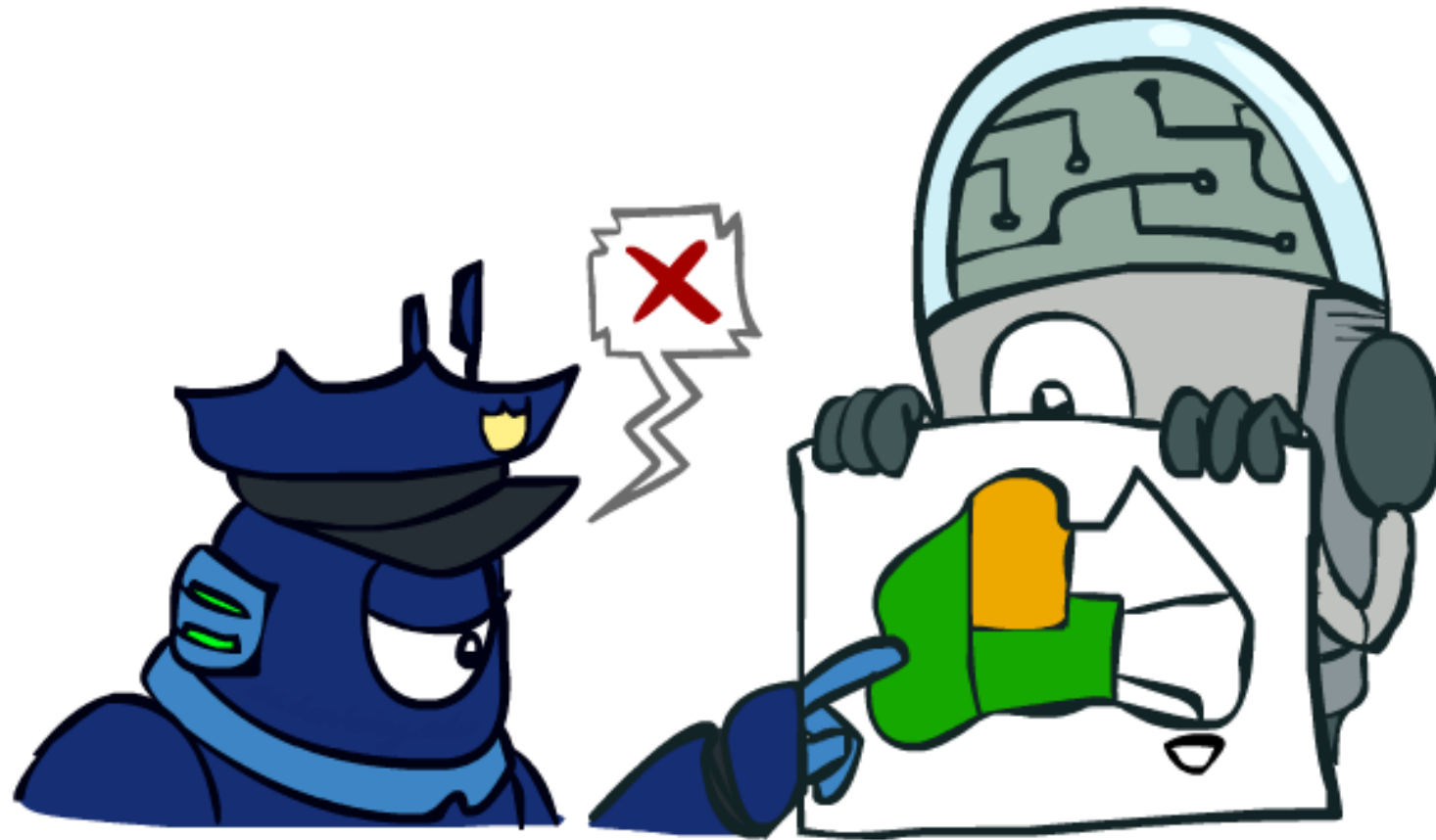
- در هر سطح به یک متغیر مقدار داده شود، نه به همه متغیرها.
- بسیاری از مسیرها معادل یکدیگرند.

۲. حذف مسیرهای نامعتبر (هرس شاخه‌های نامعتبر)

- اگر در یک گره، محدودیتی نقض شود، دیگر زیرشاخه‌های آن را بررسی نمی‌کنیم، چون می‌دانیم که آن مسیر به جواب معتبر نخواهد رسید.

□ جستجوی عمقی همه مسیرها را تا انتها دنبال می‌کند، حتی مسیرهای نامعتبر، اما با این دو بهینه‌سازی، الگوریتم به جستجوی عقب‌گرد تبدیل می‌شود.

