

INF623

2024/1



Inteligência Artificial

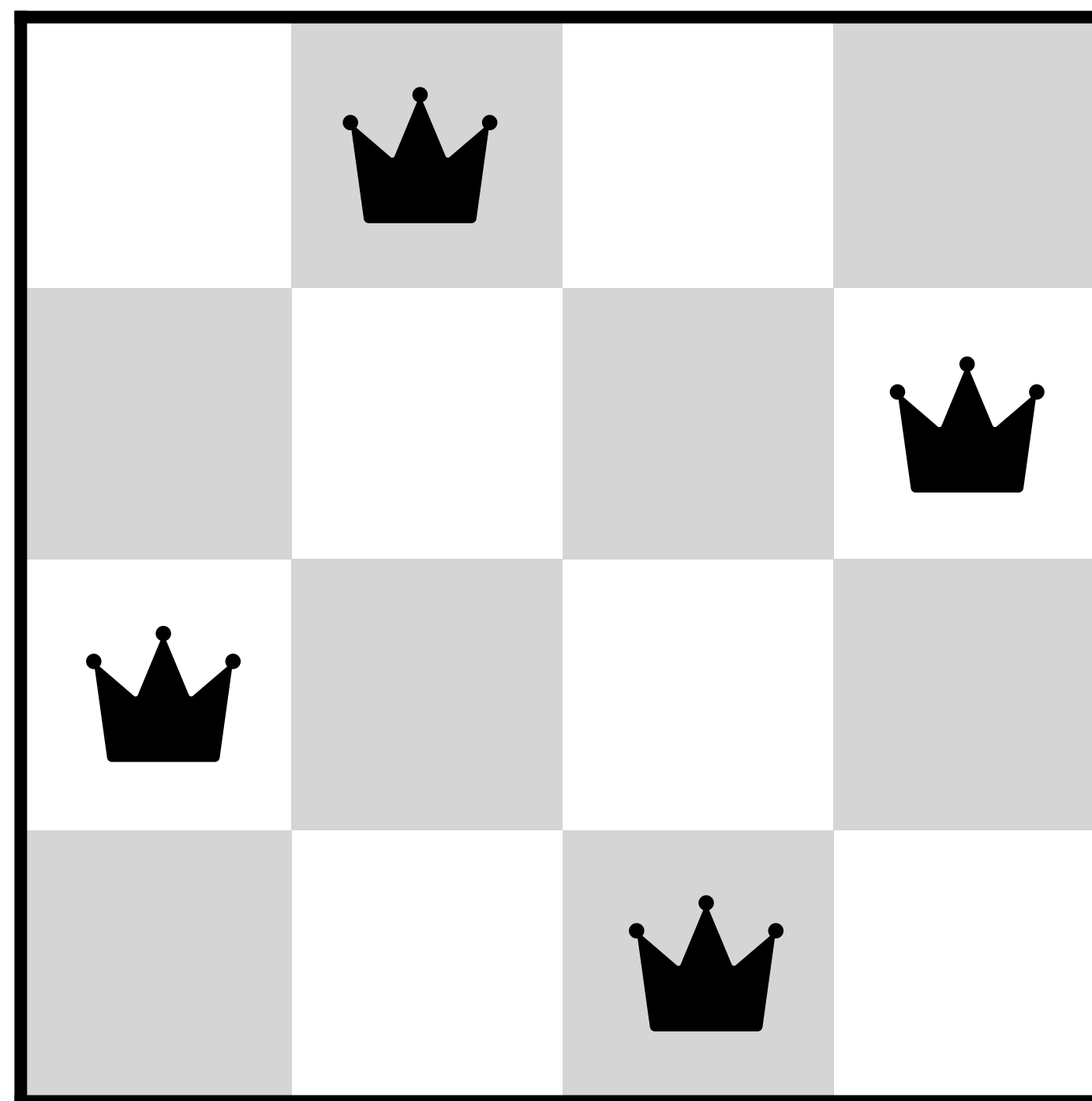
A4: Busca local e otimização I

Plano de aula

- ▶ Problemas de otimização
- ▶ Espaço de busca
- ▶ Algoritmos de busca local
 - ▶ Subida de encosta
 - ▶ Como evitar máximos (ou mínimos) locais
 - ▶ Têmpera simulada
 - ▶ Busca em feixe (beam search)

Exemplo 1: nove rainhas

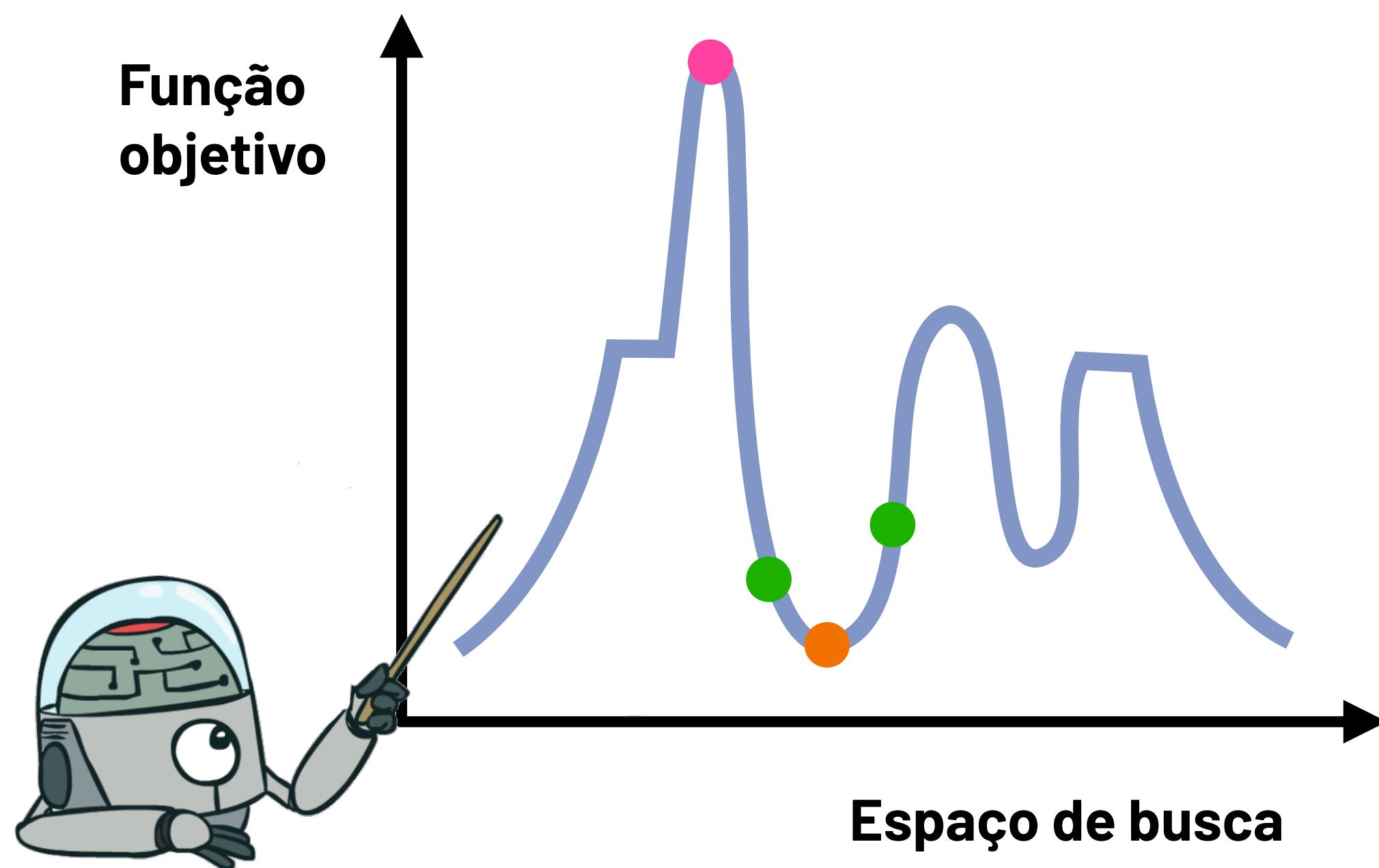
Considere o problema das N-rainhas: posicionar N rainhas no tabuleiro de xadrez de tal forma que elas não se ataquem. Por exemplo, para N=4:



Nesse tipo de problema, nós estamos interessados no estado final em si, e não no caminho para chegar até lá.

