

Projeto e Análise de Algoritmos

Aula 28:

Busca Inteligente para Problemas Intratáveis

DECOM/UFOP

2012/2 – 5^o. Período

Anderson Almeida Ferreira

Material elaborado por:

Andréa Iabrudi Tavares

BCC241/2012-2



Objetivos

- Entender de forma genérica as abordagens para resolver um problema intratável
- Entender os conceitos básicos de busca exaustiva inteligente
- Bibliografia
 - GPV 9.1

Tratando um novo problema de busca

- Encontrar redução/decomposição para um problema P
 - Várias estratégias vistas em sala
 - “Caderno de receitas”
- Provar que é NP-completo
 - NP + Redução
 - Usar o quê para resolver?????

Lidando com a NP-Compleitude...

“NP-completeness is not a death certificate. It is only the beginning of a fascinating adventure.”

- Busca exaustiva inteligente
 - Backtracking (tentativa e erro)
 - Branch-and-bound (ramificação e poda)
- Algoritmos aproximados
 - Garantia de qualidade
- Algoritmos heurísticos

Problemas de Busca

Constraint Satisfaction Problem(CSP)

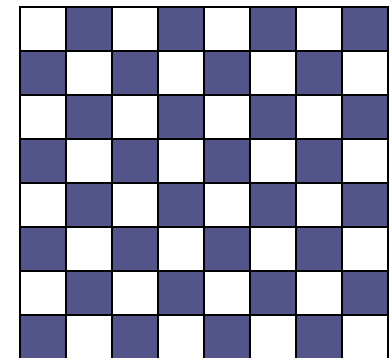
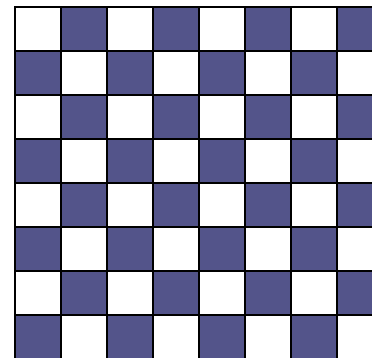
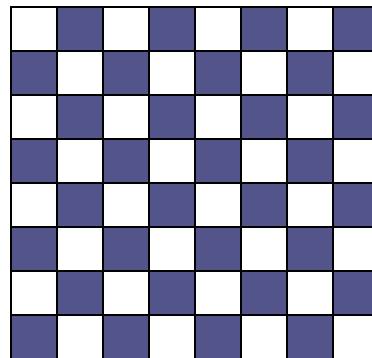
- Otimização ou Decisão
- Conjunto de variáveis $\{X_1, X_2, \dots, X_n\}$
 - Cada variável X_i no domínio D_i
- Conjunto de restrições $\{C_1, C_2, \dots, C_p\}$
 - Cada restrição relaciona um subconjunto de variáveis e especifica uma combinação viável (**consistente**) de valores para as mesmas.

Soluções

- Uma solução s é uma atribuição de valores para as variáveis: $s = (x_1, \dots, x_n)$
 $x_i \in D_i \cup \{-\}$
 - **Consistente:** valores fixos não violam restrição.
- **Objetivo:** Obter solução **consistente ótima**.
 - Atribuir valor para toda variável de forma que todas as restrições sejam satisfeitas.

Exemplo: 8-rainhas

- Variáveis
- Domínios
- Restrições
- Solução



Exemplo: Mochila

- Variáveis
- Domínios
- Restrições
- Solução

Como resolver de forma exata?

