

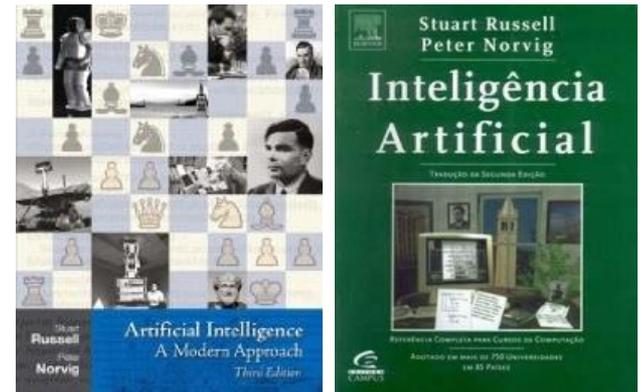
# **Tópicos Especiais: Inteligência Artificial**

## **RESOLUÇÃO DE PROBLEMAS POR MEIO DE BUSCA**

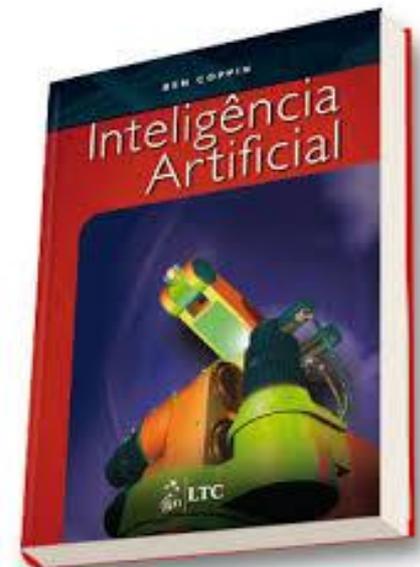
Material baseado e adaptado do Cap. 3 do Livro  
Inteligência Artificial de Russel & Norving

# Bibliografia

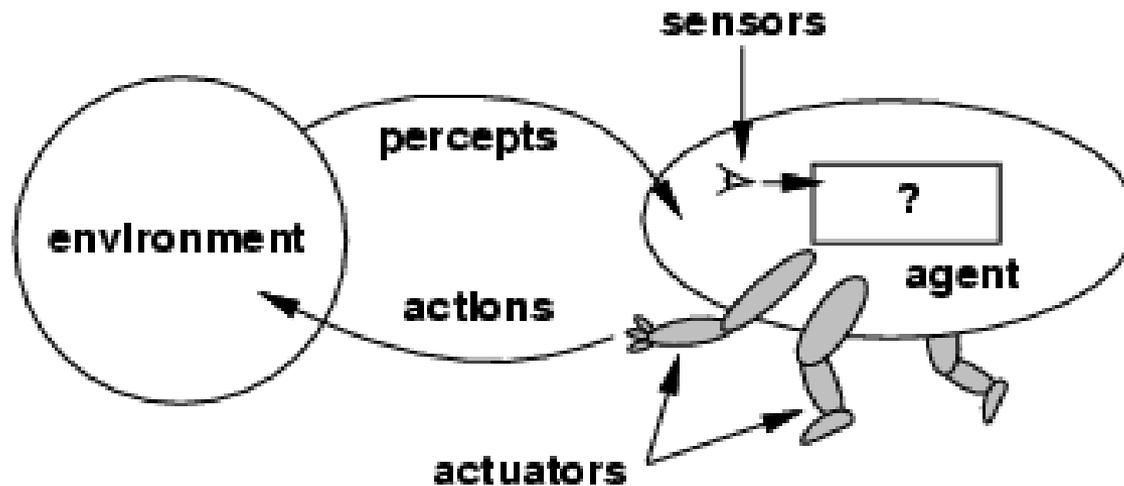
- Inteligência Artificial
  - Russell & Norvig
  - Site: <http://aima.cs.berkeley.edu>



- Inteligência Artificial, Ben Coppin.



# Relembrando... Agentes



- Um **agente** é algo capaz de perceber seu **ambiente** por meio de **sensores** e de agir sobre esse ambiente por meio de **atuadores**.
  - Agentes reativos simples
  - Agentes reativos baseados em modelos
  - Agentes baseados em objetivos
  - Agentes baseados na utilidade

# Agentes de resolução de problemas

- Agentes reativos não funcionam em ambientes para quais o número de regras condição-ação é grande demais para armazenar.
- Nesse caso podemos construir um tipo de agente baseado em **objetivo** chamado de agente de resolução de problemas.

