

Grundlagen der Künstlichen Intelligenz

Sebastian Iwanowski
FH Wedel

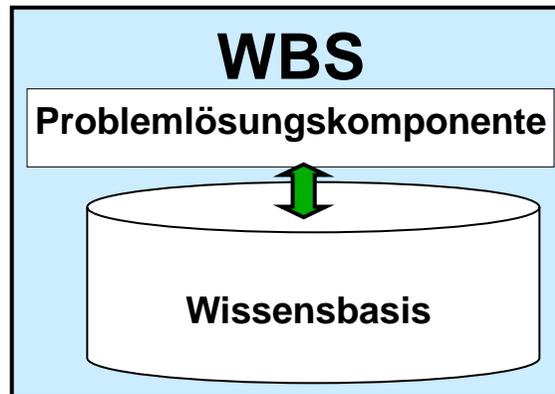
Kap. 3:
KI-Algorithmik

Suchstrategien

Bedeutung von Suchstrategien für logisch formulierte Probleme:

Suche nach Lösung fürs Erfüllbarkeitsproblem

Bedeutung von Suchstrategien für Wissensbasierte Systeme:



Die Problemlösungskomponente muss fast immer ein Belegungsproblem für Constraints aus der Wissensbasis lösen !

➔ *All problem solvers search*

Bsp. für wissensbasierte Suchmaschine: PROLOG

Wissen in Form von Klauseln

- **Fakten**

Prädikat.

Derartige Prädikate werden in der Wissensbasis als wahr vorausgesetzt.

- **Regeln**

Prädikat :- Konjunktion von Prädikaten.

Derartige Terme werden in der Wissensbasis als wahr vorausgesetzt, wenn die rechte Seite als wahr vorausgesetzt werden muss.

Es kann für dasselbe Prädikat als Konklusion mehrere Regeln geben.

- **Fragen**

?- Konjunktion von Prädikaten.

Prolog versucht, eine Frage aus den bekannten Fakten und Regeln herzuleiten. Falls das gelingt, kommt als Antwort `yes` mit der dafür notwendigen Unifikation für die Variablen, anderenfalls `no`.

Bsp. für wissensbasierte Suchmaschine: PROLOG

PROLOG ist wissensbasiert:

- **Wissensbasis**

Fakten und Regeln, dynamisch erweiterbar

- **Inferenzmaschine**

Automatische Herleitung neuer Fakten und Regeln mit Resolution und Unifikation

- **Dialogkomponente**

Eingabe: Fragen

Ausgabe: yes / no, Angabe der Unifikation im Erfolgsfall, Write als „Seiteneffekt“

Yes: Das Prädikat der Frage folgt aus der Wissensbasis.

No: Das Prädikat der Frage folgt nicht aus der Wissensbasis.

No impliziert nicht, dass das Prädikat als falsch abgeleitet werden kann.

Bsp. für wissensbasierte Suchmaschine: PROLOG

Arbeitsweise der Inferenzmaschine:

- **Zerlegung eines Ziels in Unterziele**

Erstes Ziel ist die Frage.

Versuch, das Ziel durch Unifikation mit Prädikaten aus der Wissensbasis zu erreichen.

Auswertung von Regeln führt zu Unterzielen.

- **Auswertungsreihenfolge**

Alle Daten der Wissensbasis werden **von oben nach unten** ausgewertet.

Konjunktionen in Regelvoraussetzungen werden **von links nach rechts** ausgewertet.

Die Auswertungsreihenfolge wird *nicht* getrennt nach Fakten und Regeln vorgenommen.

- **Instanziierung von Variablen**

Variablen werden nur zum Zweck der Unifikation mit Werten instanziiert.

Die Instanziierung wird nach Misserfolg des gegenwärtigen Suchzweigs wieder aufgehoben.

- **Backtracking**

Nach dem Misserfolg einer gegenwärtigen Instanziierung wird eine neue Instanziierung versucht.

Tiefes Backtracking: Anderer Wert zur Erfüllung derselben Klausel.

Seichtes Backtracking: Anderer Wert zur Erfüllung einer anderen Klausel für dasselbe Prädikat.