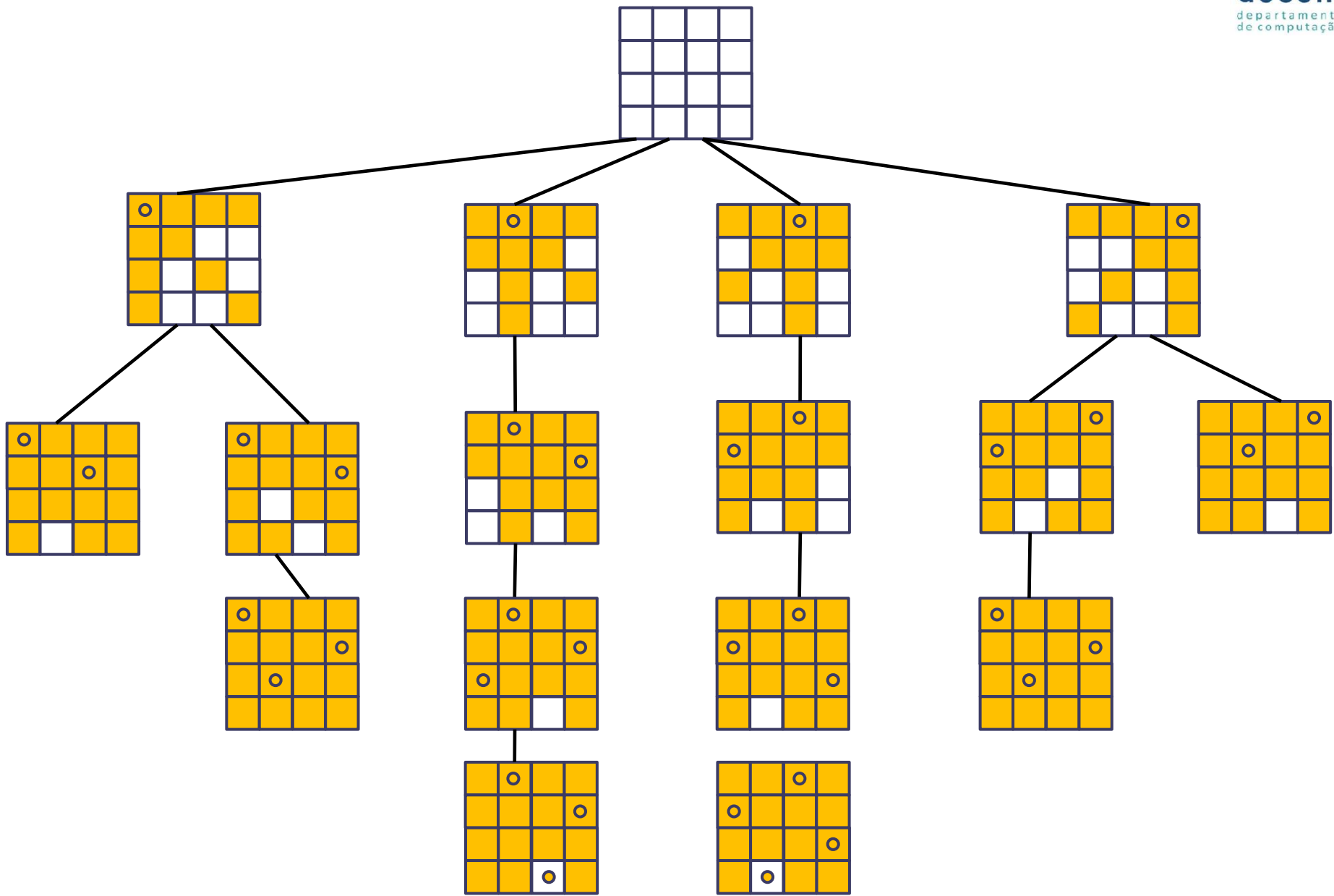
- Geração exaustiva das soluções
 - Viabilidade: Checar restrições
 - Otimalidade: Checar valor da função objetivo

Podemos melhorar?

- Inconsistência pode ser detectada prematuramente!

