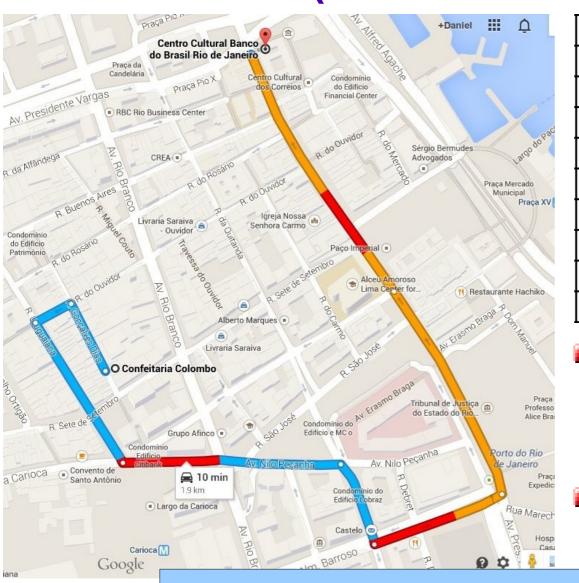
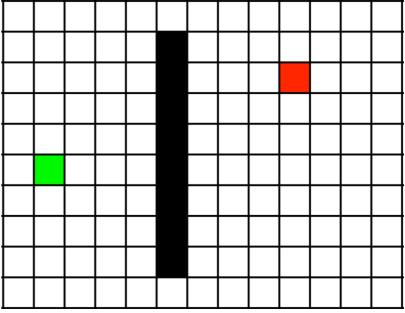
Grafos - Aula 10

Roteiro

- Problema do labirinto (path finding)
- Busca informada
- Best-first search
- A*
- Heurística admissível

Problema do Labirinto (Path finding)

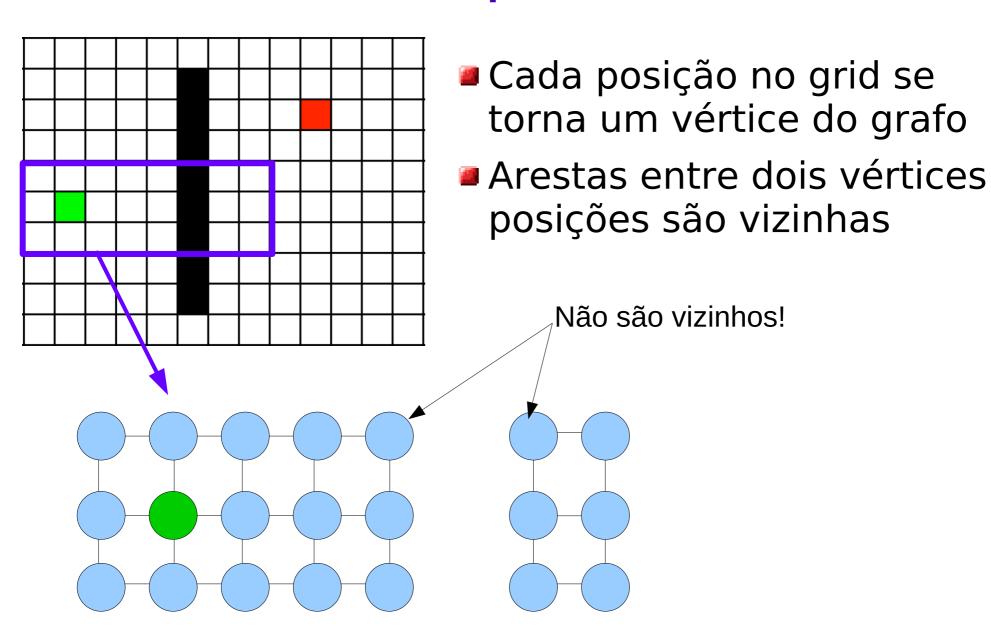




- Problema: Encontrar caminho mais curto em um labirinto
- Representação com grafos (direção, pesos)

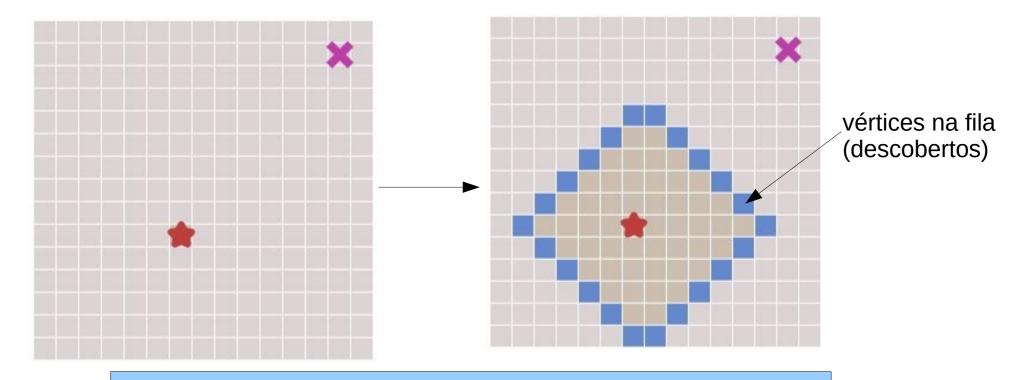
BFS ou Dijkstra to the rescue!