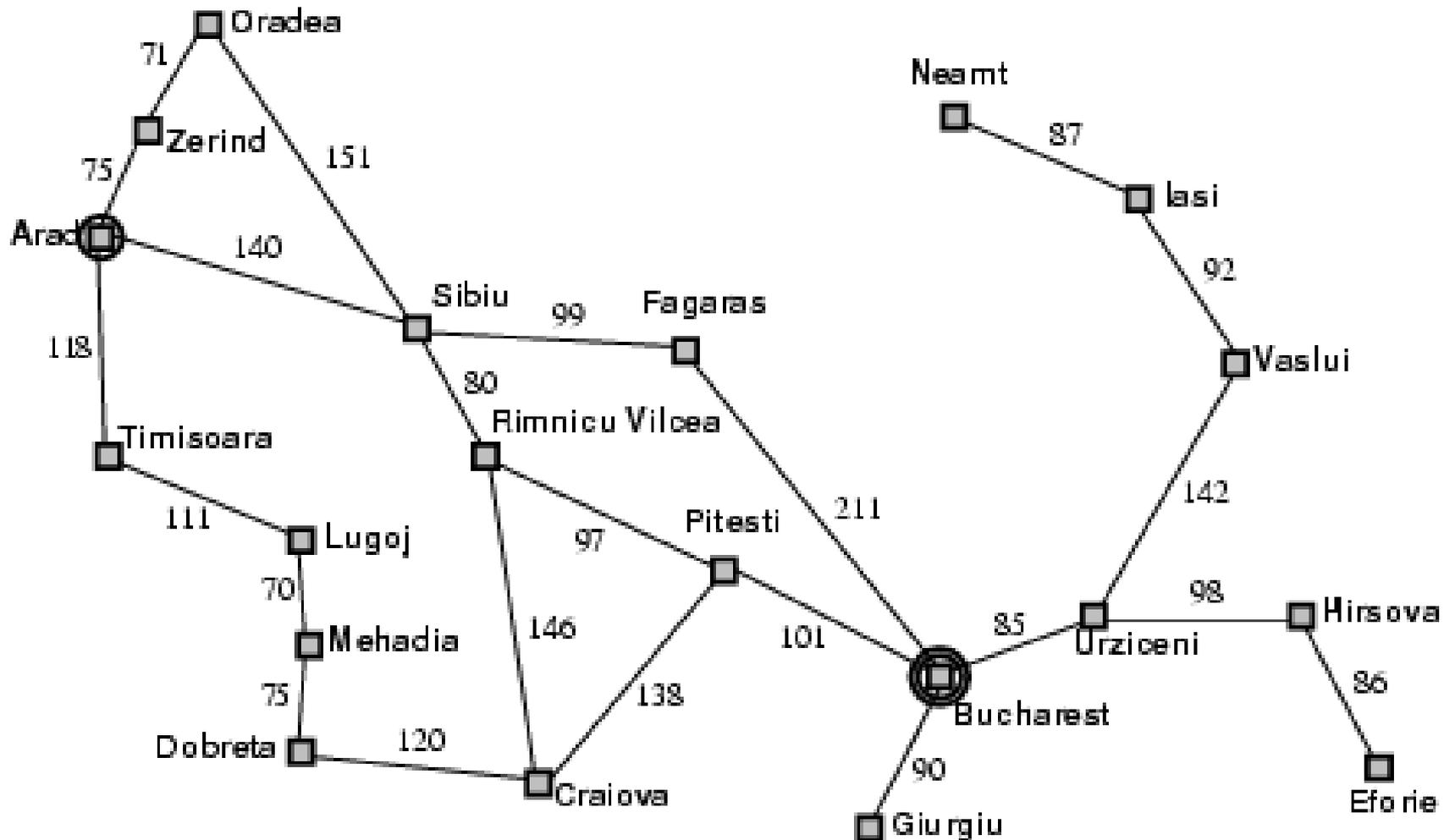
# Busca

- Um agente com várias opções imediatas pode decidir o que fazer comparando diferentes sequências de ações possíveis.
- Esse processo de procurar pela melhor sequência é chamado de busca.
- Formular objetivo → buscar → executar

# Exemplo: Romênia

- De férias na Romênia; atualmente em Arad.
- Vôo sai amanhã de Bucareste.
- Formular objetivo:
  - Estar em Bucareste
- Formular problema:
  - estados: cidades
  - ações: dirigir entre as cidades
- Encontrar solução:
  - sequência de cidades, ex., Arad, Sibiu, Fagaras, Bucareste.

# Exemplo: Romênia



# Formulação de problemas

Um **problema** é definido por quatro itens:

1. **Estado inicial** ex., “em Arad”
  2. **Ações ou função sucessor**  $S(x)$  = conjunto de pares estado-ação
    - ex.,  $S(\text{Arad}) = \{ \langle \text{Arad} \rightarrow \text{Zerind}, \text{Zerind} \rangle, \dots \}$
  3. **Teste de objetivo**, pode ser
    - **explícito**, ex.,  $x = \text{“em Bucharest”}$
    - **implícito**, ex.,  $\text{Cheque-mate}(x)$
  4. **Custo de caminho** (aditivo)
    - ex., soma das distâncias, número de ações executadas, etc.
    - $c(x, a, y)$  é o **custo do passo**, que deve ser sempre  $\geq 0$
- Uma **solução** é uma sequência de ações que levam do estado inicial para o estado objetivo.
  - Uma **solução ótima** é uma solução com o menor custo de caminho.

# Agente de Resolução de Problemas

```
function SIMPLE-PROBLEM-SOLVING-AGENT(percept) returns an action
  static: seq, an action sequence, initially empty
           state, some description of the current world state
           goal, a goal, initially null
           problem, a problem formulation

  state ← UPDATE-STATE(state, percept)
  if seq is empty then do
    goal ← FORMULATE-GOAL(state)
    problem ← FORMULATE-PROBLEM(state, goal)
    seq ← SEARCH(problem)
  action ← FIRST(seq)
  seq ← REST(seq)
  return action
```

Supõe que ambiente é estático, observável, discreto e determinístico.

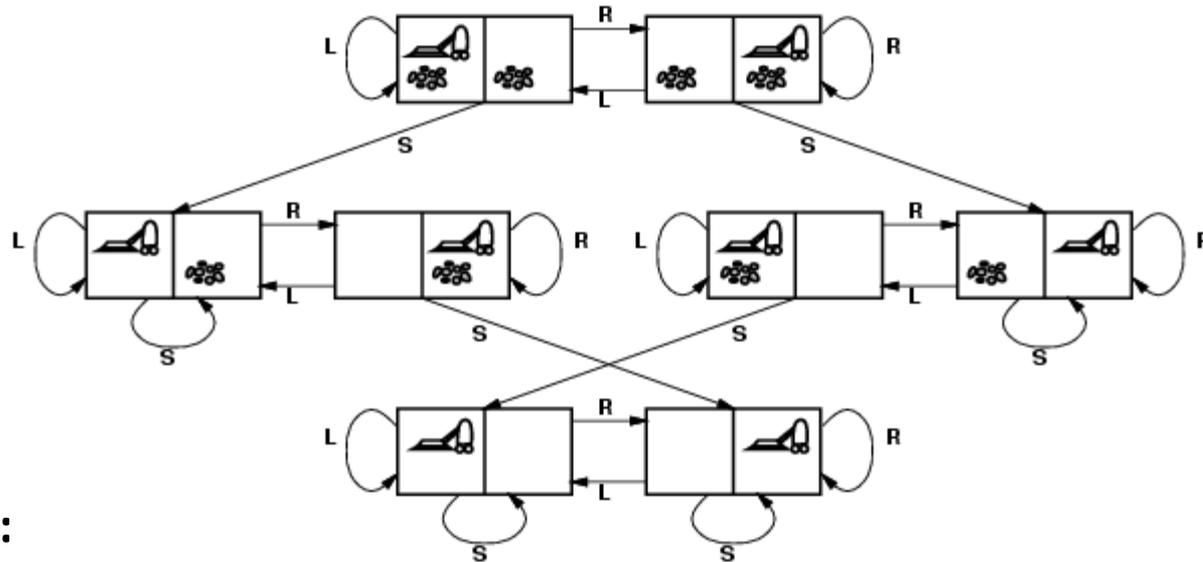
# Espaço de estados

- O conjunto de todos os estados acessíveis a partir de um estado inicial é chamado de espaço de estados.
  - Os estados acessíveis são aqueles dados pela função sucessora.
- *O espaço de estados pode ser interpretado como um grafo em que os nós são estados e os arcos são ações.*

# Selecionando um espaço de estados

- O mundo real é absurdamente complexo
  - o espaço de estados é uma **abstração**
- Estado (abstrato) = conjunto de estados reais
- Ação (abstrata) = combinação complexa de ações reais
  - ex., "Arad → Zerind" representa um conjunto complexo de rotas, desvios, paradas, etc.
  - Qualquer estado real do conjunto "em Arad" deve levar a algum estado real "em Zerind".
- Solução (abstrata) = conjunto de caminhos reais que são soluções no mundo real
- A abstração é útil se cada ação abstrata é mais fácil de executar que o problema original.

