

Resolução de Problemas por meio de Busca

Profa. Mercedes Gonzales
Márquez

Tópicos

- Agentes de resolução de problemas.
 - Problemas e soluções de busca
 - Formulação de problemas
- Exemplos de problemas
 - Problemas Padronizados
 - Problemas do mundo real
- Algoritmos de busca
 - Busca pela melhor escolha
 - Estruturas de dados de busca

Resolução de Problemas por meio de busca

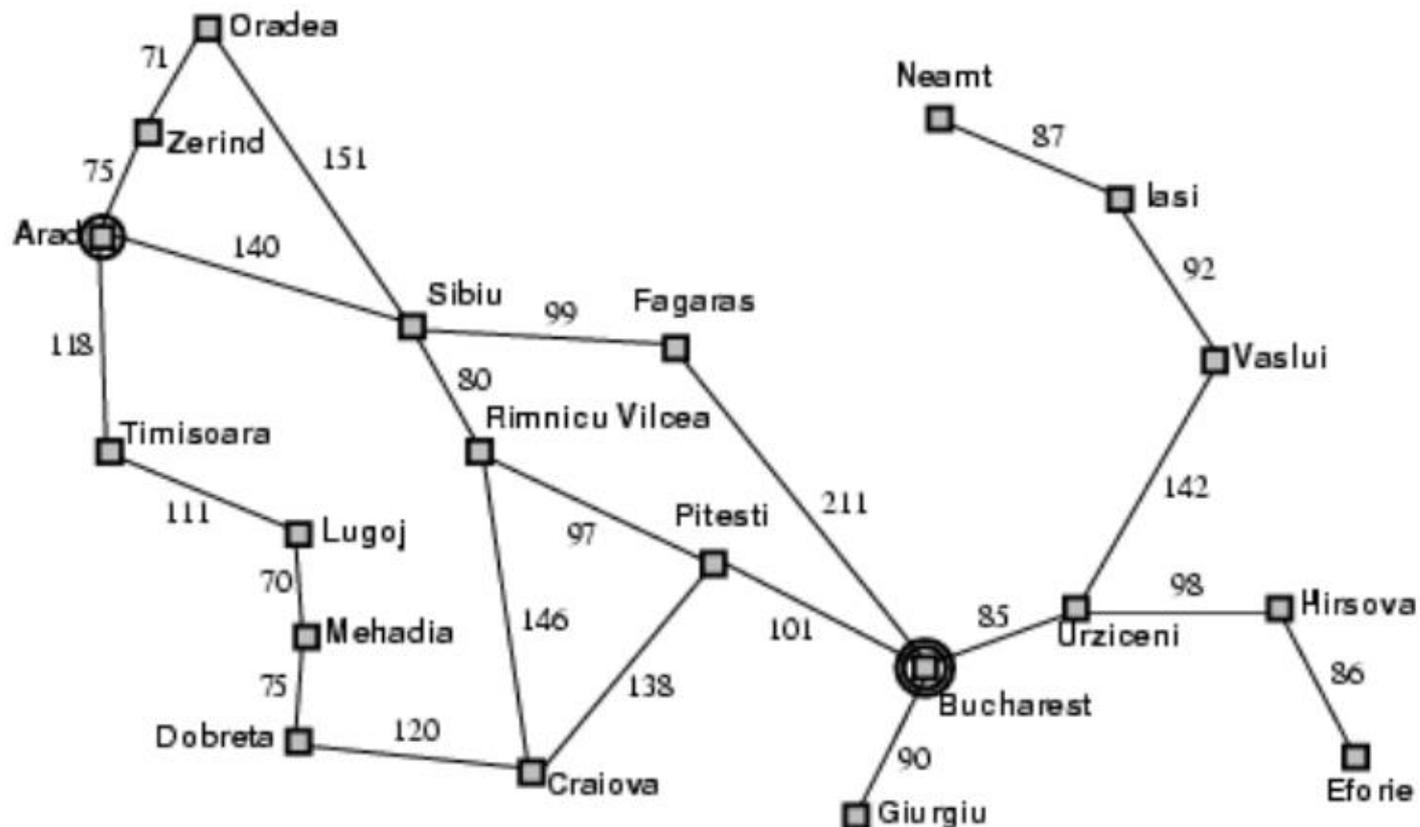
- Quando a ação correta a ser tomada não é imediatamente óbvia, pode-se considerar uma sequência de ações que formam um caminho até um estado meta. O agente que considera essa sequência é chamado de **agente de resolução de problemas**, e o processo computacional que ele realiza é chamado de **busca**.
- Consideremos ambientes mais simples: episódico, agente único, totalmente observável, determinístico, estático, discreto e conhecido.
- Distinguiremos entre algoritmos informados (estima a que distância está da meta) e não informados (sem nenhuma estimativa).

