# **Chapter S:VI**

### VI. Relaxed Models

- Motivation
- $\Box$   $\varepsilon$ -Admissible Speedup Versions of A\*
- □ Using Information about Uncertainty of *h*
- □ Risk Measures
- Nonadditive Evaluation Functions
- □ Heuristics Provided by Simplified Models
- Mechanical Generation of Admissible Heuristics
- □ Probability-Based Heuristics

Verwendung einer nicht-zulässigen Schätzfunktion

### Idee:

Die Schätzfunktion h schätzt die billigsten verbleibenden Kosten  $h^*$  meistens recht gut, aber überschätzt  $h^*$  manchmal um nicht mehr als  $\varepsilon$ .

 $\rightarrow$  A\* mit solch einer Schätzfunktion h ist  $\varepsilon$ -zulässig.

Die Bedingung für die  $\varepsilon$ -Zulässigkeit von A\* wird erfüllt, da zum Zeitpunkt der Terminierung gilt

$$h(n) - h^*(n) \le \varepsilon$$
 für alle  $n \in \mathsf{OPEN}$ .

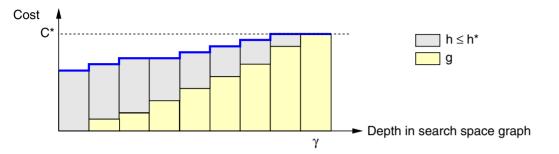
Auch die abgeschwächte Form der Zulässigkeit von h ist oft zu restriktiv.

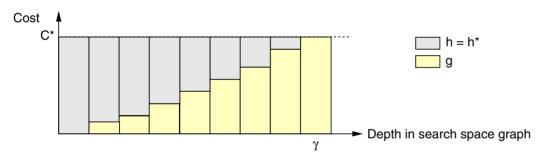
Häufig ist es leichter, eine Schätzfunktion für  $h^*$  zu finden, die meistens gut schätzt und  $h^*$  manchmal (um deutlich mehr als  $\varepsilon$ ) überschätzt.

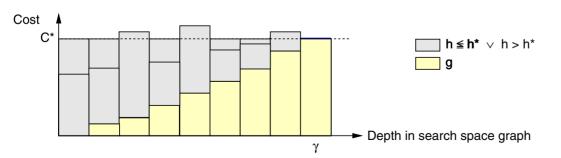
Der Fehler in der Schätzung ist nicht beschränkt, ein großer Fehler aber unwahrscheinlich.

- □ Schätzfunktionen h mit  $h \le (1+\varepsilon)h^*$  heißen  $\varepsilon$ -zulässig.
- $\Box$  Die Bedingung " $h(n) h^*(n) \le \varepsilon$  für alle  $n \in \mathsf{OPEN}$ " ist hinreichend, aber nicht notwendig.

Illustration von unter- und überschätzenden Schätzfunktionen







Beispiel: Suche in "zufälligem" Graphen

Gegeben ist ein Graph mit zufällig gezogenen Kantenkosten. Die minimale Anzahl von Kanten zu einem Zielknoten ist in jedem Knoten bekannt.

- ullet Kantenkosten c(n, n') seien gleichverteilt im Intervall [0; 1].
- $\Box$  Für lange Pfade mit N Kanten von einem Knoten n zu einem Ziel in  $\Gamma$  ist  $h^*(n)$  wahrscheinlich in der Nähe von  $\frac{N}{2}$ .
- $\Box$  Die einzige *zulässige* Schätzfunktion für  $h^*$  ist  $h_1(n) = 0$ .
- $\Box$  Die einzige vernünftige Schätzfunktion für  $h^*$  ist  $h_2(n) = \frac{N}{2}$ .

Die Schätzfunktion  $h_2$  führt im Worst-Case zu einer Kostenüberschätzung von  $\frac{N}{2}$  und ist damit nicht ( $\varepsilon$ -)zulässig. Aber: Dieser Fall ist äußerst unwahrscheinlich.