Soluções incrementais

- Uma solução s é uma atribuição de valores para as variáveis: $s = (x_1, \dots, x_n)$
 $x_i \in D_i \cup \{-\}$
 - Se livre, não foi ainda escolhido valor.
 - **Completa(Parcial)**: todos os valores fixos.
 - **Consistente**: valores fixos não violam restrição.
- **Objetivo**: Obter solução (ótima,) **completa** e **consistente**
 - Atribuir valor para toda variável de forma que todas as restrições sejam satisfeitas.



```
bool finished = FALSE; (* found all solutions yet? *)

backtrack(int a[], int k, data input)
{
    int c[MAXCANDIDATES]; (* candidates for next position *)
    int ncandidates; (* next position candidate count *)
    int i; (* counter *)

    if (is_a_solution(a,k,input))
        process_solution(a,k,input);
    else {
        k = k+1;
        construct_candidates(a,k,input,c,&ncandidates);
        for (i=0; i<ncandidates; i++) {
            a[k] = c[i];
            backtrack(a,k,input);
            if (finished) return; (* terminate early *)
        }
    }
}
```

n-rainhas

```

construct_candidates(int a[], int k, int n, int c[], int *ncandidates)
{
    int i,j; (* counters *)
    bool legal_move; (* might the move be legal? *)

    *ncandidates = 0;
    for (i=1; i<=n; i++) {
        legal_move = TRUE;
        for (j=1; j<k; j++) {
            if (abs((k)-j) == abs(i-a[j])) (* diagonal threat *)
                legal_move = FALSE;
            if (i == a[j]) (* column threat *)
                legal_move = FALSE;
        }
        if (legal_move == TRUE) {
            c[*ncandidates] = i;
            *ncandidates = *ncandidates + 1;
        }
    }
}

```

Soluções parciais e subproblemas

- As variáveis livres de uma solução parcial geram um subproblema equivalente ao original, mas menor.

Árvore de busca

- Cada nó, uma solução.
- Cada folha, uma solução completa.
- Cada nível, uma variável é fixada.

- Subárvore: todas as soluções completas derivadas da solução parcial.

Árvore para Problema da Mochila

Valor	Peso	
45	3	
45	9	
30	5	
10	2	

Algoritmo Backtracking

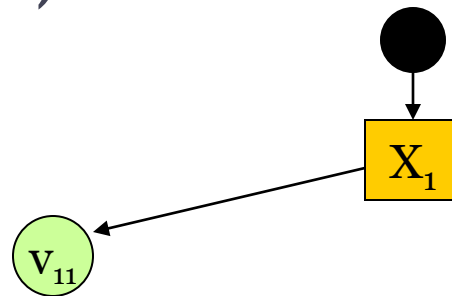
- Busca em profundidade na árvore de busca
- Permitir somente valores que levem a soluções parciais consistentes

Exemplo de Backtracking (3 variáveis)



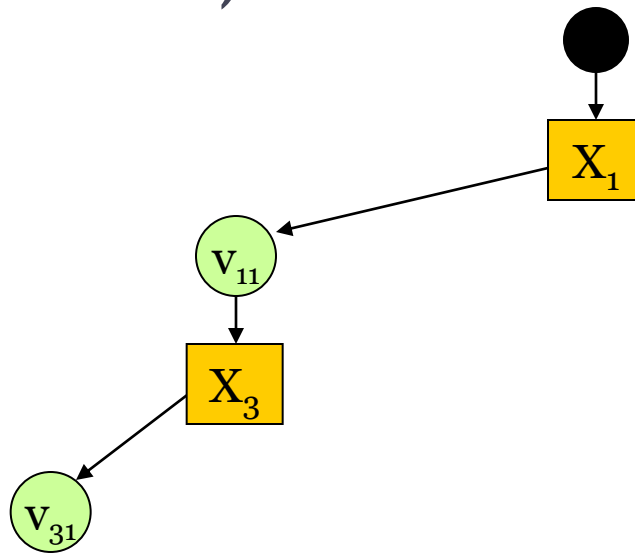
$$s = \{-, -, -\}$$

Busca Backtracking (3 variáveis)