De Grids para Grafos



Problema com BFS e Dijkstra

- Expandem em "todas as direções" até encontrar destino
- Exploram muitos vértices desnecessários



Meio ineficiente (na prática)!

Algoritmos Informados

- BFS e Dijsktra são algoritmos de busca não-informados
 - não conhecem nada sobre destino

Não podem fazer melhor!

Em muitos contextos, existe informação sobre o destino da busca

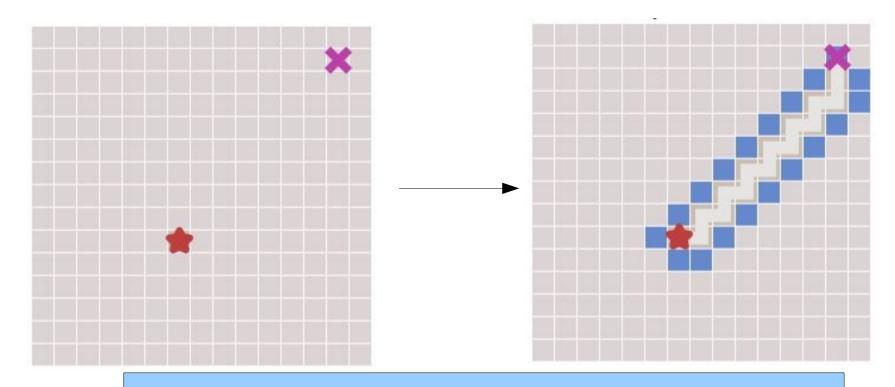
Exemplos?

- Locais em uma cidade: coordenadas (lat., long.)
- Grafos onde vértices possuem informação
 - que pode facilitar navegação

Como explorar isto?

Exemplo

- Grid em duas dimensões
- Coordenada do vértice está disponível em cada vértice
 - Coordenada do vértice destino é conhecida
- Algoritmo de busca pode utilizar estas informações



Bem mais eficiente!

Best-first Search

Ideia

- 1) utilizar informação dos vértices para estimar distância até destino
- 2) ordem de exploração é definida pela estimação da distância (menor primeiro)
- Precisa de uma função para estimar distância
 - a_u a_v = estimativa da distância entre u e v usando a informação a_u e a_v disponível
 - \bullet $f(a_u, a_v)$ não precisa ser exata, pode ser alguma heurística (aproximação)
- Best-first Search
 - Como a BFS mas explora na ordem de menor estimativa de distâncias (best-first)

Algoritmo Best-first Search

Baseado na estrutura do algoritmo de Dijkstra

```
1.Best first search(G,s,d)
    Para cada vértice v
                                       Estimativa de distância
3.
      dist[v] = infinito
                                       entre v e d (destino)
4. define conjunto S = 0 // vazio
                                        Função para estimar
5. dist[s] = heuristica(s,d)
                                        distância entre s e d
6. Enquanto S != V
7.
      Selecione u em V-S, tal que dist[u] é mínima
8.
      Se u == d, pare
9.
    Adicione u em S
10. Para cada vizinho v de u faça
11.
        Se dist[v] == infinito
                                           Atualizar a heurística
          dist[v] = heuristica(v,d)
12.
                                           para o vértice v
13.
          pai[v] = u
```

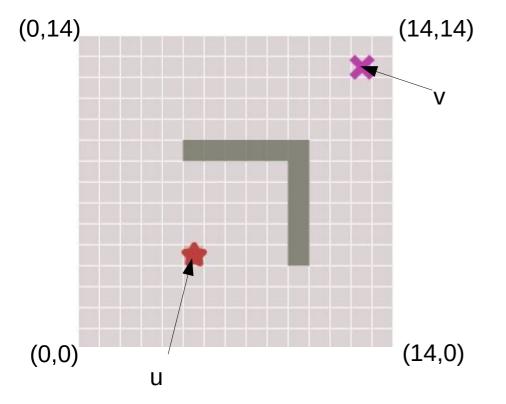
Explora vértices na ordem dada pela heurística

Funciona? Encontra menor caminho?