# Exemplo 1: Espaço de Estados do Mundo do Aspirador de Pó



- **Estados:**
- **Estado inicial:** Qualquer um
- **Função sucessor:** pode-se executar qualquer uma das ações em cada estado (esquerda, direita, aspirar)
- **Teste de objetivo:** Verifica se todos os quadrados estão limpos
- **Custo do caminho:** Cada passo custa 1, e assim o custo do caminho é o número de passos do caminho

# Exemplo 2:

## O quebra-cabeça de 8 peças

7	2	4
5		6
8	3	1

Start State

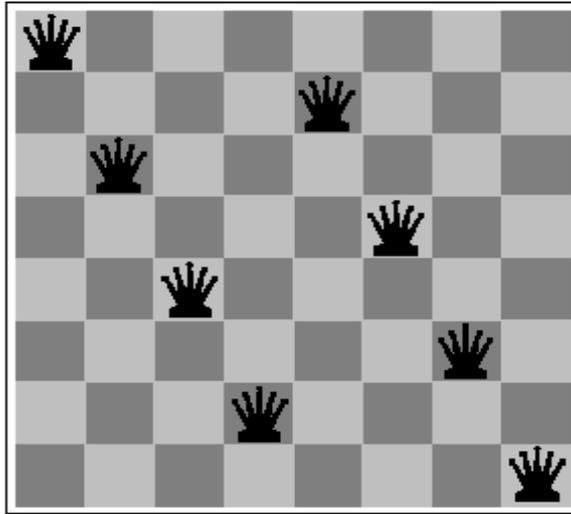
	1	2
3	4	5
6	7	8

Goal State

- **Estados:** Especifica a posição de cada uma das peças e do espaço vazio
- **Estado inicial:** Qualquer um
- **Função sucessor:** gera os estados válidos que resultam da tentativa de executar as quatro ações (mover espaço vazio para esquerda, direita, acima ou abaixo)
- **Teste de objetivo:** Verifica se o estado corresponde à configuração objetivo.
- **Custo do caminho:** Cada passo custa 1, e assim o custo do caminho é o número de passos do caminho

# Exemplo 3: Oito rainhas

## *Formulação incremental*

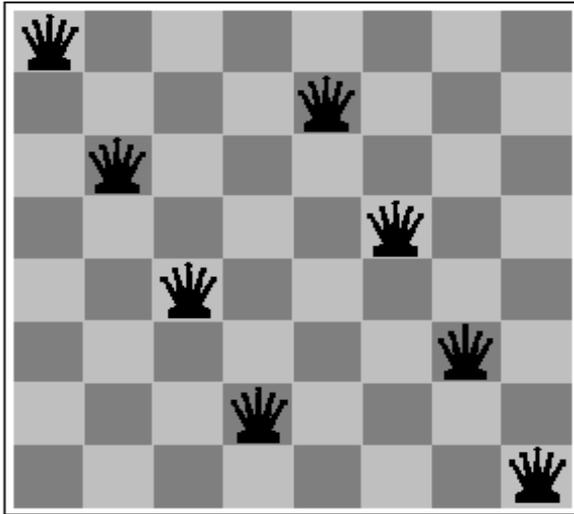


Quasi solução

- **Estados:** qualquer disposição de 0 a 8 rainhas
- **Estado inicial:** nenhuma rainha
- **Função sucessor:** colocar 1 rainha em qualquer vazio
- **Teste:** 8 rainhas no tabuleiro, nenhuma atacada
- $64 \times 63 \times \dots \times 57 = 3 \times 10^{14}$  sequências para investigar