Agente de Resolução de Problemas

- Imagine um agente passando férias na Romênia e atualmente está em Arad.
- Vôo sai amanhã de Bucareste.
- Formulação da meta:
 - Estar em Bucareste
- Formulação do problema:
 - Elabora uma descrição dos estados e ações necessárias para alcançar a meta. Estados: cidades e Ações: dirigir entre as cidades.
- Busca: simulação de sequências de ações fazendo buscas até encontrar uma sequência de ações que alcance a meta. Essa sequência é a solução.

Agente de Resolução de Problemas

- Essa sequência é a solução. No exemplo:



Problemas e Soluções de Busca

- Um problema de busca pode ser formalmente definido :
 - Um conjunto de estados ou **espaço de estados**
 - O **estado inicial** em que o agente começa. Ex. Arad
 - Um conjunto de um mais **estados meta**. Ex. Bucareste. Às vezes a meta é definida por uma propriedade que se aplica a muitos estados. No mundo de aspiradores de pó a meta pode ser não ter sujeira.
 - **Ações** : As ações que estão disponíveis para o agente. Ex $Ações(Arad) = \{IrparaSibiu, irparaTimisoara, irparaZerind\}$
 - Um **modelo de transição**, o qual descreve o que cada ação faz. Ex. $RESULTADO(Arad, IrparaZerind) = Zerind$.
 - Uma **função de custo da ação** $Custo-Ação(s,a)$: informa o custo numérico da aplicação da ação a no estado s.

Problemas e Soluções de Busca

- A função de custo deve refletir a medida de desempenho: ex. distância em milhas.
- Uma solução é uma sequência de ações que levam do estado inicial para o estado meta.
- Uma solução ótima é uma solução com o menor custo de caminho.
- O espaço de estados pode ser interpretado como um grafo em que os nós são estados e as arestas direcionadas entre eles são ações.

Formulação de problemas

- A formulação do problema de chegar a Bucareste é um modelo (uma descrição matemática abstrata) e não o mundo real.
- O processo de remover detalhes de uma representação é chamado de **abstração**.
- Uma viagem real cruzando o país inclui muitos itens: companheiros de viagem, o programa de radio atual, a paisagem vista da janela, a proximidade de policiais, a distância até a próxima parada para descanso, as condições da estrada, o clima, o trânsito, e assim por diante.
- Abstração Solução (abstrata) = conjunto de caminhos

Formulação de problemas

- Abstração válida: se qualquer solução abstrata pode ser expandida em uma solução mais detalhada (no mundo real);
- Abstração útil: se a execução de cada uma das ações na solução é mais fácil que o problema original.