Constraint Satisfaction Problem (CSP)

Spezifikation eines CSP:

- **Variablenmenge**
- **Definitionsbereiche (Domains)**
- **Constraints: Beziehungen zwischen den Variablen**
(in der Regel Gleichungen oder Ungleichungen)

häufig auch noch dabei:

- **weiche Constraints**
(Constraints dürfen verletzt werden)
- **Optimierungskriterium**
(in der Regel Funktion der Variablen, die minimiert oder maximiert werden soll)

gültige Lösung:

Belegung aller Variablen mit Werten, sodass alle harten Constraints erfüllt sind

optimale Lösung:

gültige Lösung, die das Optimierungskriterium optimiert

Suchen in Suchgraphen

Suchgraph:

- **Knoten: beschreibt Zustand in der Suchdomäne**
- **Kante: Übergang von einem Zustand in einen Folgezustand**
(in der Regel mit Richtung)
 - **Zustand: Belegung von Variablen mit Werten**
 - **Folgezustand: Belegung einer weiteren Variable mit einem Wert unter Beibehaltung der Werte für die bisher belegten Variablen**
- **Startknoten: Anfangszustand**
(ist immer eindeutig)
 - **Startknoten: keine Variable hat einen Wert.**
- **Zielknoten: gewünschter Endzustand (Lösung des Problems)**
(es darf mehrere geben)
 - **Zielknoten: Alle gewünschten Variablen haben zulässige Werte**

Suchen in Suchgraphen

Verschiedene Suchziele:

- 1) Irgendeine Lösung eines Problems finden bzw. herausfinden, dass es keine gibt.
 - 2) Weitere Lösungen finden bzw. herausfinden, dass es keine weiteren mehr gibt.
 - 3) Alle Lösungen finden
- Expansion eines Knotens: Berechnung aller Folgeknoten

Verschiedene Suchstrategien unterscheiden sich in:

Welcher Knoten wird als nächstes expandiert ?

Spezialfall:

- **Suchgraph ist Suchbaum**
(Pfad vom Startknoten zu jedem Zielknoten ist eindeutig)

Bsp. für Suchbäume in CSP

Constraint-System:

- 1) ($2 < x < 4$)
- 2) ($0 < y < 6$)
- 3) ($x + y > 7$)
- 4) ($x \cdot y < 10,5$)

Definitionsbereich für zulässige Lösungen:

$x, y \in \mathbf{Q}$,
maximal k Stellen nach dem Komma

Optimierungskriterium:

Minimiere $|y - x|$

Suchbaum:

- Jeder Knoten hat festen x- und y-Wert, Knoten können zulässig oder unzulässig sein, für jeden Knoten gibt es eindeutigen Wert für Optimierungsfunktion
- In Ebene i hat jeder x-Wert nur i Stellen nach dem Komma, der y-Wert ist nach Constraint 3) minimal dazu.

Expansionsstrategien:

- Nur zulässige Knoten werden expandiert
- Es wird immer der rechteste zulässige Knoten expandiert
- ...

Bsp. für Suchbäume in CSP

Constraint-System:

- 1) $(2 < x < 4)$
- 2) $(0 < y < 6)$
- 3) $(x + y > 7)$
- 4) $(x \cdot y < 10,5)$

**Definitionsbereich für
zulässige Lösungen:**

$x, y \in \mathbf{Q}$,
maximal k Stellen nach dem Komma

**Optimierungs-
kriterium:**

Minimiere $|y - x|$

Für festes k :

- Suchraum endlich
- Mehrere zulässige Lösungen
- Immer genau 1 optimale Lösung

Für k unbeschränkt:

- Suchraum unendlich
- Unendlich viele zulässige Lösungen
- keine optimale Lösung

Uninformierte Suchstrategien

Im allgemeinen ist nur *blinde (uninformierte) Suche* möglich:

Es gibt keine Information über günstige Suchrichtungen (das Ziel wird erst bei Erreichen erkannt)

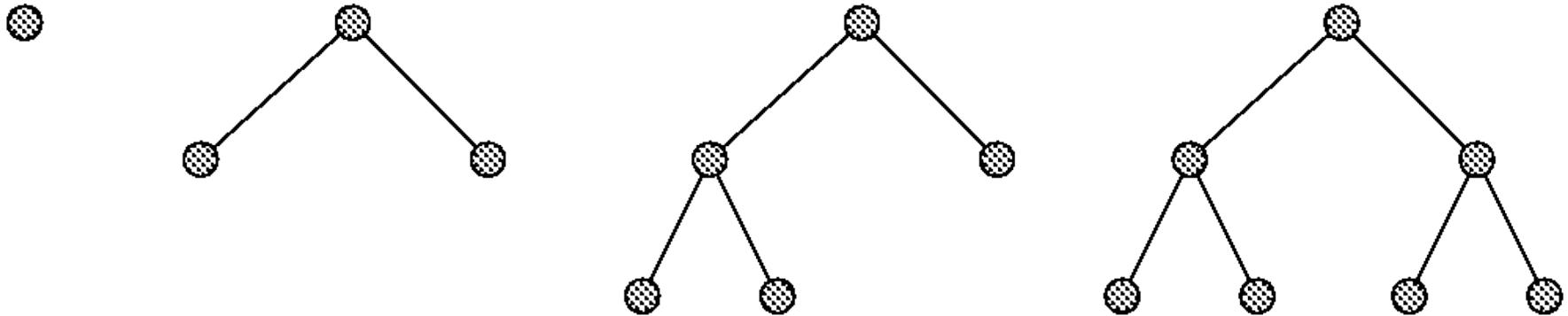
Die wichtigsten Suchstrategien:

1. Breitensuche (breadth-first-search)
2. Tiefensuche (depth-first-search)
3. Bestensuche (best-first-search)

Weitere Infos zum Thema Suchen: Seminarvortrag und Ausarbeitung von Sven Schmidt, SS 2005, Nr. 4
<http://www.fh-wedel.de/Archiv/iw/Lehrveranstaltungen/SS2005/SeminarKI.html>

Uninformierte Suchstrategien

Breitensuche (breadth-first-search):



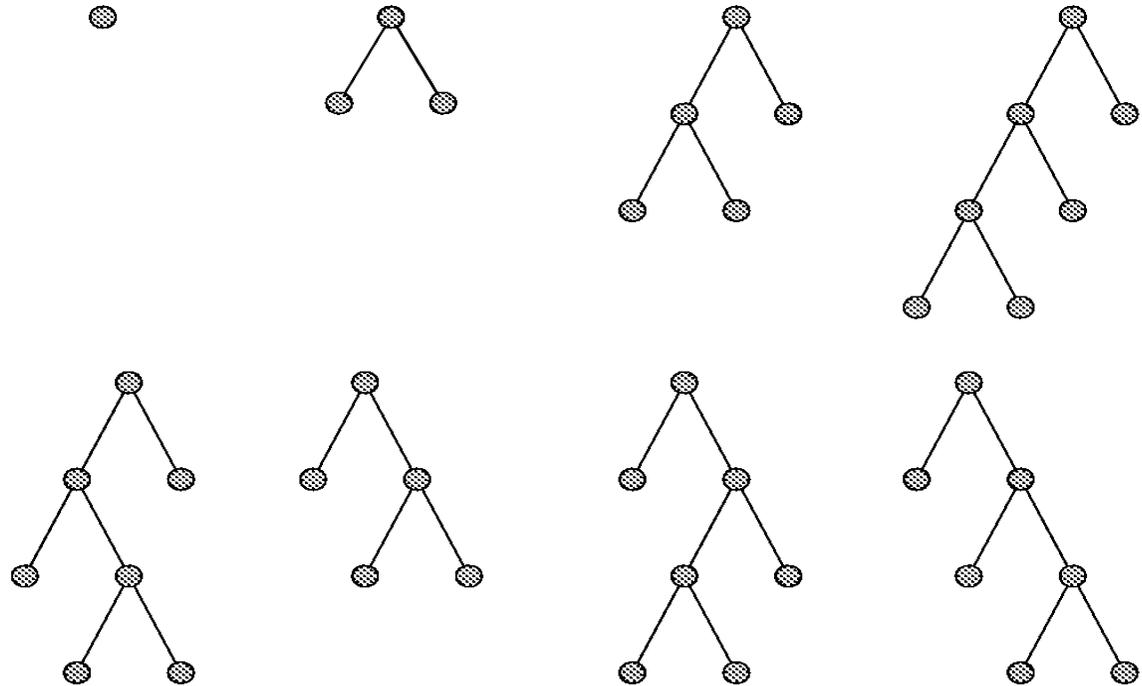
Problemgröße: Tiefe des Suchbaums

Exponentieller Aufwand für Zeit und Platz

Für Suchprobleme in den meisten Fällen nicht relevant

Uninformierte Suchstrategien

Tiefensuche (depth-first-search)