# Exemplo 3: Oito rainhas

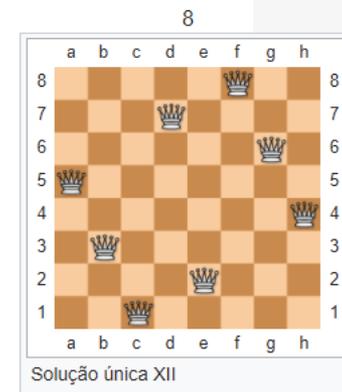
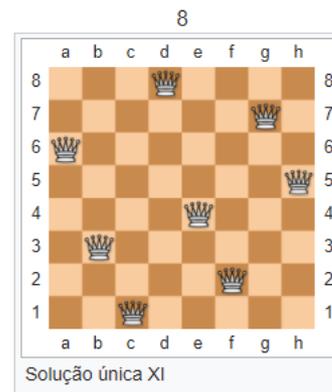
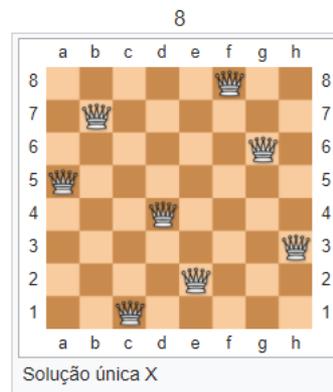
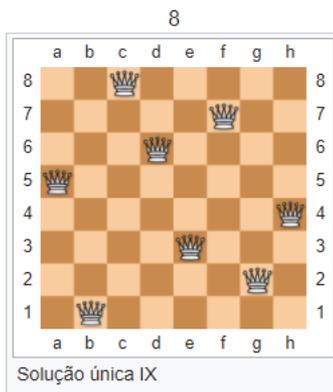
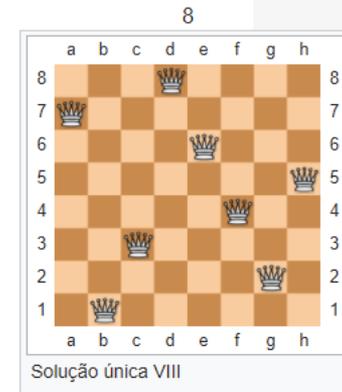
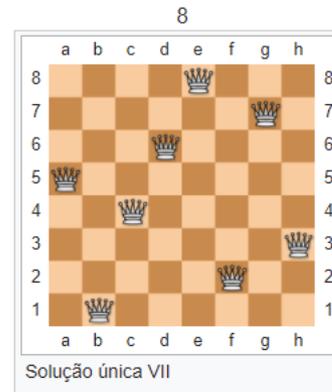
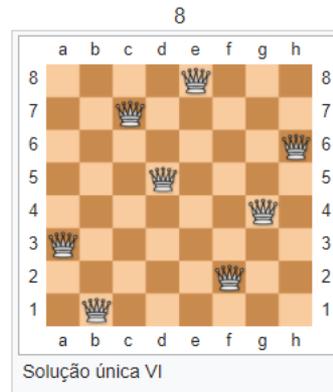
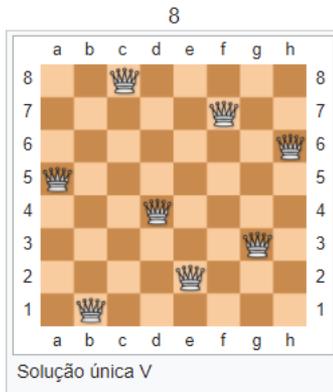
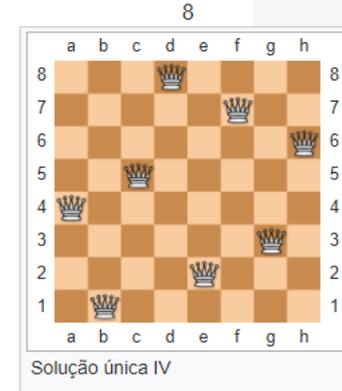
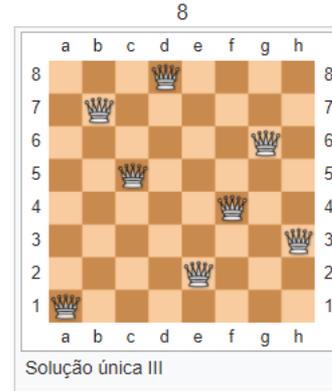
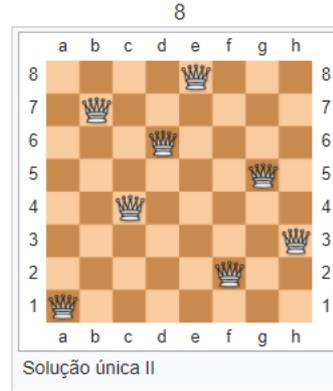
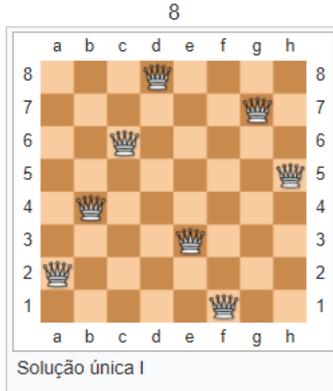
## *Formulação de estados completos*



- **Estados:** disposições de  $n$  rainhas, uma por coluna, nas  $n$  colunas mais à esquerda sem que nenhuma rainha ataque outra
- **Função sucessor:** adicionar uma rainha a qualquer quadrado na coluna vazia mais à esquerda, de tal modo que ela não seja atacada
- Tamanho do espaço de estados: 2.057

# Tem solução?

O problema possui 92 soluções distintas, que podem ser obtidas a partir de um conjunto de 12 soluções únicas, aplicando operações de simetria (rotação e reflexão).



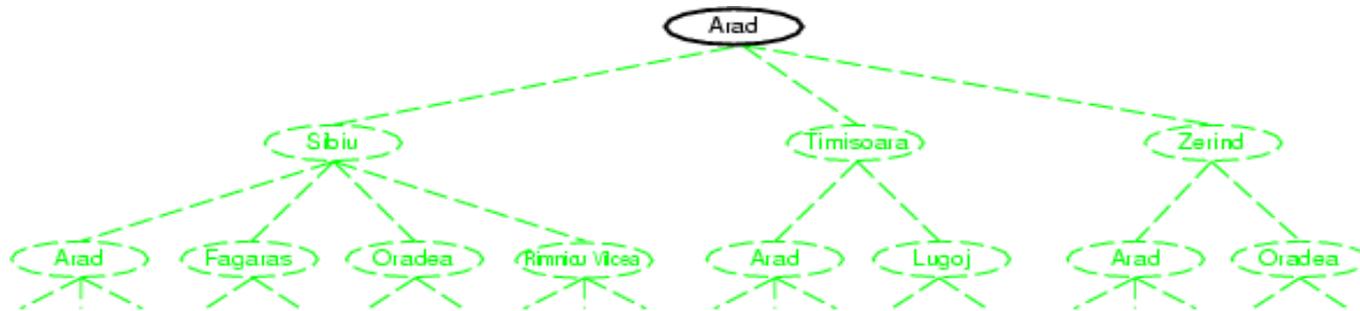
# Problemas do mundo real

- Problema de roteamento
  - encontrar a melhor rota de um ponto a outro (aplicações: redes de computadores, planejamento militar, planejamento de viagens aéreas)
- Problemas de tour
  - visitar cada ponto pelo menos uma vez
- Caixeiro viajante
  - visitar cada cidade exatamente uma vez
  - encontrar o caminho mais curto
- Layout de VLSI
  - posicionamento de componentes e conexões em um chip
- Projeto de proteínas
  - encontrar uma sequência de aminoácidos que serão incorporados em uma proteína tridimensional para curar alguma doença.
- Pesquisas na Web
  - é fácil pensar na Web como um grafo de nós conectados por links

# Busca de soluções

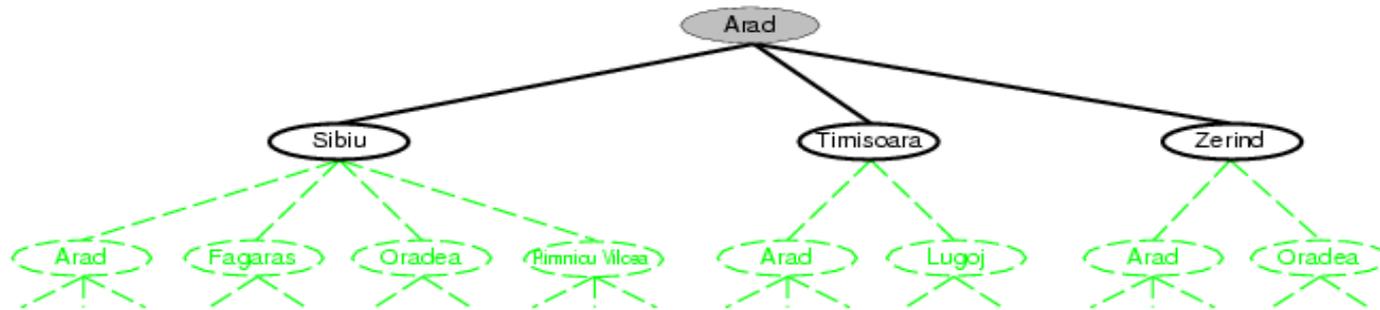
- Idéia: Percorrer o espaço de estados a partir de uma *árvore de busca*.
- *Expandir* o estado atual aplicando a função sucessor, *gerando* novos estados.
- Busca: seguir um caminho, deixando os outros para depois.
- A *estratégia de busca* determina qual caminho seguir.