Exemplos de problemas

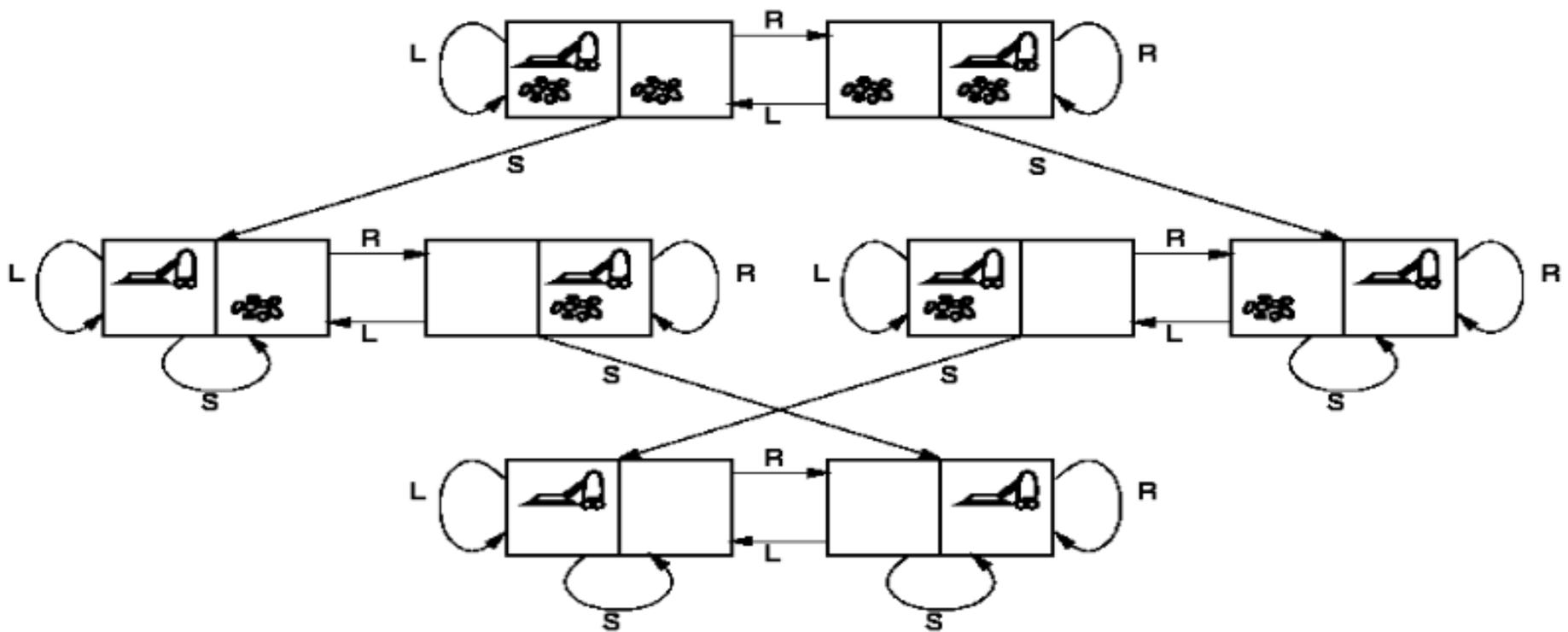
- Analisaremos dois tipos de problemas:
 - Problemas padronizados: abordaremos problemas do mundo de grade.
 - Problemas do mundo real, como a navegação por robô cuja formulação é fora de padrões, ex. cada robô tem diferentes sensores, que produzem diferentes dados.

Exemplos de problemas

- Analisaremos dois tipos de problemas:
 - Problemas padronizados: podem ter uma descrição concisa e exata como os problemas do mundo de grade. São utilizáveis como *benchmark* por diferentes pesquisadores para ilustrar, exercitar ou comparar.
 - Problemas do mundo real, como a navegação por robô cuja formulação é fora de padrões, ex. cada robô tem diferentes sensores, que produzem diferentes dados.

Problemas padronizados

- Um problema do mundo de grade é uma matriz retangular com células em que os agentes podem se mover de uma célula para outra. O mundo do aspirador de pó pode ser formulado como um problema do mundo de grade.



- Estados: O agente pode estar em uma entre duas posições, cada uma delas pode conter sujeira ou não.
- Estado inicial: qualquer
- Ações: aspirar, esquerda, direita.
- Modelo de Transição : aspirar: remove qualquer sujeira da célula do agente, etc.
- Estados meta: todos os quadrados limpos
- Custo: cada passo=1

O quebra-cabeça de 8 peças

7	2	4
5		6
8	3	1

Start State

	1	2
3	4	5
6	7	8

Goal State

O quebra-cabeça de 8 peças

- Estados: Especifica a posição de cada uma das peças e do espaço vazio.
- Estado inicial: Qualquer um
- Modelo de transição: gera os estados válidos que resultam da tentativa de executar as quatro ações (mover espaço vazio para esquerda, direita, acima ou abaixo)
- Estado meta: Estado com os números em ordem.
- Custo do caminho: Cada passo custa 1, e assim o custo do caminho é o número de passos do caminho

Problema Jarros

- Dados uma bica d'água, um jarro de capacidade de 3 litros e um jarro de capacidade de 4 litros (ambos vazios). O agente pode encher os jarros ou esvaziá-los despejando a água de um para o outro, ou derramando-a no chão. O agente precisa medir exatamente 2 litros de água em algum jarro.