Agentes racionais de busca local

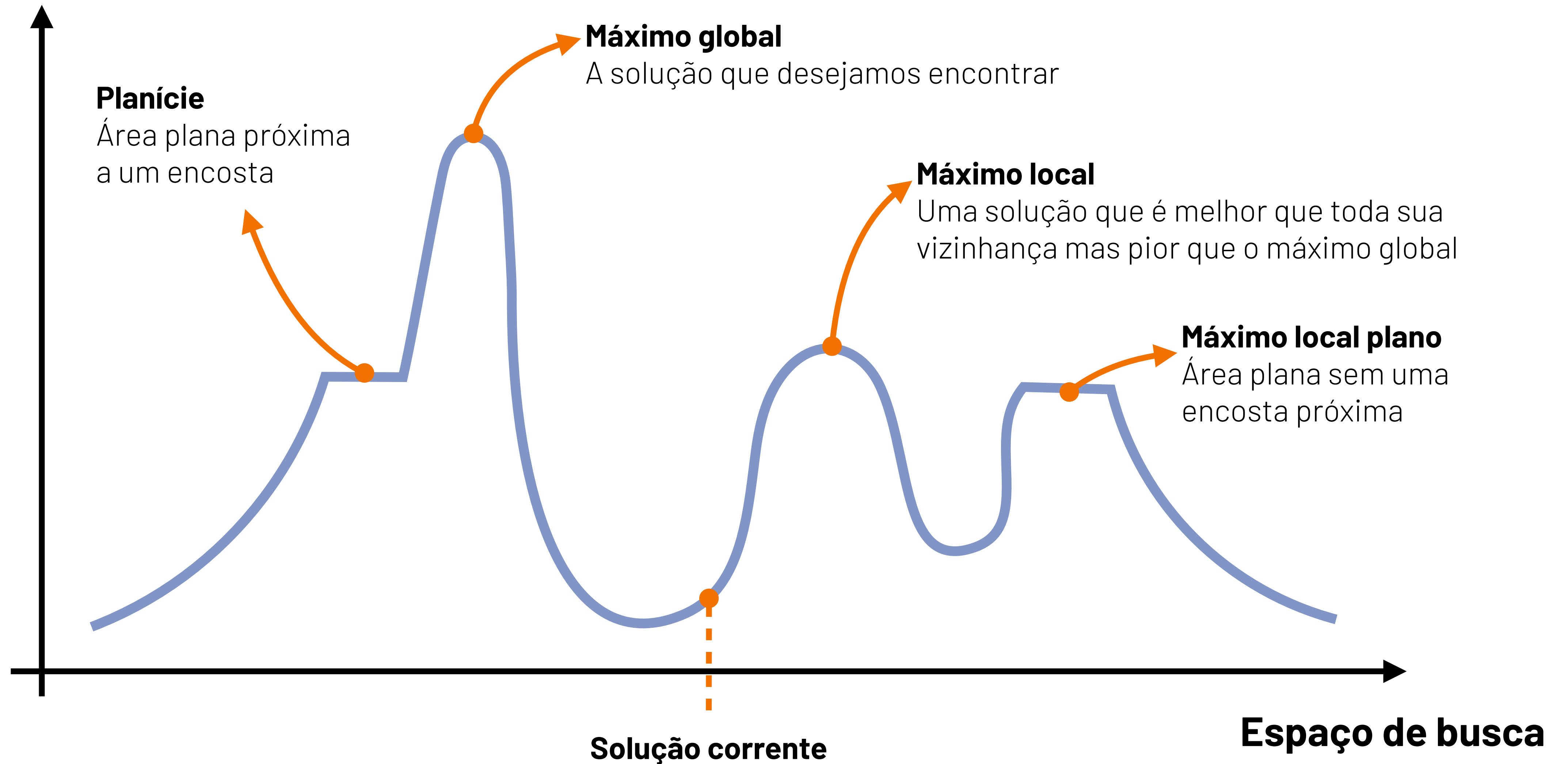
Para resolver problemas desse tipo, chamados de **problema de otimização**, um agente assume que o mundo é representado por um **espaço de busca** e que objetivo é encontrar uma **solução que maximiza** (ou minimiza) uma **função objetivo** a partir de um **solução inicial**.



- ▶ Em problema de otimização, não temos um conjunto de ações para um determinado estado
- ▶ A busca é conduzida explorando a **vizinhança** das soluções.

Espaço de busca

Função objetivo



Problemas de otimização

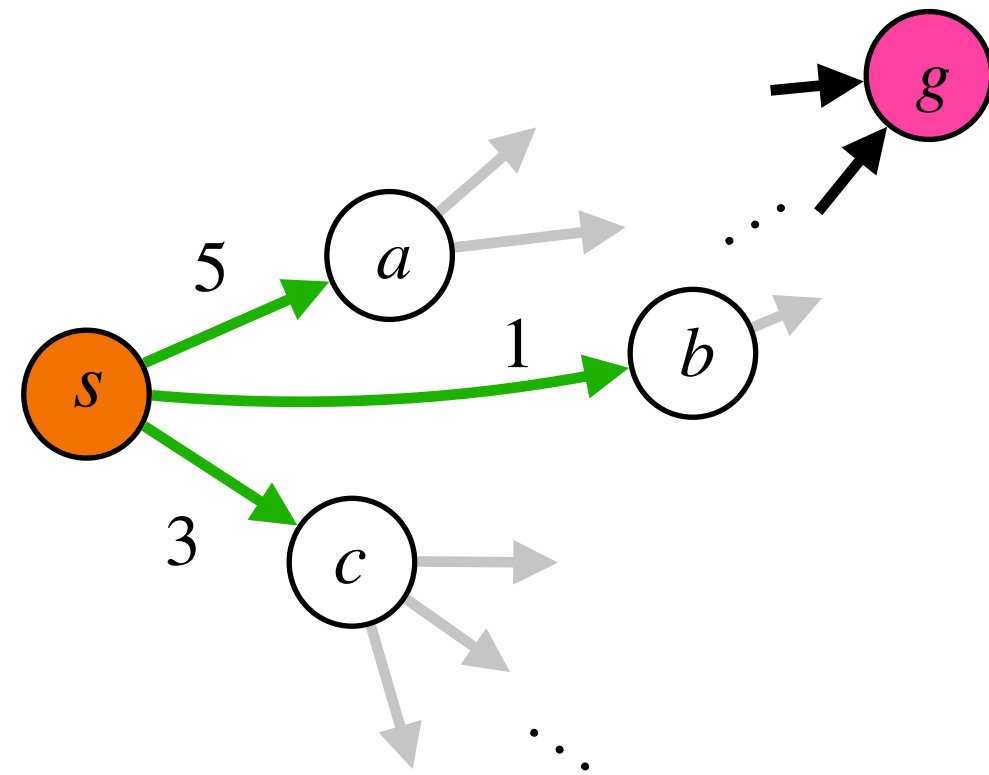
Um **problema de otimização** pode ser definido pela tupla (C, S, b, opt) , onde:

- ▶ C é uma coleção de candidatos
- ▶ $S \subseteq C$ é um conjunto de soluções (que respeitam as restrições do mesmo)
 - ▶ Quando o domínio dos candidatos em C é discreto e S é finito chamamos o problema de **otimização combinatória**
- ▶ $opt \in \{\min, \max\}$ é um tipo de objetivo
- ▶ v é uma função objetivo $v : S \rightarrow \mathbb{R}$

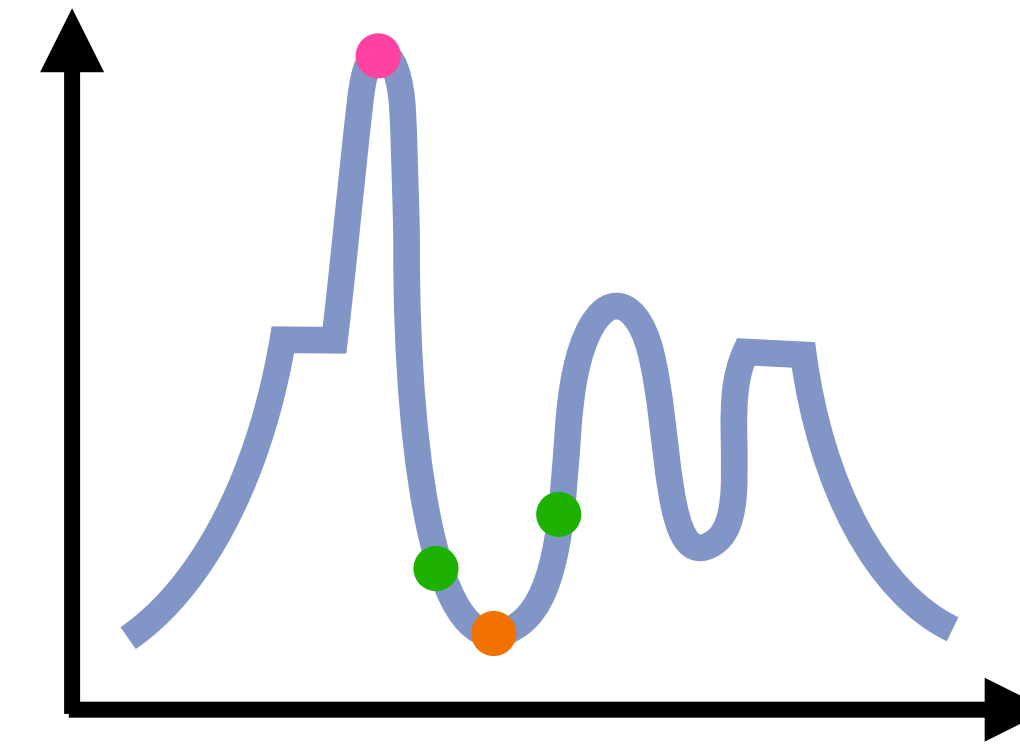
Seja (C, S, b, opt) um problema de otimização, a solução ótima v^* é definida como:

$$v^* = \begin{cases} \min_{c \in C} v(c) & \text{se } opt = \min \\ \max_{c \in C} v(c) & \text{se } opt = \max \end{cases}$$

Busca informada vs. Busca local



Definição de vizinhança é crítico para o desempenho de algoritmos de busca local!



- ▶ Objetivo é encontrar um caminho entre s e g
- ▶ Busca no espaço de **estados**
- ▶ **Função de ações A:** dado um estado, gerar próximos estados
- ▶ h estima a distância para uma solução e deve ser definida na modelagem

- ▶ Objetivo é encontrar g (o caminho não importa)
- ▶ Busca no espaço de soluções candidatas
- ▶ **Vizinhança:** dado um candidato, gerar candidatos vizinhos
- ▶ h é dada pela função objetivo v

Exemplo 1: problema das N-rainhas como busca local

- ▶ **Candidatos:** cada rainha ocupa uma coluna do tabuleiro
- ▶ **Função heurística h :** número de rainhas que se atacam (minimização)
- ▶ **Vizinhança:** modificar a posição de uma rainha em sua coluna
 - ▶ Por exemplo, um dos vizinhos do candidato da Figura 1 consiste na rainha da terceira coluna uma casa para cima;
 - ▶ Note que essa estratégia, por definição, não permite a geração de um vizinho que tenha duas rainhas em uma mesma coluna

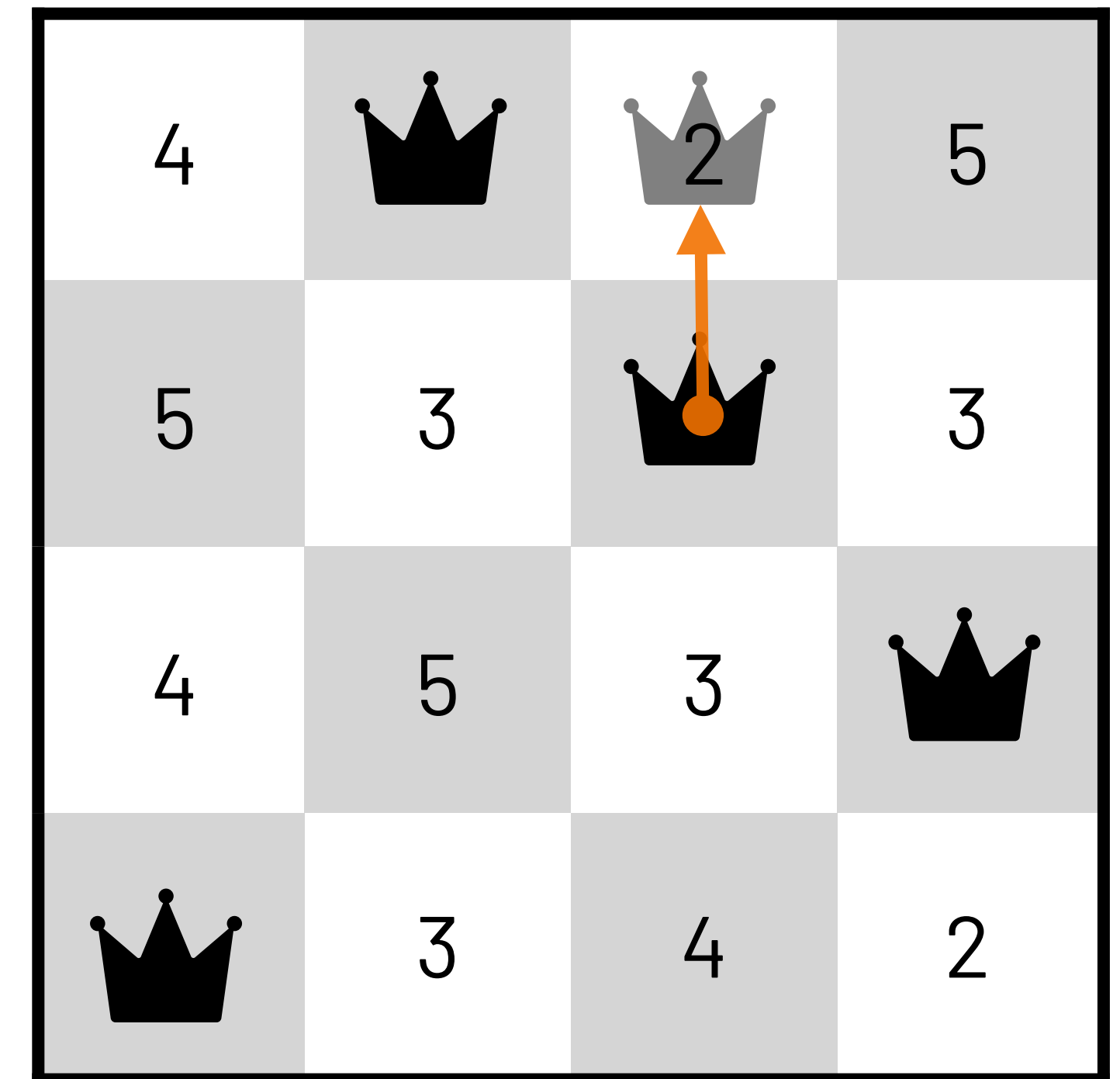


Figura 1: 4 rainhas se atacam; os números mostram o número de rainhas que se atacam.