# Exemplo de árvore de busca



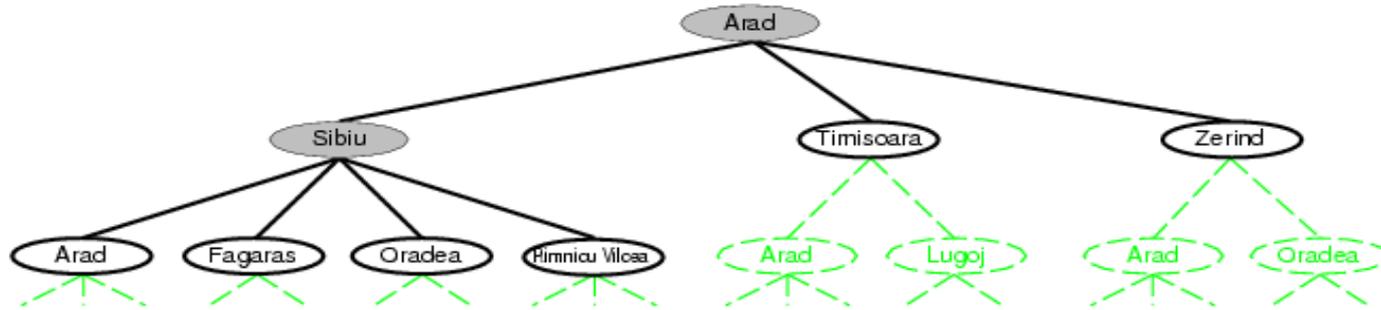
Estado inicial

# Exemplo de árvore de busca



Depois de expandir Arad

# Exemplo de árvore de busca



Depois de expandir Sibiu

# Descrição informal do algoritmo geral de busca em árvore

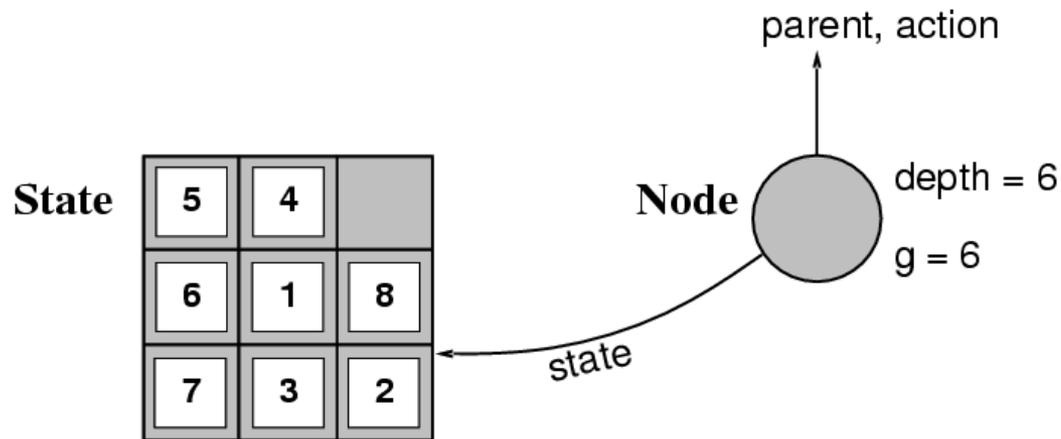
```
function TREE-SEARCH(problem, strategy) returns a solution, or failure
  initialize the search tree using the initial state of problem
  loop do
    if there are no candidates for expansion then return failure
    choose a leaf node for expansion according to strategy
    if the node contains a goal state then return the corresponding solution
    else expand the node and add the resulting nodes to the search tree
```

# Árvore de busca não é equivalente a espaço de estados!

- Há 20 estados no mapa da Romênia (espaço de estados), mas infinitos caminhos a percorrer. Portanto a árvore de busca, neste caso, tem tamanho infinito.
  - Caminho infinito: Arad-Sibiu-Arad-Sibiu-Arad-...

# Estados vs. nós

- Um **estado** é uma (representação de) uma configuração física
- Um **nó** é uma estrutura de dados que é parte da árvore de busca e inclui **estado, nó pai, ação, custo do caminho  $g(x)$ , profundidade**



- A função `Expand` cria novos nós, preenchendo os vários campos e usando a função sucessor do problema para gerar os estados correspondentes.
- A coleção de nós que foram gerados, mas ainda não foram expandidos é chamada de borda (ou fringe)
  - Geralmente implementados como uma fila.
  - A maneira como os nós entram na fila determina a estratégia de busca.

# Algoritmo geral de busca em árvore

```
function TREE-SEARCH(problem, fringe) returns a solution, or failure
  fringe ← INSERT(MAKE-NODE(INITIAL-STATE[problem]), fringe)
  loop do
    if fringe is empty then return failure
    node ← REMOVE-FRONT(fringe)
    if GOAL-TEST[problem](STATE[node]) then return SOLUTION(node)
    fringe ← INSERTALL(EXPAND(node, problem), fringe)
```

---

```
function EXPAND(node, problem) returns a set of nodes
  successors ← the empty set
  for each action, result in SUCCESSOR-FN[problem](STATE[node]) do
    s ← a new NODE
    PARENT-NODE[s] ← node; ACTION[s] ← action; STATE[s] ← result
    PATH-COST[s] ← PATH-COST[node] + STEP-COST(node, action, s)
    DEPTH[s] ← DEPTH[node] + 1
    add s to successors
  return successors
```