Exponentieller Aufwand für Zeit

Problemgröße: Tiefe des Suchbaums

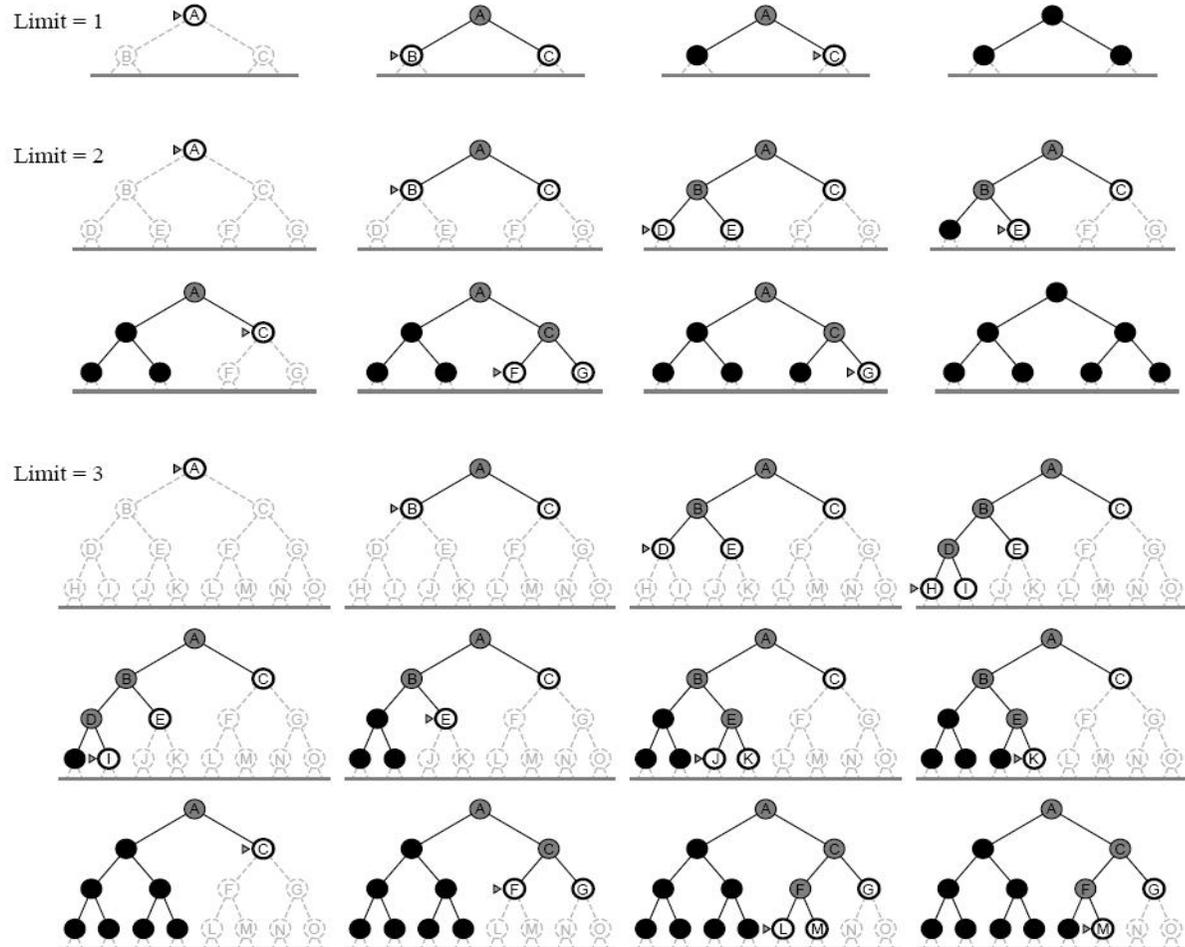
Linearer Aufwand für Platz

Der „Normalfall“ für allgemeine Suchprobleme

Uninformierte Suchstrategien

Beschränkte Tiefensuche

- Tiefensuche wird nur bis zu vorgegebener Suchtiefe durchgeführt.
- Bei Misserfolg kann die Suchtiefe nachträglich erhöht werden und die Tiefensuche neu starten.



Uninformierte Suchstrategien

Bestensuche (best-first-search)

- zusätzlich sei gegeben: Bewertungsfunktion für die Zustände
- Suchziel: Finde die beste Lösung (und dann erst andere).
- Expandiere jeweils den Zustand mit bester Kostenbewertung

→ *Mischung zwischen Tiefen- und Breitensuche*

Im *schlechtesten Fall* ist das nicht besser als Breitensuche:

Exponentieller Aufwand für Zeit und Platz

*Problemgröße:
Tiefe des Suchbaums*

Bei guten Bewertungsfunktionen ist das *Durchschnittsverhalten* viel besser!

Bei speziellen Problemen ist sogar der schlechteste Fall viel besser:

Bsp.: Spezialfall „Kürzeste-Wege-Problem“:

Algorithmus von Dijkstra (**quadratischer** Aufwand für Zeit, **linearer** für Platz)

Problemgröße: Anzahl der Knoten

Uninformierte Suchstrategien

Der Algorithmus von Dijkstra auf kantenbewerteten Graphen

(Spezialfall von Best-First-Search)