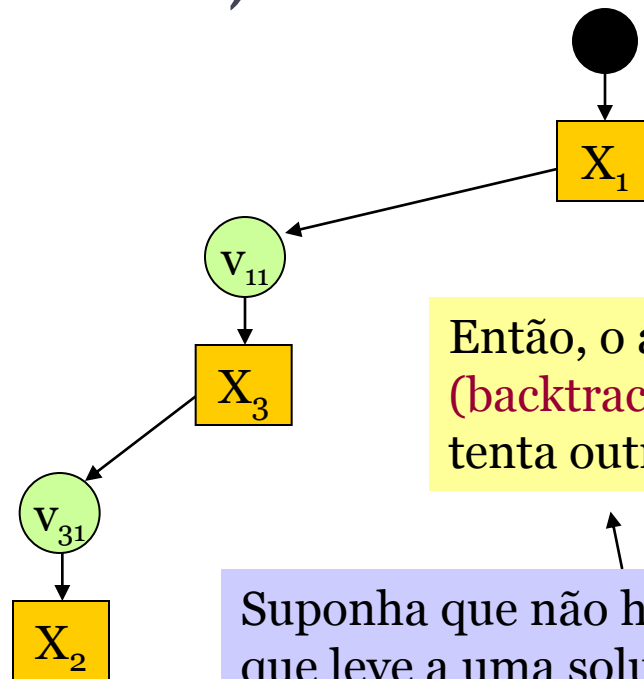
$$S = \{V_{11}, -, -\}$$

Busca Backtracking (3 variáveis)



$$S = \{V_{11}, -, V_{31}\}$$

Busca Backtracking (3 variáveis)

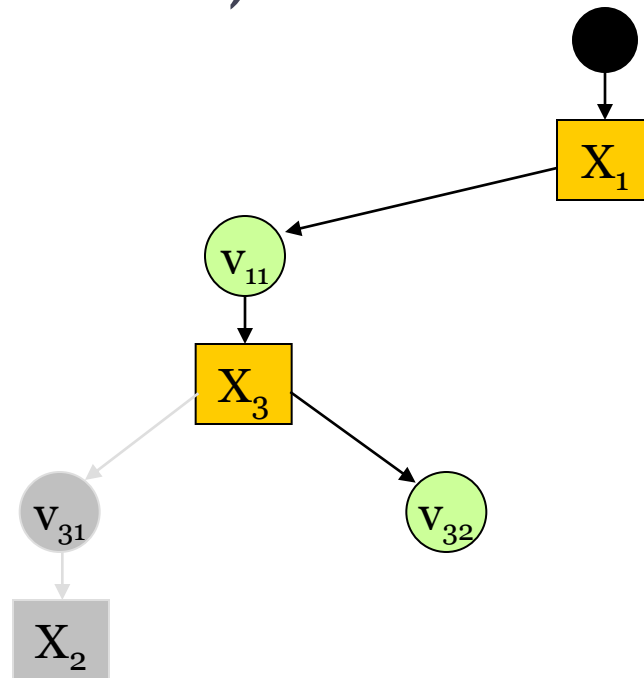


Então, o algoritmo de busca **volta atrás (backtracks)** para a variável anterior (X_3) e tenta outro valor

Suponha que não há valor de X_2 que leve a uma solução consistente

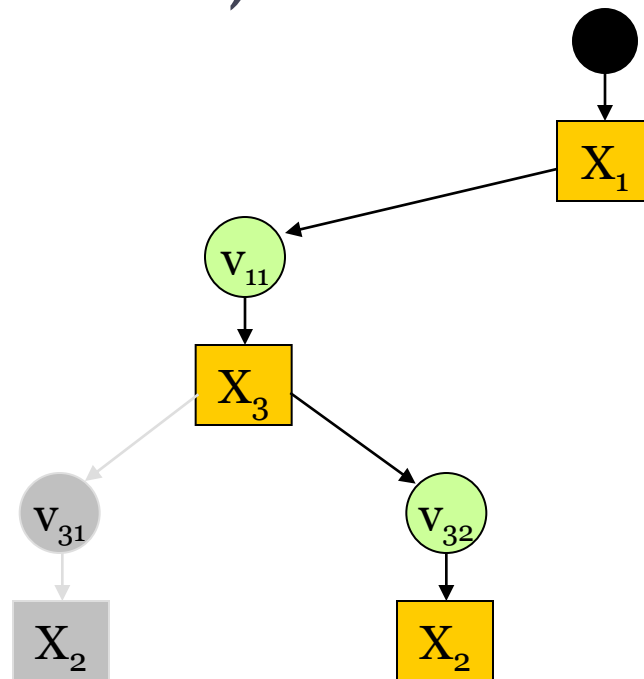
$$S = \{V_{11}, -, V_{31}\}$$

Busca Backtracking (3 variáveis)



$$S = \{V_{11}, -, V_{32}\}$$

Busca Backtracking (3 variáveis)

