

CURSOS
INTERSEMESTRALES

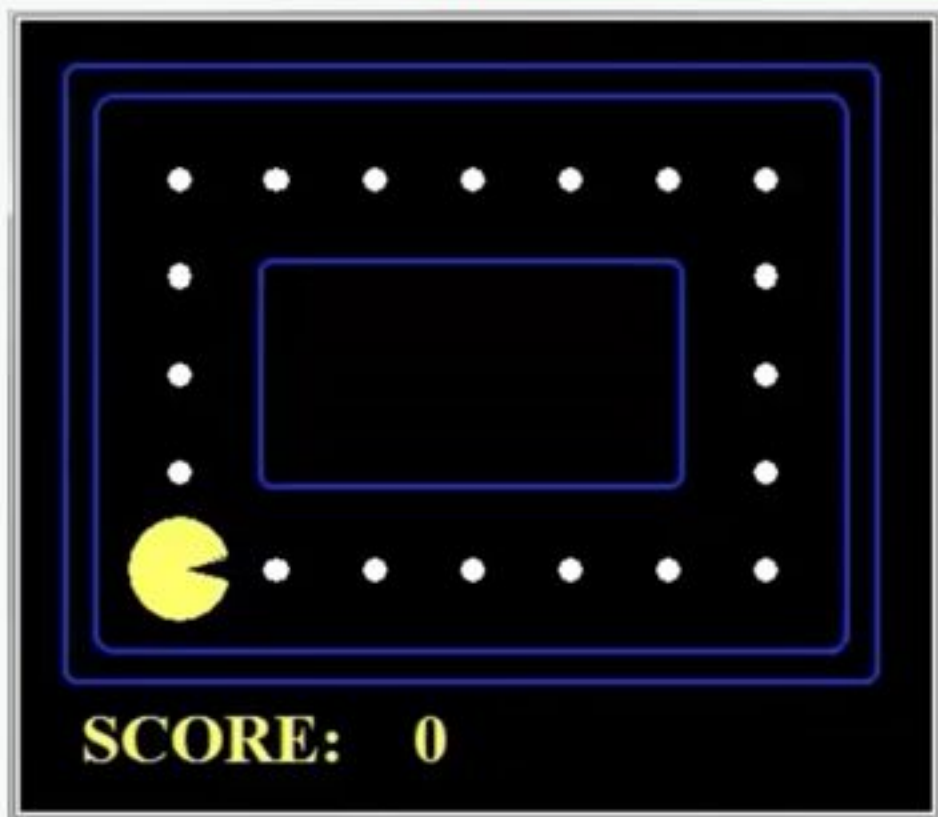


PROTECO

Problemas de Búsqueda

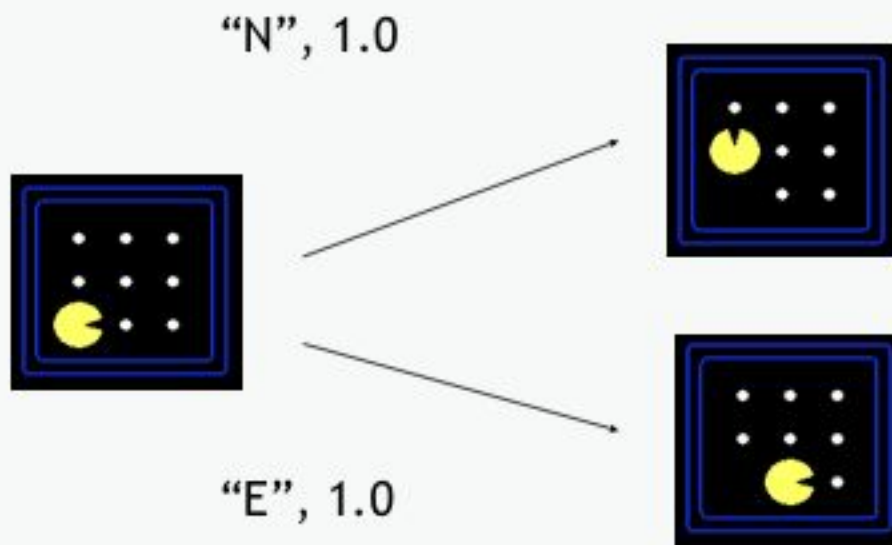
Intersemestral Inteligencia
Artificial I