جستجوی عقب‌گرد (Backtracking Search)



جستجوی عقب‌گرد

□ جستجوی عقب‌گرد، یک الگوریتم پایه ناآگاهانه برای حل مسائل CSP

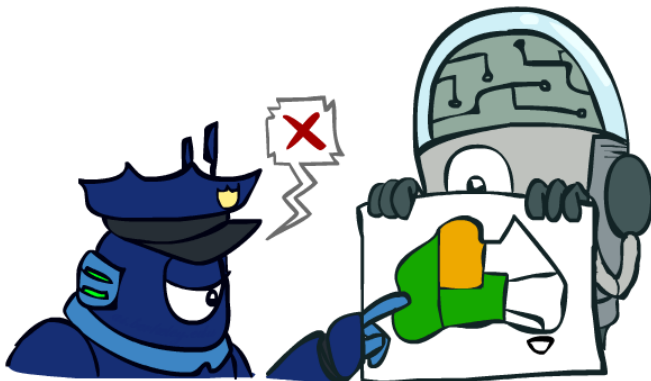
□ ایده 1: یک متغیر در هر مرحله.

- انتساب متغیرها جابجاپذیر (commutative) است، بنابراین یک ترتیب ثابت برای انتساب‌ها در نظر بگیر.
- به‌عنوان مثال، [WA=قرمز سپس NT=سبز] معادل [NT=سبز سپس WA=قرمز] است.
- در هر مرحله فقط کافی است مقداردی را برای یک متغیر در نظر بگیریم.

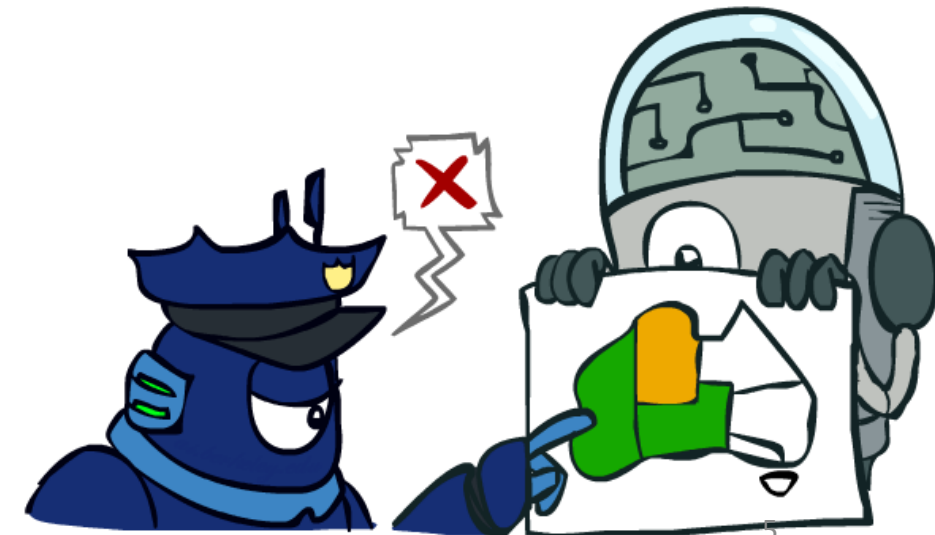
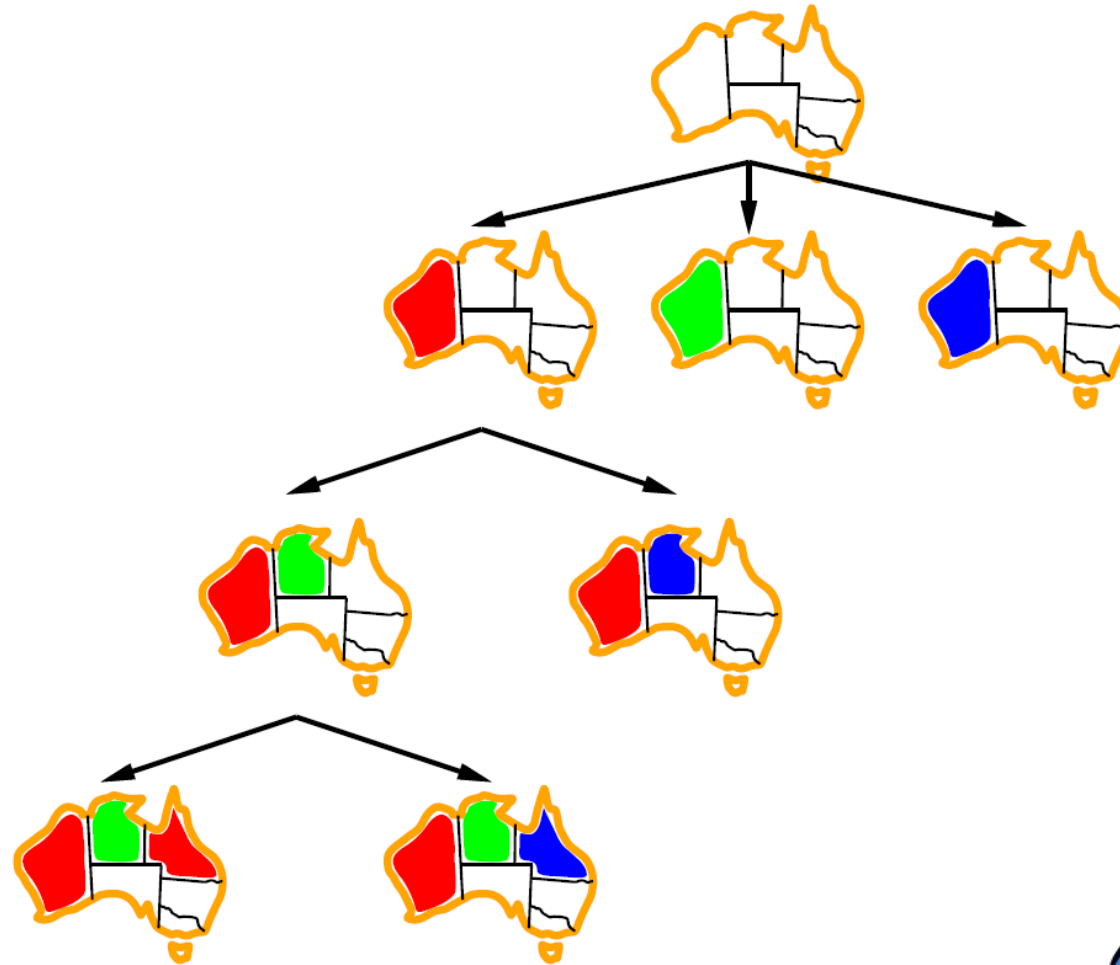
□ ایده 2: بررسی محدودیت‌ها در حین پیشروی.