Beispiel: Suche in "zufälligem" Graphen

Gegeben ist ein Graph mit zufällig gezogenen Kantenkosten. Die minimale Anzahl von Kanten zu einem Zielknoten ist in jedem Knoten bekannt.

- $\Box$  Kantenkosten c(n, n') seien gleichverteilt im Intervall [0; 1].
- $\square$  Für lange Pfade mit N Kanten von einem Knoten n zu einem Ziel in  $\Gamma$  ist  $h^*(n)$  wahrscheinlich in der Nähe von  $\frac{N}{2}$ .
- $\Box$  Die einzige *zulässige* Schätzfunktion für  $h^*$  ist  $h_1(n) = 0$ .
- $oldsymbol{\Box}$  Die einzige vernünftige Schätzfunktion für  $h^*$  ist  $h_2(n) = rac{N}{2}$ .

Die Schätzfunktion  $h_2$  führt im Worst-Case zu einer Kostenüberschätzung von  $\frac{N}{2}$  und ist damit nicht ( $\varepsilon$ -)zulässig. Aber: Dieser Fall ist äußerst unwahrscheinlich.

## $\rightarrow$ Algorithmus $R^*_{\delta}$ :

- Neben einer Schätzfunktion h für  $h^*$  ist auch Wissen über die Unsicherheit der Schätzung vorhanden.
- Das Wissen über die Unsicherheit einer Schätzung ist mit einer Dichtefunktion  $\rho_{h^*}(x)$  definiert.

Beschreibung der Schätzunsicherheit durch Dichtefunktionen

Betrachtung von Kostenfunktionen als Zufallsvariable:

Kostenfunktion	Zufallsvariable
$h^*(n)$	$h_n^*$
$f^*(n) = g^*(n) + h^*(n)$	$f_n^*$
$f^+(n) = g(n) + h^*(n)$	$f_n^+$

Sei  $\rho_{h_n^*}$  eine Dichtefunktion für die Zufallsvariable  $h_n^*$ .

### Semantik:

Auf Basis von  $\rho_{h_n^*}$  lässt sich die Wahrscheinlichkeit definieren, mit der  $h^*(n)$  in einer Umgebung der Kosten x gefunden werden kann.

$$P(h_n^* = x) = \rho_{h_n^*}(x)$$

Beschreibung der Schätzunsicherheit durch Dichtefunktionen (continued)

Sei  $\rho_{h_n^*}$  eine Dichtefunktion für die Zufallsvariable  $h_n^*$ .

## Weiterhin gilt:

1. Aus  $\rho_{h_n^*}(x)$  lässt sich eine Dichtefunktion  $\rho_{f_n^*}(y)$  für die Zufallsvariable  $f_n^*$  ableiten, falls  $g^*$  bekannt ist:

$$\rho_{f_n^*}(y) := \rho_{h_n^*}(y - g^*)$$

2. Es sei  $P_{s-n}$  der billigste bislang bekannte Pfad von s zu einem OPEN-Knoten n.

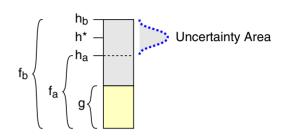
Aus  $\rho_{h_n^*}(x)$  lässt sich eine Dichtefunktion  $\rho_{f_n^+}(y)$  für die Zufallsvariable  $f_n^+$  für den Fall ableiten, dass  $P_{s-n}$  fortgesetzt wird:

$$\rho_{f_n^+}(y) := \rho_{h_n^*}(y - g)$$

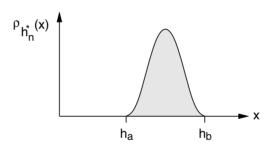
- fill Die Zufallsvariable  $f_n^+$  mit zugehöriger Dichtefunktion  $ho_{f_n^+}$  ist für jeden Knoten n gegeben.
- $\Box$  Die Zufallsvariable  $f_n^+$  beschreibt die möglichen Kosten eines optimalen Lösungspfades, der als Teilpfad den Zeigerpfad  $P_{s-n}$  enthält.
- Wenn von s aus Zielknoten erreichbar sind, enthält die OPEN-Liste immer einen Knoten n, für den  $f^+(n) = f^*(n) = C^*$  gilt. (Pearl Lemma 2)