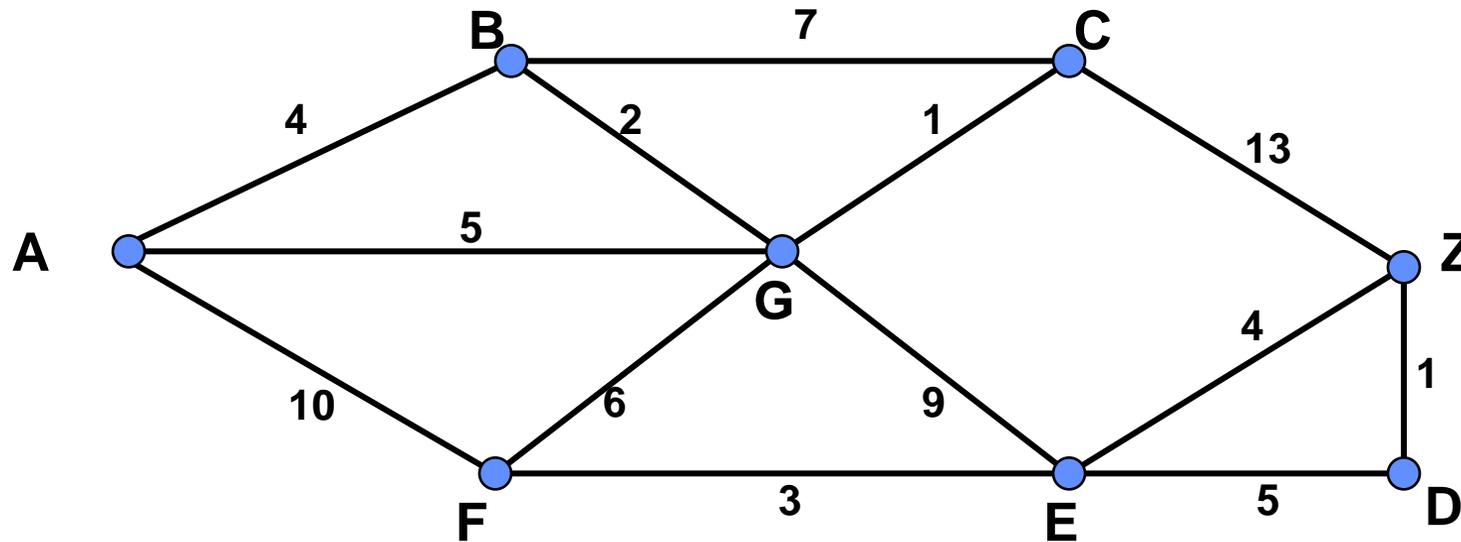
Für alle Kanten (u,v) gibt es Bewertungsfunktion:
 $Länge(u,v) :=$ Länge der Kante von Ecke u nach Ecke v

Voraussetzung an Kantenbewertung: Alle Kantenlängen müssen nichtnegativ sein.

Algorithmus für Suche des Weges von A nach B mit minimaler Kantenlänge:

- In der Menge **Berechnet** sei nur die Ecke A. Markiere A mit $Weglänge(A) := 0$.
In der Menge **Unberechnet** sind alle anderen Ecken des Graphen.
Markiere die Nachbarn N von A mit $Weglänge(N) := Länge(A,N)$
und alle anderen Ecken V mit $Weglänge(V) := \infty$.
- Wiederhole:
 Wähle die Ecke V aus **Unberechnet** mit der kleinsten $Weglänge(V)$
 und verschiebe sie in die Menge **Berechnet**.
 Betrachte alle Nachbarn N von V aus **Unberechnet**:
 $Weglänge(N) := \min \{Weglänge(N), Weglänge(V) + Länge(V,N)\}$.
 bis $V = B$