Problema dos jarros

- Estados: Jarro3 e jarro4 cheio ou vazio ou parcialmente cheio.
- Estado inicial: jarro3 e jarro4 vazios.
- Ações: encher, derramar ou transferir.
- Modelo de transição: gera os estados válidos que resultam da tentativa de executar as três ações.
- Estado meta: Estado com um dos jarros com 2 litros.
- Custo do caminho: Cada passo custa 1, e assim o custo do caminho é o número de passos do caminho

Problemas do mundo real

- Problema de roteamento: encontrar a melhor rota de um ponto a outro (aplicações: redes de computadores, planejamento militar, planejamento de viagens aéreas)
- Problemas de roteiro de viagem: visitar cada ponto pelo menos uma vez. Caixeiro viajante, visitar cada cidade exatamente uma vez, encontrar o caminho mais curto.
- A navegação de robôs: generalização do problema de roteamento. Em vez de seguir um conjunto discreto de rotas, um robô pode se mover e criar suas próprias rotas. No caso do robô circular em movimentos sobre uma superfície plana, o espaço é bidimensional. Quando o

Problemas do mundo real

robô tem braços e pernas que também devem ser controlados, o espaço de busca passa a ter várias dimensões (uma para cada ângulo de junção. São necessárias técnicas avançadas apenas para tornar finito o espaço de busca essencialmente contínuo.

- Sequência automática de montagem: o objetivo é encontrar uma ordem na qual devem ser montadas as peças de algum objeto.
- Projeto de proteínas: encontrar uma sequência de aminoácidos que serão incorporados em uma proteína tridimensional para curar alguma doença.

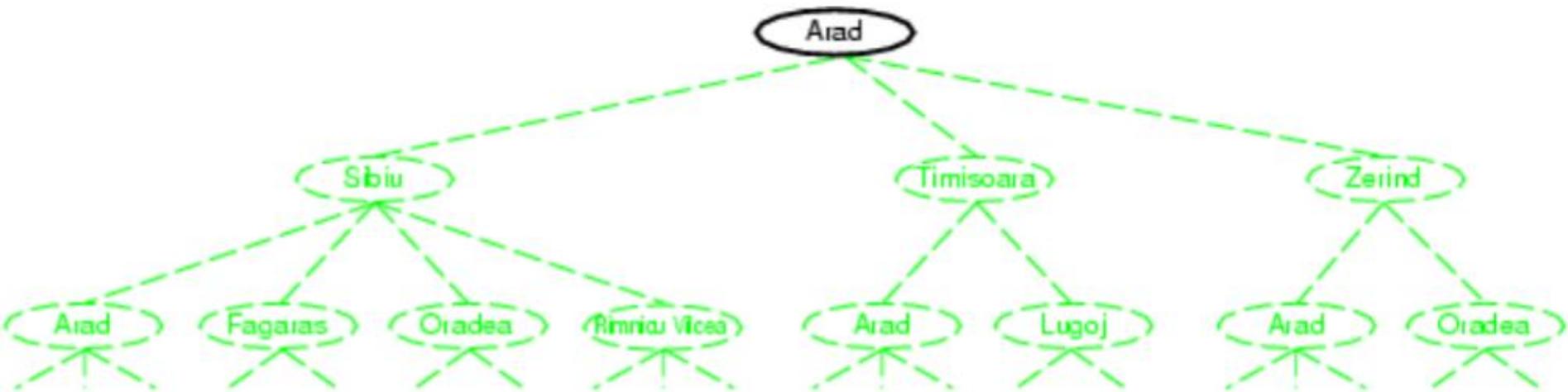
Algoritmos de busca

- Um algoritmo de busca recebe um problema de busca como entrada e devolve uma solução ou uma indicação de falha.
- Idéia: Percorrer o espaço de estados a partir de uma árvore de busca.
- O nó raiz da árvore corresponde ao estado inicial.
- Podemos expandir o nó (estado atual), considerando as AÇÕES disponíveis para esse estado, usando o modelo de transição, gerando um novo nó (nó filho) para cada uma das ações resultantes.

