

# Einführung in die KI

Prof. Dr. sc. Hans-Dieter Burkhard  
Vorlesung Winter-Semester 2004/05

## Suchverfahren, Teil1:

Grundbegriffe

Problemlösen

Zustandsraumsuche

Evolutionäre Algorithmen

## Durch Suche (vielleicht) lösbare Probleme

### Suche nach einem günstigen Schachzug

*Edgar Allan Poe:  
Maelzel's Chess-Playing  
Machine,  
Southern Literary  
Messenger, April 1836.*

Arithmetical or algebraical calculations are, from their very nature, fixed and determinate. Certain data being given, certain results necessarily and inevitably follow. These results have dependence upon nothing, and are influenced by nothing but the data originally given...

But the case is widely different with the Chess-Player. With him there is no determinate progression. No one move in chess necessarily follows upon any one other...

It is quite certain that the operations of the Automaton are regulated by mind and by nothing else. Indeed this matter is susceptible of a mathematical demonstration, a priori.

## Durch Suche (vielleicht) lösbare Probleme

Suche nach dem (optimalen) Weg zu einem Ziel

Suche nach einem günstigen Spielzug

Suche nach optimalen Parametern

Suche nach einem Fehler (Diagnose)

Suche nach einem Dokument

Suche nach einer Antwort, einem Beweis, ...

## Suche als Methodik in der Informatik

Suche als Wiederfinden

- Datenbank
- Suchmaschine

Suche als Problemlösen

- Existiert eine Lösung?
- Finde eine Lösung.
- Was ist die beste Lösung? (Optimierung)

# Suche als Wiederfinden

## Indexstrukturen

- Suchbäume
- Hashtabellen
- ....

- Datenbanken
- Suchmaschinen
- Textsammlungen
- Knowledge-Management

## Weiterführende Fragen

Suche nach ähnlichen Begriffen

Suche nach Inhalten

Erinnern als Wiederfinden oder  
Erinnern als Rekonstruktion?

# Suche als Problemlösen

## Theoretische Informatik:

- Prinzipielle Lösbarkeit (Berechenbarkeit)
- Komplexitätsabschätzungen

## Praktische Informatik, z.B.

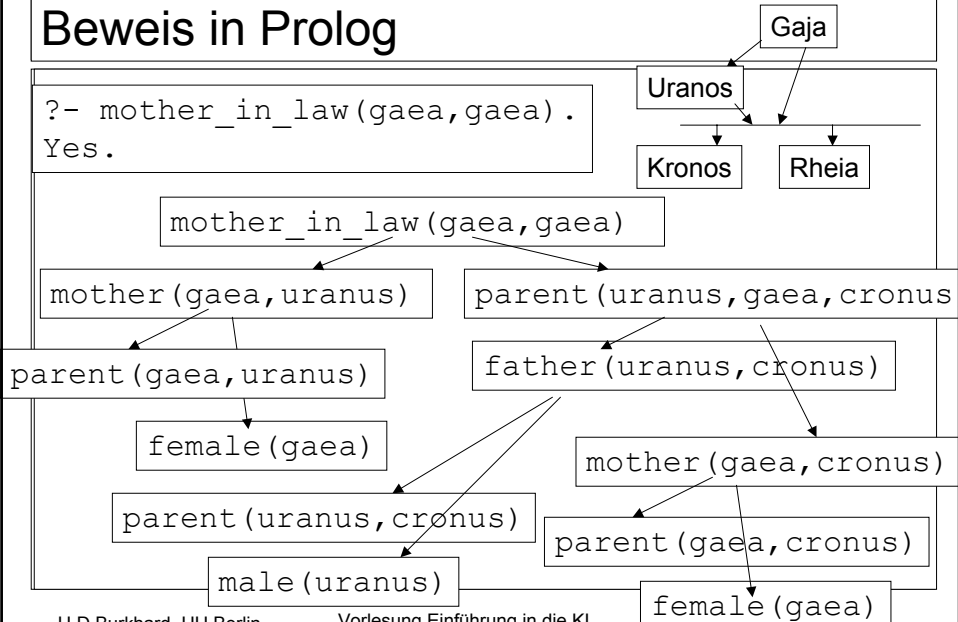
- Compilerbau
- Optimierung
- Theorembeweiser, PROLOG

z.B. Suche in Graphen

- Wege,
- Rundreise,
- Zyklen
- spannende Bäume
- ....

# Beweis in Prolog

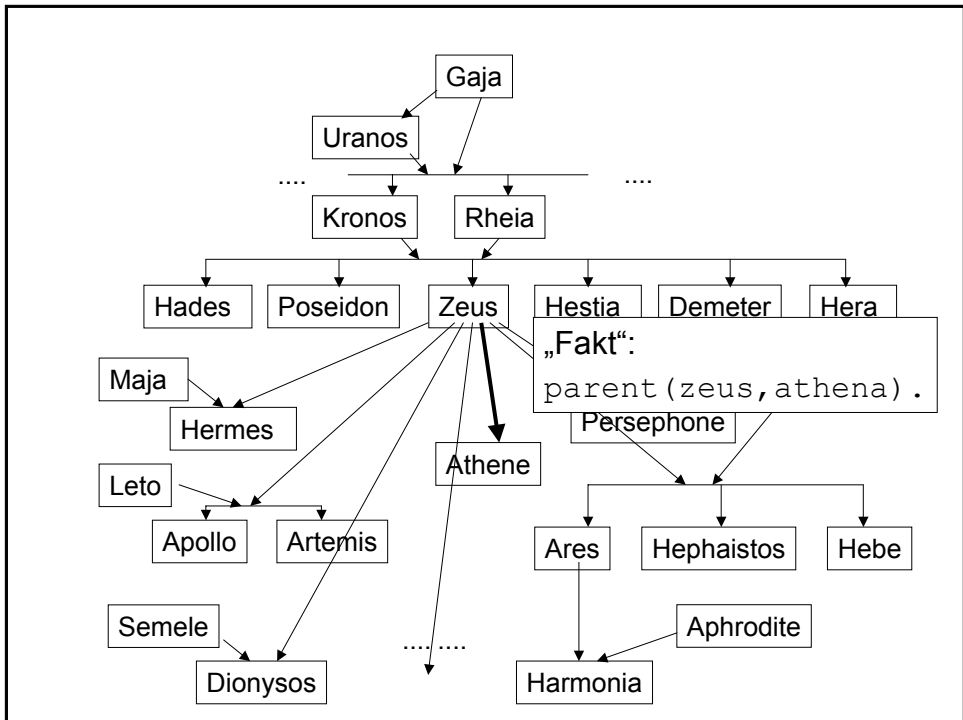
```
?- mother_in_law(gaea, gaea).
Yes.
```



H.D.Burkhard, HU Berlin  
Winter-Semester 2004/05

Vorlesung Einführung in die KI  
Suchverfahren

7



## Prolog-Programm:Fakten

```
parent(uranus, cronus).
parent(gaea, cronus).
parent(gaea, rhea).
parent(rhea, zeus).
parent(cronus, zeus).
parent(rhea, hera).
parent(cronus, hera).
parent(cronus, hades).
parent(rhea, hades).
parent(cronus, hestia).
parent(rhea, hestia).
parent(zeus, hermes).
parent(maia, hermes).
...
```

```
female(gaea).
female(rhea).
female(hera).
female(hestia).
female(demeter).
female(athena).
female(metis).
female(maia).
female(persephone).
female(aphrodite).
female(artemis).
female(leto).
```

```
male(uranus).
male(cronus).
male(zeus).
male(hades).
male(hermes).
male(apollo).
male(dionysius).
male(hephaestus).
male(poseidon).
```