Algoritmo da subida de encosta (SDE)

Assumindo um problema de maximização (opt = max)

```
def SDE(C, h):  
    1. atual = candidato aleatório em C  
    2. while True:  
    3.     prox = vizinho de atual com maior valor h  
    4.     if h(prox) <= h(atual):  
    5.         return atual  
    6.     atual = prox
```

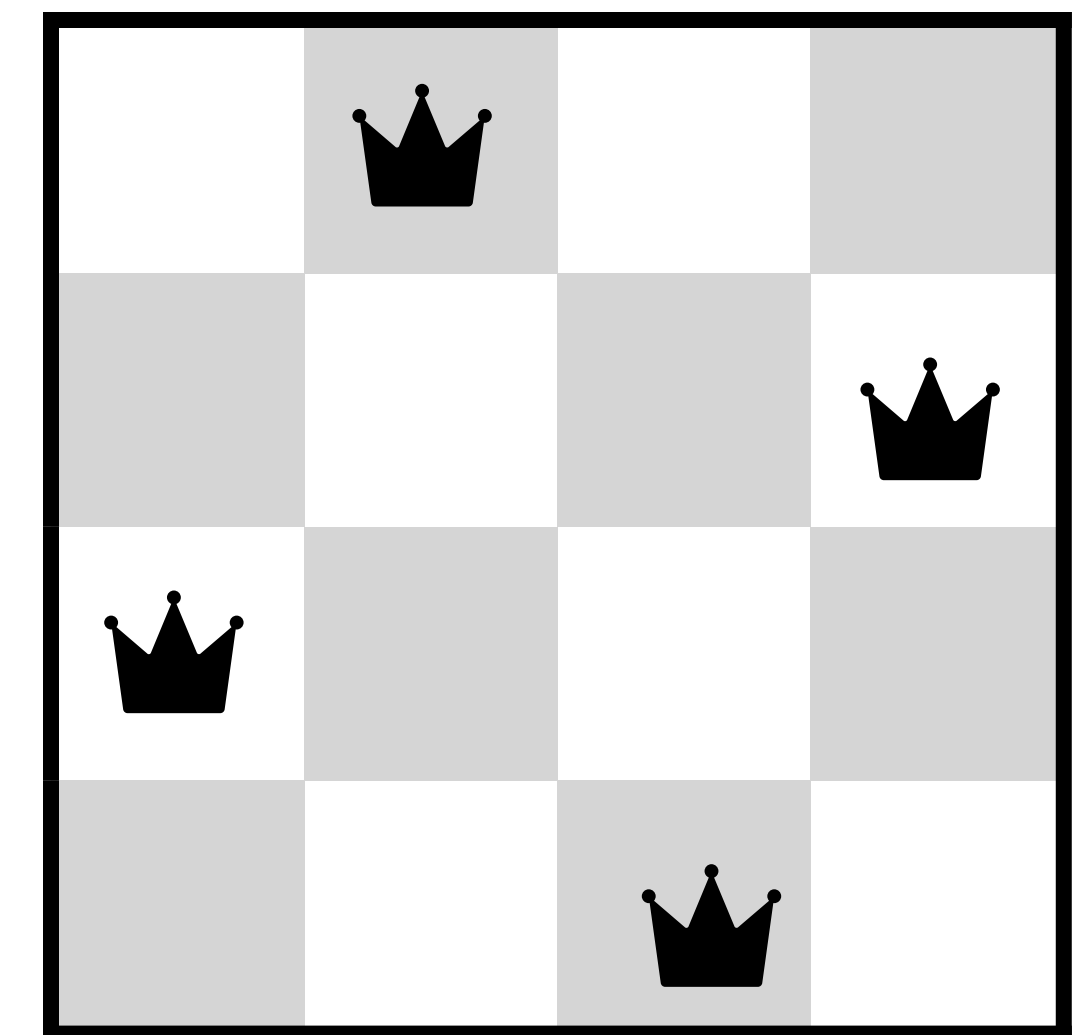
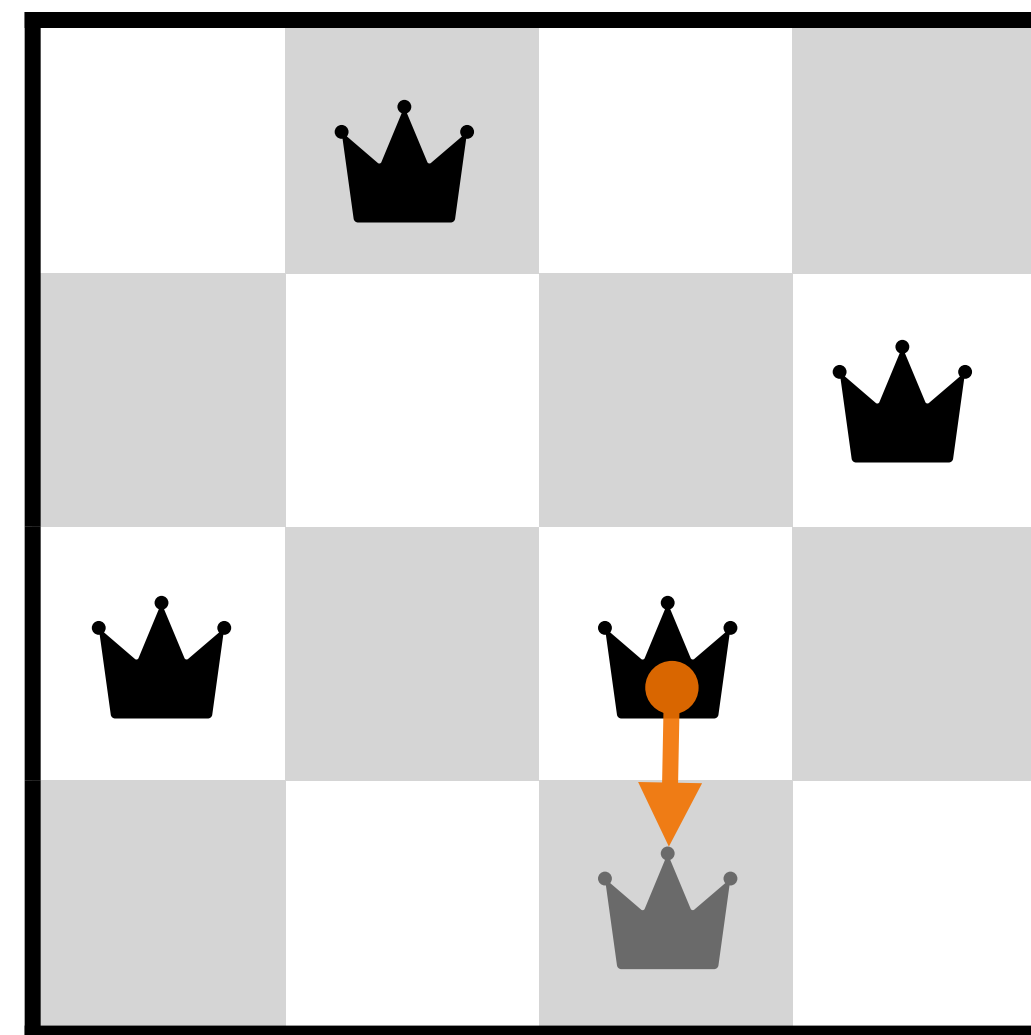
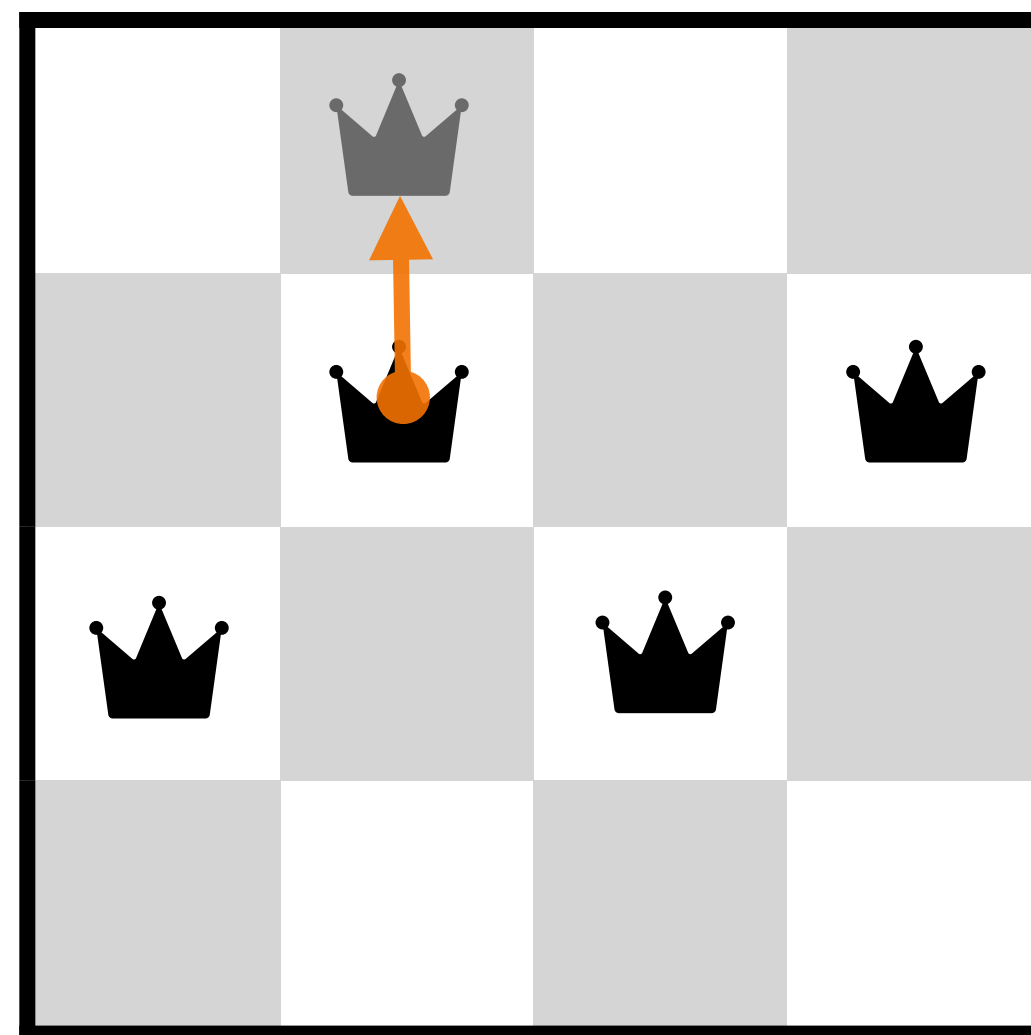
Propriedades:

- ▶ Complexidade de memória constante
- ▶ Sempre termina se o conjunto de candidatos é finito
- ▶ **Não é completo:** sem garantia de que o resultado é uma solução
- ▶ Se o resultado é uma solução s , então s é um ótimo local (em relação a h)

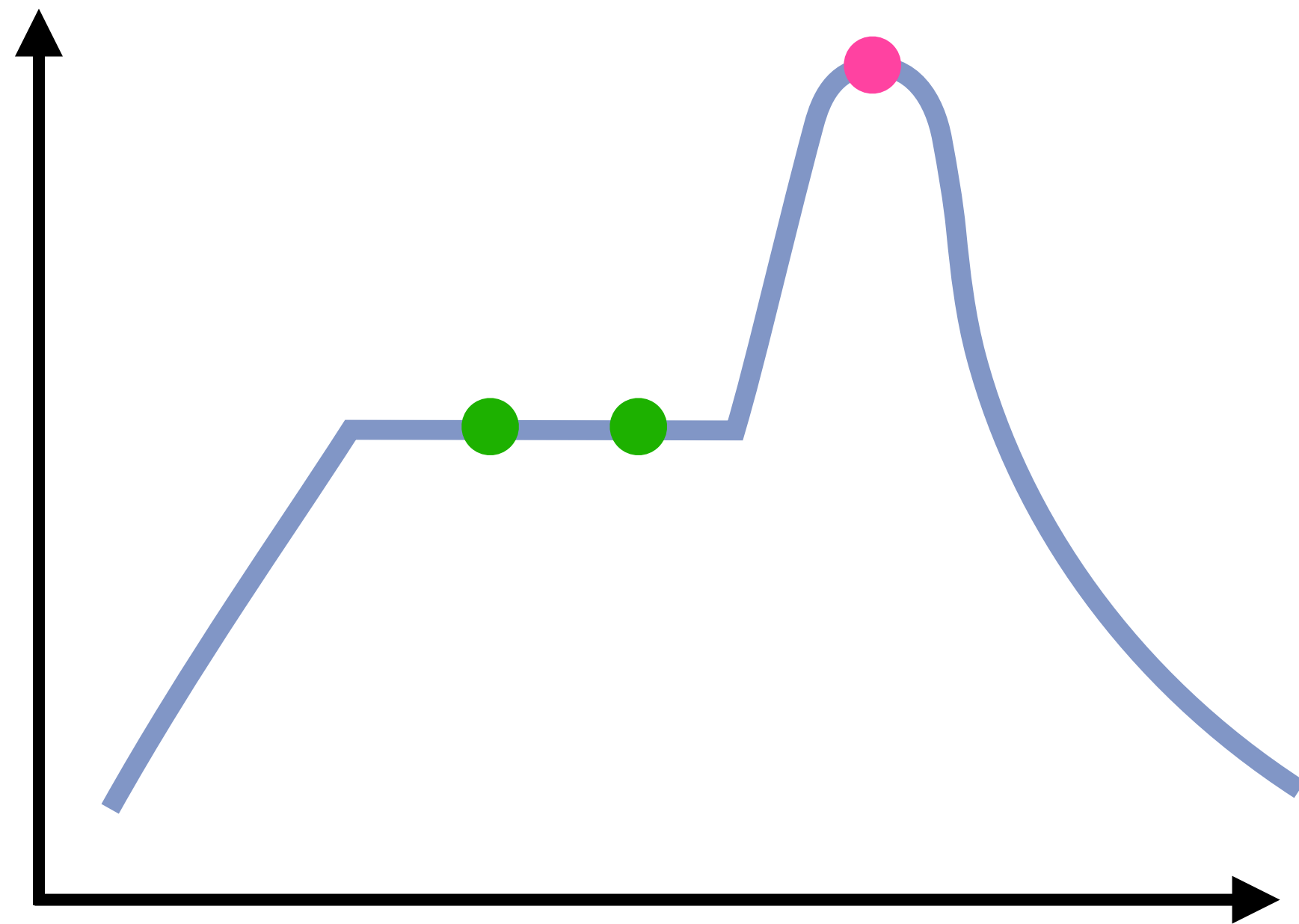


Subida de encosta no problema das rainhas

Exemplo de execução do SDE começando de um candidato com $h = 5$ e uma sequência de **dois movimentos** que geram uma solução ($h = 0$).