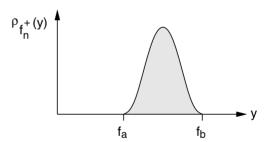
Beschreibung der Schätzunsicherheit durch Dichtefunktionen (continued)

Unsicherheitsbereich:

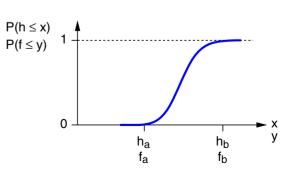


Dichtefunktionen  $\rho$ :





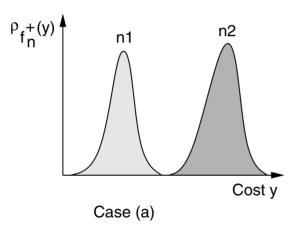
Zugehörige Verteilungsfunktion:

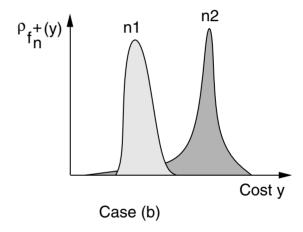


Beschreibung der Schätzunsicherheit durch Dichtefunktionen (continued)

Wie soll aus den Dichtefunktionen  $\rho_{f_n^+}$  der Knoten in der OPEN-Liste eine Evaluierungsreihenfolge berechnet werden?

Möglicher Verlauf von zwei Dichtefunktionen:





- (a) Falls sich die Dichtefunktionen nicht überlappen, würde derjenige Knoten gewählt, für den die zugehörige Dichtefunktion  $\rho_{f^+}$  den niedrigsten Dichtewert  $f^+$  bzgl. aller anderen Knoten besitzt.
- (b)  $f_{n_1}^+$  hat den niedrigeren Erwartungswert; bei  $n_2$  besteht die Möglichkeit, dass die Kosten  $f_{n_2}^+$  niedriger als bei  $n_1$  sein können. Ein zulässiger Algorithmus würde  $n_2$  expandieren. Sinnvoller wäre es,  $n_1$  zu expandieren, weil das Ereignis " $f^+(n_2) < f^+(n_1)$ " unwahrscheinlich ist (Anm.:  $f^+(n)$  ist Kostenfunktion, nicht Zufallsvariable).
- → Bedingt durch die Unsicherheit können Kosten über- oder unterschätzt werden. D. h., einen Knoten in der OPEN-Liste nicht zu expandieren und als Folge hiervon zu teuer zu terminieren, stellt ein *Risiko* dar.
- → Quantifizierung des Risikos, mit zu hohen Kosten (= zu früh) zu terminieren.

Idee zur Berechnung der Evaluierungsreihenfolge:

Schätzung des Risikos, zu früh zu terminieren mittels eines R ist R für jeden Knoten in der OPEN-Liste.

- $\Box$  Für eine gegebene Kostenhöhe C (eines Zielknotens) bewertet das Risikomaß für jeden Knoten n in der OPEN-Liste, inwieweit C durch Expandieren von n noch verbessert werden kann.
- $\square$  R = R(C). Das Risikomaß ist folglich eine monoton steigende Funktion der Kosten C. Je größer der R(C)-Wert eines Knotens n, desto größer ist das Risiko, eine Verbesserung von C zu verpassen, falls mit C terminiert wird, ohne n zu expandieren.
- $\ \square \ R(C)$  sollte Wissen über die Kostenverteilung des Knotens n verwenden, sollte also auf  $\rho_{f_n^+}$  basieren.

Prinzip des Algorithmus R\*<sub>\delta</sub>

Suche fortsetzen, bis der Risikowert R(C) jedes Knotens in der OPEN-Liste unterhalb einer vom Anwender akzeptierten Risikoschwelle  $\delta$  ist.