## Prolog-Programm: Regeln

```
father(X,Y):-parent(X,Y),male(X).
mother(X,Y):-parent(X,Y),female(X).
```

```
parent(X,Y,Z):-father(X,Z),mother(Y,Z).
```

```
son(X,Y):-parent(X,Y),male(Y).
```

```
grandfather(X,Z):-father(X,Y),parent(Y,Z).
grandmother(X,Z):-mother(X,Y),parent(Y,Z).
```

```
grandchild(X,Y):-grandfather(Y,X).
grandchild(X,Y):-grandmother(Y,Z).
```

```
mother_in_low(X,Y):-mother(X,Z),parent(Z,Y,_).
```

# Prolog-Programm



## Fahrplan-Fakten

```
s_bahn(alexanderplatz,jannowitzbrücke,6:09,6:11,103).  
s_bahn(jannowitzbrücke,ostbahnhof,6:11,6:13,103).  
...
```

## Suchprogramm

```
erreichbar(Start,Ziel,Zeit)  
:- s_bahn(Start,Zwischenziel,Abfahrt,Ankunft,_),  
   erreichbar(Zwischenziel,Ziel,Zeit1),  
   addiereZeit(Zeit1,Ankunft,Abfahrt,Zeit).  
...
```

# Unendliche Beweisversuche

```
erreichbar(X,Y):-erreichbar(X,Z),benachbart(Z,Y).
```

?-erreichbar(ulm,Z).

erreichbar(ulm,Z1).

benachbart(Z1,Z).

erreichbar(ulm,Z2).

benachbart(Z2,Z1).

erreichbar(ulm,Z3).

benachbart(Z3,Z2).

erreichbar(ulm,Z4).

benachbart(Z4,Z3).

## Prolog: Deklarative vs. prozedurale Semantik

### Unterschiedliche Resultate bei deklarativer und prozeduraler Semantik

?-erreichbar(ulm, Z) .

erreichbar(ulm, Z1) .

benachbart(Z1, Z) .

erreichbar(ulm, Z2) .

benachbart(Z2, Z) .

erreichbar(X, Y) :- erreichbar(Z, Y), benachbart(X, Z).  
erreichbar(X, X).

erre: **In Prolog: Links-rekursive Klauseln vermeiden**

## 1.1 Problemlösen

Gegeben ein Problem  $p$

Varianten:

(L): Finde Lösung(en)  $l$  des Problems  $p$

(O): Finde Optimale Lösung(en)  $l_{opt}$  des Problems  $p$

(E): Existieren Lösungen des Problems  $p$  ?

Menge aller Probleme:  $P$  (Problemraum)

Menge aller Lösungskandidaten:  $M$  (Lösungsraum)

Entwurfsproblem:  
Repräsentation von Problemen und Lösungen

## Parameter-Räume

### Problembeschreibung

Parameter-Raum  $W_1 \times W_2 \times \dots \times W_n$

Bewertungskriterium

**Lösung:**  $[w_1, \dots, w_n] \in W_1 \times W_2 \times \dots \times W_n$

– Muss Bewertungskriterium erfüllen

## Zustandsräume

### Problembeschreibung

Graphen, Bäume  $[Z, Op, z_{\text{initial}}, Z_{\text{final}}]$

mit Zuständen  $Z$

Operatoren  $Op \subseteq Z \times Z$

Anfangszustand  $z_{\text{initial}} \in Z$

Zielzuständen  $Z_{\text{final}} \subseteq Z$

evtl. Kostenfunktion für Operatoren

**Lösung z.B.**

– Zielzustand  $z \in Z_{\text{final}}$

– (kürzester) Weg zu einem Zielzustand

Entwurfsproblem:

Repräsentation als Graph (Zustände, Operatoren, ...)



## Spiele, Problemzerlegungen

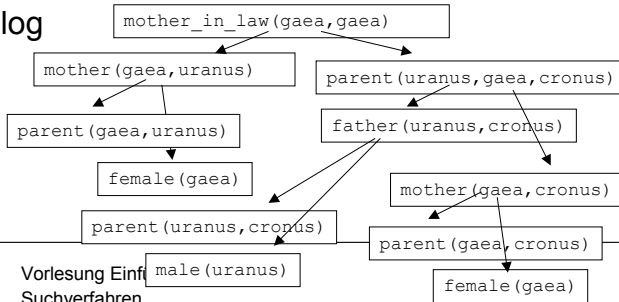
Transformationen  
zwischen den  
Repräsentationen  
sind möglich

Problembeschreibung:

- Und-Oder-Bäume, Spielbäume
- Prologprogramm und -anfrage

Lösung z.B.

- Gewinnsituation bzw. maximaler Gewinn
- Gewinnstrategie
- Beweis in Prolog



H.D.Burkhard, HU Berlin  
Winter-Semester 2004/05

Vorlesung Einf  
Suchverfahren

## Problemlösen: Lösungsmengen

Lösungen bzgl. (L) :  $L : P \rightarrow 2^M$

Menge aller Lösungen für  $p$  :  $L(p) \subseteq M$

Kriterium  $\phi_p$  für Lösungen:  $\phi_p(m) = \text{true}$  gdw.  $m \in L(p)$

$L(p) = \{ m \mid \phi_p(m) = \text{true} \}$

Lösungen bzgl. (E) :  $E : P \rightarrow \{ \text{ja}, \text{nein} \}$

$E(p) = \text{ja} \Leftrightarrow L(p) \neq \emptyset$

H.D.Burkhard, HU Berlin  
Winter-Semester 2004/05

Vorlesung Einführung in die KI  
Suchverfahren

## Problemlösen: Lösungsmengen

Lösungen bzgl. (O) :  $O: P \rightarrow 2^M$

Menge der optimalen Lösungen für  $p$  :  $O(p) \subseteq M$

Vergleichskriterium:

(Halb)Ordnung bzgl. Optimalität:  $R_{>} \subseteq M \times M$

mit  $R_{>}(m_1, m_2)$  gdw.  $m_1$  echt besser als  $m_2$

$O(p) = \{ m \mid \phi_p(m) = \text{true}$

$\& \neg \exists m' \in M ( \phi_p(m') = \text{true} \& R_{>}(m', m) ) \}$

## Problemlösen: Lösungsverfahren

Lösungsverfahren:  $V: P \rightarrow 2^M$

Durch  $V$  für  $p$  ermittelte Lösungen:  $V(p) \subseteq M$

### Algorithmen

- Berechnen
- Manipulation von Ausdrücken
- zufälliges Probieren
- systematisches Probieren: Suchen

## Vollständigkeit, Korrektheit

Für beliebige Lösungsverfahren  $V: P \rightarrow 2^M$  bzgl. (L) gilt:

$V$  ist *vollständig*, falls  $L(p) \subseteq V(p)$

$V$  ist *korrekt*, falls  $V(p) \subseteq L(p)$

Für beliebige Lösungsverfahren  $V: P \rightarrow 2^M$  bzgl. (O) gilt :

$V$  ist *vollständig*, falls  $O(p) \subseteq V(p)$

$V$  ist *korrekt*, falls  $V(p) \subseteq O(p)$

Ein Lösungsverfahren  $V: P \rightarrow \{ \text{ja, nein} \}$  bzgl. (E) ist

*korrekt*, falls  $V(p) = E(p)$

## Systematisches Suchen

**Alle Lösungskandidaten prüfen**

(Lösungsraum  $M$  durchmustern)

**Parameter-Räume**

- *Parametersatz*  $[w_1, \dots, w_n] \in W_1 \times W_2 \times \dots \times W_n$

**Zustandsräume**

- *Zielzustand*  $z \in Z_{\text{final}} \subseteq Z$
- (*kürzester*) *Weg* zu einem Zielzustand

**Spiele, Problemzerlegungen:**

- *Gewinnsituation* bzw. maximaler Gewinn
- *Gewinnstrategie*

## Probiervverfahren: „British-Museum-Procedure“

*Generate and Test* für (L): korrekt

```
for all  $m \in M$  do
  if  $\phi_p(m) = \text{true}$  then stop(  $m$  )
stop( „no solution“ )
```

Komplexität abhängig von  $\text{card}(M)$  ,  $\text{compl}(\phi_p)$

Verfahren ist *korrekt*.