Algoritmos de busca

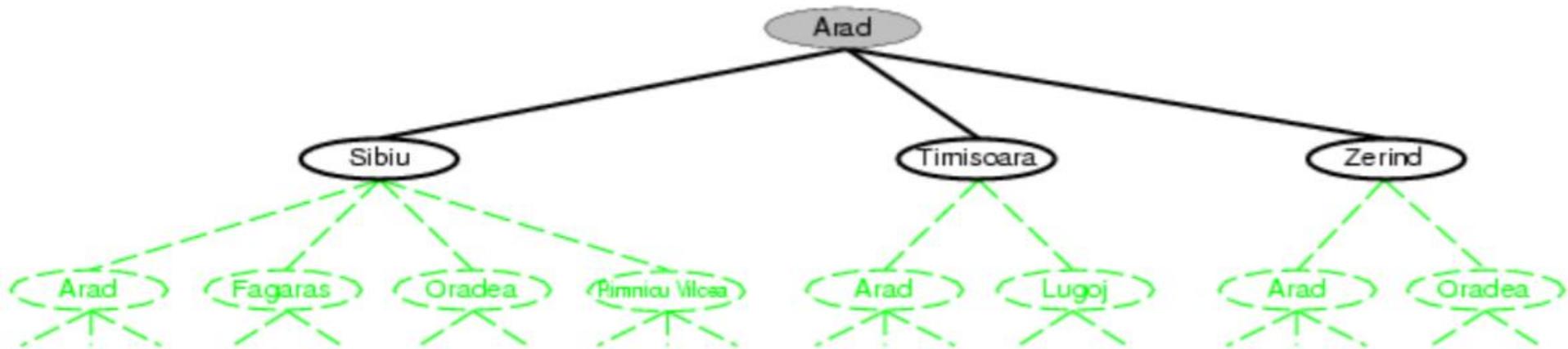
- Busca: consiste em escolher um entre os nós resultantes para expandi-lo, deixando os outros para depois.
- A estratégia de busca determina qual caminho seguir.
- Dizemos que qualquer estado que teve um nó gerado foi alcançado, sendo o nó expandido ou não.

Algoritmos de busca



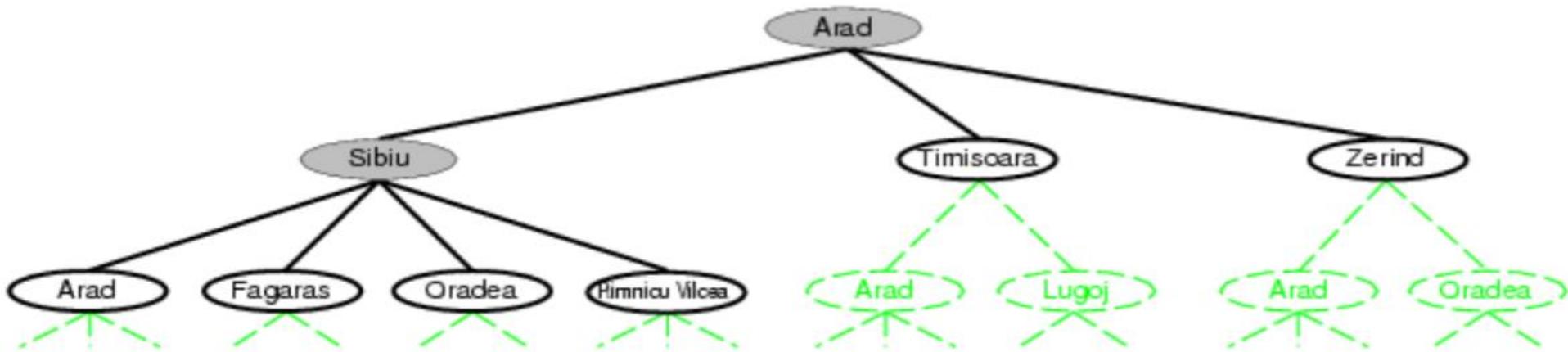
Estado Inicial.