- فقط مقادیری را در نظر بگیر که با انتساب‌های قبلی در تضاد نباشند.
- ممکن است برای بررسی محدودیت‌ها نیاز به محاسبات داشته باشیم.
- این فرآیند همان “آزمون هدف به صورت افزایشی” (Incremental Goal Test) است.

□ جستجوی عمقی با این دو بهبود به جستجوی عقب‌گرد معروف است



مثال: جستجوی عقب‌گرد



ویدئوی نمایش رنگ آمیزی - جستجوی عقب گرد



جستجوی عقب‌گرد

```
function BACKTRACKING-SEARCH(csp) returns solution/failure
  return RECURSIVE-BACKTRACKING({ }, csp)

function RECURSIVE-BACKTRACKING(assignment, csp) returns soln/failure
  if assignment is complete then return assignment
  var ← SELECT-UNASSIGNED-VARIABLE(VARIABLES[csp], assignment, csp)
  for each value in ORDER-DOMAIN-VALUES(var, assignment, csp) do
    if value is consistent with assignment given CONSTRAINTS[csp] then
      add {var = value} to assignment
      result ← RECURSIVE-BACKTRACKING(assignment, csp)
      if result ≠ failure then return result
      remove {var = value} from assignment
  return failure
```

ایده 1: یک متغیر در هر مرحله

ایده 2: بررسی محدودیت‌ها در حین پیشروی.

□ جستجوی عقب‌گرد (Backtracking) = جستجوی عمقی (DFS) + یک متغیر در هر مرحله + بررسی محدودیت‌ها در حین پیشروی