*Vollständiges* Verfahren durch leichte Modifikation.

*Generate and Test* für (E) analog .

## Probiervverfahren: „British-Museum-Procedure“

*Generate and Test* für (O):

```
best-found := * // *  $\notin M$ ,  $R_{>}(m, *)$  f.a.  $m \in M$ 
for all  $m \in M$  do
  if  $\phi_p(m) = \text{true}$  &  $R_{>}(m, \text{best-found})$ 
  then best-found :=  $m$ 
if best-found = { * }
then stop( „no solution“ ) else stop( best-found )
```

NP-Probleme

Komplexität abhängig von  $\text{card}(M)$ ,  $\text{compl}(\phi_p)$  ,  $\text{compl}(R_{>})$

Verfahren ist *korrekt*.

*Vollständiges* Verfahren durch leichte Modifikation.

## Lösungsraum M als Suchraum

- Systematik bzgl. „Generate“
  - Reihenfolge
  - Vollständigkeit der Erfassung
  - Wiederholungen vermeiden
- Heuristiken
  - Steuerung der Reihenfolge
    - Problem lokaler Kriterien
  - Beschränken (Abschneiden) des Suchraums
    - Problem Vollständigkeit/Korrektheit

## 1.2 Zustandsraum-Suche

Graph:  $G = [Z, Op, z_{initial}, Z_{final}]$

Knoten  $Z$  („Zustände“)

Kanten  $Op \subseteq Z \times Z$  („Operatoren“)

$card(Op(z, .))$  endlich f.a.  $z \in Z$

= Suche in Graphen

## Suche in Graphen

Beispiele:

- Routenplanung
- Fahrplanauskunft
- Suche nach einem Beweis
- Suche nach Gewinnstrategie
- Planung

Modell für Problemlösen:

- Gegeben:

- Graph  $G = [V, E]$
- „Anfangszustand“  $z_0 \in V$
- Menge von „Zielzuständen“  $Z_f \subseteq V$

- Aufgaben:

- Existiert ein Weg von  $z_0$  zu einem  $z_f \in Z_f$
- Konstruiere einen Weg von  $z_0$  zu einem  $z_f \in Z_f$
- Konstruiere optimalen Weg von  $z_0$  zu einem  $z_f \in Z_f$   
(bzgl. eines gegebenen Optimalitätskriteriums)

## Planung: Modellierung als Graph

Mögliche Aktionen:  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$

Zustände (Knoten im Graphen):

$V$  = durch Aktionen entstehende Situationen

Ausgangssituation: Anfangszustand  $z_0$

Situationen, in denen Planungsziel erreicht ist: Zielzustände  $Z_f$

Zustandsübergänge (Kanten im Graphen):

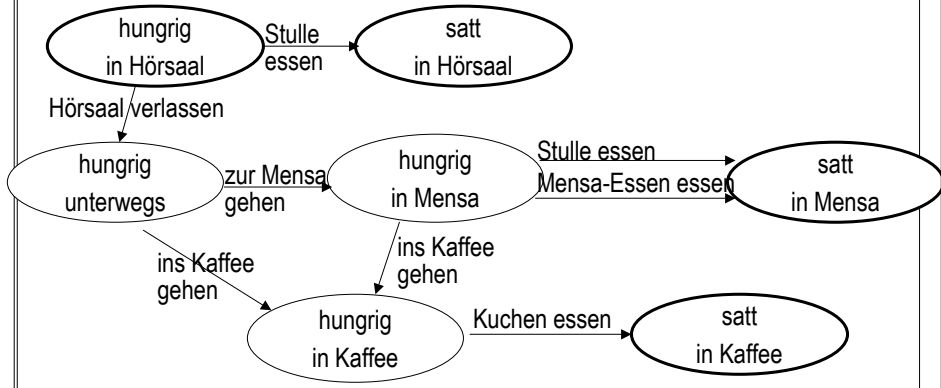
$E$  = Übergänge zwischen Situationen durch Aktionen

$G$  ist ein Kanten-beschrifteter Graph mit Mehrfachkanten

# Planung: Modellierung als Graph

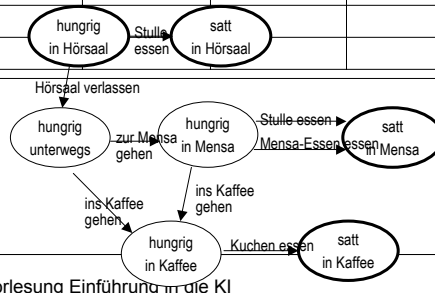
Ausgangszustand: *hungrig, im Hörsaal*

Bedingung an Zielzustände: *satt*



# Übergangsmatrix

	Stulle essen	Hörsaal verlassen	zur Mensa gehen	Mensa-Essen essen	ins Kaffee gehen	Kuchen essen
hungrig, in Hörsaal	s., i.H.	h., u.				
hungrig, unterwegs			h., i.M.		h., i.K	
satt, in Hörsaal						
hungrig, in Mensa	s., i.M.			s., i.M.	h., i.K.	
hungrig, in Kaffee						s., i.K.
satt, in Mensa						
satt, in Kaffee						



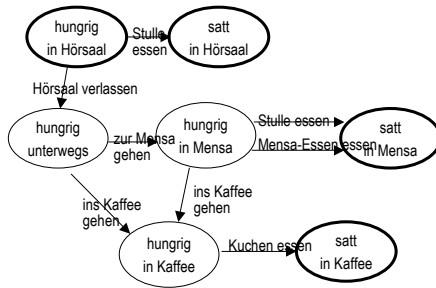
# Übergangsmatrix

	Stille essen	Hörsaal verlassen	zur Mensa gehen	Mensa-Essen essen	ins Kaffee gehen	Kuchen essen
hungrig, in Hörsaal	s., i.H.	h., u.				
hungrig, unterwegs			h., i.M.			
satt, in Hörsaal					h., i.K.	
hungrig, in Mensa	s., i.M.			s., i.M.		
hungrig, in Kaffee					h., i.K.	s., i.K.
satt, in Mensa						
satt, in Kaffee						

Zeilen: Zustände z

Spalten: Aktionen a

Matrix-Element: von z durch a erreichter Zustand z'



- Graph
- Transitionssystem
- Automat
- Akzeptor

## Komplexität (Anzahl der Zustände/Knoten)

8-er Puzzle:  $9!$  Zustände

davon  $9!/2 = 181.440$  erreichbar

15-er Puzzle:  $16!$  Zustände

davon  $16!/2$  erreichbar

ungarischer Würfel:  $12 \cdot 4,3 \cdot 10^{19}$  Zustände

$1/12$  davon erreichbar:  $4,3 \cdot 10^{19}$

Türme von Hanoi:  $3^n$  Zustände für n Scheiben

lösbar in  $(2^n) - 1$  Zügen

Dame: ca  $10^{40}$  Spiele durchschnittlicher Länge

Schach: ca  $10^{120}$  Spiele durchschnittlicher Länge

Go:  $3^{361}$  Stellungen



## Exponentielle vs. polynomiale Komplexität

$n$	$n^2$	$n^3$	$2^n$
10	100	1000	1024
100	10000	1000000	$\sim 100000000000$
1000	1000000	1000000000	$\sim 10^{100}$

bei Komplexität  $2^n$ :

Steigerung der Rechenleistung um Faktor 1000  
ermöglicht Steigerung der Problemgröße von  $n$  auf  $n+10$