Algoritmos de busca



Depois de expandir Arad.

Algoritmos de busca



Depois de expandir Sibiu.

Estrutura de dados de busca

Nó.ESTADO: o estado a que o nó corresponde

Nó.PAI: o nó na árvore de busca que gerou esse nó

Nó.AÇÃO: a ação que foi aplicada ao estado do pai para gerar esse nó.

Nó.CUSTO-CAMINHO: o custo total do caminho desde o estado inicial até este nó.

Estrutura de dados de busca

As operações sobre a fronteira da árvore são:

É VAZIA(fronteira): devolve V somente se não houver mais nós na fronteira.

POP(fronteira): remove e devolve o nó do topo da fronteira.

TOPO(fronteira): devolve (mas não remove) o nó do topo da fronteira.

INSERIR (nó,fronteira): insere um elemento em seu local apropriado na fila.

Estrutura de dados de busca

A estrutura de dados para armazenar a fronteira: três tipos de fila são usados nos algoritmos de busca.

- Uma fila de prioridade: remove primeiro o nó com menor custo, de acordo com alguma função avaliação f . Ela é usada na busca pela menor escolha.
- Uma fila FIFO: remove primeiro o nó que foi primeiro adicionado na fila; é usada na busca em largura.
- Uma fila LIFO (pilha): remove primeiro o nó que foi acrescentado por último; é usada na busca em profundidade.

Os estados alcançados podem ser armazenados como uma tabela de busca (ex. hash), em que cada chave é um estado e cada valor é o nó para esse estado.

Busca pela melhor escolha

- Como decidir qual nó da fronteira devemos expandir?
- Uma abordagem muito geral é chamada de busca pela melhor escolha, na qual escolhemos um nó com o valor mínimo de alguma função avaliação $f(n)$.
- Veja o algoritmo:

função BUSCA-MELHOR-ESCOLHA(*problema*,*f*) **devolve** um nó solução ou *falha*

nó \leftarrow NÓ(ESTADO=*problema*.INICIAL)

fronteira \leftarrow uma fila de prioridade ordenada por *f*, com *nó* como elemento

alcançado \leftarrow uma tabela de busca, com uma entrada com chave *problema*.INICIAL e valor *nó*

enquanto não ESTÁ-VAZIA(*fronteira*) **faça**

nó \leftarrow POP(*fronteira*)

se *problema*.É-META(*nó*.ESTADO) **então** **devolve** *nó*

para cada filho em EXPANDE(*problema*,*nó*) **faça**

s \leftarrow filho.ESTADO

se *s* não está em *alcançado* **ou** filho.CUSTO-CAMINHO < *alcançado*[*s*].

CUSTO-CAMINHO **então**

alcançado[*s*] \leftarrow filho

adicione filho a *fronteira*

devolve *falha*

função EXPANDE(*problema*,*nó*) **produz** nós

s \leftarrow *nó*.ESTADO

para cada ação em *problema*.AÇÕES(*s*) **faça**

s' \leftarrow *problema*.RESULTADO(*s*, ação)

custo \leftarrow *nó*.CUSTO-CAMINHO + *problema*.CUSTO-AÇÃO(*s*, ação, *s'*)

produz NÓ(ESTADO=*s'*, PAI=*nó*, AÇÃO=ação, CUSTO-CAMINHO=*custo*)

Medição de desempenho de um algoritmo de busca

- completude: o algoritmo sempre encontra a solução se ela existe?
- complexidade de tempo: número de nós gerados
- complexidade de espaço: número máximo de nós na memória
- otimização: a estratégia encontra a solução ótima?
- Complexidade de tempo e espaço são medidas em termos de:
 - b: máximo fator de ramificação da árvore (número máximo de sucessores de qualquer nó)
 - d: profundidade do nó objetivo menos profundo
 - m: o comprimento máximo de qualquer caminho no espaço de estados (pode ser ∞)