Búsqueda en Grafos, y el Problema del Pacman

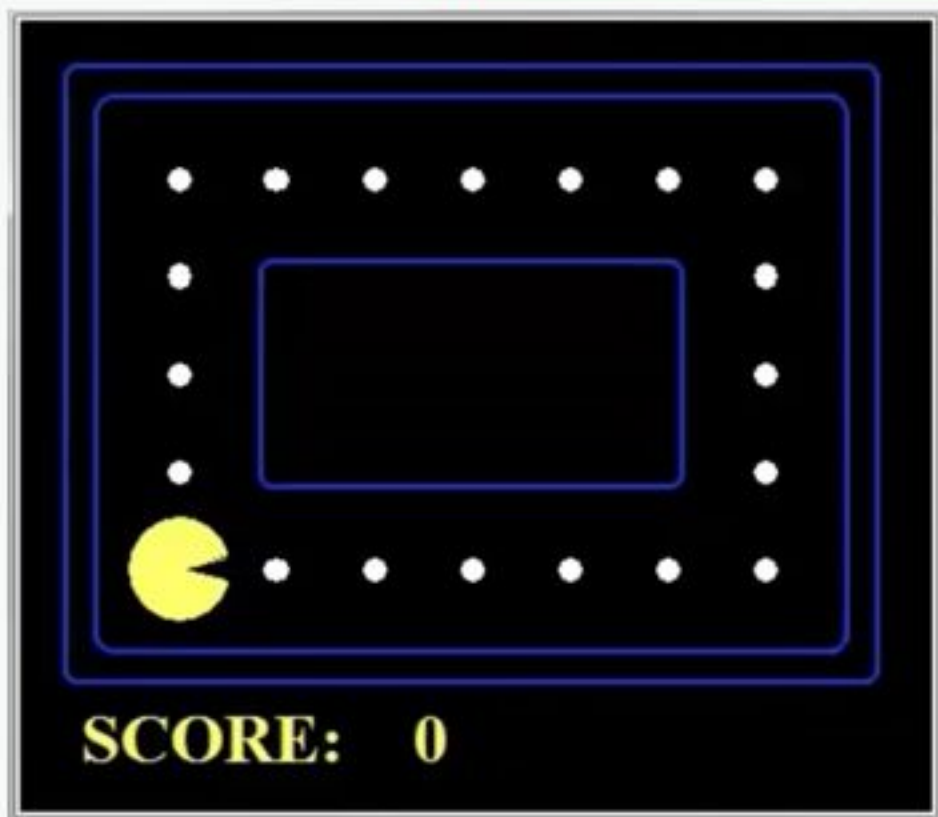


PROTECO

Funciones de Sucesión

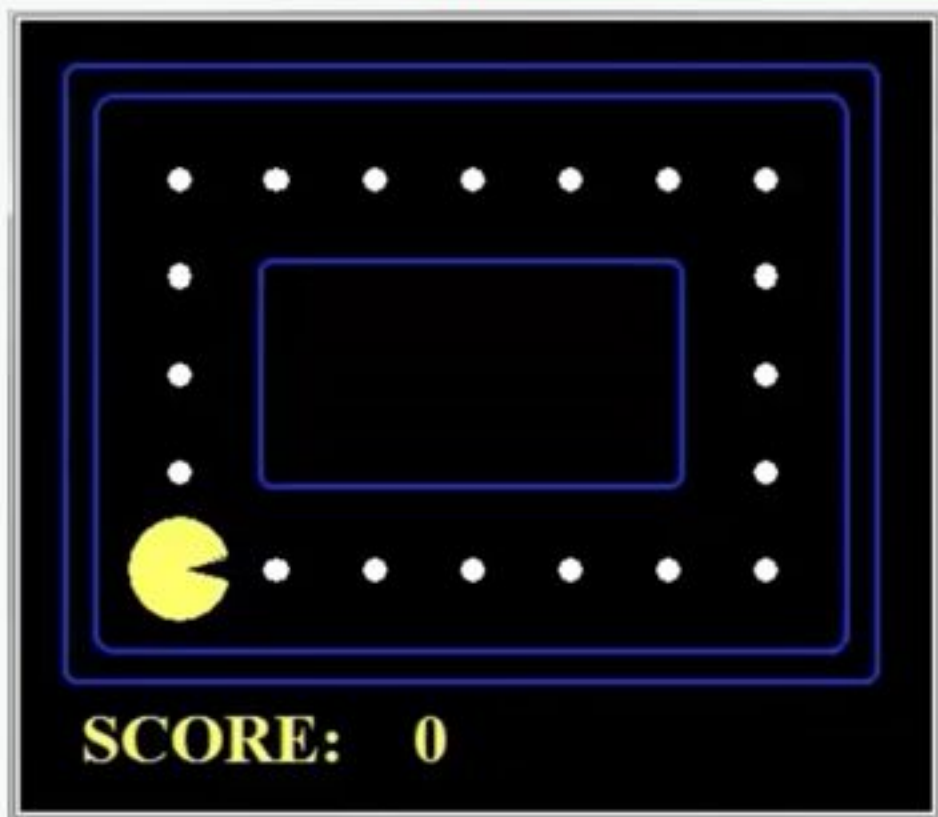


Búsqueda en Grafos, y el Problema del Pacman



PROTECO

Búsqueda en Grafos, y el Problema del Pacman

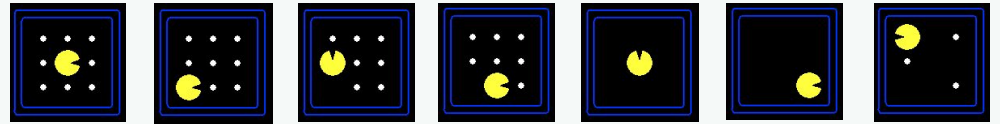


PROTECO

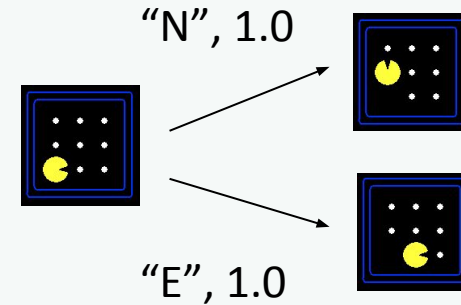
Construcción

Un **Problema de Búsqueda** consiste en:

- Espacio de estados



- Funciones de Sucesión
(Con Acciones y Costos)