# Estratégias de busca

- Uma estratégia de busca é definida pela escolha da **ordem da expansão de nós**
- Estratégias são avaliadas de acordo com os seguintes critérios:
  - **completeza**: o algoritmo sempre encontra a solução se ela existe?
  - **complexidade de tempo**: número de nós gerados
  - **complexidade de espaço**: número máximo de nós na memória
  - **otimização**: a estratégia encontra a solução ótima?
- Complexidade de tempo e espaço são medidas em termos de:
  - *b*: máximo fator de ramificação da árvore (número máximo de sucessores de qualquer nó)
  - *d*: profundidade do nó objetivo menos profundo
  - *m*: o comprimento máximo de qualquer caminho no espaço de estados (pode ser  $\infty$ )

# Formulação de problemas

Um **problema** é definido por quatro itens:

1. **Estado inicial** ex., “em Arad”
  2. **Ações ou função sucessor**  $S(x)$  = conjunto de pares ação-estado
    - ex.,  $S(\text{Arad}) = \{\langle \text{Arad} \rightarrow \text{Zerind}, \text{Zerind} \rangle, \dots \}$
  3. **Teste de objetivo**, pode ser
    - **explícito**, ex.,  $x = \text{“em Bucareste”}$
    - **implícito**, ex.,  $\text{Cheque-mate}(x)$
    -
  4. **Custo de caminho** (aditivo)
    - ex., soma das distâncias, número de ações executadas, etc.
    - $c(x, a, y)$  é o **custo do passo**, que deve ser sempre  $\geq 0$
- Uma **solução** é uma seqüência de ações que levam do estado inicial para o estado objetivo.
  - Uma **solução ótima** é uma solução com o menor custo de caminho.

# Algoritmo geral de busca em árvore

```
function TREE-SEARCH(problem, fringe) returns a solution, or failure  
  fringe ← INSERT(MAKE-NODE(INITIAL-STATE[problem]), fringe)  
  loop do  
    if fringe is empty then return failure  
    node ← REMOVE-FRONT(fringe)  
    if GOAL-TEST[problem](STATE[node]) then return SOLUTION(node)  
    fringe ← INSERTALL(EXPAND(node, problem), fringe)
```

---

```
function EXPAND(node, problem) returns a set of nodes  
  successors ← the empty set  
  for each action, result in SUCCESSOR-FN[problem](STATE[node]) do  
    s ← a new NODE  
    PARENT-NODE[s] ← node; ACTION[s] ← action; STATE[s] ← result  
    PATH-COST[s] ← PATH-COST[node] + STEP-COST(node, action, s)  
    DEPTH[s] ← DEPTH[node] + 1  
    add s to successors  
  return successors
```

# Estratégias de Busca

## Sem Informação (ou Busca Cega)

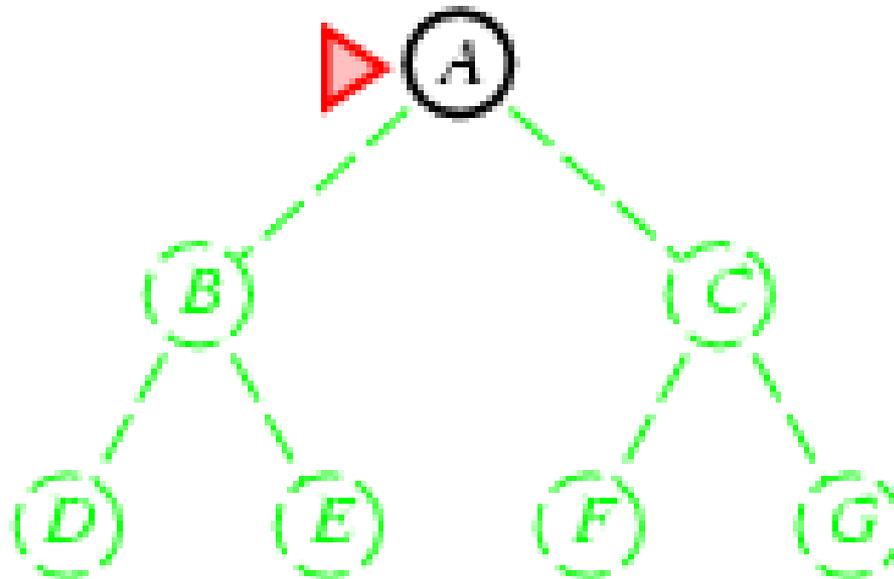
- Estratégias de busca **sem informação** usam apenas a informação disponível na definição do problema.
  - Apenas geram sucessores e verificam se o estado objetivo foi atingido.
- As estratégias de busca sem informação se distinguem pela **ordem** em que os nós são expandidos.
  - Busca em extensão (*Breadth-first*)
  - Busca de custo uniforme
  - Busca em profundidade (*Depth-first*)
  - Busca em profundidade limitada
  - Busca de aprofundamento iterativo

# Estratégias de busca

- Estratégias são avaliadas de acordo com os seguintes critérios:
  - **completeza**: o algoritmo sempre encontra a solução se ela existe?
  - **complexidade de tempo**: número de nós gerados
  - **complexidade de espaço**: número máximo de nós na memória
  - **otimização**: a estratégia encontra a solução ótima?
- Complexidade de tempo e espaço são medidas em termos de:
  - *b*: máximo fator de ramificação da árvore (número máximo de sucessores de qualquer nó)
  - *d*: profundidade do nó objetivo menos profundo
  - *m*: o comprimento máximo de qualquer caminho no espaço de estados (pode ser  $\infty$ )

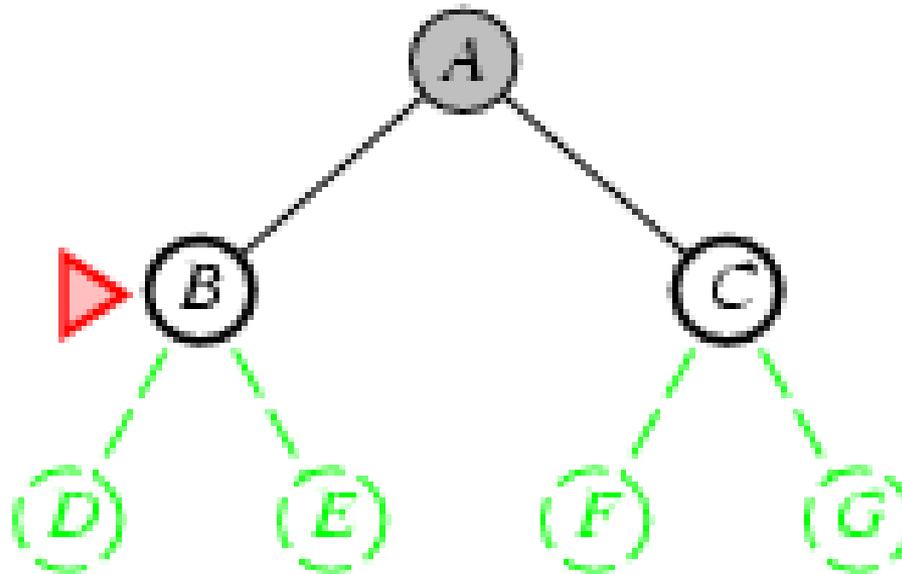
# Busca em extensão

- Expandir o nó não-expandido mais perto da raiz.
- **Implementação:**
  - a *borda* é uma fila FIFO (first-in, first-out), isto é, novos itens entram no final.