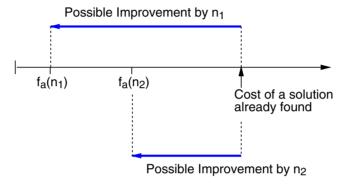
- → Akzeptiert man ein hohes Risiko, so bleiben Knoten mit hohem Risikowert R(C) (= hohes Kostensenkungspotenzial) unexpandiert. Folglich wird eine Kostenunterschätzung unwahrscheinlicher.
  Akzeptiert man nur ein kleines Risiko, so werden selbst Knoten mit geringem Risikowert R(C) (= geringes Kostensenkungspotenzial) expandiert. Folglich wird eine Kostenunterschätzung wahrscheinlicher.
- lacktriangledown D. h, abhängig von einer Risikoschwelle  $R(C)=\delta$  lässt sich die Wahrscheinlichkeit einer Kostenunterschätzung (= Wahrscheinlichkeit der Zulässigkeit bzw. Optimalität) steuern.

### Bemerkungen und Fragen:

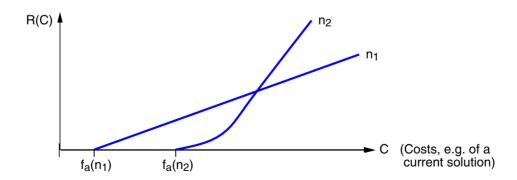
- Die Einhaltung dieses Prinzip durch den Algorithmus  $R^*_{\delta}$  ist wie später gezeigt wird bei Verwendung bestimmter Risikofunktionen R(C) sichergestellt.
- $\Box$  Welche Eigenschaft muss R(C) erfüllen?

## Verbesserungspotenzial einer aktuellen Lösung

Es seien  $n_1$ ,  $n_2$  Knoten der OPEN-Liste.



Beispiel für zwei Risikoverläufe R(C) für die Knoten  $n_1, n_2$ :

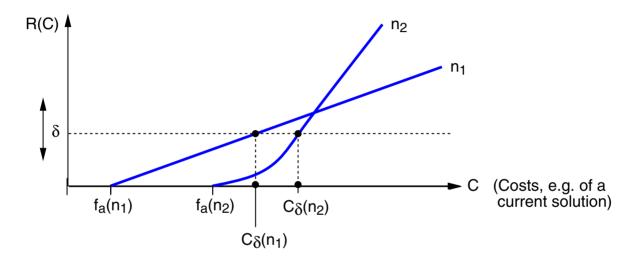


Die Knoten besitzen verschiedene Kostenzufallsvariablen  $f_{n_1}^+$  und  $f_{n_2}^+$ .

- Das Verbesserungspotenzial ist eine statistische Größe, die für einen Knoten n mittels  $f_n^+$  definiert ist.
- ullet Die *Bewertung* des Verbesserungspotenzials hinsichtlich gegebener Kosten C geschieht mit Hilfe eines Risk Measuress R(C).

### Risikoschwelle und Risikokosten

Die Risikoschwelle  $\delta \geq 0$  definiert für jeden Knoten n der OPEN-Liste seine Risikokosten  $C_{\delta}(n)$ :



Würde die Suche mit Knoten  $n_2$  und Kosten  $C' = C_{\delta}(n_2)$  terminieren, so läge für  $n_1$  das Riskio R(C') oberhalb der Risikoschwelle  $\delta$ .

 $\rightarrow$  R\*<sub> $\delta$ </sub> wählt in der OPEN-Liste den Knoten n mit niedrigsten Risikokosten  $C_{\delta}(n)$ . Im obigen Beispiel wäre das der Knoten  $n_1$ .