## Komplexitäts-Probleme

Speicher zu klein für Zustandsraum  
Aufwand für Erkennen von Wiederholungen

Lösungsmethode:

„Expansion des Zustandsraumes“:

Schrittweise Konstruktion und Untersuchung von Zuständen

„konstruieren – testen – vergessen“

## Expansionsstrategien

- **Richtung**
  - Vorwärts, beginnend mit  $z_0$   
(forward chaining, data driven, bottom up)
  - Rückwärts, beginnend mit  $Z_f$   
(backward chaining, goal driven, top down)
  - Bidirektional
- **Ausdehnung**
  - Tiefe zuerst
  - Breite zuerst
- **Zusatzinformation**
  - blinde Suche („uninformiert“)
  - heuristische Suche („informiert“)

## Güte von Suchalgorithmen

- bzgl. Komplexität des Verfahrens:
  - Zahl der Zustände insgesamt
  - Zahl der erreichbaren Zustände
  - Zahl der untersuchten Zustände
  - Suchtiefe
- bzgl. gefundener Lösungskandidat(en)
  - **Korrektheit:**
    - alle Antworten sind korrekt
  - **Vollständigkeit:**
    - Algorithmus liefert (mind.) alle korrekten Antworten  
(schwächer: bei Existenz wird eine Lösung gefunden)
  - **Optimalität:**
    - Algorithmus liefert optimale Lösung(en)

## Zyklen, Maschen im Suchraum

Zustände werden mehrmals erreicht und expandiert.

Prolog:

$\text{erreichbar}(X,Y) :- \text{erreichbar}(X,Z), \text{nachbar}(Z,Y).$

$\text{erreichbar}(X,X).$

$\text{symmetrisch}(X,Y) :- \text{symmetrisch}(Y,X).$

Trade-Off:

Test auf Wiederholungen: Zeit-, Speicher-aufwändig

(widerspricht „konstruieren – testen – vergessen“)

Beschränkung der Suchtiefe: unendliche Zyklen vermeiden

## Suche nach einem Weg

Expansion: Schrittweise Konstruktion des Zustandsraums

Datenstrukturen :

• Liste OPEN:

Ein Zustand (Knoten) heißt "offen", falls er bereits konstruiert, aber noch nicht expandiert wurde (Nachfolger nicht berechnet)

• Liste CLOSED:

Ein Zustand (Knoten) heißt "abgeschlossen", falls er bereits vollständig expandiert wurde (Nachfolger alle bekannt)

Zusätzliche Informationen:

z.B. Nachfolger/Vorgänger der Knoten  
(für Rekonstruktion gefundener Wege)

## Schema S (Suche nach irgendeinem Weg)

S0: (Start) Falls Anfangszustand  $z_0$  ein Zielzustand: EXIT(„yes:“  $z_0$ ).

OPEN := [ $z_0$ ], CLOSED := [ ] .

S1: (negative Abbruchbedingung) Falls OPEN = [ ] : EXIT(„no“).

S2: (expandieren)

Sei  $z$  der erste Zustand aus OPEN.

OPEN := OPEN - { $z$ } . CLOSED := CLOSED  $\cup$  { $z$ } .

Bilde die Menge Succ( $z$ ) der Nachfolger von  $z$ .

Falls Succ( $z$ ) = { } : Goto S1.

S3: (positive Abbruchbedingung)

Falls ein Zustand  $z_1$  aus Succ( $z$ ) ein Zielknoten ist: EXIT(„yes:“  $z_1$ ).

S4: (Organisation von OPEN)

Reduziere die Menge Succ( $z$ ) zu einer Menge NEW( $z$ )

durch Streichen von nicht weiter zu betrachtenden Zuständen.

Bilde neue Liste OPEN durch Einfügen der Elemente aus NEW( $z$ ) .

Goto S1.

## Variable Komponenten in Schema S :

### (Re-)Organisation von OPEN in S4

#### – V1. Bildung der Menge NEW( $z$ ) aus Succ( $z$ )

(Auswahl der weiter zu betrachtenden Zustände)

- alle Zustände aus Succ( $z$ )
- einige (aussichtsreiche)
- nur die, die noch nicht in OPEN
- nur die, die nicht in CLOSED

#### – V2. Sortierung von OPEN

(bestimmt nächsten zu expandierenden Zustand in S2)

- NEW( $z$ ) sortieren
- NEW( $z$ ) einfügen, z.B. an Anfang oder Ende,
- OPEN (gesamte Liste) neu sortieren

#### – V3. Weitere Bedingungen

- Beschränkung der Suchtiefe
- Reduzierte Menge CLOSED

## Blinde Suche: Tiefensuche/Breitensuche

Tiefe-Zuerst:

Keller

- V2: NEW(z) an den Anfang von OPEN

Breite-Zuerst:

- V2: NEW(z) an das Ende von OPEN

Warteschlange

Speicheraufwand für OPEN

für  $b$ = Verzweigungszahl(fan-out),  $d$ =Tiefe

- Tiefe-Zuerst: linear  $d \cdot b$
- Breite-Zuerst: exponentiell  $b^d$

## Tiefen-/Breiten-Suche mit Test auf Wiederholungen:

V1:  $NEW(z) = Succ(z) - (OPEN \cup CLOSED)$

Für endliche Graphen:  
korrekt und vollständig

Vollständig im Sinne:  
findet (eine) Lösung im Fall der Existenz

Hoher Speicheraufwand für Liste CLOSED  
(evtl. gesamter Graph)

Tiefen-/Breiten-Suche ohne Test auf Wiederholungen:

Statt Graph wird „Abgewickelter Baum“ untersucht

V1:  $NEW(z) = Succ(z)$

Für endliche Graphen:

Tiefe-Zuerst: korrekt, aber nicht immer vollständig

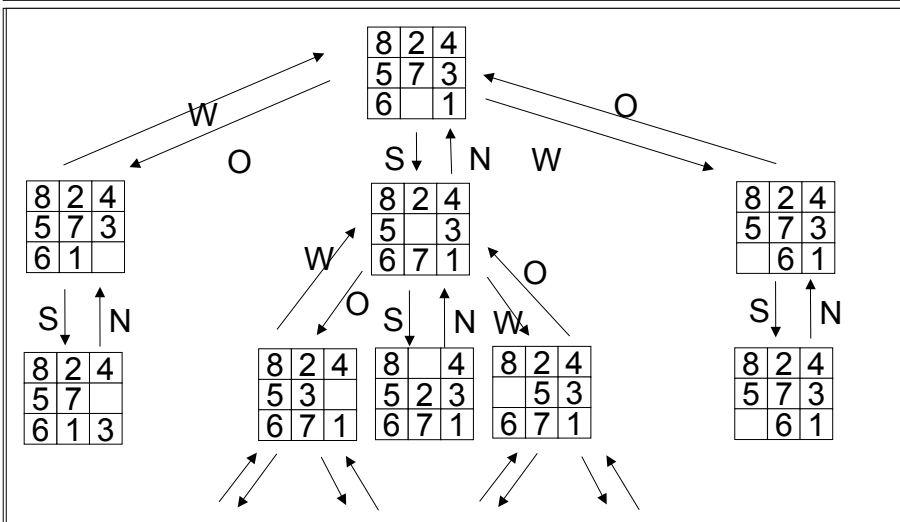
Breite-Zuerst: korrekt und vollständig

Hoher Zeitaufwand bei Zyklen/Maschen

Speicher-/Zeit-Trade-Off

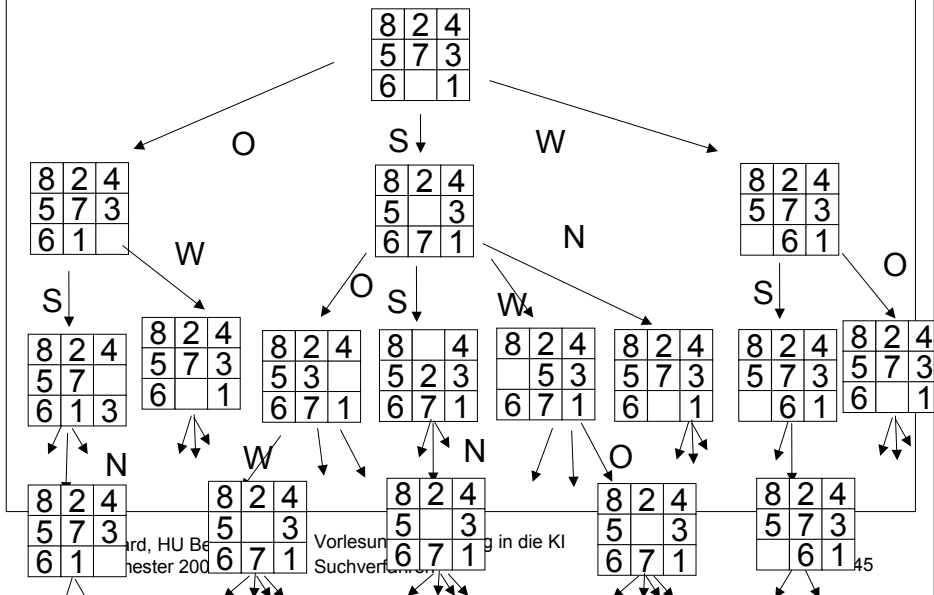
Abwicklung

Ursprünglicher Graph



# Abwicklung

Durch Abwicklung  
entstandener Baum



# Abwicklung

Durch Abwicklung aus  $G=[V,E]$  entstandener Baum

- hängt ab vom Startknoten  $v_0$
- enthält für jeden in  $v_0$  beginnenden Weg genau einen Knoten/eigenen Zweig
- ist endlich gdw. der mit  $v_0$  zusammenhängende Teilgraph von  $G$  keine Zyklen enthält

$$T(G, v_0) = [K, B, v_0]$$

Knotenmenge:  $K := \{ p \mid p \in V^* \text{ ist in } v_0 \text{ beginnender Weg von } G \}$

Kantenmenge:  $B := \{ [p, pv] \mid p, pv \in K, v \in V \}$

*(zusätzlich: entsprechende Beschriftungen der Knoten/Kanten)*

## Backtracking

Eine Implementierung von Tiefe-zuerst-Verfahren

Spezielle Organisation der Liste OPEN:

Referenz auf jeweils nächsten zu expandierenden Zustand in jeder Schicht

Nach Abarbeiten aller Zustände einer Schicht zurücksetzen (backtracking) auf davor liegende Schicht

Möglichkeit für Zyklenvermeidung mit reduzierter Menge CLOSED (nur für aktuellen Zweig):

- Beim Backtracking Rücksetzen von CLOSED auf früheren Stand

## Tiefenbegrenzung

Tiefensuche in Schema S modifizieren:

- Maximal bis vorgegebene Tiefe  $d$  suchen
- Zusätzliches negatives Abbruchergebnis:  
„es existiert keine Lösung bis zur Tiefe  $d$ “

Für endliche Graphen:

- korrekt, aber nicht immer vollständig
- Hinreichende Bedingung:  
Falls Durchmesser kleiner  $d$ : vollständig



# Iterative Tiefensuche

## Stufenweise begrenzte Tiefensuche

- Stufe 1: begrenzte Tiefensuche bis zur Tiefe 1
- Stufe 2: begrenzte Tiefensuche bis zur Tiefe 2
- Stufe 3: begrenzte Tiefensuche bis zur Tiefe 3
- ...

„Depth-first-iterative deepening (DFID)“

DFID bis Tiefe  $d$  bei fan-out  $b$  erfordert insgesamt

$$b^d + 2 \cdot b^{d-1} + 3 \cdot b^{d-2} + \dots + i \cdot b \text{ Schritte}$$

Vergleich mit Tiefe-Zuerst/ Breite-Zuerst bis Tiefe  $d$  :

$$b^d + b^{d-1} + b^{d-2} + \dots + b \text{ Schritte}$$

DFID hat Speicherbedarf für OPEN wie Tiefe-zuerst

DFID findet Lösung wie Breite-zuerst

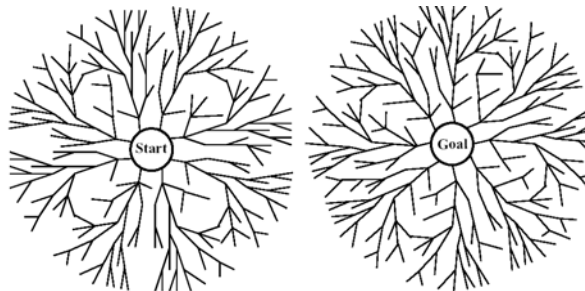
H.D.Burkhard, HU Berlin  
Winter-Semester 2004/05

Vorlesung Einführung in die KI  
Suchverfahren

49

# Bidirektionale Breitensuche

Ausgehend von Start und Ziel „parallel“ suchen bis zum Zusammentreffen.



- Aufwand: Von beiden Seiten nur halbe Tiefe
- Benötigt Kenntnis der „Vorgänger“
- Bei vielen Zielzuständen problematisch

## Heuristische Suche

Schätzfunktion  $\sigma(z)$  : geschätzter Konstruktions-Aufwand für Erreichen eines Zielzustandes von  $z$  aus (dabei  $\sigma(z) = 0$  für Zielzustände  $z$ )

Heuristik: Zustände mit optimaler Schätzung bevorzugen

Bergsteigen/“hill climbing“ (ohne Test) „Lokale Optimierung“

- V1:  $NEW(z) = Succ(z)$
- V2:  $NEW(z)$  nach Aufwand sortiert an Anfang von OPEN

Für endliche Graphen:  
korrekt, aber nicht immer vollständig  
(ähnlich Tiefensuche)

## Heuristische Suche

Schätzfunktion  $\sigma(z)$  : geschätzter Konstruktions-Aufwand für Erreichen eines Zielzustandes von  $z$  aus

Heuristik: Zustände mit optimaler Schätzung bevorzugen

Strahlensuche (ohne Test):

- V1:  $NEW(z) =$  „Gute“ Auswahl aus  $Succ(z)$
- V2:  $NEW(z)$  nach Aufwand sortiert an Ende von OPEN

Für endliche Graphen:  
korrekt, aber nicht immer vollständig  
(analog eingeschränkter Breitensuche)

## Heuristische Suche

Schätzfunktion  $\sigma(z)$  : geschätzter Konstruktions-Aufwand für Erreichen eines Zielzustandes von  $z$  aus

Heuristik: Zustände mit optimaler Schätzung bevorzugen

Bestensuche/"Greedy Search" (ohne Test):

- V1:  $NEW(z) = Succ(z)$
- V2:  $OPEN \cup NEW(z)$  nach Aufwand sortieren

Für endliche Graphen:  
korrekt, aber nicht immer vollständig

## Typische Probleme lokaler Optimierung

Vorgebirgsproblem:

steilster Anstieg führt auf  
lokales Optimum ("Nebengipfel")

Plateau-Problem:

keine Unterschiede in der  
Bewertung

Grat-Problem:

vorgegebene Richtungen  
erlauben keinen Anstieg

Konsequenz:

zwischenzeitliche Verschlechterungen zulassen

# Schätzfunktionen

Beste Schätzung: Weist korrekten Weg.  
Gleichwertig: Kenntnis des gesuchten Weges.