Como evitar máximos locais?



Movimentos laterais

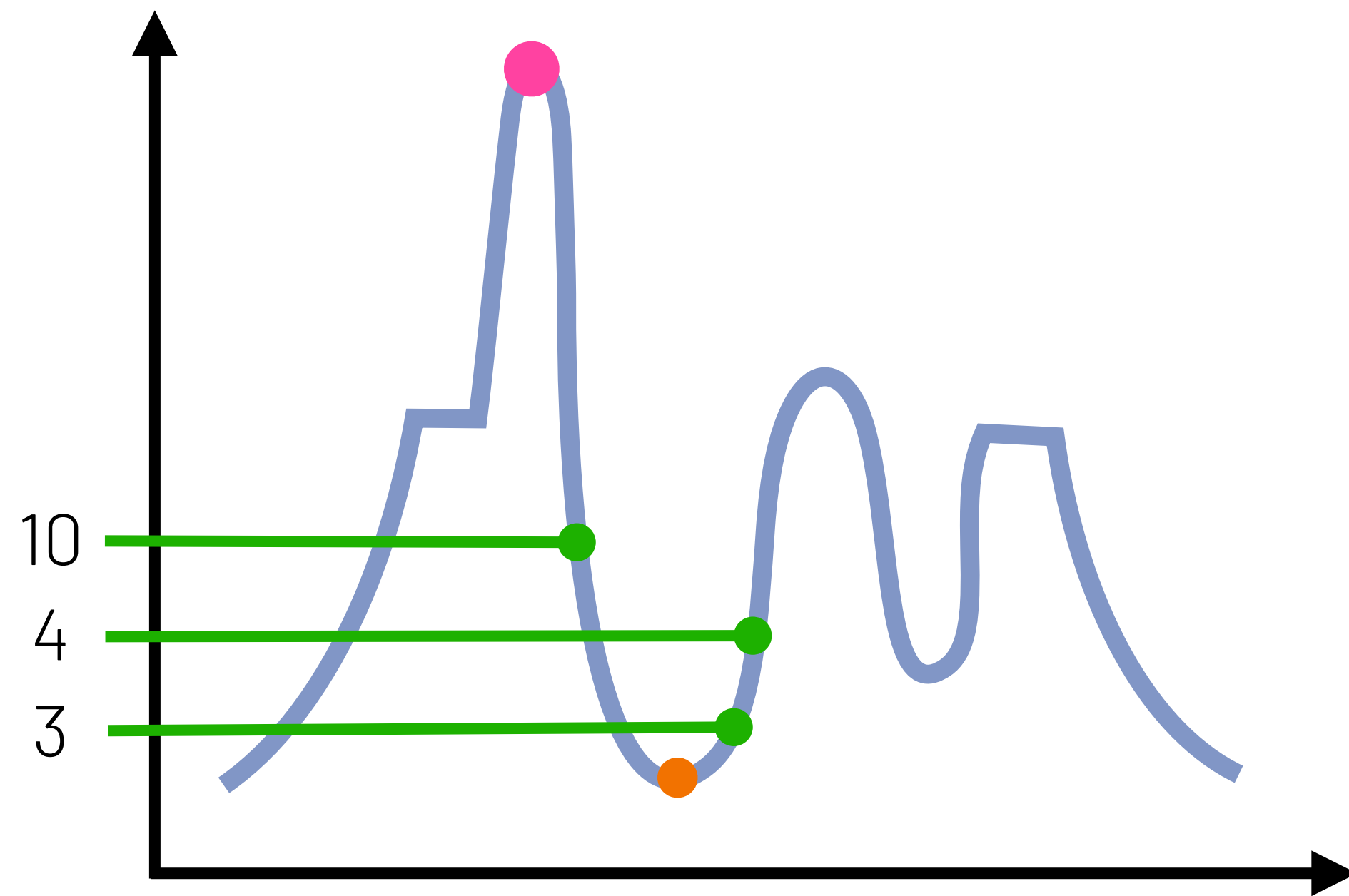
Permite escolher **vizinhos com o mesmo valor de heurística** $h(\text{prox}) == h(\text{atual})$

- ▶ Pode causar repetições infinitas em máximos locais planos
- ▶ Limita-se o número de movimentos laterais

Como evitar máximos locais?

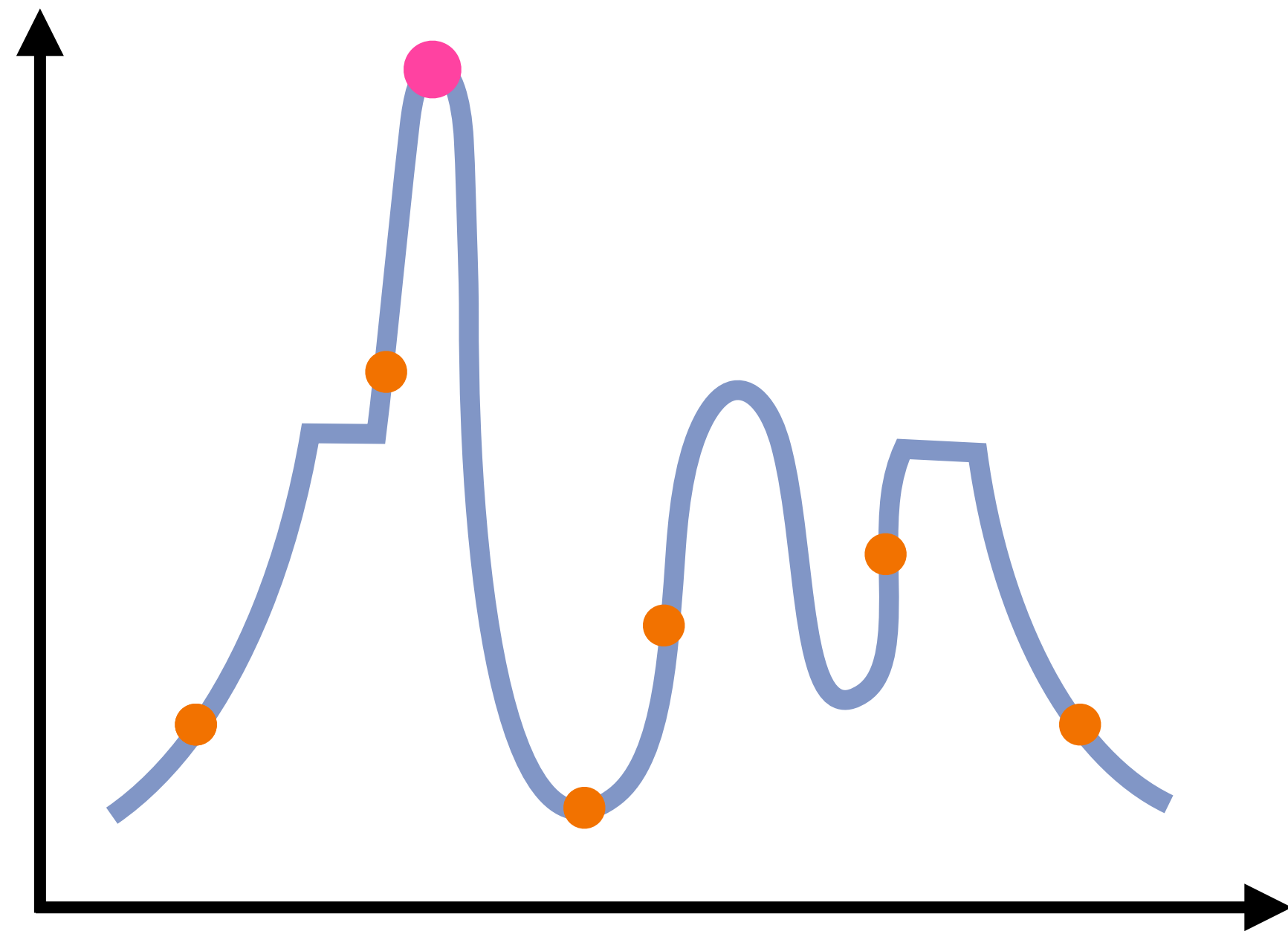
Subida de encosta estocástica

Escolhe-se o vizinho **prox** aleatoriamente com probabilidade proporcional ao valor de **$h(\mathbf{prox})$**