- □ Risk Measures und Risikoschwellen müssen im Kontext betrachtet werden: nicht jede Risikoschwelle ist für ein Risikomaß sinnvoll.
- $\Box$  Abhängig von der Kostenzufallsvariablen  $f_n^+$  eines Knotens n kann die Risikoschwelle  $\delta$  zu verschiedenen Reihenfolgen in der OPEN-Liste führen.
- Die Risikokosten  $C_{\delta}(n)$  geben an, wie hoch die Kosten einer Lösung sein dürfen, ohne dass die Risikoschwelle  $\delta$  für den Knoten n überschritten werden.

### **Definition** 75 (δ-Risikozulässigkeit)

Ein Algorithmus heißt  $\delta$ -risikozulässig, falls er mit Lösungskosten C terminiert und  $R(C) \leq \delta$  für alle Knoten gilt, die sich in der OPEN-Liste befinden.

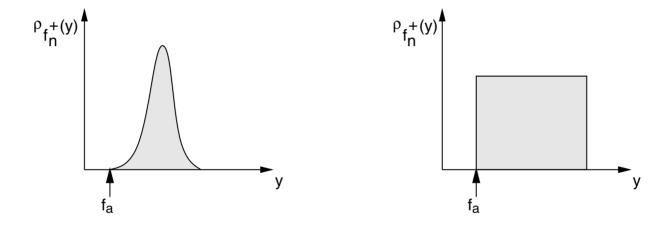
## **Definition** 76 (Algorithmus $R^*_{\delta}$ )

 $\mathsf{R}^*_\delta$  ist ein Suchalgorithmus, der identisch ist zu  $\mathsf{A}^*$  bis auf den Unterschied, dass derjenige Knoten n in der OPEN-Liste zur Expansion gewählt wird, für den die Risikokosten  $C_\delta(n)$  am niedrigsten sind.

- Eine äguivalente Definition für  $\delta$ -Risikozulässigkeit ist: Bei Terminierung mit Lösungskosten Cmüssen alle Knoten n in der OPEN-Liste die Bedingung  $C_{\delta}(n) \geq C$  erfüllen. Die erste Definition ist aus dem Blickwinkel des Risikos, die zweite ist aus dem Blickwinkel der Kosten.
- Für  $\delta = 0$  ist  $R^*_{\delta}$  identisch mit  $A^*$ . Argumentation:
  - 1.  $\delta = 0 \Rightarrow R(C) = 0$
  - 2. Die Lösung zu R(C) = 0 bestimmt die zu akzeptierenden Kosten.
  - Kosten mit Risiko 0 bedeuten, dass von der Dichtefunktion  $f_n^+$  der äußerste linke Wert  $f_a$ genommen wird.
  - 4.  $f_a \leq g(n) + h^*(n) \Rightarrow \mathsf{R}^*_{\delta}$  ist zulässig im Sinne von  $\mathsf{A}^*$ .
- Mit steigendem  $\delta$  tendiert  $R^*_{\delta}$  zur Aufgabe der Zulässigkeit.

Ausgangspunkt sind Dichtefunktionen für die Zufallsvariable  $f_n^+$  eines Knoten n in der OPEN-Liste.

## Beispiele:



 $f_a$  (bzw.  $h_a$ ) ist das kleinste positive Urbild der Dichtefunktion  $\rho_{f_n^+}$  (bzw.  $\rho_{h_n^*}$ ).

Risk Measures mit der Struktur  $R(C) = \varrho[C - f^+]$ 

1. Worst-Case-Maß  $R_1$ :

$$R_1(C) = \sup_{\{y \mid \rho_{f_n^+}(y) > 0\}} (C - y) = C - f_a = C - g - h_a$$

2. Risiko einer suboptimalen Terminierung  $R_2$ :

$$R_2(C) = P(C > f_n^+) = P(C - f_n^+ > 0) = \int_{y=-\infty}^{C} \rho_{f_n^+}(y) dy$$

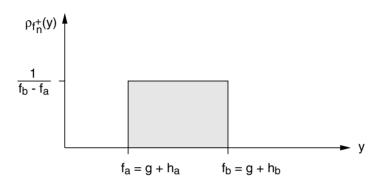
3. Erwartetes Risiko  $R_3$ :

$$R_3(C) = E(\max\{C - f_n^+; 0\}) = \int_{y = -\infty}^{C} (C - y) \rho_{f_n^+}(y) dy$$