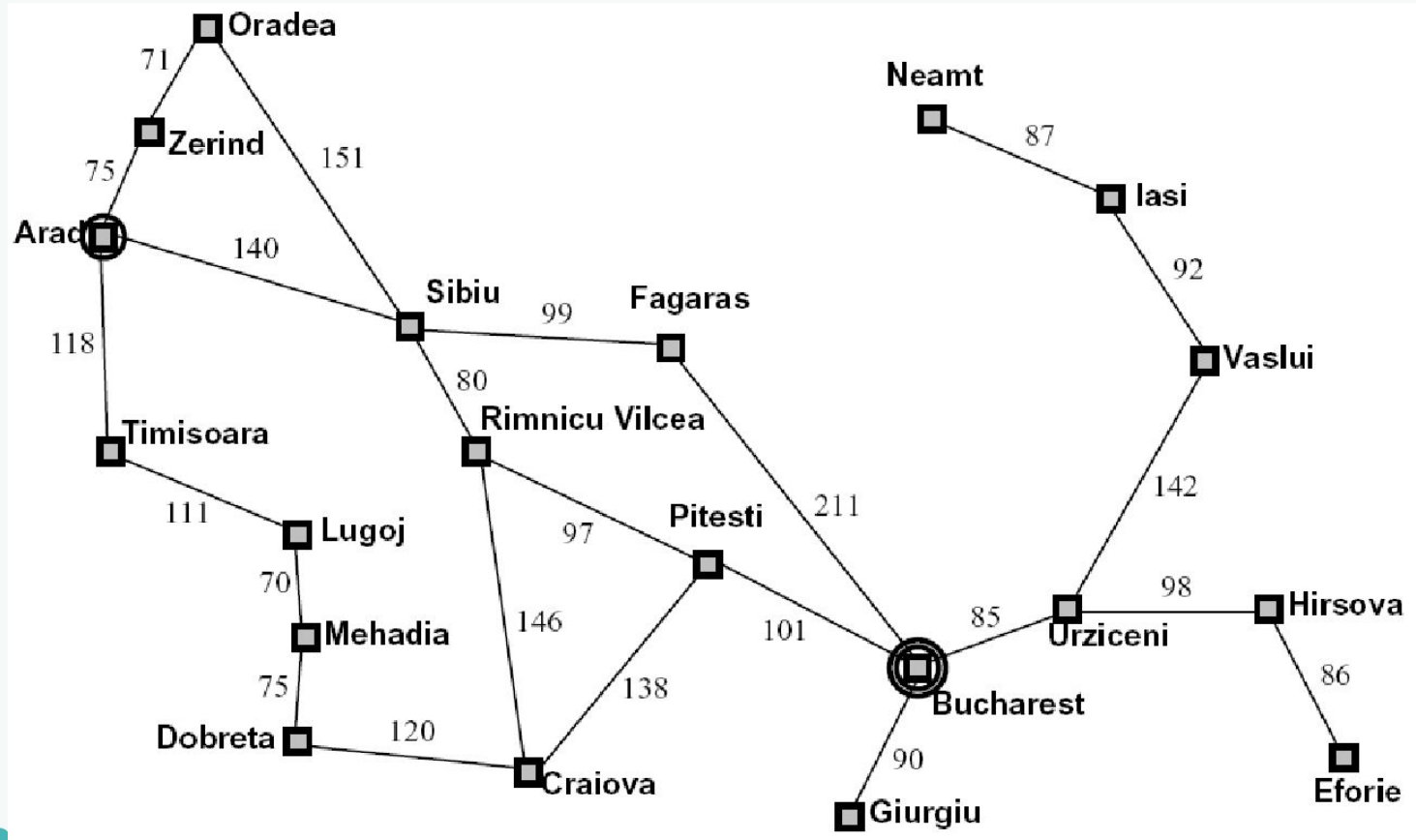


- Un estado de Inicio y una prueba de meta

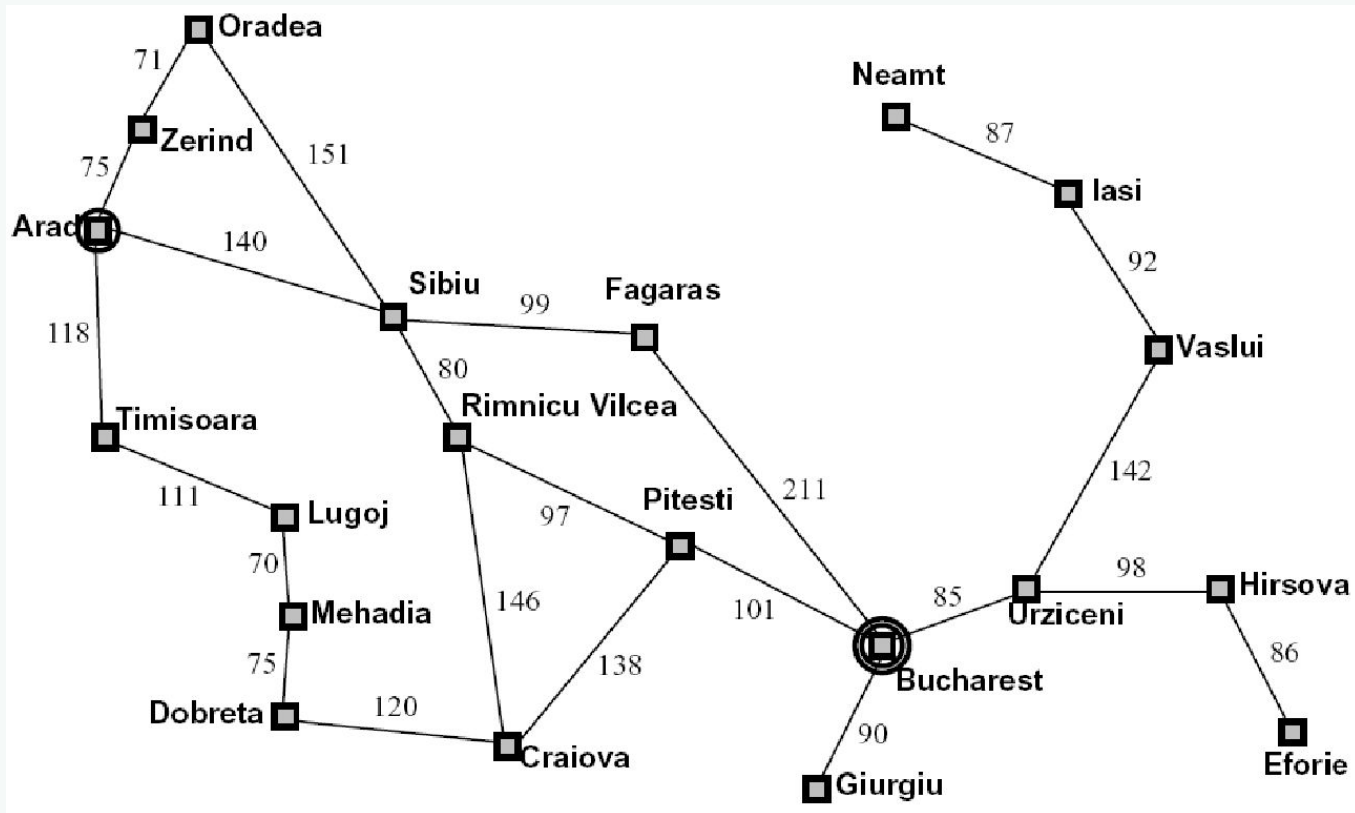
Una **Solución** es una **secuencia de acciones (un plan)** que transforma un estado inicial en una meta.



Ejemplo: Viajando en Rumania



Ejemplo: Viajando en Rumania



Espacio de Estados:

- Ciudades

Función de Sucesión:

- Caminos: Ve a la ciudad adyacente donde

Costo = Distancia.

Estado de Inicio:

- Arad

Prueba de meta:

- El estado == Bucarest ?

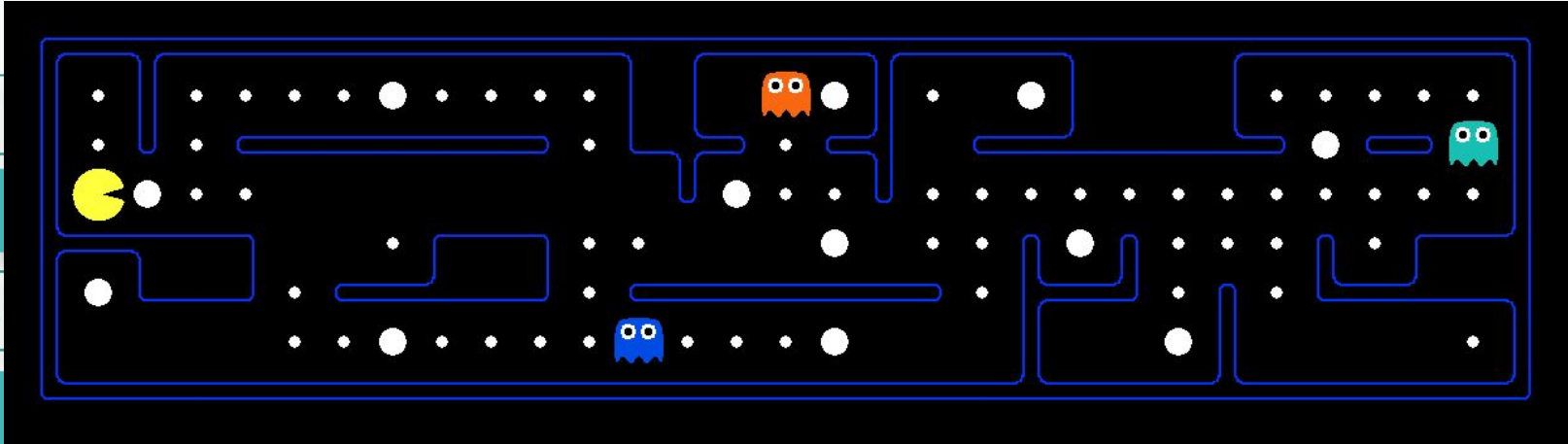
• ¿Solución?



PROTECO



Problema: Pase seguro



Problema: Comer todos los Puntos mientras se mantiene a los fantasmas permanentemente asustados.

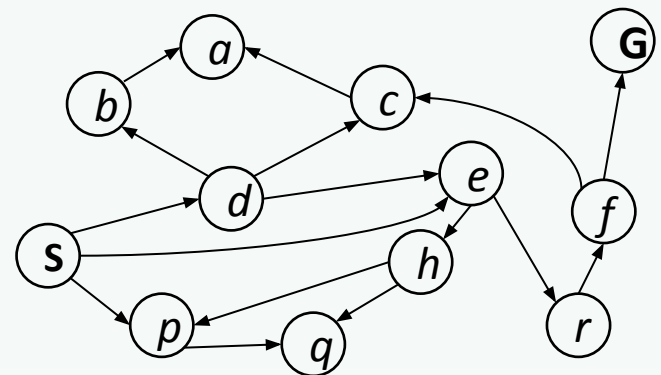
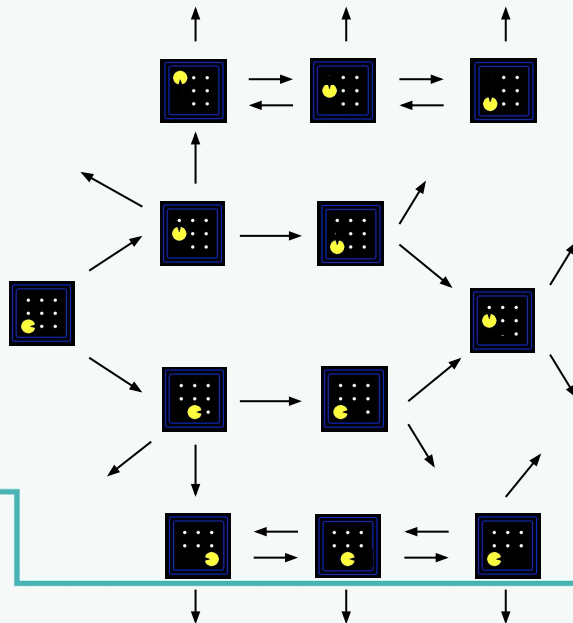
¿Qué debe de especificar el espacio de estados?