بهبود جستجوی عقب‌گرد

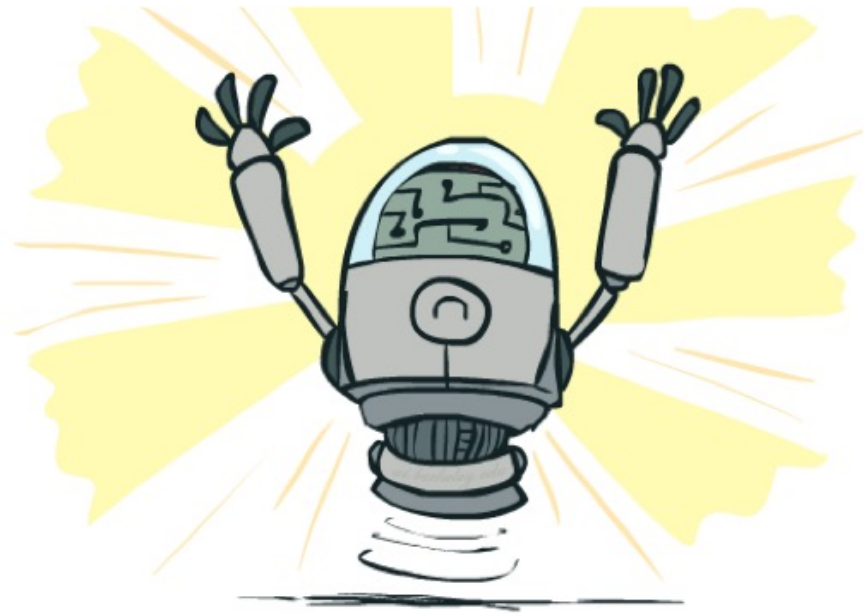
□ ایده‌های عمومی (همه-منظوره) باعث افزایش چشمگیر سرعت می‌شوند

□ ترتیب‌دهی (Ordering):

- کدام متغیر باید بعدی مقدار بگیرد؟
- مقدارهای آن متغیر به چه ترتیبی باید امتحان شوند؟

□ فیلتر کردن (Filtering):

- آیا می‌توانیم شکست اجتناب‌ناپذیر را زودتر تشخیص دهیم؟



فیلتر کردن

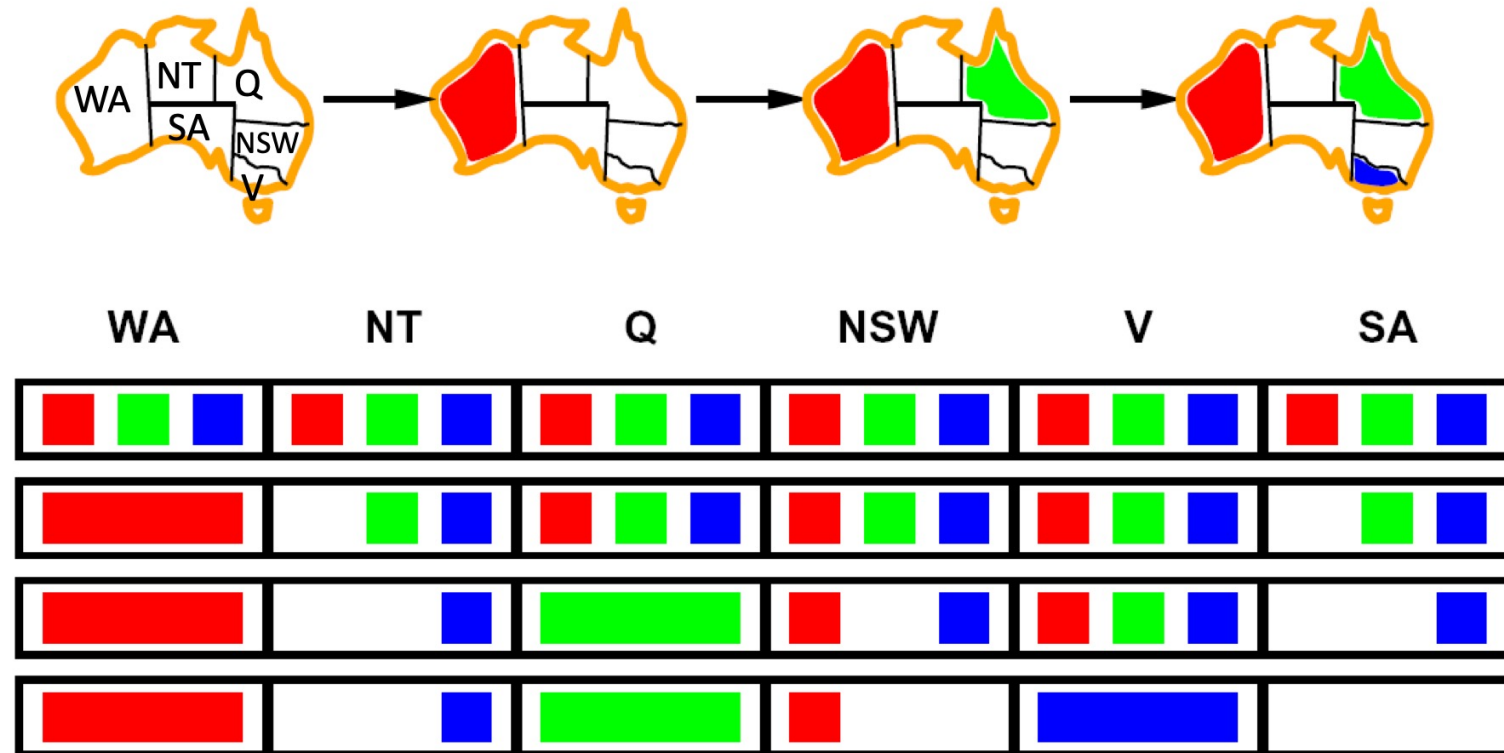


دامنه‌های متغیرهای انتساب نیافته را بررسی کرده و گزینه‌های نامعتبر را حذف می‌کنیم.