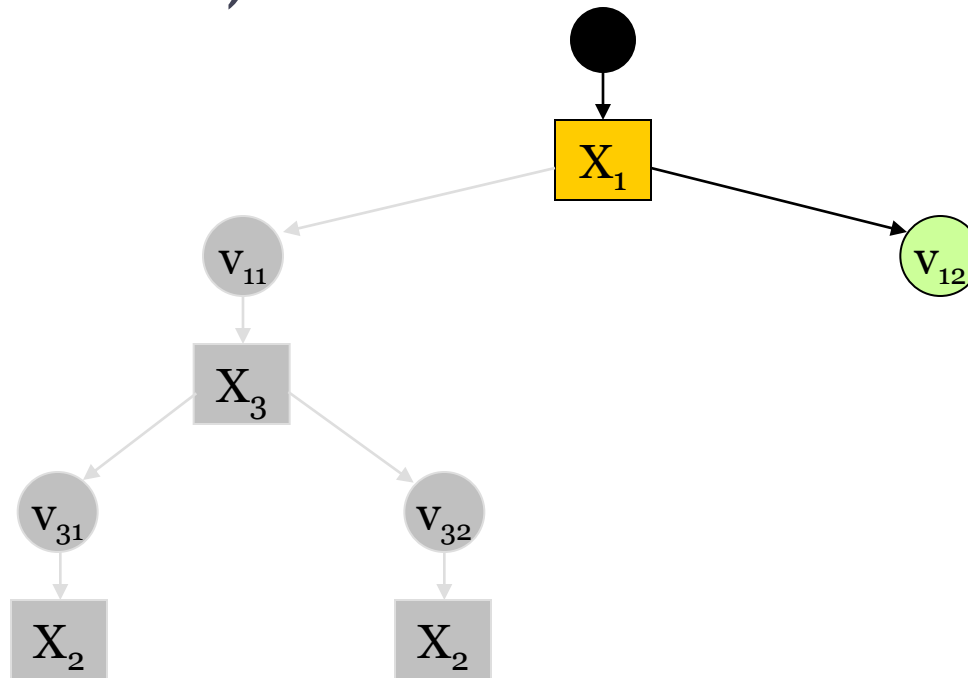


O algoritmo de busca volta atrás para a variável anterior (X_3) e tenta outro valor. Suponha que só existam dois valores, o algoritmo volta atrás novamente para X_1