PROTECO

Grafos de espacio de estados

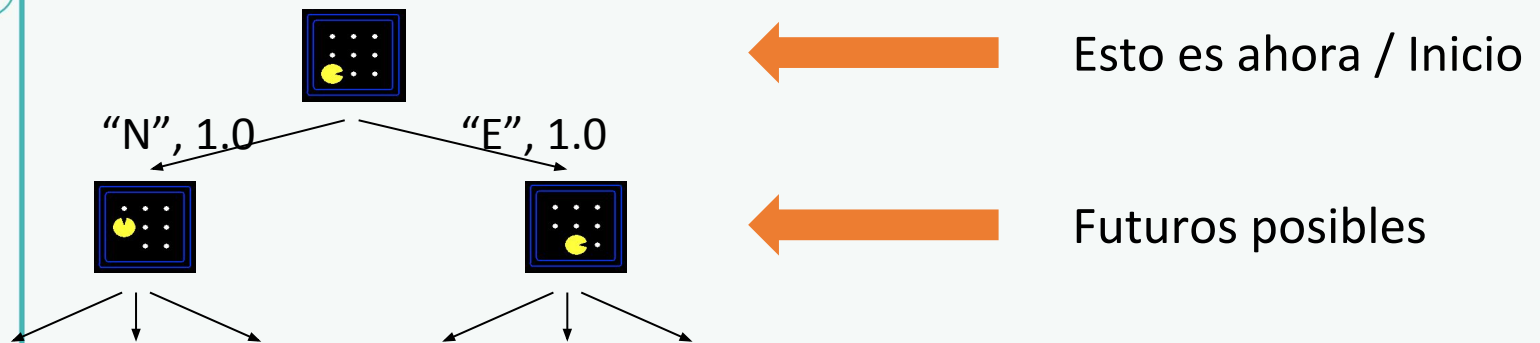
- **Grafo de Espacio de estado:** Es una representación matemática de un problema de búsqueda.
 - Nodos: Configuraciones del mundo
 - Arcos: Estados sucesores
 - Prueba de meta: Conjunto de nodos de meta



Árbol de búsqueda

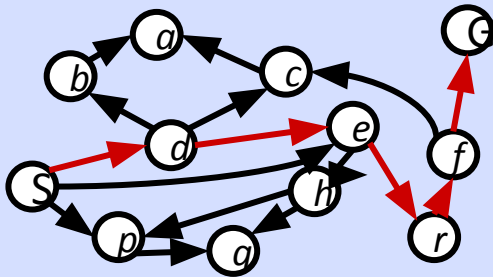
Una árbol de búsqueda es:

- Es un árbol “Que tal si...” de planes y sus resultados.
- El estado inicial es el nodo raíz
- Los hijos corresponden a los sucesores
- Los nodos muestran estados, pero corresponden a PLANES que logran esos estados
- Para la mayoría de los problemas , no podremos crear el árbol completo.



Grafo de Estados vs Árbol de búsqueda

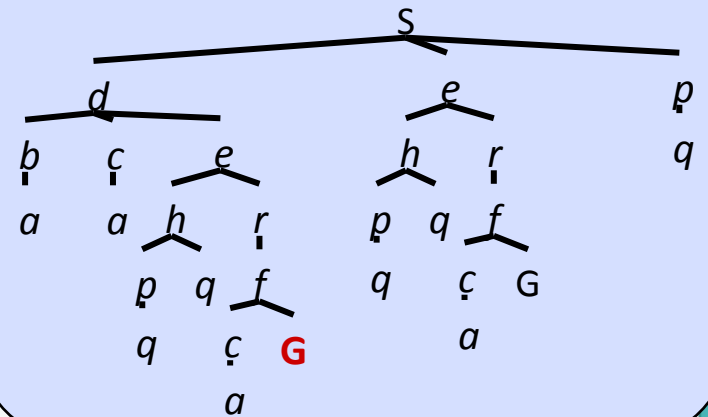
Grafo de espacio de estados



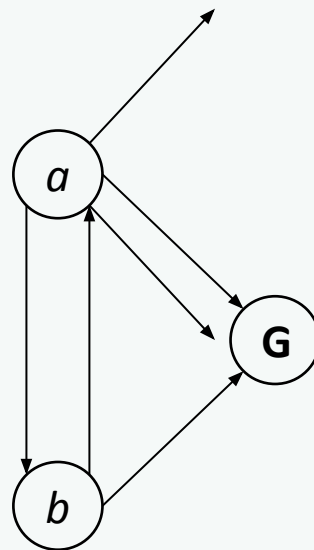
***CADA NODO** en el árbol de búsqueda es un **CAMINO** completo en el grafo de estados*

*Construimos ambos
al vuelo, y
construimos lo
mínimo posible*

Árbol de búsqueda



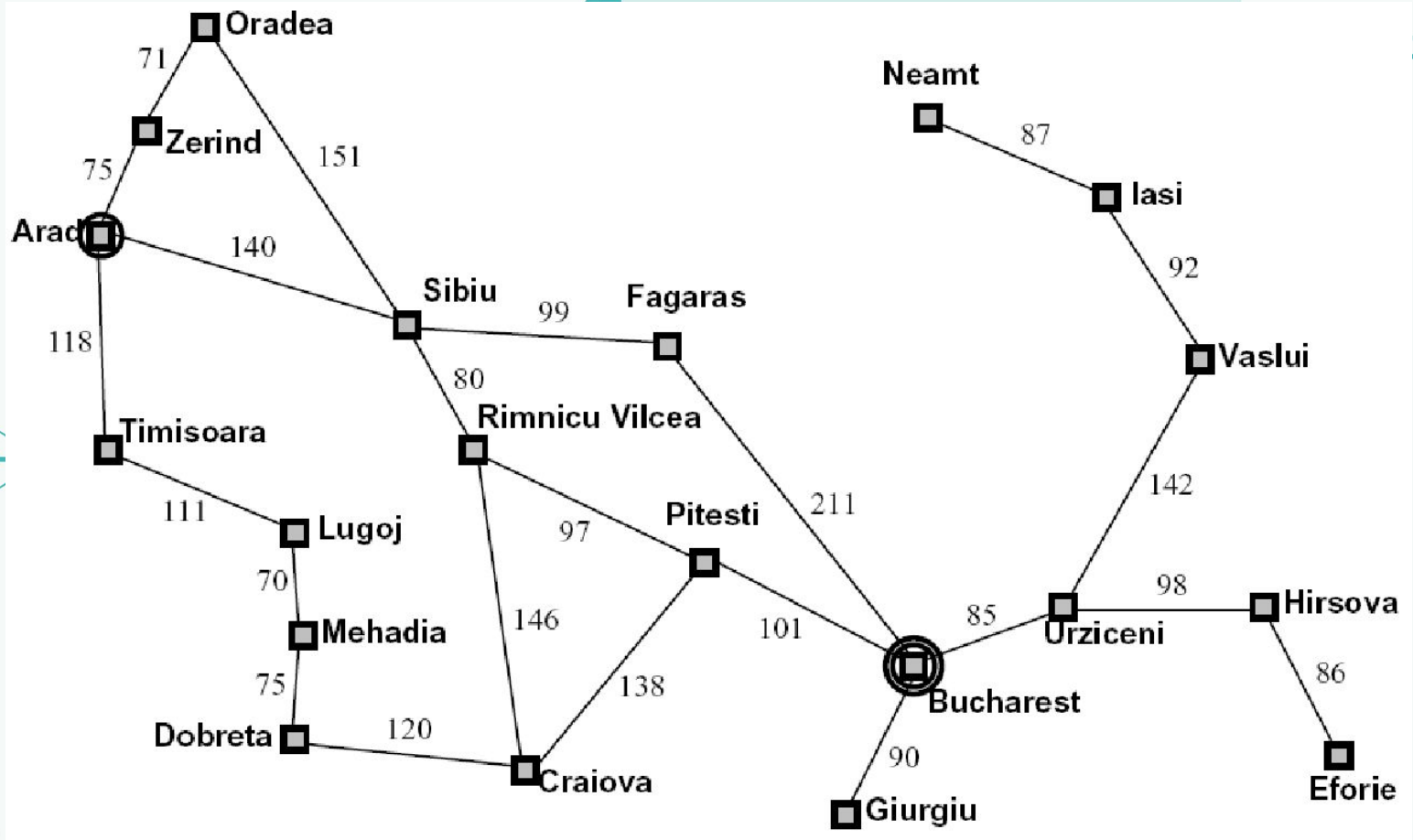
Grafo de Estados vs Árbol de búsqueda



¿Qué tan grande es el árbol?