- $lue{}$  Die Risk Measures  $R_1$  und  $R_3$  beschreiben Kosten, das Risikomaß  $R_2$  beschreibt eine Wahrscheinlichkeit.
- $\square$   $R_1$ : Für die durch die Zufallsvariable  $f_n^+$  repräsentierten Kosten wird der kleinstmögliche Wert angenommen.  $R_1$  quantifiziert den maximal möglichen Verlust, falls man sich einer Lösung mit Kosten C zufrieden gibt.
- $\square$   $R_2$ : Die Wahrscheinlichkeit für das Eintreffen des Ereignisses " $C > f_n^+$ " (eines Verlustes) wird berechnet, falls man sich mit einer Lösung mit Kosten C zufrieden gibt.
- $\square$   $R_3$ : Für die durch die Zufallsvariable  $f_n^+$  repräsentierten Kosten wird der erwartete Verlust  $E(\max\{C-f_n^+;0\})$  berechnet, falls man sich mit einer Lösung mit Kosten C zufrieden gibt.

# Beispiel

Gegeben sei eine gleichverteilte Kostenzufallsvariable  $f_n^+$ :



## Dichtefunktion:

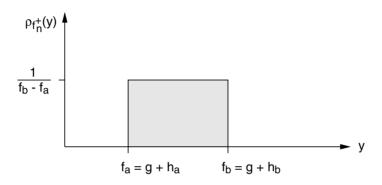
$$\rho_{f_n^+}(y) = \begin{cases} \frac{1}{f_b - f_a} & f_a \le y \le f_b \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

### Risikomaß:

$$R_1(C) = \sup_{\{y \mid \rho_{f_n^+}(y) > 0\}} (C - y) = C - f_a$$

Beispiel (continued)

Gegeben sei eine gleichverteilte Kostenzufallsvariable  $f_n^+$ :



### Dichtefunktion:

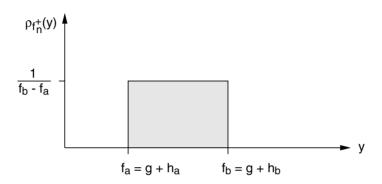
$$\rho_{f_n^+}(y) = \begin{cases} \frac{1}{f_b - f_a} & f_a \le y \le f_b \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

### Risikomaß:

$$R_2(C) = \int_{y=-\infty}^{C} \rho_{f_n^+}(y) dy = \begin{cases} 0 & C < f_a \\ \frac{(C-f_a)}{(f_b - f_a)} & f_a \le C \le f_b \\ 1 & f_b < C \end{cases}$$

Beispiel (continued)

Gegeben sei eine gleichverteilte Kostenzufallsvariable  $f_n^+$ :



Dichtefunktion:

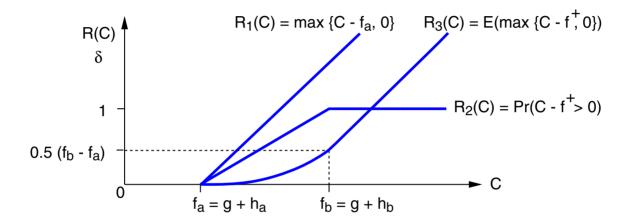
$$\rho_{f_n^+}(y) = \begin{cases} \frac{1}{f_b - f_a} & f_a \le y \le f_b \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

Risikomaß:

$$R_3(C) = \int\limits_{y=-\infty}^C (C-y) \rho_{f_n^+}(y) dy = \begin{cases} 0 & C < f_a \\ \frac{(C-f_a)^2}{2(f_b-f_a)} & f_a \leq C \leq f_b \\ C - \frac{f_a+f_b}{2} & f_b < C \end{cases}$$
 Optimality Requirement

Beispiel (continued)

Vergleich der Risk Measures  $R_1$ ,  $R_2$  und  $R_3$  ( $f_n^+$  gleichverteilt):

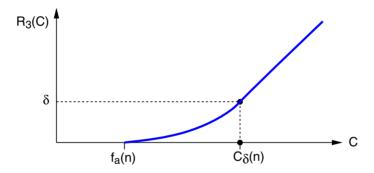


Das Bild zeigt für *einen* Knoten n bei gleichverteilter Kostenzufallsvariable  $f_n^+$  die Berechnung des Risikos mit den Maßen  $R_1$ ,  $R_2$  und  $R_3$ .