- ▶ Em um problema de maximização, candidatos **prox** com maior $h(\mathbf{prox})$ são escolhidos mais frequentemente
- ▶ Para candidatos com $h(3,4,10)$, teríamos as probabilidades aproximadas (0.17, 0.23, 0.58)
- ▶ Converge mais lentamente, mas pode encontrar soluções melhores

Como evitar máximos locais?



Reinício aleatório

Executa-se a subida de encosta várias vezes, sempre inicializando de um local aleatório

- ▶ Estratégia completa e ótima
- ▶ Quando o número de reinício tende a infinito, a probabilidade de encontrar uma solução ótima converge para 1

Como evitar máximos locais?

Passeio aleatório

- ▶ Inicializa-se o candidato inicial aleatoriamente
- ▶ Em cada passo seleciona-se o vizinho prox aleatoriamente
 - ▶ Não utiliza função heurística para guiar a busca
- ▶ Estratégia completa e ótima: quando o número de reinício tende a infinito, a probabilidade de encontrar uma solução ótima converge para 1

Algoritmo da têmpera simulada (TS)

Têmpera Simulada (TS) combina subida da encosta com passeio aleatório

Ideia – escolher vizinhos ruins de vez em quando para tentar evitar máximos locais:

- ▶ Se **prox**   melhor que atual, v  para **prox**
- ▶ Se **prox**   pior que atual, v  para **prox** com probabilidade:

$$p = e^{\frac{h(\text{prox}) - h(\text{atual})}{T}}$$

onde T   um parâmetro reduzido ao longo das itera es segunda um dado escalonador.

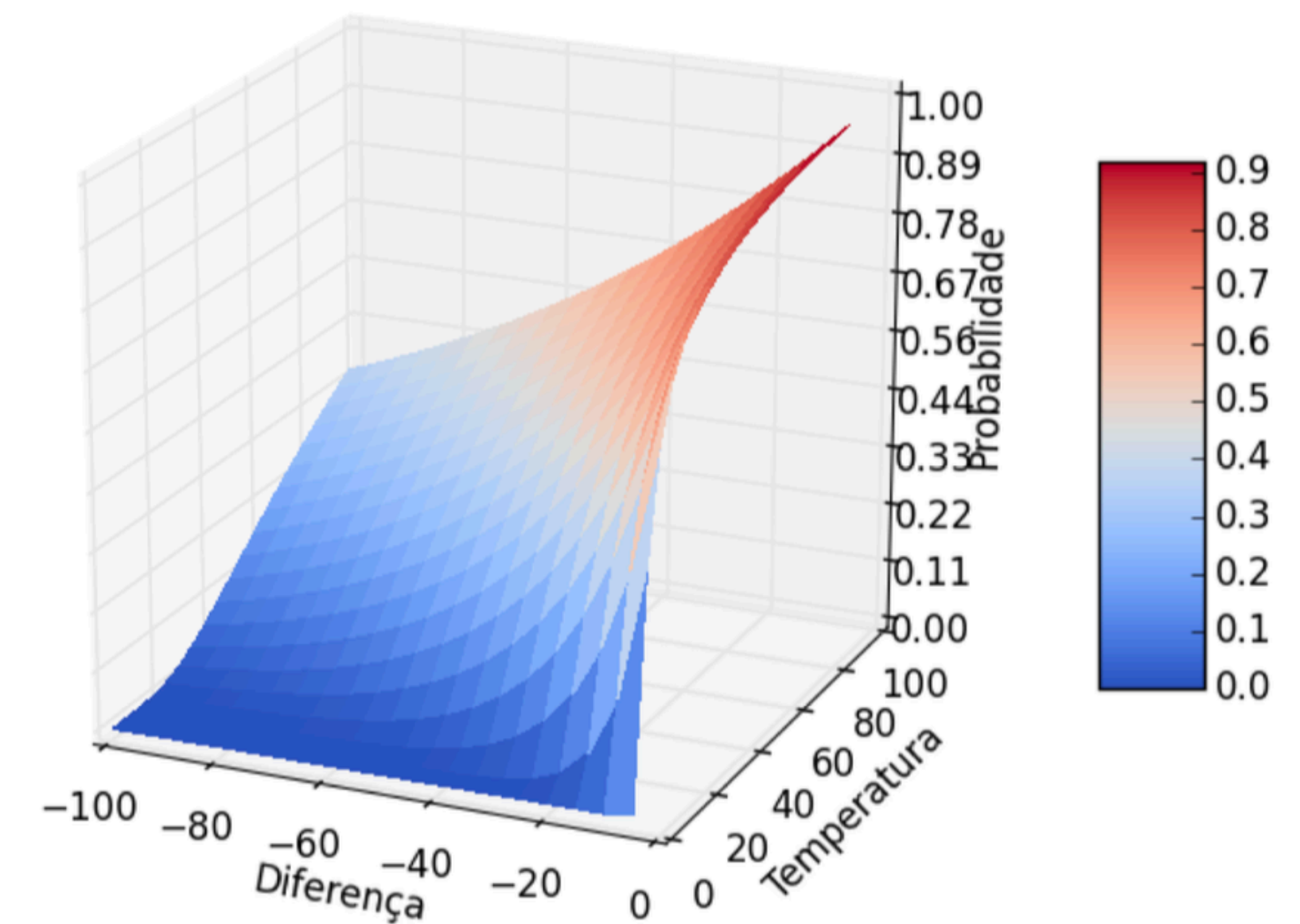
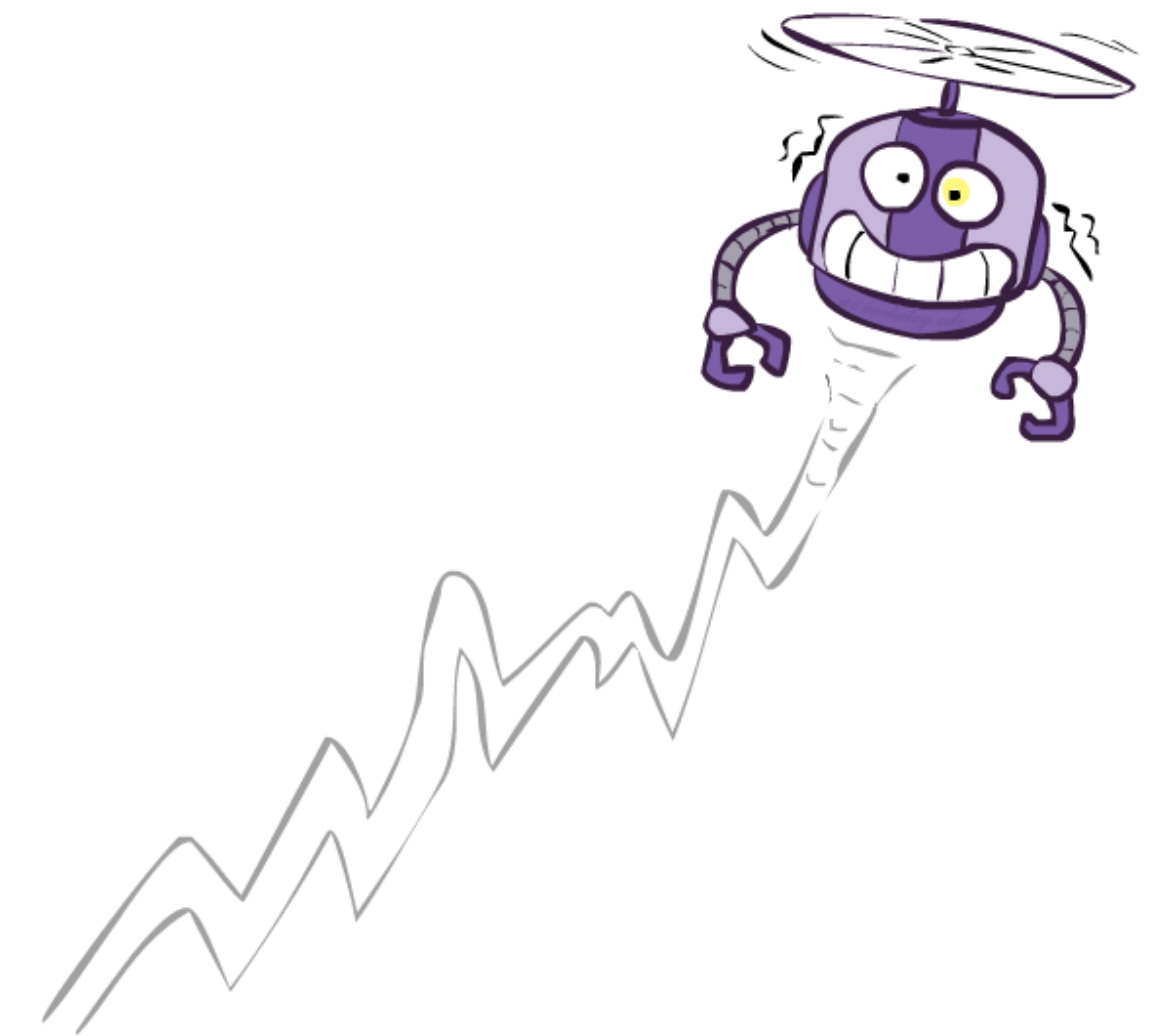