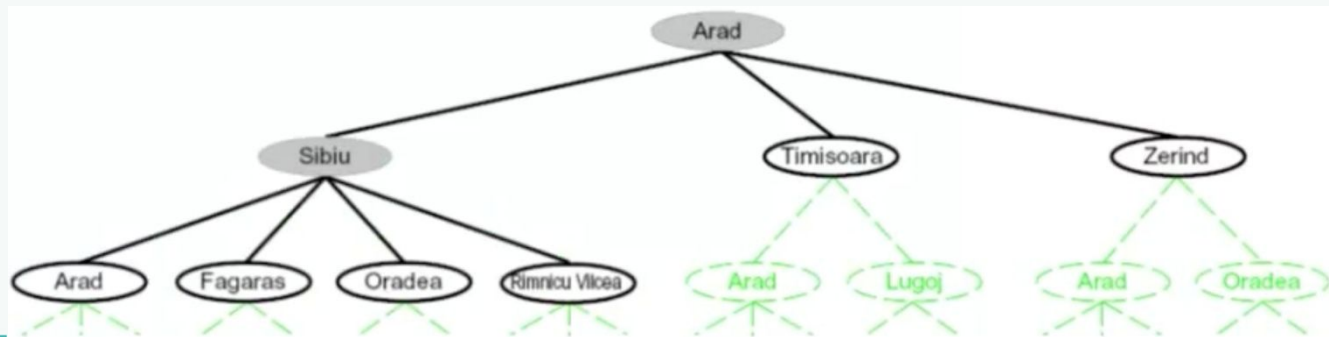
Ejemplo de Búsqueda: Rumania



Buscando con un árbol de búsqueda.

Búsqueda:

- Expande planes potenciales (Nodos árbol)
- Mantiene un contenedor de planes parciales bajo consideración
- Trata de expandir tan pocos nodos árbol como sea posible.



Búsqueda General de Árbol

```
function BUSQUEDA-ARBOL(problema, estrategia) returns una solucion, o fallo
  inicializar el árbol de búsqueda con el estado inicial del problema
  loop do
    if no hay mas candidatos de expansión then return fallo
    elige nodo para expansion de acuerdo a la estrategia
    if el nodo contiene un estado final then return la solución
    else expande el nodo de acuerdo al problema, y añade los nodos
    resultantes al árbol de búsqueda
  end
```

Ideas importantes:

- Contenedor
- Expansión
- Estrategia de exploración

Pregunta principal: ¿Cuál nodo del contenedor explorar?

Tipos de búsqueda

2.3. Búsqueda ciega

2.3.1. Búsqueda por profundidad

2.3.2. Búsqueda por amplitud

2.3.3. Búsqueda de costo uniforme

2.4. Búsqueda informada

2.4.1. Heurísticas

2.4.2. Búsqueda voraz

2.4.3. Algoritmo A*

2.5. Búsqueda local



Búsqueda ciega

A los algoritmos no se les da otra información del problemas más que la definición misma del problema.

Estado de éxito: juego de estados en los que se satisface la meta.

Pueden:

- Generar sucesores (expandirse)
- Diferenciar entre estado de éxito o no.



Propiedades del Algoritmo de búsqueda

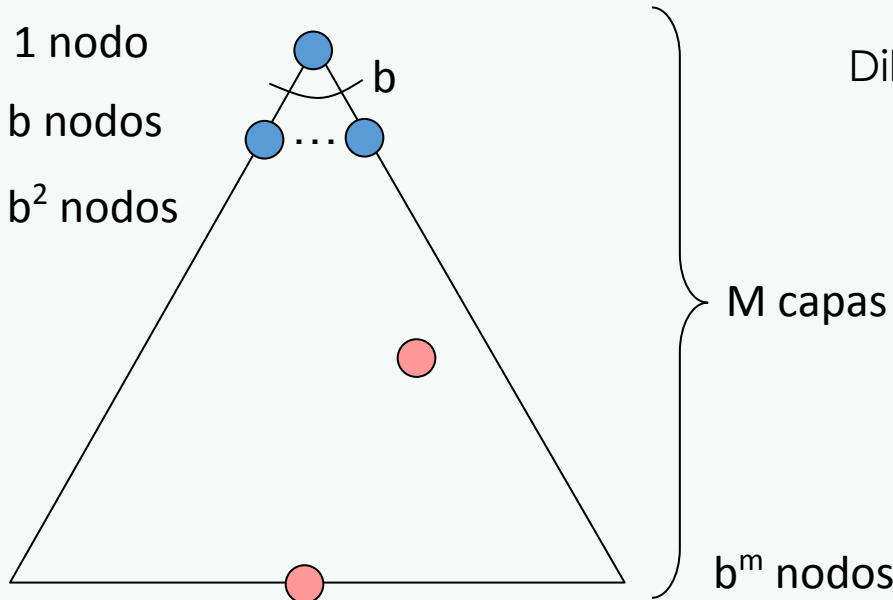
Completo: ¿Garantiza encontrar una solución si es que la hay?

Optimo: ¿Garantiza encontrar el camino menos costoso?

¿Complejidad de tiempo?

¿Complejidad de Espacio?

1 nodo
b nodos
 b^2 nodos



Dibujo de la búsqueda de árbol:
b es el factor de ramificación

m es la profundidad máxima

Pueden existir soluciones a
diferentes profundidades

¿Cuántos nodos hay en total?
 $b + b^2 + b^3 + \dots + b^m = O(b^m)$



Búsqueda primero por profundidad (DFS)

DFS: Depth First Search

- Utiliza una estructura LIFO (Suele ser una pila)
- Explora siempre la rama más a la izquierda hasta alcanzar el fondo.

Estrategia: Pila

Problema: Estado inicial, función sucesión, prueba de meta, espacio de estados.



Propiedades del Algoritmo de búsqueda

¿Qué nodos expande la Búsqueda “Primero en Profundidad”?

- Algunos prefijos de la izquierda del árbol
- Puede procesar el árbol entero!
- Si m es infinita, toma un tiempo $O(b^m)$

¿Cuanto espacio toma la franja?

- Sólo tiene hermanos en el camino a la raíz
así que $O(bm)$

¿Es completo?

- m puede ser infinito, así que lo es sólo
si prevenimos ciclos(más adelante)