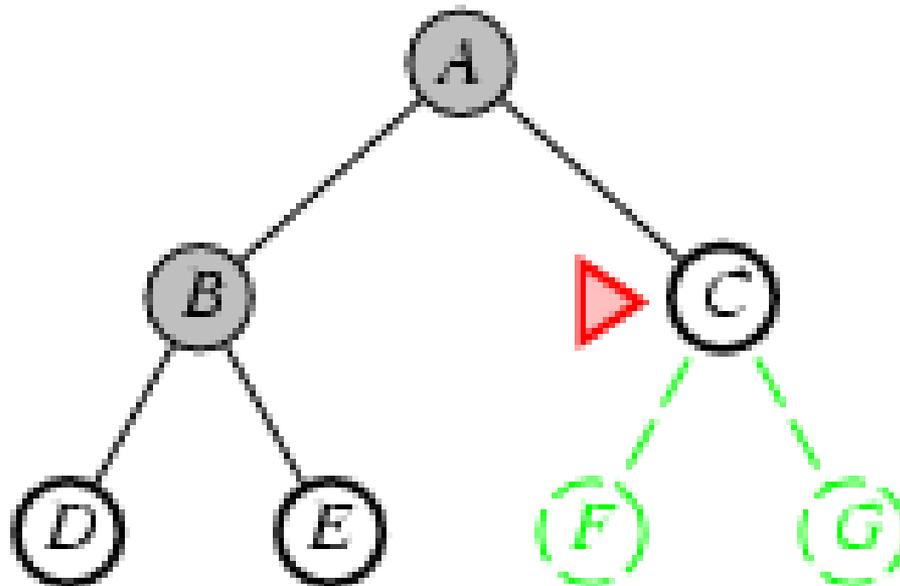
# Busca em extensão

- Expandir o nó não-expandido mais perto da raiz.
- **Implementação:**
  - a *borda* é uma fila FIFO (first-in, first-out), isto é, novos itens entram no final.



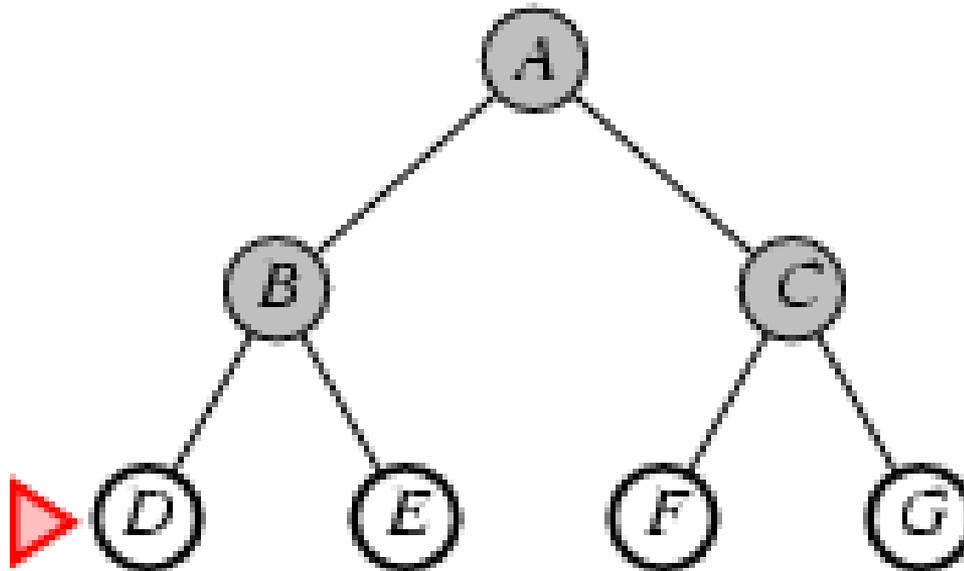
# Busca em extensão

- Expandir o nó não-expandido mais perto da raiz.
- **Implementação:**
  - a *borda* é uma fila FIFO (first-in, first-out), isto é, novos itens entram no final.



# Busca em extensão

- Expandir o nó não-expandido mais perto da raiz.
- **Implementação:**
  - a *borda* é uma fila FIFO (first-in, first-out), isto é, novos itens entram no final.



# Propriedades da busca em extensão

- **Completa?** Sim (se  $b$  é finito)
- **Tempo?**  $1+b+b^2+b^3+\dots +b^d + b(b^d-1) = O(b^{d+1})$
- **Espaço?**  $O(b^{d+1})$  (mantém todos os nós na memória)
- **Ótima?** Sim (se todas as ações tiverem o mesmo custo)

# Requisitos de Tempo e Memória para a Busca em Extensão

- Busca com fator de ramificação  $b=10$ .
- Supondo que 10.000 nós possam ser gerados por segundo e que um nó exige 1KB de espaço.