Exemplo de Heurística

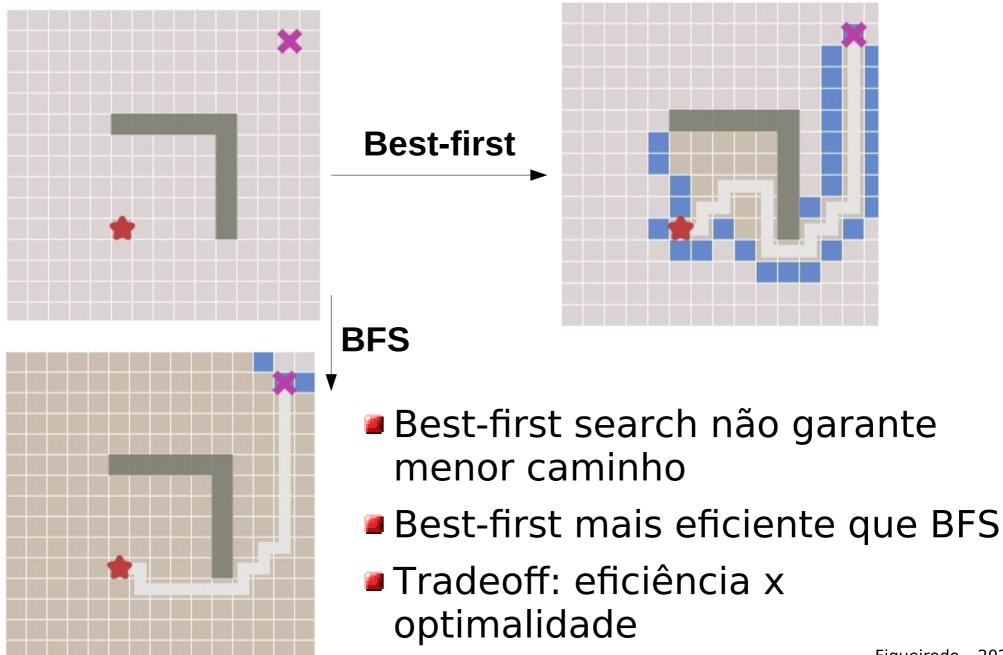
- Grafo construído a partir de um grid
 - cada vértice é um célula do grid
 - cada vértice possui uma coordenada (x,y) no grid
- Distância de Manhattan entre vértices u e v

$$= f(u,v) = |x_u - x_v| + |y_u - y_v|$$



- Exemplo
- f(u,v) = |5 13| + |4 13|= 17
- Calculada a partir das coordenadas do vértices (e não do grafo)

Exemplo Best-First Search

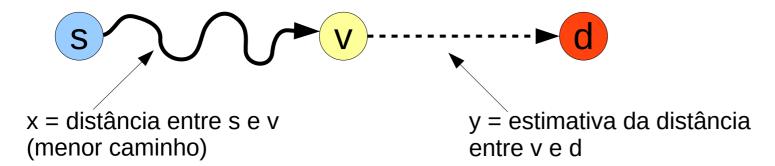


Melhorando Best-First

Problema: Best-first não utiliza o que foi descoberto, confia muito na heurística

Ideia: Usar o que já foi descoberto!

Considere s origem, d destino, e v um vértice qualquer já descoberto



- x + y: estimativa da distância entre s e d passando por v
- Explorar baseado nesta estimativa
- Se y = 0, estimativa é idêntica ao algoritmo de Dijkstra!