Suponha novamente que não há valor de X_2 que leve a uma solução consistente

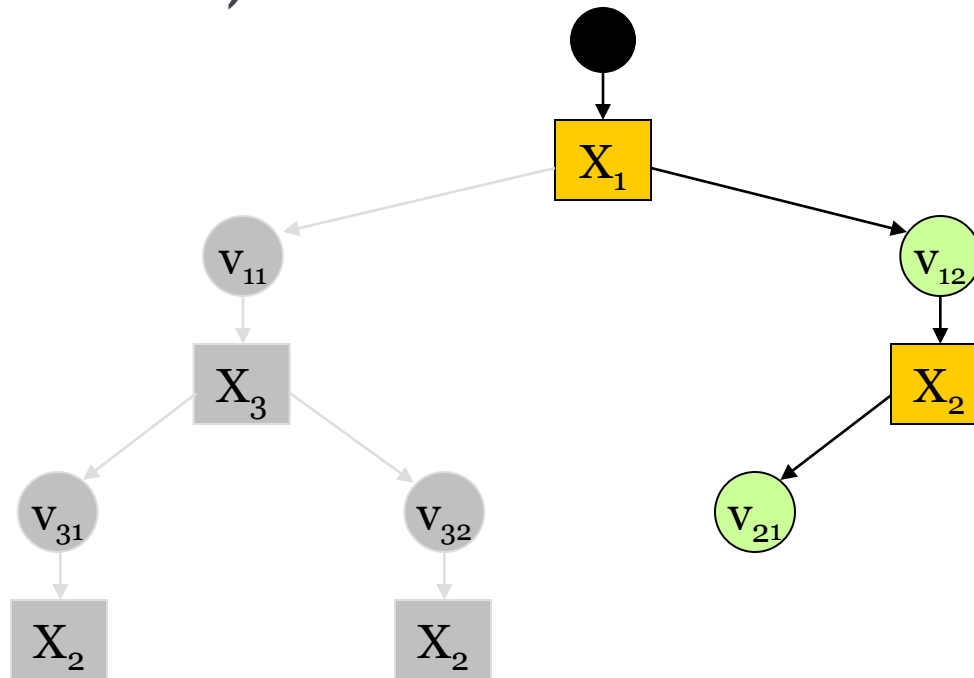
$$S = \{V_{11}, -, V_{32}\}$$

Busca Backtracking (3 variáveis)



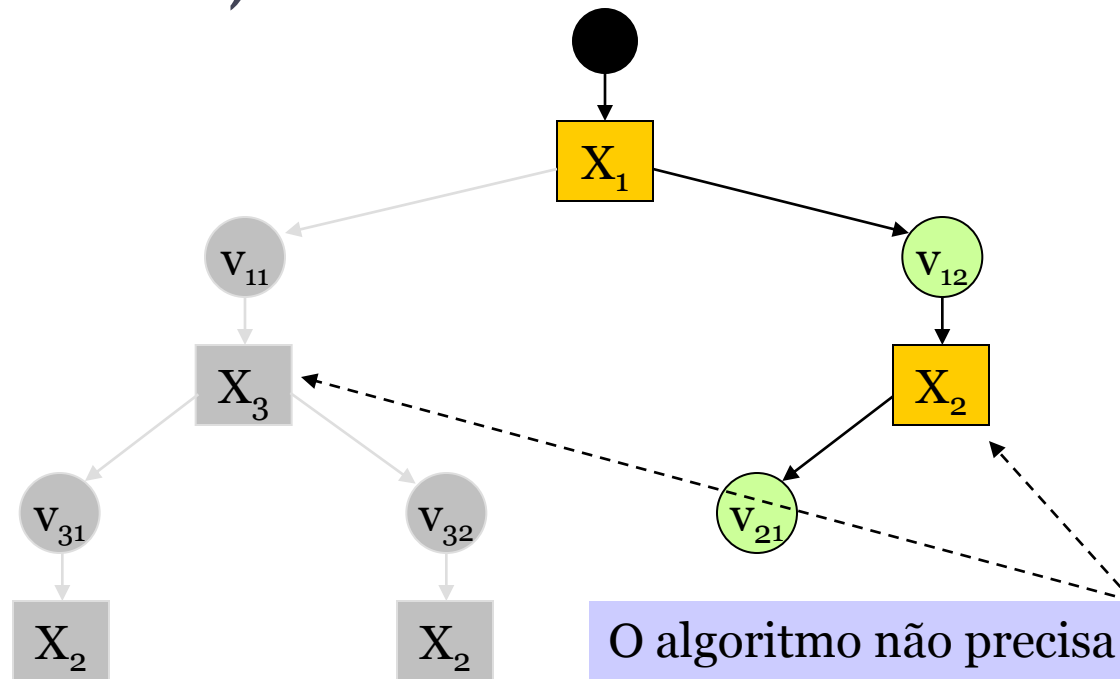
$$S = \{V_{12}, -, -\}$$

Busca Backtracking (3 variáveis)