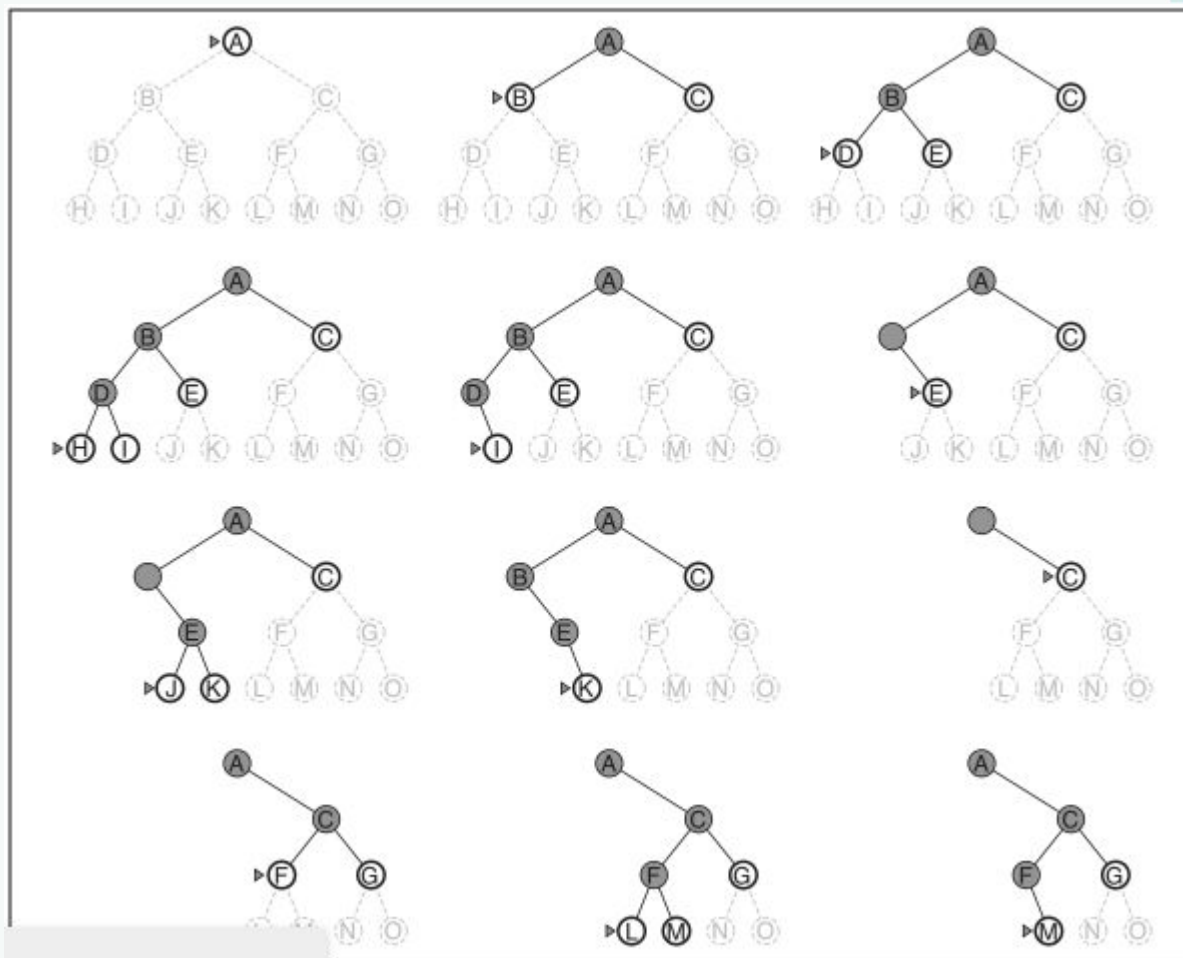
¿Es óptimo?

- No, encuentra la solución más “izquierda”, sin importar el costo o la profundidad.





PROTECO



Pseudocódigo

function BUSQUEDA-ARBOL(*problema*, *estrategia*) **returns** una solución, o fallo

inicializar el árbol de búsqueda con el estado inicial del problema

loop do

if no hay mas candidatos de expansión **then return** fallo

elige nodo para expansión de acuerdo a la *estrategia*

if el nodo contiene un estado final **then return** la solución

else expande el nodo de acuerdo al *problema*, y añade los nodos resultantes al árbol de búsqueda

end



Búsqueda primero por amplitud (BFS)

BFS: Breadth-first search

Es una estrategia simple en la que el nodo raíz (estado inicial) se expande primero y luego sus sucesores.

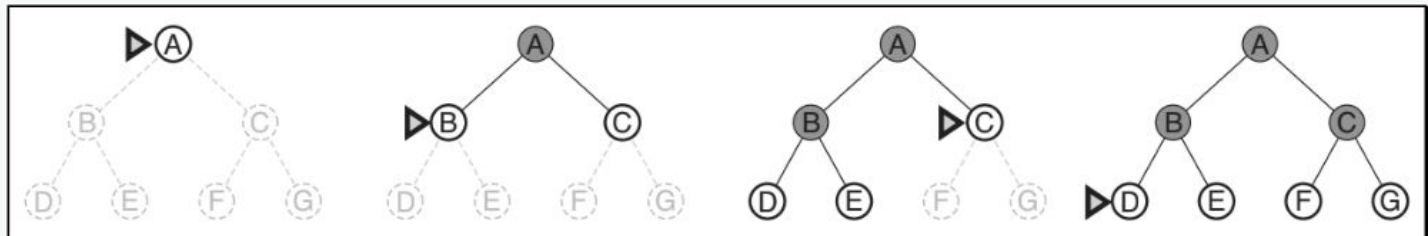
Implementa una cola FIFO



Consideraciones

Imaginemos buscar en un árbol uniforme con b nodos en el que cada nivel genera b nodos. Ahora supongamos que la solución está a una profundidad d .

$$O(b^d)$$



Pseudocódigo.

```
function BUSQUEDA-AMPLITUD(problema) returns una solucion, o fallo
  inicializar el nodo. Costo de la ruta=0
  if problema.TEST(estado del nodo) then return solucion(nodo)
  frontera. Una cola (FIFO) con el nodo como único elemento
  explorado. En el primer caso vacío
  loop do
    if frontera está vacía then return falla(nodo)
    nodo<- hacemos pop() a la frontera
    añade estado del nodo a explorado
    for each accion in problema
      nodo_hijo(problema,nodo,acción)
      if estado del hijo está en no explorado o frontera
        insertar hijo en la frontera
  end
```



Búsqueda de costo uniforme

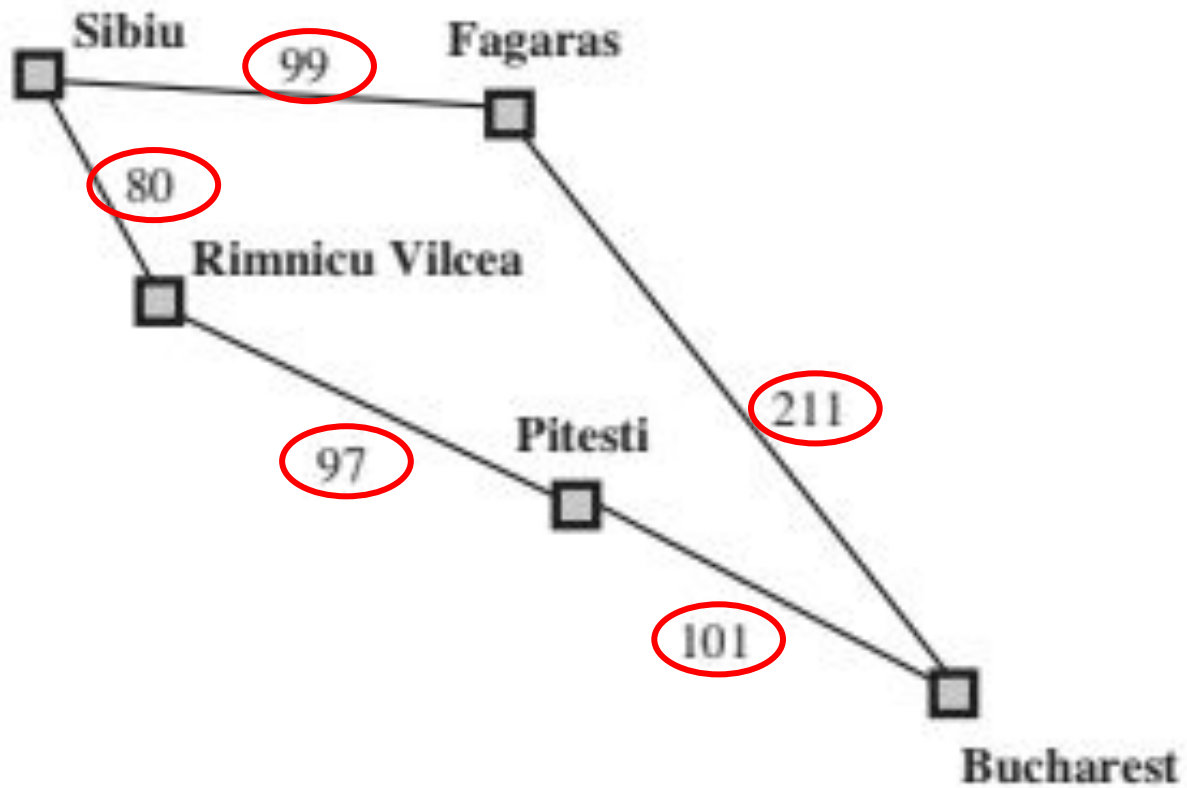
Expande el nodo que tiene el menor costo $g(n)$

Esto lo hace asignando los nodos frontera a una cola de prioridad ordenada por el costo.