Trade-Off  
bzgl. Aufwand zur Berechnung der Schätzung

## 1.3 Suche nach "bestem Weg"

Bester/optimaler Weg:  
Minimale Kosten

Graph:  $G = [V, E]$  mit  
–Anfangszustand  $z_0 \in V$   
–Zielzuständen  $Z_f \subseteq V$

Kosten für Zustandsübergang (Kante)  
 $c: E \rightarrow \mathcal{R}^+$  (Kosten stets positiv!)  
mit  $c(e) = \text{Kosten der Kante } e \in E$   
bzw.  $c(z, z') = \text{Kosten der Kante } e=[z, z']$

Weg-Kosten als Summe von Kosten der Kanten.

Kosten eines Weges  $s = e_1 \dots e_n \in E^*$  :

$$c(e_1 \dots e_n) = \sum_{i=1, \dots, n} c(e_i)$$

Kosten eines Weges  $s = z_0 z_1 \dots z_n \in Z^*$

$$c(z_0 z_1 \dots z_n) = \sum_{i=1, \dots, n} c(z_{i-1}, z_i)$$

## Suche nach "bestem Weg"

Kosten für Erreichen des Zustandes  $z'$  von  $z$  aus:

– Falls  $z'$  von  $z$  erreichbar:

$$g(z, z') := \text{Min}\{ c(s) \mid s \text{ Weg von } z \text{ nach } z' \},$$

– Andernfalls:  $g(z, z') := \infty$

Vorläufigkeit der Kostenberechnung während Expansion:

$G' = [V', E']$  sei (bekannter) Teilgraph von  $G$

$$g'(z, z', G') := \text{Min} \{ c(s) \mid s \text{ Weg in } G' \text{ von } z \text{ nach } z' \}$$

$$g'(z, z', G') \geq g(z, z')$$

## Suche nach "bestem Weg"

Verfahren "Generate and Test":

Alle Wege im Graphen untersuchen.

$L(z_0)$

= Menge der in  $z_0$  beginnenden Wege  $p = v_0 \dots v_n$

$L(z_0, Z_f)$

= Menge der in  $z_0$  beginnenden Wege  $p = v_0 \dots v_n$  mit  $v_n \in Z_f$

Kürzesten Weg in  $L(z_0, Z_f)$  bestimmen.

## Suche nach "bestem Weg"

S0: (Start) Falls Anfangszustand  $z_0$  ein Zielzustand: EXIT („yes:“  $z_0$ ).  
OPEN :=  $[z_0]$ , CLOSED :=  $[\ ]$ .

Schema S (Suche nach irgendeinem Weg)

findet eventuell zuerst teure Wege

OPEN := OPEN -  $\{z\}$ . CLOSED := CLOSED  $\cup \{z\}$ .

Lösungsidee:

Bilde die Menge Succ(z) der Nachfolger von z.  
falls Succ(z) =  $\{\}$  : Goto S1.

Abbrechen, wenn alle offenen Wege teurer sind  
als aktuell gefundene Lösung

(„yes:“  $z_1$ ).

dafür:

Durch Streichen von nicht weiter zu betrachtenden Zuständen.  
Neue Liste OPEN durch Einfügen der Elemente aus NEW(z).

- Positive Abbruchbedingung von Schema S verändern
- Umstellung der Schritte in Schema S

## Schema S' für Suche nach "bestem Weg"

S'0: (Start) Falls Anfangszustand  $z_0$  ein Zielzustand: EXIT („yes:“  $z_0$ ).  
OPEN :=  $[z_0]$ , CLOSED :=  $[\ ]$ .

S'1: (negative Abbruchbedingung) Falls OPEN =  $[\ ]$  : EXIT („no“).

S'2: (positive Abbruchbedingung)

Sei  $z$  der erste Zustand aus OPEN.

Falls  $z$  ein Zielknoten ist: EXIT („yes:“  $z$ ).

S'3: (expandieren)

OPEN := OPEN -  $\{z\}$ . CLOSED := CLOSED  $\cup \{z\}$ .

Bilde die Menge Succ(z) der Nachfolger von z.

Falls Succ(z) =  $\{\}$  : Goto S'1.

S'4: (Organisation von OPEN)

- $g'(z_0, z', G')$  für alle  $z' \in \text{Succ}(z)$  berechnen ( im aktuellen  $G'$  ).
- Neue Liste OPEN durch Einfügen der Elemente aus Succ(z):

**OPEN  $\cup$  Succ(z) sortieren nach aufsteigendem  $g'(z_0, z', G')$**

Goto S'1.

## Schema S' für Suche nach "bestem Weg"

### Satz :

Vor.: Es existiert  $\delta > 0$  mit  $c(z, z') > \delta$  für alle  $z, z'$

Beh.: Falls Lösung existiert, findet Schema S', d.h.

- „Verzweigen und Begrenzen“ (Branch and bound),
  - „Uniform cost“ (bei Nilsson),
  - „Dijkstra's Algorithmus“ (1959)
- einen optimalen Weg

### Verbesserungsmöglichkeiten:

Streichen aus OPEN ( bzw. Succ(z) ):

- Zustände aus CLOSED
- mehrmaliges Auftreten von Zuständen

## Algorithmus A

### Prinzip der Dynamischen Optimierung/Programmierung

A1- A3 : wie in Schema S'

A4: (Organisation von OPEN)

– NEW(z):=Succ(z)-CLOSED

–  $g'(z_0, z', G')$  für alle  $z' \in \text{NEW}(z)$  berechnen ( im aktuellen  $G'$  ) .

– Neue Liste OPEN durch Einfügen der Elemente aus New(z):

OPEN  $\cup$  NEW(z) sortieren nach aufsteigenden  $g'(z_0, z', G')$

– Streichen von Wiederholungen in OPEN.

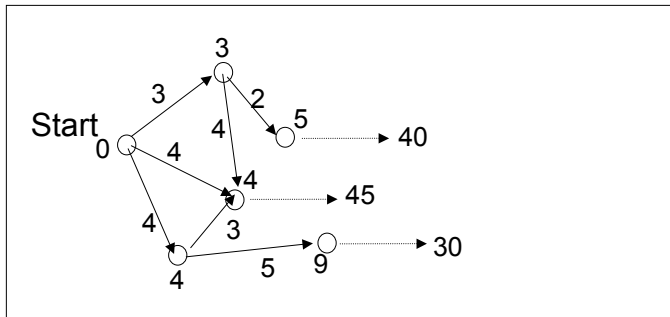
Goto S'1.

### Satz :

Vor.: Ex.  $\delta > 0$  mit  $c(z, z') > \delta$  f.a.  $z, z'$ .

Beh.: Falls Lösung existiert, findet A einen optimalen Weg.

# Heuristische Suche nach bestem Weg



$g'(z_0, z', G')$  : bisher bekannte Kosten zum Erreichen von  $z'$

$\sigma(z')$  : geschätzte Kosten zum Erreichen des Ziels von  $z'$  aus

## Schema S“(heur.Suche nach „bestem Weg“)

Heuristische Suche mittels Bewertungsfunktion  $\sigma(z)$

Erfolgsaussichten offener Zustände  $z$

( bzw.  $\sigma(z, G')$  bei Abhängigkeit vom konstruierten  $G'$  )

(Es gilt stets  $\sigma(z) = 0$  für Zielzustände  $z$ .)

Schema S“:

S“1- S“3 : wie in Schema S‘

S“4: (Organisation von OPEN)

$g'(z_0, z', G') + \sigma(z')$  für alle  $z' \in \text{Succ}(z)$  berechnen

Neue Liste OPEN durch Einfügen der Elemente aus  $\text{Succ}(z)$ :

$\text{OPEN} \cup \text{Succ}(z)$  sortieren nach aufsteigendem  $g'(z_0, z', G') + \sigma(z')$

Goto S“1.