Figura 2: Fun o de temperatura para vários valores de $h(\text{prox}) - h(\text{atual})$ e T

Algoritmo da têmpera simulada (TS)

Assumindo um problema de maximiza o (opt = max)

```
def TS(C, v, h):  
    1. atual = candidato aleatório em C  
    2. while True:  
    3.     T = valor de acordo com o escalonamento (diminuindo T)  
    4.     if T == 0:  
    5.         return atual  
    6.     prox = vizinho de atual com maior valor h  
    7.     if h(prox) > h(atual):  
    8.         atual = prox  
    9.     else:  
    10.         com probabilidade  $p = e^{\frac{h(\text{prox}) - h(\text{atual})}{T}}$ , atual = prox
```



Busca em feixe (beam search)

Similar a subida de encosta, mas ao invés de manter 1 candidato na memória, mantém k (feixe):

- ▶ Se $k = 1$, se comporta como subida de encosta
- ▶ Se k é muito grande, se comporta como busca em largura

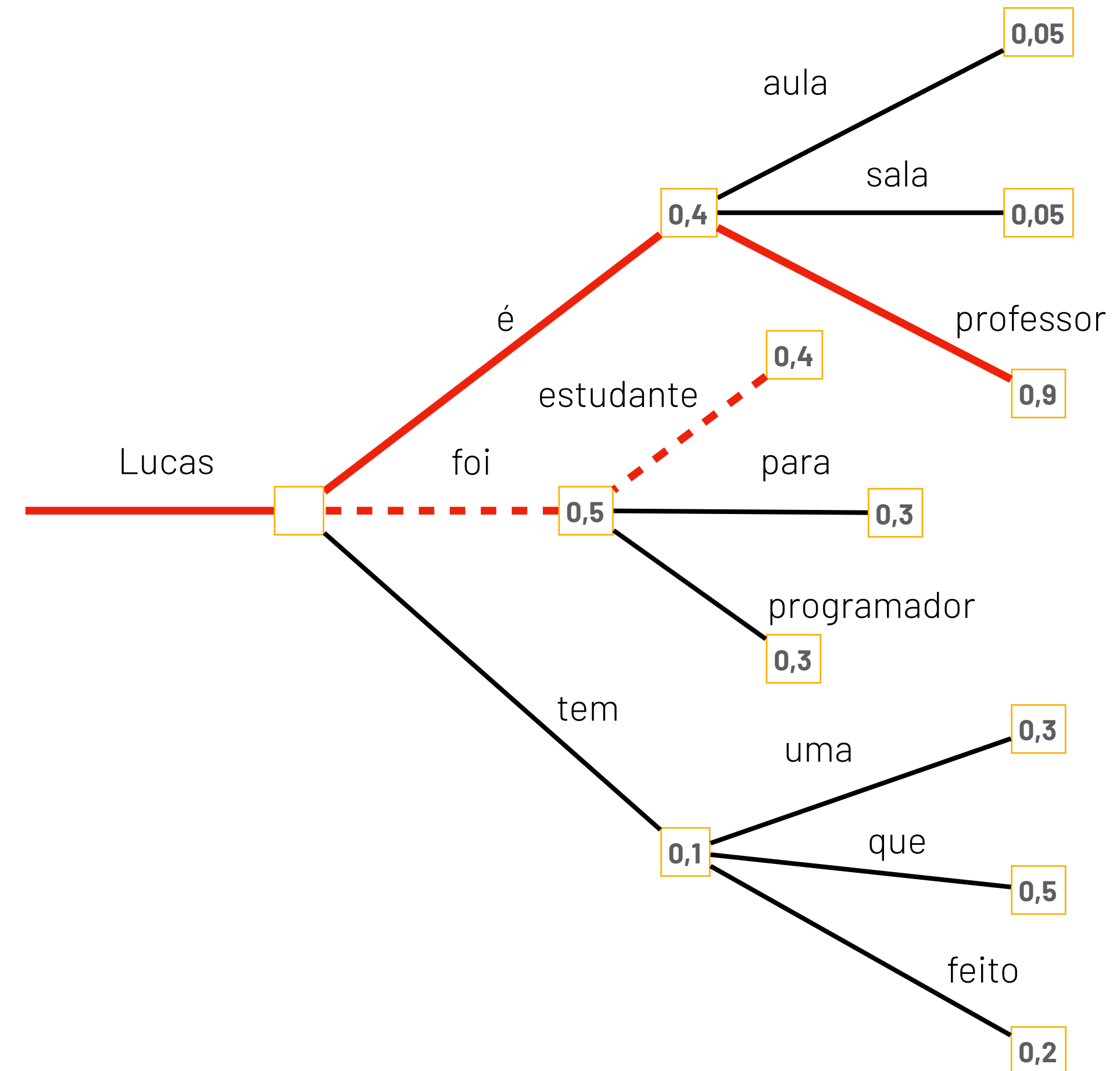


Figura 3: Beam search é muito utilizada atualmente para tradução automática de texto.

Próxima aula

A5: Busca local e otimização II

Algoritmos genéticos: representação, função de adaptação, cruzamento e mutação