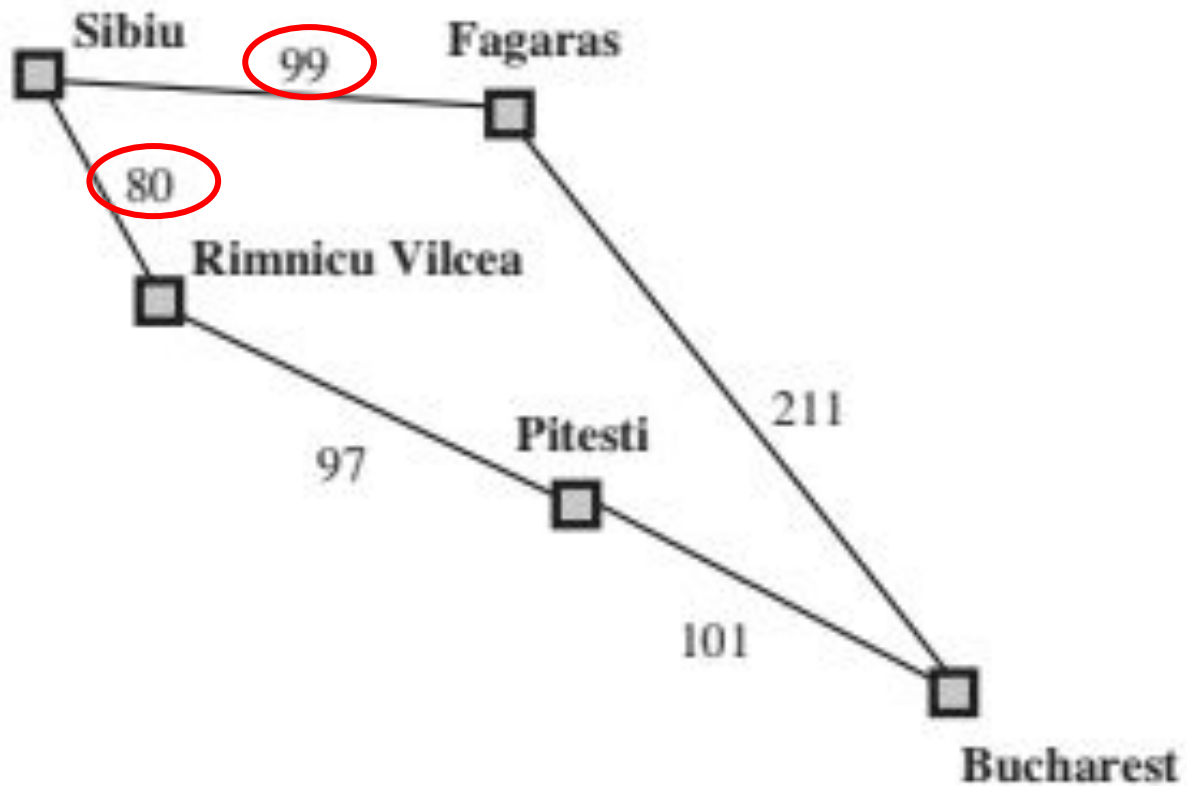
Evalúa si se alcanzó el estado de éxito cuando el seleccionado para la expansión.