فیلتر کردن: بررسی رو به جلو (Forward Checking)

❑ فیلتر کردن: دامنه‌های متغیرهای انتساب نیافته را بررسی کرده و گزینه‌های نامعتبر را حذف می‌کنیم.

❑ بررسی رو به جلو: روشی است که هنگام مقداردهی یک متغیر، تأثیر این مقدار را روی متغیرهای دیگر بررسی می‌کند و مقادیر ناسازگار را از دامنه آن‌ها حذف می‌کند. ■ اگر دامنه‌ی هر متغیر خالی شود، به این معنی است که انتخاب انجام شده منجر به بن‌بست شده و نیاز به بازگشت (backtracking) داریم.

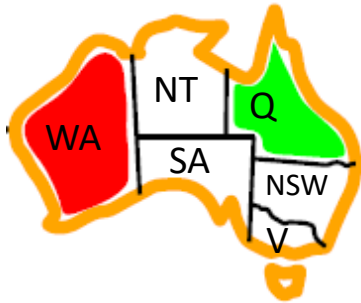


ویدئوی نمایش رنگ آمیزی - جستجوی عقب گرد با روش بررسی رو به جلو



فیلتر کردن: انتشار محدودیت (Constraint propagation)

بررسی رو به جلو، اطلاعات را از متغیرهای مقداردهی شده به متغیرهای مقداردهی نشده منتقل می کند، اما تمام شکست ها را نمی تواند در زودترین زمان ممکن تشخیص دهد.



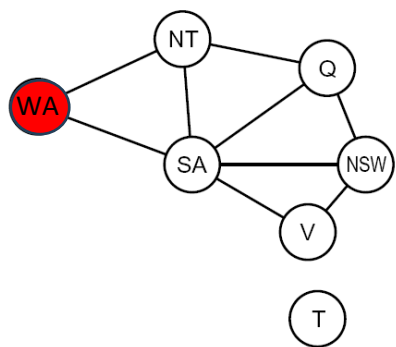
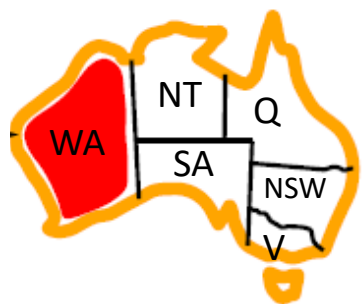
WA	NT	Q	NSW	V	SA
<div><div></div><div></div><div></div></div>	<div><div></div><div></div><div></div></div>	<div><div></div><div></div><div></div></div>	<div><div></div><div></div><div></div></div>	<div><div></div><div></div><div></div></div>	<div><div></div><div></div><div></div></div>
<div><div></div><div></div><div></div></div>	<div><div></div><div></div><div></div></div>	<div><div></div><div></div><div></div></div>	<div><div></div><div></div><div></div></div>	<div><div></div><div></div><div></div></div>	<div><div></div><div></div><div></div></div>
<div><div></div><div></div><div></div></div>	<div><div></div><div></div><div></div></div>	<div><div></div><div></div><div></div></div>	<div><div></div><div></div><div></div></div>	<div><div></div><div></div><div></div></div>	<div><div></div><div></div><div></div></div>

NT و SA هر دو نمی توانند آبی باشند!

انتشار محدودیت به طور مکرر بر سازگاری محدودیت ها به طور محلی تاکید دارد.

سازگاری کمان (یک کمان منفرد)