Beispiel für Algorithmus von Dijkstra



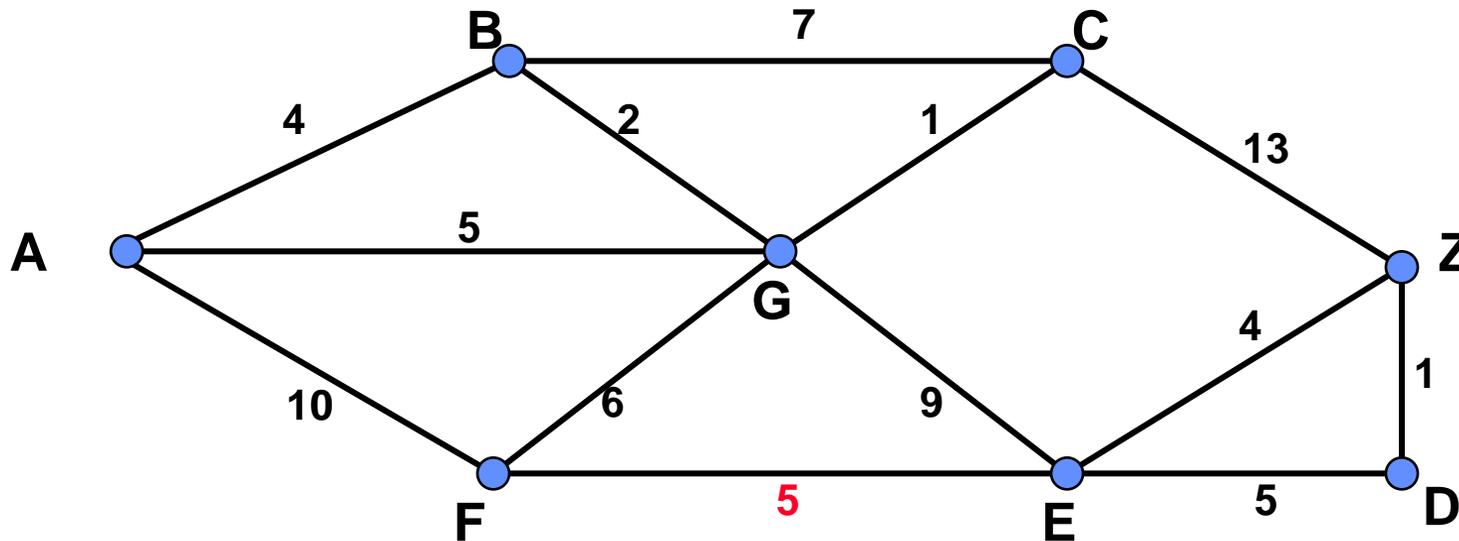
Kürzester Weg von A nach Z: $A \rightarrow F \rightarrow E \rightarrow Z$ (17 Einheiten)

Animation dieser Aufgabe und weitere Infos zum Algorithmus von Dijkstra:

Seminarvortrag und Ausarbeitung von Alex Prentki, WS 2004, Nr. 14

<http://www.fh-wedel.de/Archiv/iw/Lehrveranstaltungen/WS2004/SeminarMC.html>

Beispiel für Algorithmus von Dijkstra



Kürzester Weg von G nach Z: G → E → Z (13 Einheiten)

Knoten (Wegstrecke von G, direkter Vorgänger):

A(5,G)

A(5,G)

A(5,G)

B(2,G)

B(2,G)

C(1,G)

D(∞)

→

D(14,E)

E(9,G)

E(9,G)

E(9,G)

E(9,G)

E(9,G)

F(6,G)

F(6,G)

F(6,G)

F(6,G)

F(6,G)

Z(∞)

Z(14,C)

Z(14,C)

Z(14,C)

Z(14,C)

Z(13,E)

Informierte (Heuristische) Suchstrategien

Gegebene Zusatzinformation:

Schätzfunktion $h(\text{Zustand})$ als Maß für die Entfernung zu einem Zielknoten

- nicht zu aufwändig
- aber genau genug, um Suchfunktion nicht in die Irre zu führen

$h()$ liefert einen positiven Wert: Je kleiner der Wert, desto näher der Zielknoten

Anwendung: „Bergsteigen“

- Spezialform der Tiefensuche
- Es wird genau der Knoten expandiert, der den besten Schätzfunktionswert aufweist
- Beim Aufsteigen im Suchbaum wird der jeweils nächstbeste Knoten expandiert.

Informierte (Heuristische) Suchstrategien

Gegebene Zusatzinformation:

Schätzfunktion $h(\text{Zustand})$ als Maß für die Entfernung zu einem Zielknoten

- nicht zu aufwändig
- aber genau genug, um Suchfunktion nicht in die Irre zu führen

$h()$ liefert einen positiven Wert: Je kleiner der Wert, desto näher der Zielknoten

Anwendung: Optimistisches Bergsteigen

- Spezialform der Tiefensuche
- Es wird nur der Knoten berechnet, der den besten Schätzfunktionswert aufweist
- Zurücksetzen ist nicht möglich: Wenn Schätzfunktion Fehler macht, wird kein Ergebnis gefunden.

Informierte (Heuristische) Suchstrategien

Gegebene Zusatzinformation:

Schätzfunktion $h(\text{Zustand})$ als Maß für die Entfernung zu einem Zielknoten

- nicht zu aufwändig
- aber genau genug, um Suchfunktion nicht in die Irre zu führen

$h()$ liefert einen positiven Wert: Je kleiner der Wert, desto näher der Zielknoten

Anwendung: A*-Verfahren

- Spezialform der Bestensuche
- Es wird genau der Knoten expandiert, bei dem die Summe von Kostenbewertung und Schätzfunktionswert optimal ist.