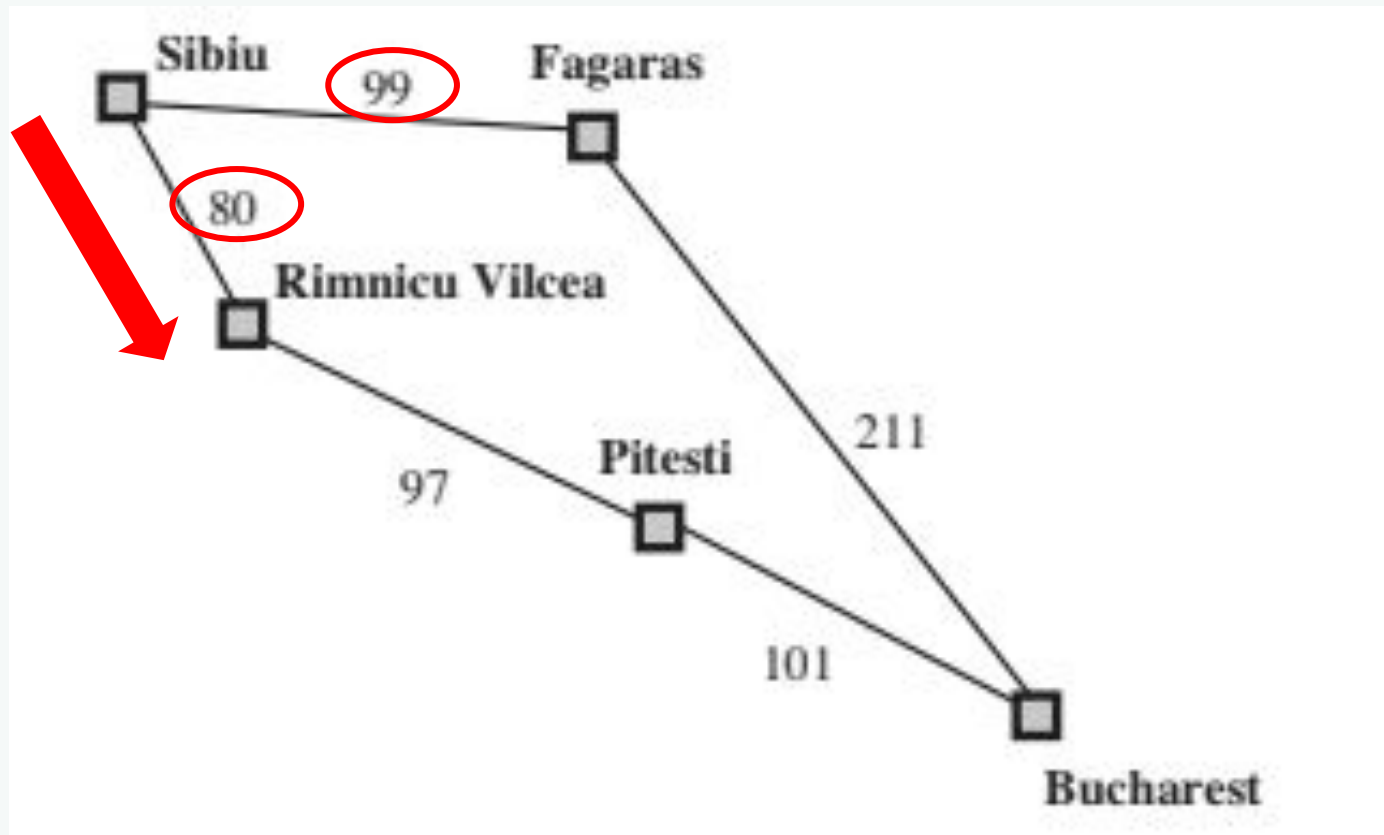
Costos NO uniformes



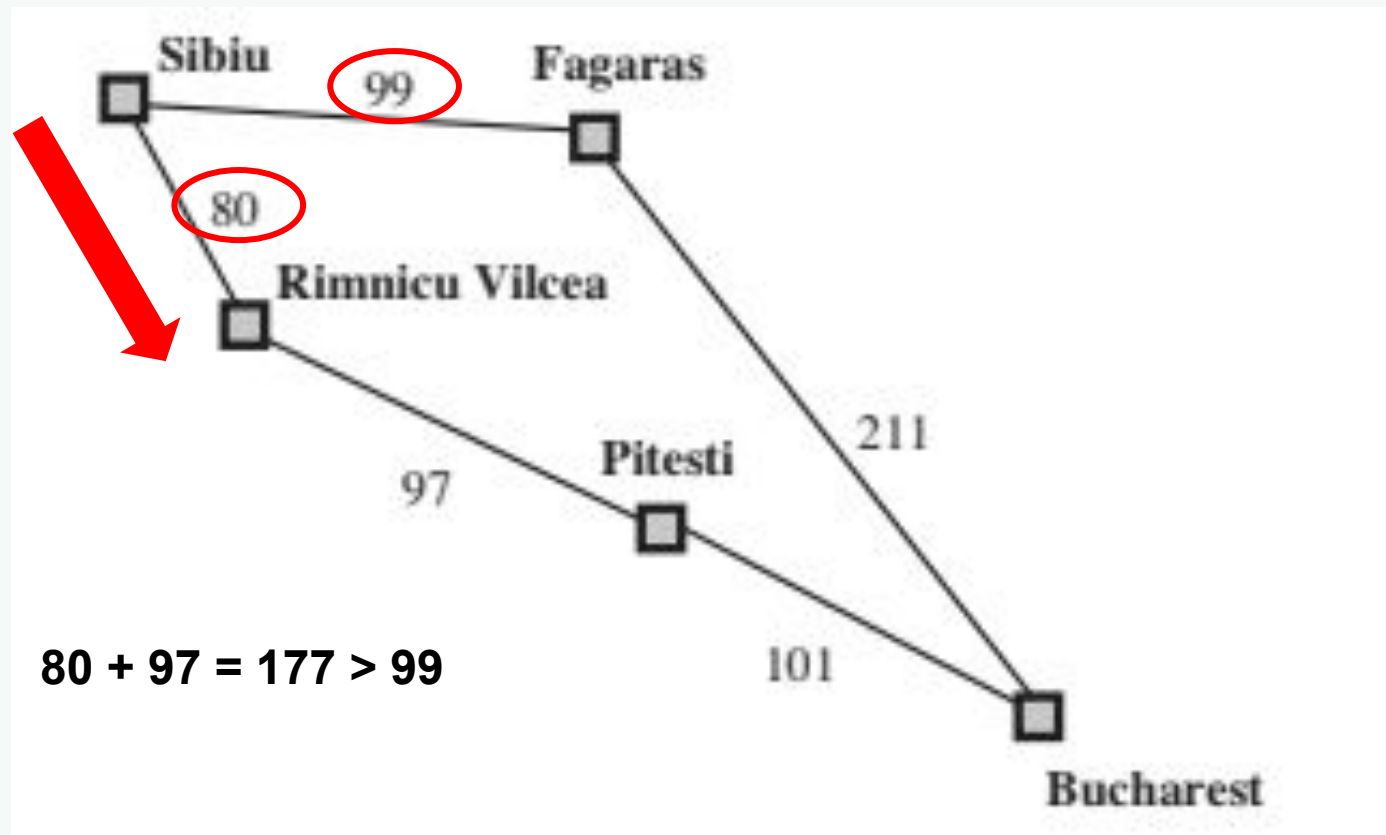
Costos NO uniformes



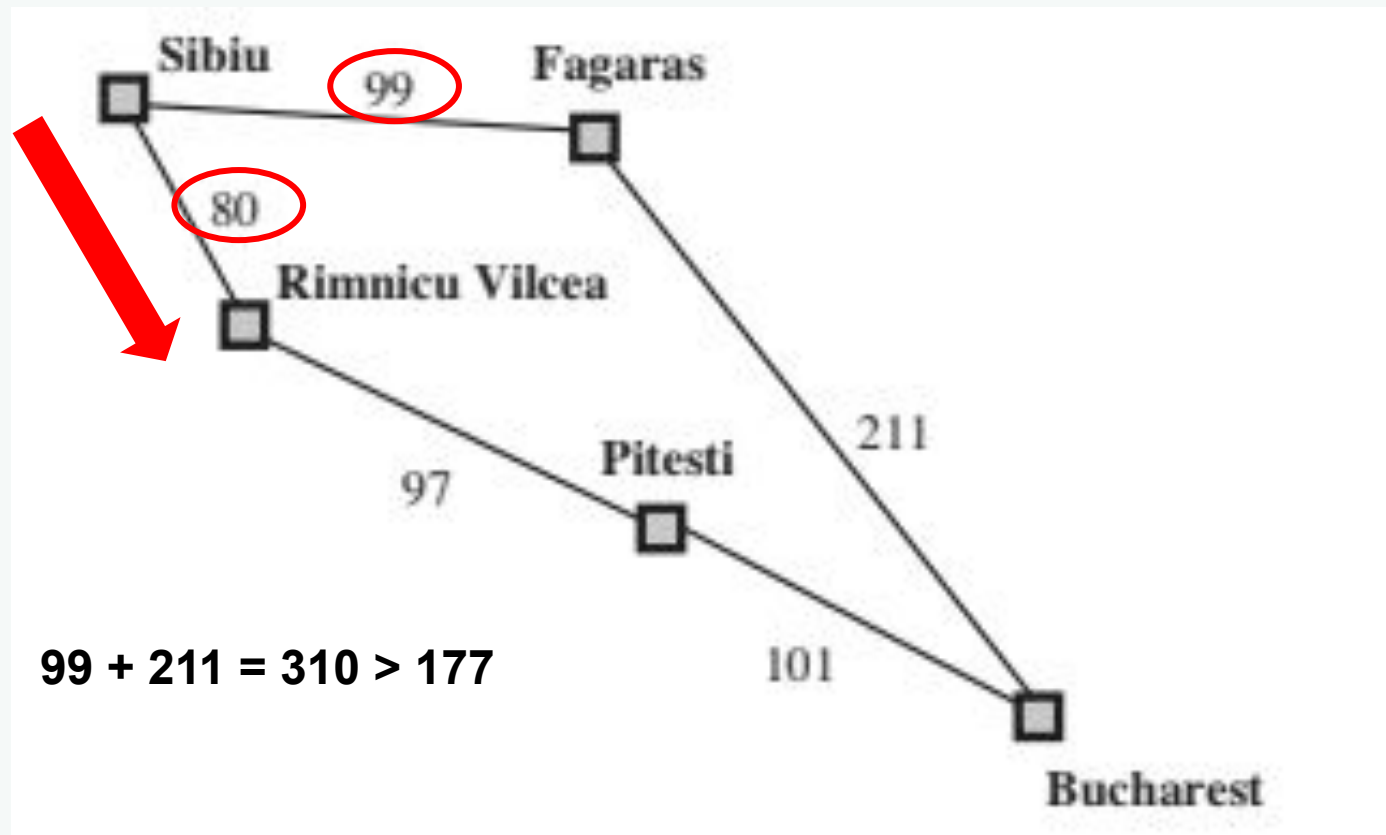
Costos NO uniformes



Costos NO uniformes



Costos NO uniformes





NO hay costos negativos

No se preocupa por el número de pasos tomados en su camino sólo se enfoca en ser óptimo para el costo.

En este caso ya no podemos definir el su complejidad con b (número de nodos) y d (profundidad)



PROTECO

Pseudocódigo

```
function BÚSQUEDA_COSTO_UNIFORME(problema) returns una solucion, o fallo
  inicializar el nodo. Costo de la ruta=0
  frontera. Una cola de prioridad ordenada por ruta-costo con el estado inicial
  como único elemento
  explorado. En el primer caso vacío, pero se pretende guardar estados recorridos
  loop do
    if frontera está vacía then return fallo
    nodo<- hacemos pop() a la frontera
    añade estado del nodo a explorado
    for each accion in problema
      nodo_hijo(problema,nodo,acción)
      if estado del hijo está en no explorado o frontera
        insertar hijo en la frontera
  end
```