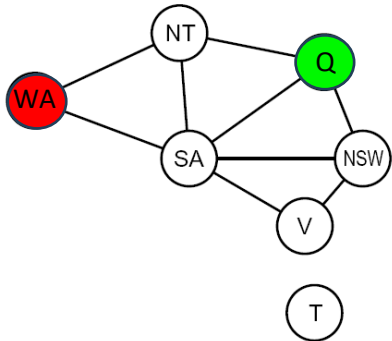
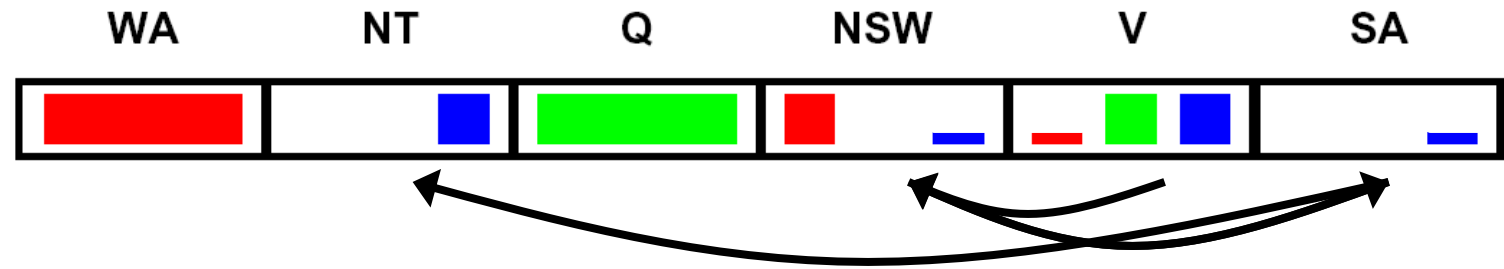
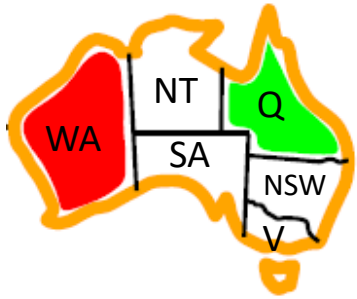
□ سازگاری کمان: کمان $X \rightarrow Y$ سازگار است اگر به ازای هر مقدار X حداقل یک مقدار Y وجود داشته باشد که با X سازگار باشد.



✓ همیشه از مبدأ (ابتدای یال) حذف انجام می شود!

سازگاری کمان (یک CSP کامل)

□ سازگاری کمان: کمان $X \rightarrow Y$ سازگار است اگر به ازای هر مقدار X حداقل یک مقدار Y وجود داشته باشد که با X سازگار باشد.



□ اگر مقداری از دامنه X حذف شود، همسایه‌های X نیاز به بررسی مجدد دارند، نه همه متغیرها

➤ توجه. سازگاری کمانی شکست را زودتر از بررسی رو به جلو تشخیص می‌دهد.

➤ می‌تواند به عنوان یک پیش‌پردازش اجرا شود یا پس از هر انتساب انجام شود.

اعمال سازگاری کمانی در یک مسئله CSP

```
function AC-3( csp) returns the CSP, possibly with reduced domains
inputs:  csp, a binary CSP with variables  $\{X_1, X_2, \dots, X_n\}$ 
local variables queue, a queue of arcs, initially all the arcs in  csp

while queue is not empty do
     $(X_i, X_j) \leftarrow \text{REMOVE-FIRST}(\textit{queue})$ 
    if REMOVE-INCONSISTENT-VALUES( $X_i, X_j$ ) then
        for each  $X_k$  in NEIGHBORS[ $X_i$ ] do
            add  $(X_k, X_i)$  to queue

function REMOVE-INCONSISTENT-VALUES( $X_i, X_j$ ) returns true iff succeeds
    removed  $\leftarrow$  false
    for each  $x$  in DOMAIN[ $X_i$ ] do
        if no value  $y$  in DOMAIN[ $X_j$ ] allows  $(x, y)$  to satisfy the constraint  $X_i \leftrightarrow X_j$ 
            then delete  $x$  from DOMAIN[ $X_i$ ]; removed  $\leftarrow$  true
    return removed
```

1. $O(n^2)$ تا کمان داریم

2. (هر متغیر دارای d مقدار هست)، پس نهایتاً d بار برای هر متغیر لازم می‌شود که کمان مجدد بررسی شود.