$$S = \{V_{12}, V_{21}, -\}$$

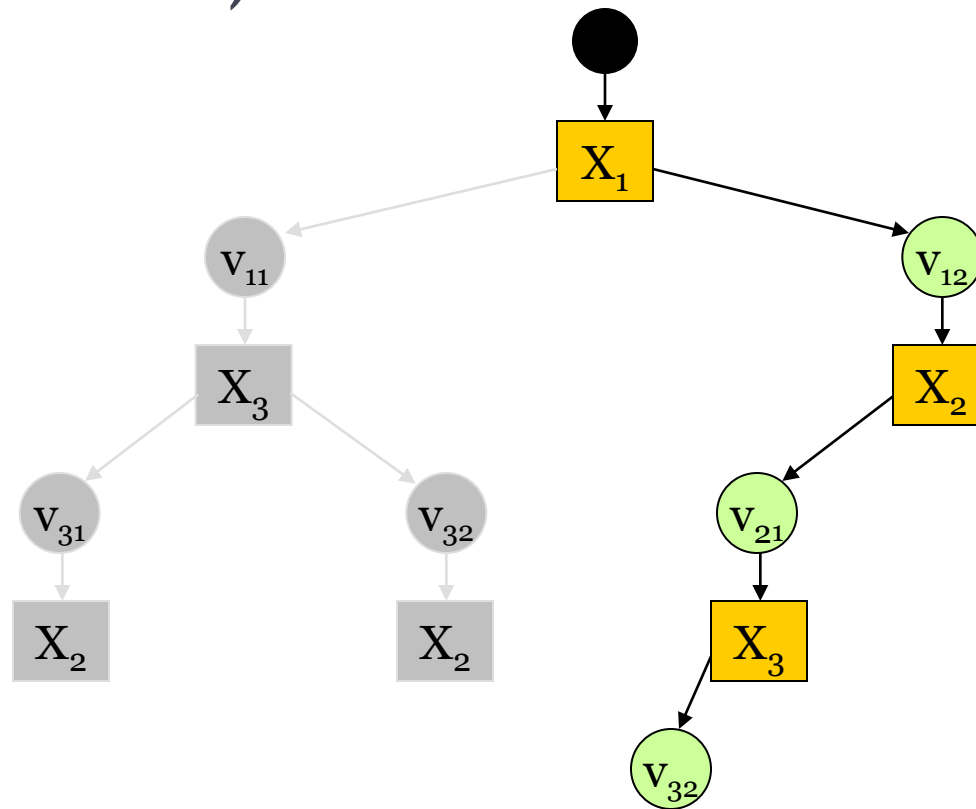
Busca Backtracking (3 variáveis)



O algoritmo não precisa considerar a mesma ordem de variáveis em todos os ramos...

