## Inteligência Artificial

Aula 05- Solução de Problemas (Busca com Informação -Algoritmos por Refinamentos Sucessivos)<sup>1</sup>

Sílvia M.W. Moraes

Faculdade de Informática - PUCRS

March 26, 2018

¹Este material não pode ser reproduzido ou utilizado de forma parcial sem a permissão dos autores.

### Sinopse

- Nesta aula, apresentamos uma introdução a solução de problemas por algoritmos de busca local por refinamentos sucessivos.
- Este material foi construído com base nos capítulos:
  - 4 do livro Artificial Intelligence a Modern Approach de Russel & Norvig
  - 4 do livro Inteligência Artificial de Luger.

#### Sumário

1 O que vimos ...

2 Algoritmos de Busca Local por Refinamentos Sucessivos

#### Aulas anteriores

- Agente
  - Reativos
  - Cognitivos
- Solução de Problemas
  - Representação, Espaço de Estados
  - Busca Cega
    - Plano: sequência de ações
  - A\*

## Algoritmos de Busca Local por Refinamentos Sucessivos

- Os algoritmos vistos até agora exploram sistematicamente espaços de busca mantendo na memória um ou mais caminhos que levam do estado inicial do problema até o estado objetivo.
- Para muitos problemas, o caminho até a solução é irrelevante.
  - Exemplos: Problema das 8 rainhas, projeto de circuitos integrados, layout de instalações industriais, escalonamento de jornadas de trabalho, roteamento de veiculos, alocação de recursos, etc.



 Para esses problemas, usamos algoritmos de busca local por refinamentos sucessivos.



#### Características

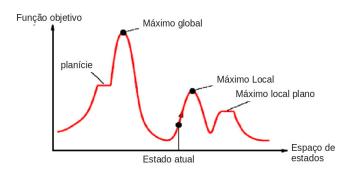
- Algoritmos de busca local por refinamentos sucessivos, em geral:
  - partem de soluções propostas e tentam melhorá-las.
  - operam sobre um único estado corrente, ao invés de vários caminhos.
  - se movem apenas para os vizinhos desse estado.
  - não mantêm a árvore de pesquisa (não consideram o caminho para solução), guardam apenas os estados e suas avaliações.
  - são úteis para resolver problemas de otimização.

#### Características

- Algoritmos de busca local por refinamentos sucessivos
  - Vantagens:
    - ocupam pouca memória
    - podem encontrar soluções razoáveis em grandes ou infinitos espaços de estados, para os quais os algoritmos sistemáticos são inadequados.

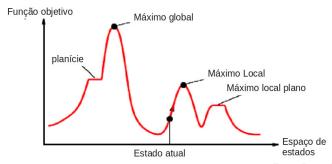
## Espaço de Busca

- Topologia consiste em:
  - estado (posição)
  - elevação definida pelo valor da função heurística (mínimo global) ou função objetivo (máximo global).



## Espaço de Busca

- Máximo global: pico mais alto
- Máximo local: picos mais altos que os vizinhos, mas menor que o global.
- Platôs planíces e máximos locais planos:
  - planície: plano em que é possível progredir.
  - máximo local plano: plano em que não há saída.



## Alguns Algoritmos de Busca por Refinamentos Sucessivos

- Hill-climbing (Subida da encosta): o algoritmo tenta realizar mudanças que podem melhorar o estado corrente.
- Simulated annealing (Têmpera simulada): podem realizar mudanças que podem piorar o estado corrente, temporariamente.

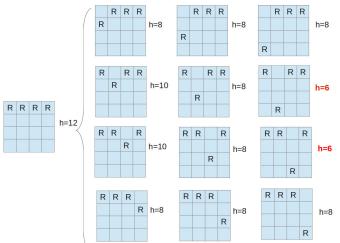


- Hill-climbing também chamado de subida da encosta, busca gulosa local ou ainda gradiente descente (função heurística).
   O algoritmo
  - consiste em um laço que continuamente move-se na direção de um valor melhor (encosta acima).
  - termina quando encontra um pico em que nenhum vizinho tem um valor mais alto.
  - não precisa manter a árvore de pesquisa, guarda apenas o estado atual e o valor da sua função objetivo (ou heurística).
  - examina apenas os estados vizinhos imediatos ao estado atual.

```
função SUBIDA-DE-ENCOSTA() retorna um estado-solução{
    entrada: umProblema
    variáveis locais: nóAtual, nóVizinho
    nóAtual = CRIAR-NÓ(ESTADO-INICIAL(umProblema))
    repetir{
        nóVizinho = um sucessor do nóAtual com melhor avaliação
        se valor(nóVizinho) < valor(nóAtual)
        então nóAtual = nóVizinho
        senão retornar ESTADO(nóAtual)
```

- Precisa de uma função heurística para avaliar as soluções.
- O nó criado inicialmente corresponde à uma solução gerada aleatoriamente.
- Precisa de uma função sucessor que gera uma solução próxima à atual: introduz uma "perturbação" (modificação) na solução atual, gerando outra solução.
- O algoritmo executa enquanto houver uma mudança significativa.