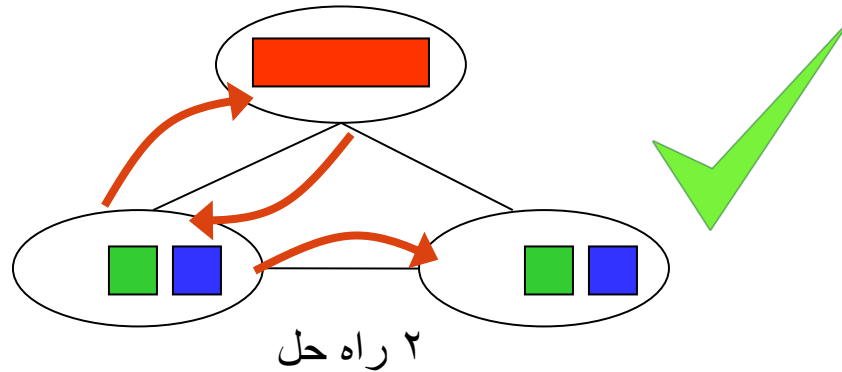
3. هر بار بررسی کمان: هزینه $O(d^2)$

□ زمان اجرا: $O(n^2 d^3)$

n : تعداد متغیرها

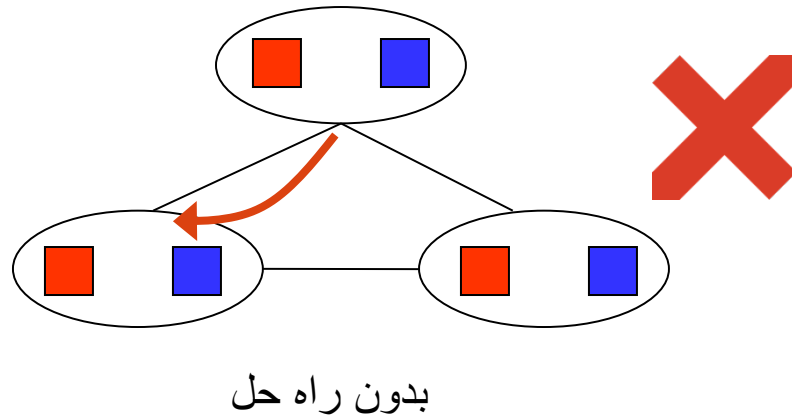
d : دامنه متغیرها

محدودیت‌های الگوریتم سازگاری کمانی



□ پس از اعمال سازگاری کمانی:

- ممکن است تنها یک راه حل باقی بماند.
- ممکن است چندین راه حل باقی بماند.
- ممکن است هیچ راه حلی باقی نماند (و متوجه آن نشویم).



➤ سازگار کردن کمان‌ها همه شکست‌ها را تشخیص نمی‌دهد.

ویدئوی نمایش رنگ آمیزی - جستجوی عقب گرد با روش بررسی رو به جلو



ویدئوی نمایش رنگ آمیزی - جستجوی عقب گرد با روش سازگاری کمان



K-سازگاری

□ افزایش درجات سازگاری

▪ ۱- سازگاری (سازگاری گره):

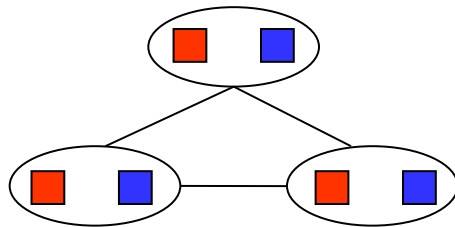
- هر گره به تنهایی حداقل یک مقدار در دامنه اش دارد که محدودیت های تک متغیره (unary constraints) آن گره را ارضا می کند.

▪ ۲- سازگاری (سازگاری کمانی):

- برای هر زوج گره، اگر به یکی از آن ها مقداری اختصاص داده شود که با محدودیت ها سازگار باشد، می توان برای گره دیگر هم مقداری یافت که محدودیت های دوتایی بین آن ها را ارضا کند.

▪ k- سازگاری:

- برای هر k گره، اگر به $k-1$ گره مقداری داده شود که با هم سازگار باشند، می توان برای گره k ام هم مقداری یافت که مجموعه ی کامل k تایی را سازگار کند.



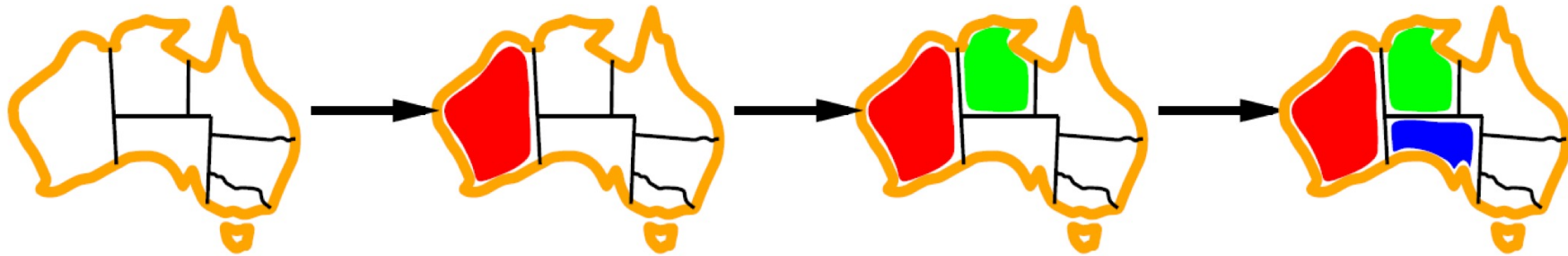
□ نکته: هر چه مقدار k بزرگ تر شود، بررسی سازگاری k تایی پرهزینه تر می شود.