Weitere Infos für die Anwendung von A* in öffentlichen Verkehrsnetzen:

Seminarvortrag und Ausarbeitung von Stefan Görlich, SS 2005, Nr. 5

<http://www.fh-wedel.de/Archiv/iw/Lehrveranstaltungen/SS2005/SeminarKI.html>

Informierte (Heuristische) Suchstrategien

Der A*-Algorithmus auf kantenbewerteten Graphen

(Verallgemeinerung des Algorithmus von Dijkstra) (**Zustandsbewertung = Knotenbewertung**)

Voraussetzung an Kantenbewertung: Alle Kantenlängen müssen nichtnegativ sein

Voraussetzung an Heuristik $h_B(u)$ für die Abschätzung bzgl. Weglänge $w_B(u)$ zum Zielknoten B:

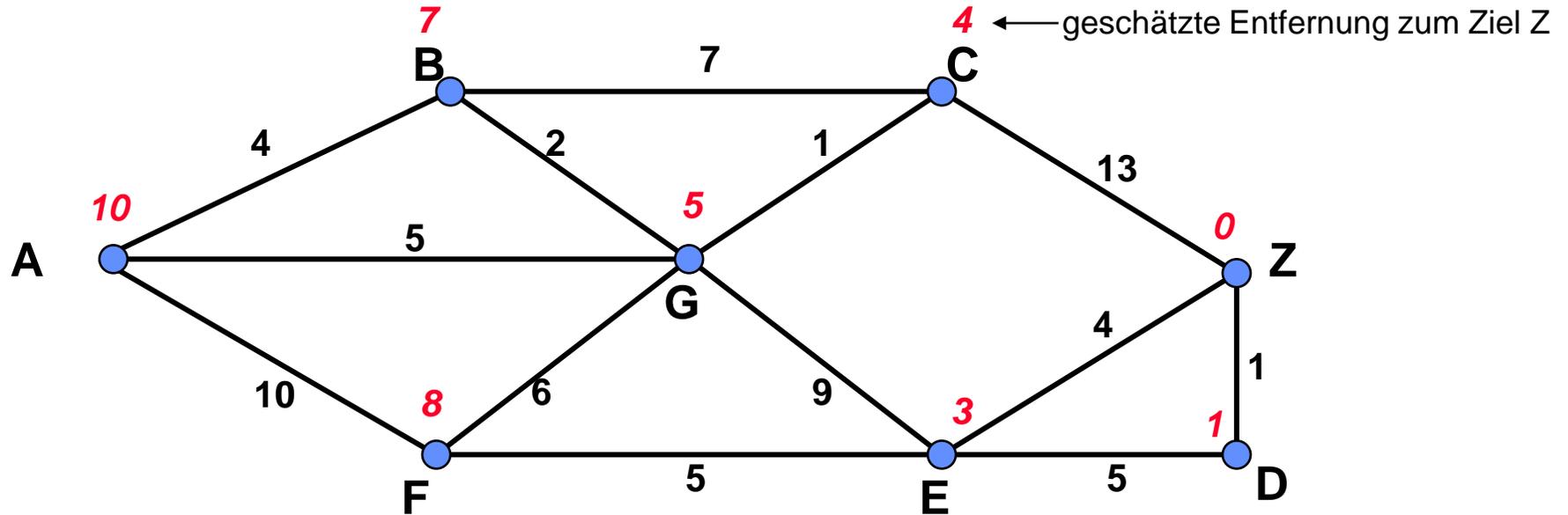
Zulässigkeitsbedingung: $h_B(u) \leq w_B(u)$

Monotoniebedingung: $h_B(u) \leq h_B(v) + \text{Länge}(u,v)$

Algorithmus für Suche des Weges von A nach B mit minimaler Kantenlänge:

- In der Menge **Berechnet** sei nur die Ecke A. Markiere A mit *Weglänge* (A) := 0. In der Menge **Unberechnet** sind alle anderen Ecken des Graphen. Markiere die Nachbarn N von A mit *Weglänge* (N) := *Länge* (A,N)
Schätzung (N) := *Weglänge* (N) + $h_B(N)$
und alle anderen Ecken V mit *Weglänge* (V) := ∞ und *Schätzung* (V) := ∞ .
- Wiederhole:
Wähle die Ecke V aus **Unberechnet** mit der kleinsten *Schätzung* (V)
und verschiebe sie in die Menge **Berechnet**.
Betrachte alle Nachbarn N von V aus **Unberechnet**:
Weglänge (N) := $\min \{ \text{Weglänge} (N), \text{Weglänge} (V) + \text{Länge} (V,N) \}$.
Schätzung (N) := *Weglänge* (N) + $h_B(N)$ (falls Aktualisierung notwendig).
bis V = B

Beispiel für A*-Algorithmus



Kürzester Weg von G nach Z: G → E → Z (13 Einheiten)