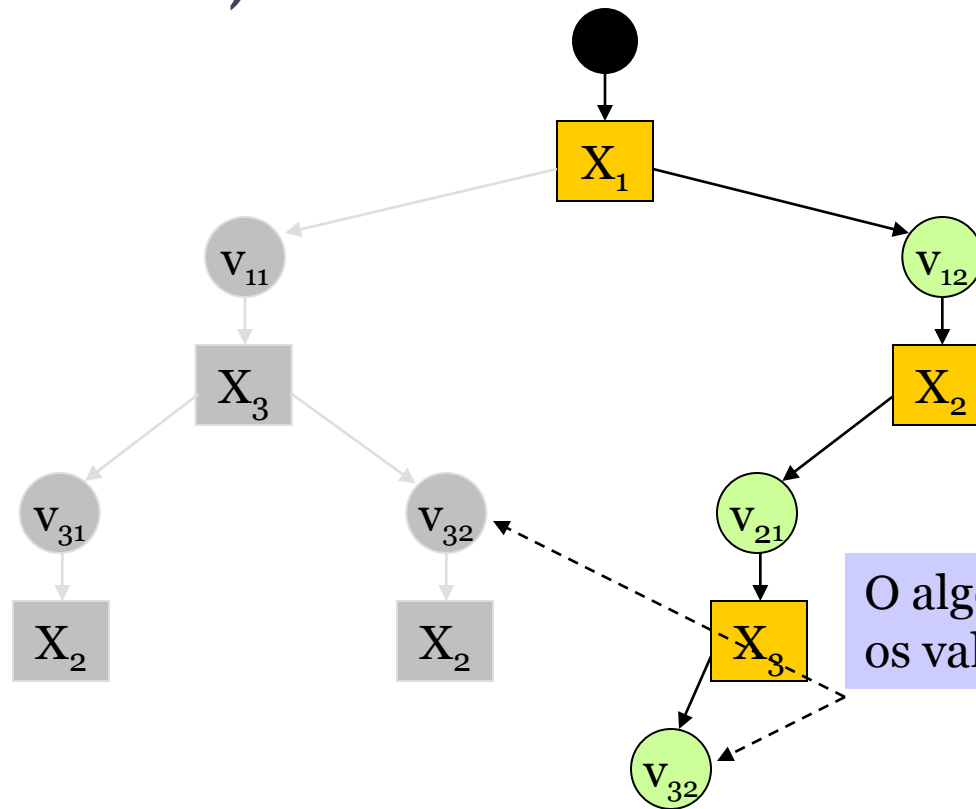
$$S = \{V_{12}, V_{21}, -\}$$

Busca Backtracking (3 variáveis)



$$S = \{V_{12}, V_{21}, V_{32}\}$$

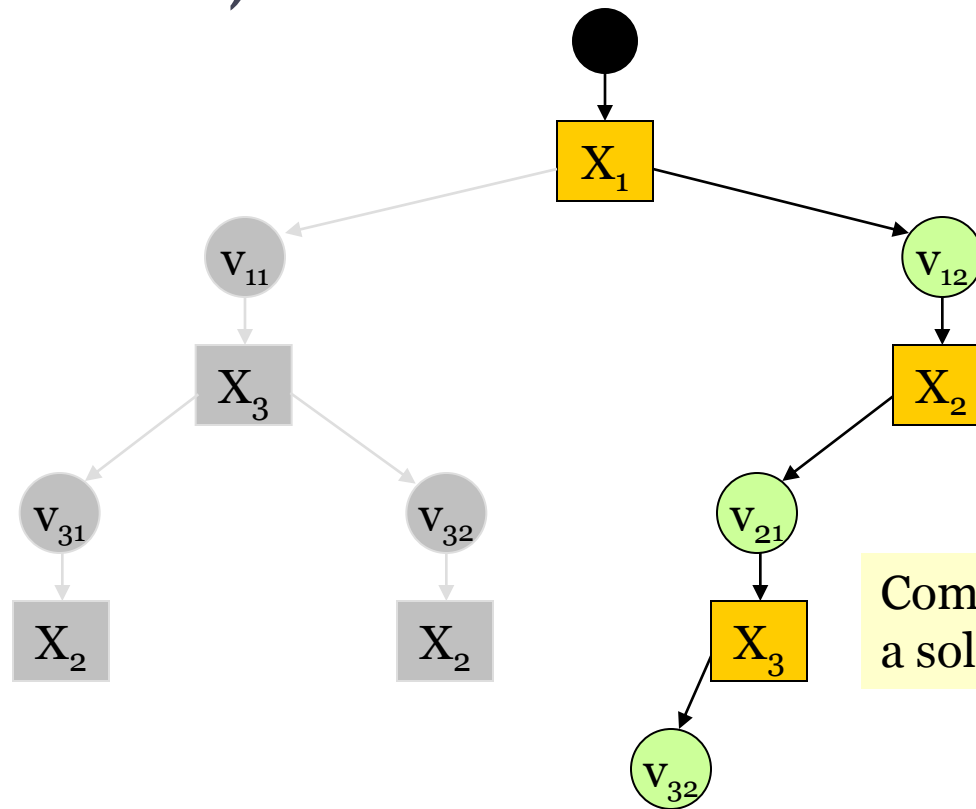
Busca Backtracking (3 variáveis)



O algoritmo não precisa considerar os valores na mesma ordem

$$S = \{V_{12}, V_{21}, V_{32}\}$$

Busca Backtracking (3 variáveis)



Como só há três variáveis,
a solução é completa.

$$S = \{V_{12}, V_{21}, V_{32}\}$$

Backtracking

- **Exploração** sistemática do espaço de busca
 - Geração recursiva (implícita) da árvore
 - Semelhante à exaustiva
 - Busca em profundidade
- **Eliminação** de soluções parciais inviáveis
 - Construtivo
 - Restrições implícitas
 - Pode usar heurísticas para definir poda