ترتیب‌دهی متغیرها (Ordering)



ترتیب دهی: کمترین مقادیر باقیمانده

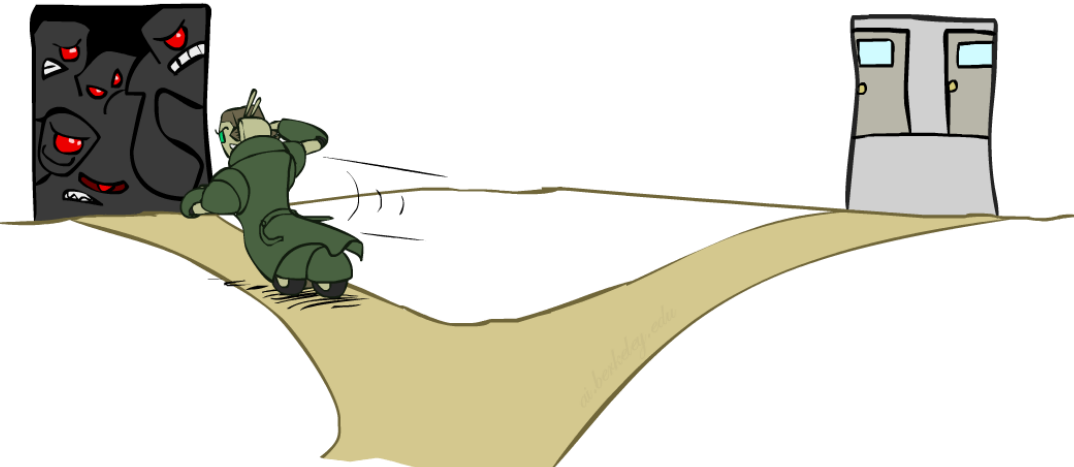
□ ترتیب دهی متغیرها. کمترین مقادیر باقیمانده (MRV)
■ متغیری را انتخاب کن که کمترین مقادیر باقیمانده را دامنه خود دارد.



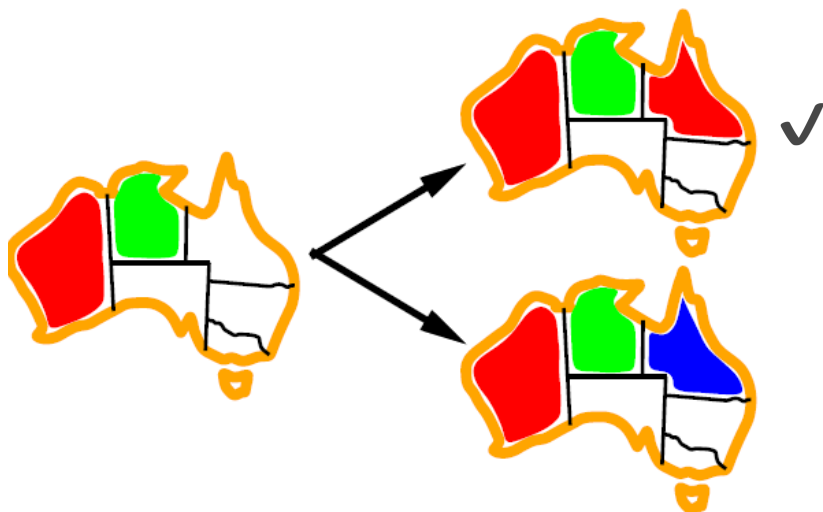
□ چرا متغیر با کمترین مقادیر باقی مانده به متغیر با بیشترین مقادیر باقی مانده ارجح است؟

□ نام دیگر: «متغیر با بیشترین محدودیت»

□ ترتیب دهی «شکست- سریع»



ترتیب‌دهی: مقدار با کمترین محدودیت



□ ترتیب‌دهی مقادیر. مقدار با کمترین محدودیت (LCV)

- پس از انتخاب یک متغیر، مقداری را انتخاب کن که کمترین محدودیت را ایجاد می‌کند.
- یعنی، مقداری که کمترین مقادیر را از دامنه متغیرهای باقیمانده حذف می‌کند.
- تعیین چنین مقداری به اندکی محاسبات نیاز دارد (فیلتر کردن مجدد)

□ با استفاده از ترتیب‌دهی مسئله ۱۰۰۰-وزیر قابل حل می‌شود.