- Exemplo Problema das 4 rainhas
  - Vizinhos ao estado atual



- Exemplo Problema das 8 rainhas
  - Versão 1 : implementação tradicional do algoritmo (sucessor melhor em amplitude, variando a linha de uma rainha)

```
Hill-Climbing Simples
Dimensão: 8
Ciclo: 1 - h=17 Ciclo: 2 - h=12 Ciclo: 3 - h=7

...
Ciclo: 4 - h=3 Ciclo: 5 - h=2 Ciclo: 6 - h=1
```

- Exemplo Problema das 8 rainhas
  - Versão 2: Implementação do algoritmo com uma pequena variação na função sucessor (considera melhor em profundidade):
    - dada a configuração inicial, o movimento da próxima rainha será a partir do melhor estado da rainha anterior.

- Exemplo Problema das n rainhas
  - Teste do algoritmo Versão 2 com quantidades diferentes de rainhas

#rainhas	hInicial	hFinal	#ciclos
20	22	2	3
50	64	2	4
100	116	2	4
200	215	2	4

- Variantes do algoritmo:
  - Subida da Encosta Estocástica: escolhe ao acaso entre os movimentos possíveis de encosta acima.
    - A probabilidade de seleção pode variar com a declividade do movimento.
    - Em geral converge mais lentamente que a subida mais íngreme (algoritmo usual).
  - Subida da Encosta pela primeira escolha: gera sucessores ao acaso até ser gerado um sucessor melhor que o estado atual.
    - Boa estratégia, quando há muitos sucessores (ex: milhares).

- Variantes do algoritmo (continuação):
  - Subida da Encosta com reinício aleatório: Consiste em várias buscas (executa várias vezes o algoritmo) a partir de estados iniciais gerados ao acaso, parando quando encontrar o objetivo.
    - Diferente das versões anteriores encontra o objetivo (as anteriores podem ficar presas em máximos locais).
- De uma maneira geral, o sucesso do algoritmo depende da topologia do espaço de estados.

- Exemplo Problema das *n* rainhas
  - Teste do algoritmo com reinicio aleatório com quantidades diferentes de rainhas

#rainhas	hFinal	#execuções
8	0	7
20	0	20
50	0	28

- Este algoritmo de busca local por refinamentos sucessivos também é conhecido como Têmpera Simulada.
  - Inspiração:
    - Têmpera: processo usado para temperar ou endurecer metais e vidros, aquecendos-os a altas temperaturas e depois resfriando-os gradualmente.
  - A ideia é combinar o algoritmo subida da encosta com um percurso aleatório que temporariamente pode piorar a solução, mas que, ao longo da execução, pode encontrar um máximo global.
    - Tenta resolver o problema do Algoritmo Hill Climbing: máximos locais

- Implementa um laço de repetição semelhante ao do algoritmo Hill Climbing.
- Diferente do algoritmo Hill Climbing, escolhe movimento (estado vizinho) sucessor de forma aleatória.
  - Se o estado vizinho for melhor, será aceito
  - Se o estado vizinho n\u00e3o for melhor, ser\u00e1 aceito em menos de 1\u00d7 dos casos
    - Essa probabilidade diminuirá exponencialmente à medida que os estados piorarem.
    - A probabilidade também diminui à medida que a "temperatura" se reduz (movimentos ruins têm mais chances de serem aceitos no inicio da execução).

```
função TEMPERA-SIMULADA() retorna um estado-solução {
    entrada: umProblema
    escalonamento: mapeamento de tempo para "temperatura"
    variáveis locais: nóAtual, nóProximo, T (temperatura atual)
    nóAtual = CRIAR-NÓ(ESTADO-INICIAL(umProblema))
    para t=1 até \infty{
         T = escalonamento(t)
         se T=0 então retornar ESTADO(nóAtual)
        nóProximo = um sucessor do nóAtual (estado atual) gerado ao acaso
         \triangle E = valor(n \acute{o} Pr\acute{o} ximo) - valor(n \acute{o} Atual)
         se \triangle E > 0 então nóAtual = nóPróximo
         senão nóAtual = nóPróximo somente com a probabilidade e^{-\triangle E/T}
```

- △E: é chamado de variação de energia
- Para calcular a probabilidade pode-se a distribuição de Boltzmann-Gibbs, ou seja,  $P(\Delta E) = exp(-\Delta E/T)$ .
- O método termina quando
  - nenhuma melhora significativa é alcançada,
  - um número fixo de iterações foi efetuado, ou
  - a temperatura T atingiu seu valor mínimo.
- O parâmetro T é iniciado com um valor elevado e é lentamente reduzido durante o processo de busca.
  - Geralmente, implementa-se um decrescimento geométrico para T, tal como  $T=k\times T$ .

- Exemplo Retomando o problema das *n* rainhas
  - $T_0 = 100$
  - $T = k \times T$ , onde k = 0.5
  - Critérios de parada:
    - 50.000 iterações
    - ausência de melhora

#rainhas	hInicial	hFinal	#ciclos
8	9	0	1.946
20	23	0	3.938
50	56	0	8.485