Beispiel (continued)

Berechnung der Risikokosten  $C_{\delta}$  für  $R_3$  ( $f_n^+$  gleichverteilt):

Sei  $\delta$  die Risikoschwelle eines Anwenders. Sie definiert für jeden Knoten der Open-Liste dessen Risikokosten auf Basis der Gleichung  $R(C) = \delta$ .



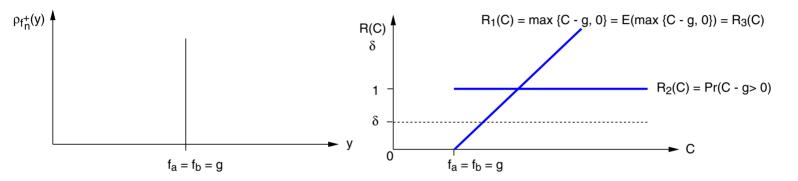
Die Risikokosten  $C_{\delta}(n)$  für einen Knoten n der OPEN-Liste berechnen sich aus der Umformung von  $R_3(C_{\delta}) = \delta$ :

$$C_{\delta} = \begin{cases} f_a & \delta = 0 \\ f_a + \sqrt{2 \cdot (f_b - f_a) \cdot \delta} & 0 < \delta \le \frac{f_b - f_a}{2} \\ \delta + \frac{f_a + f_b}{2} & \frac{f_b - f_a}{2} < \delta \end{cases}$$

Beispiel (continued)

Gegeben sei ein Zielknoten n, d.h., wegen  $h(n) = h^*(n) = 0$  gibt es keine Unsicherheit hinsichtlich der Kostenzufallsvariablen  $f_n^+$ .

Verlauf der Kostenzufallsvariablen  $f_n^+$  und der Risk Measures  $R_1$ ,  $R_2$  und  $R_3$ :



Risikokosten:

$$C_\delta(n) = \left\{ \begin{array}{ll} g(n) + \delta & \text{Risikomaß } R_1 \\ \\ g(n) & \text{Risikomaß } R_2 \text{ und } \delta < 1 \\ \\ g(n) + \delta & \text{Risikomaß } R_3 \end{array} \right.$$

Damit folgt die  $\delta$ -Risikozulässigkeit von  $R^*_{\delta}$  bezüglich  $R_1$ ,  $R_2$  und  $R_3$ .

**Theorem** 77 ( $\delta$ -Risikozulässigkeit von  $R^*_{\delta}$ )

 $R^*_{\delta}$  ist  $\delta$ -risikozulässig bezüglich der Risk Measures  $R_1$ ,  $R_2$  und  $R_3$ .

- Die genaue Form von  $\rho_{h^*}(n)$  ist im Allgemeinen unbekannt. Hierzu müssten die Kantenkosten  $c(n, n'), n' \in succ(n)$  durch ein vorgebenes probabilistisches Modell generiert worden sein.
- Die Generierung einer guten Schätzung für  $C_{\delta}(n)$  ist oft möglich. Hierzu genügt das Wissen über obere und untere Schranken von  $h^*$  zusammen mit der oft sinnvollen Annahme einer standardisierten Verteilung dazwischen, wie einer Gleichverteilung, einer Exponentialverteilung oder einer Normalverteilung.
- Das Prinzip der ε-zulässigen Beschleunigung kann für  $R^*_δ$  genauso angewandt werden, wie für  $A^*$ .