## Problem: Reihenfolge in OPEN abhängig von $\sigma$

Definition:  $f(z) := \text{Min} \{ g(z, z_{\text{final}}) \mid z_{\text{final}} \in Z_{\text{final}} \}$   
= tatsächliche minimale Kosten von  $z$  zu Zielzustand  
(  $f(z_0)$  = Kosten des gesuchten optimalen Weges)

Schätzfunktion  $\sigma$  heisst optimistisch oder Unterschätzung,  
falls  $\sigma(z) \leq f(z)$  für alle  $z \in Z$ .

Satz :

Vor.: Ex.  $\delta > 0$  mit  $c(z, z') > \delta$  für alle  $z, z'$  .

$\sigma$  ist optimistische Schätzfunktion

Beh.: Falls Lösung existiert, findet S“ einen optimalen Weg.

## Bemerkungen:

Bedingung „Unterschätzung“ für  $\sigma$  nicht notwendig:  
gleiche Reihenfolge wie  $g' + \sigma$  liefern z.B. auch  
 $c_1 \cdot (g' + \sigma) + c_2$  für beliebige Konstanten  $c_1, c_2$  .  
 $\sigma = 0$  ist ebenfalls Unterschätzung (vgl. Algorithmus A)

Optimale Reihenfolge bei  $\sigma = f$

$\sigma_2$  *effektiver* als  $\sigma_1$  falls  $\sigma_1 \leq \sigma_2 \leq f$   
(Hierarchien für Schätzfunktionen)

$g' = 0$  : Suche nach irgendeinem Weg mit Heuristik  $\sigma$

$g' =$  Suchtiefe ,  $\sigma = 0$  : Breitensuche

## Bemerkungen

Verbesserungen analog Übergang von S“ nach A?

Verbesserungsmöglichkeiten:

Streichen aus OPEN ( bzw. Succ(z) ):

- Zustände aus CLOSED
- mehrmaliges Auftreten von Zuständen

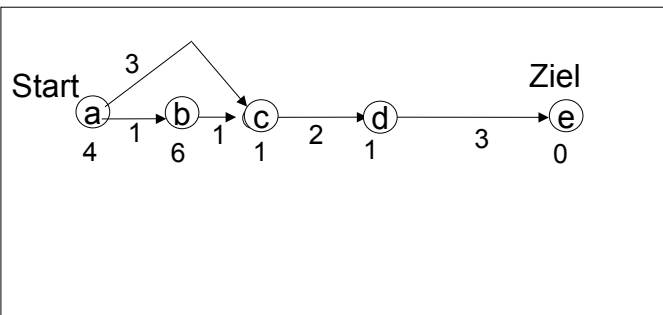
?

Solches Verfahren ist im allg. nicht korrekt!

Problem: **NEW(z):=Succ(z)-CLOSED**

## Optimistisch (nicht konsistent – s.u.)

Streichen von Zuständen aus CLOSED  
führt evtl. zu falschem Ergebnis



$\sigma(z')$  : geschätzte Kosten zum Erreichen des Ziels von  $z'$  aus

## Algorithmus A\* („weiche Form“)

- A\*0: (Start) Falls Anfangszustand  $z_0$  ein Zielzustand: EXIT („yes:“  $z_0$ ).  
OPEN :=  $\{z_0\}$ , CLOSED :=  $\{\}$ .
- A\*1: (negative Abbruchbedingung) Falls OPEN =  $\{\}$ : EXIT („no“).
- A\*2: (positive Abbruchbedingung)  
Sei z erster Zustand aus OPEN. Falls z Zielknoten: EXIT („yes:“ z).
- A\*3: (expandieren)  
OPEN := OPEN -  $\{z\}$ . CLOSED := CLOSED  $\cup \{z\}$ .  
Succ(z) := Menge der Nachfolger von z. Falls Succ(z) =  $\{\}$ : Goto A\*1.
- A\*4: (Organisation von OPEN)
- $g'(z_0, z', G')$ ,  $\sigma(z')$  für alle  $z' \in \text{Succ}(z)$  berechnen im aktuellen  $G'$
  - NEW(z) ergibt sich aus Succ(z) durch Streichen aller  $z' \in \text{CLOSED}$  mit  $g'(z_0, z', G') \geq g'(z_0, z', G'_{\text{alt}})$
  - Neue Liste OPEN durch Sortieren von OPEN  $\cup$  New(z) nach aufsteigendem  $g'(z_0, z', G') + \sigma(z')$
  - Bei mehrmaligem Auftreten eines  $z'$  in OPEN:  
alle Vorkommen bis auf das mit minimalem  $g'(z', G')$  streichen.
- Goto A\*1.

## Algorithmus A\* („weiche Form“)

A\*0 - A\*3 aus Algorithmus A übernommen.  
Modifikation in A\*4 (aber nicht bzgl. CLOSED).

Satz :

Vor.: Ex.  $\delta > 0$  mit  $c(z, z') > \delta$  für alle  $z, z'$  .

$\sigma$  ist optimistische Schätzfunktion

Beh.: Falls Lösung existiert, findet A\* (weiche Form)  
einen optimalen Weg.

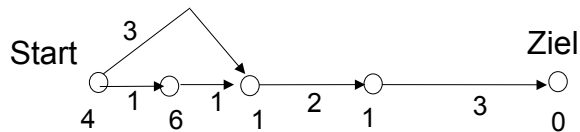
## Algorithmus A\* („harte Form“)

Ziel: A4 ohne Modifikation übernehmen  
(speziell: **NEW(z):=Succ(z)-CLOSED**)

Definition:

Die Schätzfunktion  $\sigma$  heißt konsistent,  
falls für beliebige Zustände  $z', z''$  gilt:  
 $\sigma(z') \leq g(z', z'') + \sigma(z'')$

Lemma: Wenn  $\sigma$  konsistent ist, so ist  $\sigma$  optimistisch.  
(Umkehrung gilt i.a. nicht)



H.D.Burkhard, HU Berlin  
Winter-Semester 2004/05

## Algorithmus A\* („harte Form“)

A\*0: (Start) Falls Anfangszustand  $z_0$  ein Zielzustand: EXIT(„yes:“  $z_0$ ).  
OPEN :=  $\{z_0\}$ , CLOSED :=  $\{\}$ .

A\*1: (negative Abbruchbedingung) Falls OPEN =  $\{\}$ : EXIT(„no“).

A\*2: (positive Abbruchbedingung)

Sei  $z$  erster Zustand aus OPEN. Falls  $z$  Zielknoten: EXIT(„yes:“  $z$ ).

A\*3: (expandieren)

OPEN := OPEN -  $\{z\}$ . CLOSED := CLOSED  $\cup$   $\{z\}$ .

Succ(z):= Menge der Nachfolger von  $z$ . Falls Succ(z)=  $\{\}$ : Goto A\*1.

A\*4: (Organisation von OPEN)

– NEW(z):=Succ(z)-CLOSED

–  $g'(z_0, z', G')$ ,  $f(z')$  für alle  $z' \in \text{NEW}(z)$  berechnen ( im aktuellen  $G'$  ).

– Neue Liste OPEN durch Sortieren von OPEN  $\cup$  New(z) nach  
aufstiegenderm  $g'(z_0, z', G') + \sigma(z)$

– Bei mehrmaligem Auftreten eines  $z'$  in OPEN:

alle Vorkommen bis auf das mit minimalem  $g'(z_0, z', G')$  streichen.

Goto A\*1.

## Algorithmus A\* („harte Form“)

A\*0 - A\*4 analog Algorithmus A

Satz :

Vor.: Ex.  $\delta > 0$  mit  $c(z, z') > \delta$  für alle  $z, z'$  .