Algoritmo A*

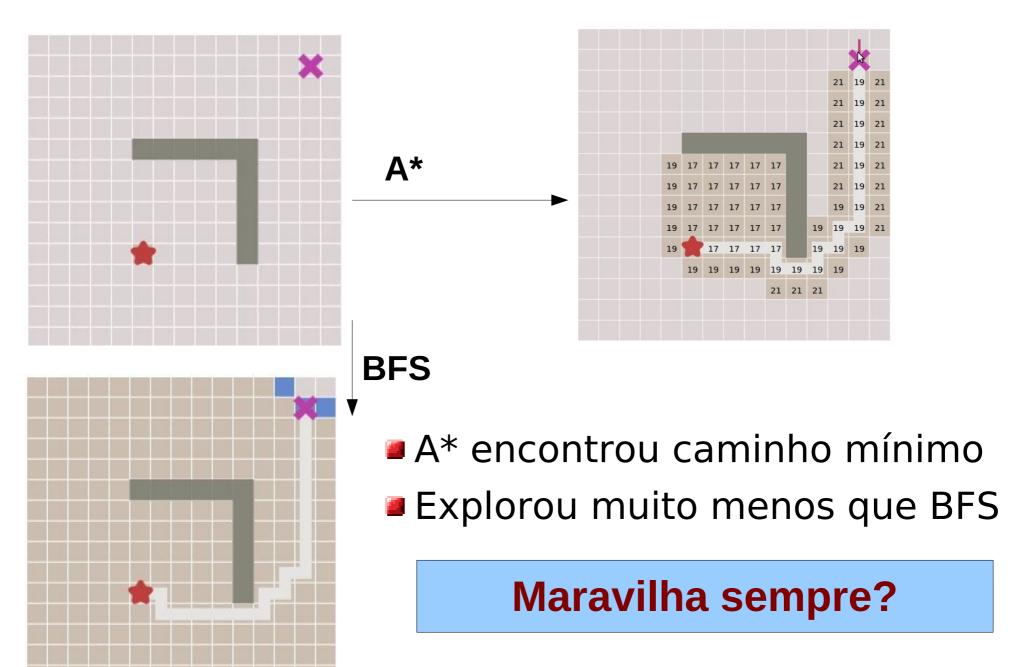
- Muito famoso (início anos 70) e muito utilizado, diversas aplicações em problemas de busca em IA
 - ex. jogos, como xadrez e Go
- Generaliza Dijkstra e possui propriedades importantes (que veremos)
- Implementação demanda dois vetores de distâncias
 - dist_s[v]: distância de s até v
 - dist[v]: estimativa de distância de s até d passando por v
 - dist_s[v]: mesmo vetor mantido pelo alg. de Dijkstra
 - dist[v]: define ordem de exploração dos vértices

Algoritmo A*

```
1.A star(G,s,d)
Para cada vértice v
3. dist s[v] = dist[v] = infinito
4. Define conjunto S = 0 // vazio
5. dist s[s] = 0
6. dist[s] = 0 + heuristica(s,d)
7. Enquanto S != V
     Selecione u em V-S, tal que dist[u] é mínima
8.
9. Se u == d, pare
10. Adicione u em S
11. Para cada vizinho v de u faça
       Se dist s[v] > dist s[u] + w(u,v) então
12.
         dist s[v] = dist s[u] + w(u,v)
13.
         dist[v] = dist s[v] + heuristica(v,d)
14.
15.
         pai[v] = u
```

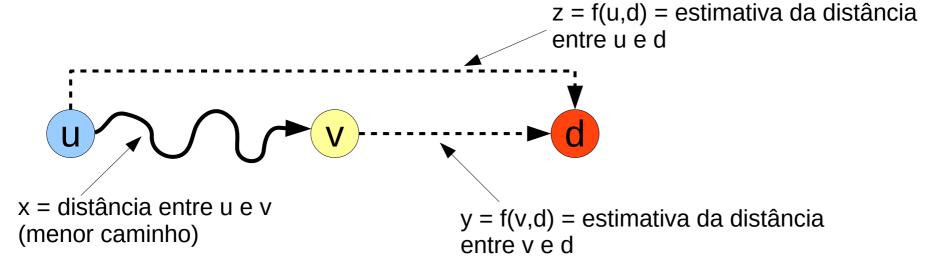
- Extrai mínimo utilizando estimativa de distância
- Atualiza distância até v e estimativa até d via v

Exemplo do A*



Heurística Admissível

Propriedade da função que estima distância entre um vértice e o destino



- função f é dita admissível se z <= x + y</p>
 - f(u,d) <= dist(u,v) + f(v,d) para todos vértices do grafo
 - heurística é conservadora, nunca sobre estima a distância real no grafo

Propriedades do A*

- Teorema: A* retorna o caminho mínimo se heurística é admissível
 - otima notícia, mas nem tanto

Como saber se heurística é admissível?

- Exemplo de mapas e caminhos (vértices são pontos no mapa e distância é comprimento do caminho)
 - f(u,v) = distância Euclideana entre as coordenadas no mapa dos vértices u e v
 - f é admissível: distância Euclideana é sempre menor que comprimento do menor caminho
- Em geral, difícil encontrar heurísticas admissíveis
- A* pode falhar em encontrar caminho mínimo
 - mas é mais eficiente que Dijkstra (tradeoff)

Explorando Buscas

- Website: Red Blob Games Amit Patel
 - "I explore visual and interactive ways of explaining math and computer algorithms, especially those used in computer games. I want to learn by playing with things."
- A* search: http://www.redblobgames.com/pathfinding/a-star/int

roduction.html

Explorem este (e outros) recursos deste website!

* imagens dos slides foram obtidas em exemplos deste website