Knoten (Wegstrecke von G, direkter Vorgänger, Schätzung zum Ziel):

| | | | | | | |
|--|---|--|---|---|---|--|
| A(5,G,15) | | A(5,G,15) | | A(5,G,15) | | A(5,G,15) |
| B(2,G,9) | | B(2,G,9) | | | | |
| C(1,G,5) | | | | | | |
| D(∞) | → | D(∞) | → | D(∞) | → | D(14,E,15) |
| E(9,G,12) | | E(9,G,12) | | E(9,G,12) | | |
| F(6,G,13) | | F(6,G,14) | | F(6,G,14) | | F(6,G,14) |
| Z(∞) | | Z(14,C,14) | | Z(14,C,14) | | Z(13,E,13) |

Informierte (Heuristische) Suchstrategien

Der A*-Algorithmus auf kantenbewerteten Graphen

(Verallgemeinerung des Algorithmus von Dijkstra) (Zustandsbewertung = Knotenbewertung)

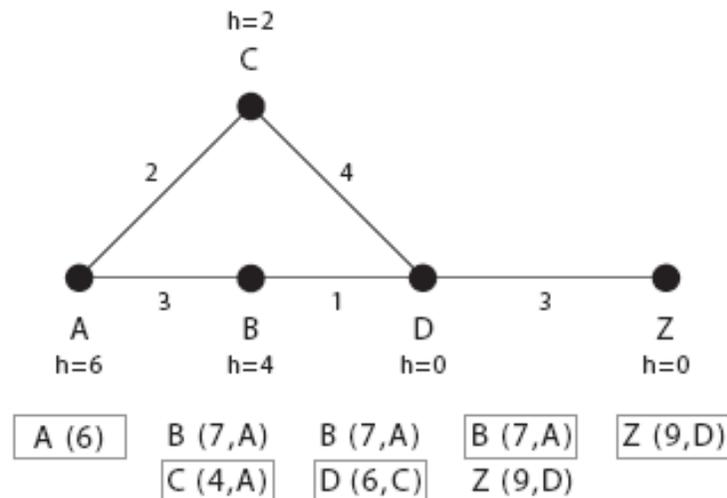
Voraussetzung an Kantenbewertung: Alle Kantenlängen müssen nichtnegativ sein

Voraussetzung an Heuristik $h_B(u)$ für die Abschätzung bzgl. Weglänge $w_B(u)$ zum Zielknoten B:

Zulässigkeitsbedingung: $h_B(u) \leq w_B(u)$

Was passiert bei Wegfall der Monotoniebedingung: $h_B(u) \leq h_B(v) + \text{Länge}(u,v)$

Beispiel:



Aus: Diplomarbeit Andre Keller (SS 2008)

Fehler: D wird nicht mehr aktualisiert, weil es schon in **Berechnet** ist.

Informierte (Heuristische) Suchstrategien

Der A*-Algorithmus auf kantenbewerteten Graphen

(Verallgemeinerung des Algorithmus von Dijkstra) (Zustandsbewertung = Knotenbewertung)

Voraussetzung an Kantenbewertung: Alle Kantenlängen müssen nichtnegativ sein

Voraussetzung an Heuristik $h_B(u)$ für die Abschätzung bzgl. Weglänge $w_B(u)$ zum Zielknoten B:

Nur Zulässigkeitsbedingung: $h_B(u) \leq w_B(u)$

Algorithmus für Suche des Weges von A nach B mit minimaler Kantenlänge:

- In der Menge **Berechnet** sei nur die Ecke A. Markiere A mit *Weglänge* $(A) := 0$.
In der Menge **Unberechnet** sind alle anderen Ecken des Graphen.
Markiere die Nachbarn N von A mit *Weglänge* $(N) := \text{Länge}(A, N)$
Schätzung $(N) := \text{Weglänge}(N) + h_B(N)$
und alle anderen Ecken V mit *Weglänge* $(V) := \infty$ und *Schätzung* $(V) := \infty$.
- Wiederhole:
Wähle die Ecke V aus **Unberechnet** mit der kleinsten *Schätzung* (V)
und verschiebe sie in die Menge **Berechnet**.
Betrachte alle Nachbarn N von V aus **Berechnet** und **Unberechnet**:
Weglänge $(N) := \min \{ \text{Weglänge}(N), \text{Weglänge}(V) + \text{Länge}(V, N) \}$.
Schätzung $(N) := \text{Weglänge}(N) + h_B(N)$ (falls Aktualisierung notwendig).
Falls Aktualisierung bei Nachbarn N^* aus **Berechnet erfolgte:**
Verschiebe N^* wieder nach **Unberechnet.**

bis $V = B$