$\sigma$  ist konsistente Schätzfunktion

Beh.: Falls Lösung existiert, findet A\* (harte Form)  
einen optimalen Weg.

Eigentlicher Vorteil der „harten Form“:  
Bessere Sortierung der Liste OPEN  
– dadurch weniger Aufwand.  
Ermöglicht durch bessere Schätzfunktion

## Algorithmus A\* („harte Form“)

Zum Beweis:

Lemma:

Vor.:  $\sigma$  ist konsistente Schätzfunktion.

Beh.: Für jedes  $z' \in \text{CLOSED}$  ist bei A\* (harte Form):  
der optimale Weg konstruiert.

Lemma:

Vor.:  $\sigma$  ist konsistente Schätzfunktion.

Beh.: Solange A\* noch nicht gestoppt hat, gilt für jeden optimalen  
Weg  $z_0 \rightarrow z_1 \rightarrow z_2 \rightarrow \dots \rightarrow z_n = z$  zu einem Zielzustand  $z$ :

$$\exists i \in \{1, \dots, n\}: z_i \in \text{OPEN} \wedge g'(z_i, G') + \sigma(z_i) \leq f(z_0)$$

## Algorithmus A\*

Spezialfälle:

- $\sigma = 0$  : Algorithmus A
- $g' = 0$  : Suche nach irgendeinem Weg mit Heuristik  $\sigma$
- $g' =$  Suchtiefe,  $\sigma = 0$  : Breitensuche  
(weitere Verfahren für andere  $\sigma$ )

Optimale Reihenfolge bei  $\sigma = f$

$\sigma_2$  *effektiver* als  $\sigma_1$  falls  $\sigma_1 \leq \sigma_2 \leq f$   
Hierarchien für (konsistente) Schätzfunktionen

Wichtungen für Einfluss von  $\sigma$  und  $g'$   
z.B.  $c \cdot \sigma + (1 - c) \cdot g'$  mit  $0 \leq c \leq 1$ .

## Algorithmus A\*

Suchkosten  $\sim$  Zahl expandierter Zustände,  
 $\sim$  Berechnungskosten von  $\sigma$  und  $g'$

Suchkosten vs. Lösungskosten

(optimale/suboptimale Lösungen)

Maß: „Penetranz“ := Weglänge/expandierte Knoten

Kombination von A\* mit Tiefe-Zuerst (backtracking):  
Iterative Deepening A\* (IDA\*)  
mit Tiefenschranke gemäß  $g'(z_0, z', G') + \sigma(z)$

Verwandt:

## Dynamische Optimierung/Programmierung

- Zustandsraum  $Z$  nicht notwendig diskret
- Diskreter Prozess als mehrstufiger Übergang:  
Anfangszustand  $z_1$  zu Zielzustand  $z_n$
- Kosten  $g(z_1, z_2)$  für (gesamte) Überführung  $z_1 \rightarrow z_2$  minimieren
- gesucht optimale „Strategie“  $\pi$ 
  - Strategie: Auswahl eines Operators (Zustandsübergang) abhängig vom Zustand
- Markov-Bedingung: Kosten lokal berechenbar
- Bellmannsches Prinzip:

Wenn  $z_1 \rightarrow_{op1} z_2 \rightarrow_{op2} z_3 \dots \rightarrow_{opn} z_n$  optimal ist,  
so ist  $z_2 \rightarrow_{op2} z_3 \dots \rightarrow_{opn} z_n$  optimal

## Suche in Parameter-Räumen

Parameter:  $n$  Variable  $x_1, \dots, x_n$  mit Wertebereichen  $W_1, \dots, W_n$

Optimalitätsfunktion  $c(x_1, \dots, x_n)$

Gesucht:

$\mathbf{w} = [w_1, \dots, w_n] \in W_1 \times \dots \times W_n$  mit  $c(\mathbf{w})$  minimal  
(bzw. maximal)

Verfahren:

- Gradienten-Verfahren/Steilster Abstieg (bzw. Anstieg)
- Evolutionäre/Genetische Algorithmen

Schrittweises Modifizieren von Parametersätzen

## „Bergsteigen“- Probleme

- Vorgebirgsproblem
- Plateau-Problem
- Grat-Problem

Simulated Annealing:  
Zunächst große Schritte, später kleine

## Gradienten-Verfahren/Steilster Abstieg

- Als Suchverfahren:
  - Iteration mit geeigneten Schrittlängen  $l > 0$
  - jeweils in Richtung steilster Abstieg (Gradient)
- Schrittlänge  $l$  abhängig von Entfernung zum Minimum



# Evolutionäre/Genetische Algorithmen

Idee aus der Natur:

Vermehrung „aussichtsreicher“ Lösungskandidaten

Kombination:

- Kreuzung
- Mutation
- Bewertung:
  - Fitness
- Auslese:
  - gemäß Wahrscheinlichkeit  $\sim$  Fitness

Genetische Algorithmen:  
Parameter-Raum =  $\{0,1\}^n$

Evolutionäre Algorithmen:  
Parameter-Raum =  $\mathcal{R}^n$

Charakteristika als Suchverfahren:

unterschiedliche Bereiche des Suchraums  
erfassen

# Bionik

TU Berlin (Ingo Rechenberg)

<http://lautaro.bionik.tu-berlin.de/institut/s2foshow/>

## Population, Individuum

Population: Menge von Individuen

Individuum: Durch Parametersatz beschrieben.

Genetische Algorithmen:  
Parameter-Raum =  $\{0,1\}^n$

Evolutionäre Algorithmen:  
Parameter-Raum =  $\mathcal{R}^n$

Beschreibungsproblem:  
Wahl geeigneter Parameter

## Evolutionäre/Genetische Algorithmen

### **Mutation:**

Veränderung von Werten im Individuum  $\mathbf{w} \in \text{Population}(t)$

**Kombination („cross-over“):** neues Individuum („Kind“)  $\mathbf{w}'$   
aus mehreren Individuen („Eltern“)  $\mathbf{w} \in \text{Population}(t)$

**Fitness:** Nähe zu Optimalitätskriterium

**Auswahl:** Wahrscheinlichkeit gemäß Fitness

Viel Probieren (Problembeschreibung, Parameter, ...)

# Evolutionäre/Genetische Algorithmen

Grundschemata:

E1: (Start)  $t := 0$ ,  $\text{Population}(0) := \{ \mathbf{w}_1(0), \dots, \mathbf{w}_k(0) \}$   
 $\text{Fitness}(\text{Population}(t)) := \{ \text{Fitness}(\mathbf{w}_1(t)), \dots, \text{Fitness}(\mathbf{w}_k(t)) \}$

E2: (Abbruch)

Falls  $\text{Fitness}(\text{Population}(t))$  „gut“:  $\text{EXIT}(\text{Population}(t))$

E3: (Kombination, Mutation)

$\text{Population}'(t) = \{ \mathbf{w}'_1(t), \dots, \mathbf{w}'_k(t) \}$   
 $:= \text{mutate}(\text{recombine}(\text{Population}(t)))$

E4: (Bewertung)

$\text{Fitness}(\text{Population}'(t)) := \{ \text{Fitness}(\mathbf{w}'_1(t)), \dots, \text{Fitness}(\mathbf{w}'_k(t)) \}$

E5: (Auswahl)

$\text{Population}(t+1) = \{ \mathbf{w}_1(t+1), \dots, \mathbf{w}_k(t+1) \}$   
 $:= \text{select}(\text{Population}'(t), \text{Fitness}(\text{Population}'(t)))$   
 $t := t+1$  . Goto E3 .

# Evolutionäre/Genetische Algorithmen

**Karl Sims -- Virtual Creatures**

**Golem-Projekt Cornell University**

Humboldt-Universität:  
RoboCup-Projekt, z.B.  
Omnidirektionales Laufen für AIBO