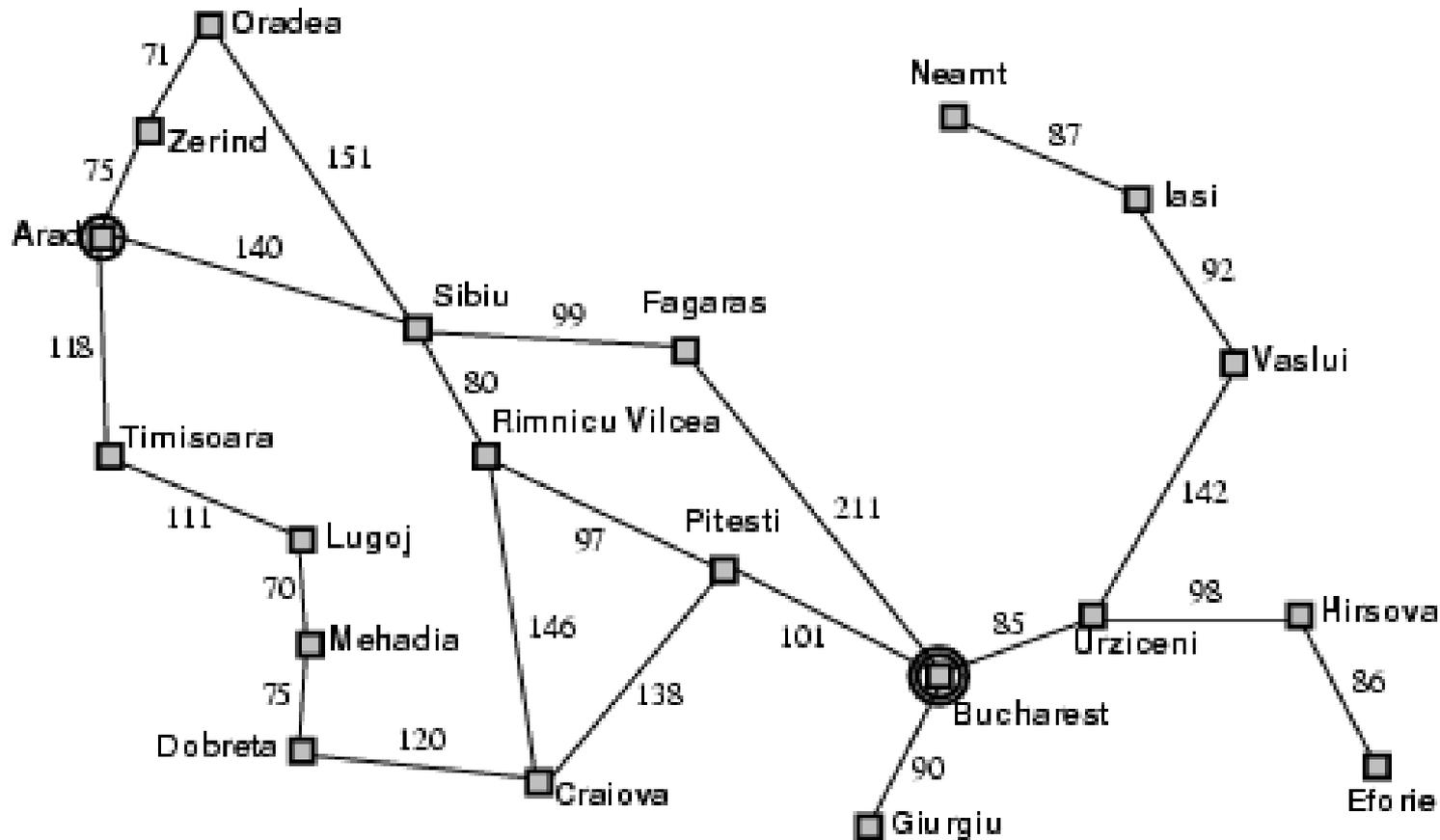
Profundidade	Nós	Tempo	Memória
2	1100	0.11 segundo	1 megabyte
4	111.100	11 segundos	106 megabytes
6	$10^7$	19 minutos	10 gigabytes
8	$10^9$	31 horas	1 terabyte
10	$10^{11}$	129 dias	101 terabytes
12	$10^{13}$	35 anos	10 petabytes
14	$10^{15}$	3.523 anos	1 exabyte

# Busca de custo uniforme

- Expande o nó não-expandido que tenha o caminho de custo mais baixo.
- **Implementação:**
  - *borda* = fila ordenada pelo custo do caminho
- Equivalente a busca em extensão se os custos são todos iguais
- Completa? Sim, se o custo de cada passo  $\geq \epsilon$
- Tempo? # de nós com  $g \leq$  custo da solução ótima,  $O(b^{\lceil C^*/\epsilon \rceil})$  onde  $C^*$  é o custo da solução ótima
- Espaço? de nós com  $g \leq$  custo da solução ótima,  $O(b^{\lceil C^*/\epsilon \rceil})$
- Ótima? Sim pois os nós são expandidos em ordem crescente de custo total.

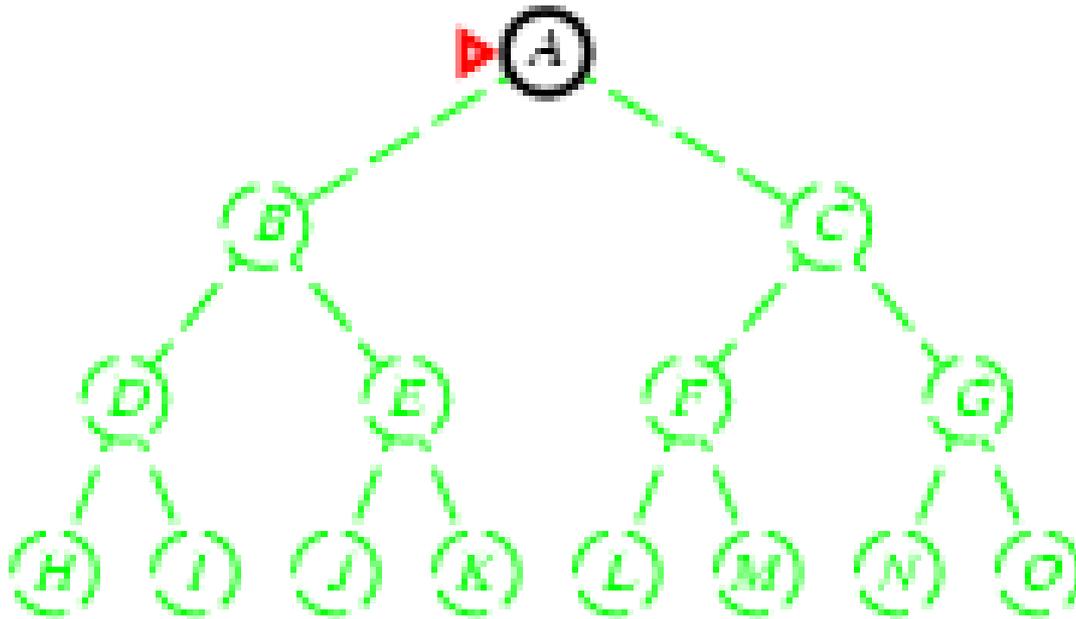
# Exercício

- Aplicar busca de custo uniforme para achar o caminho mais curto entre Arad e Bucareste.



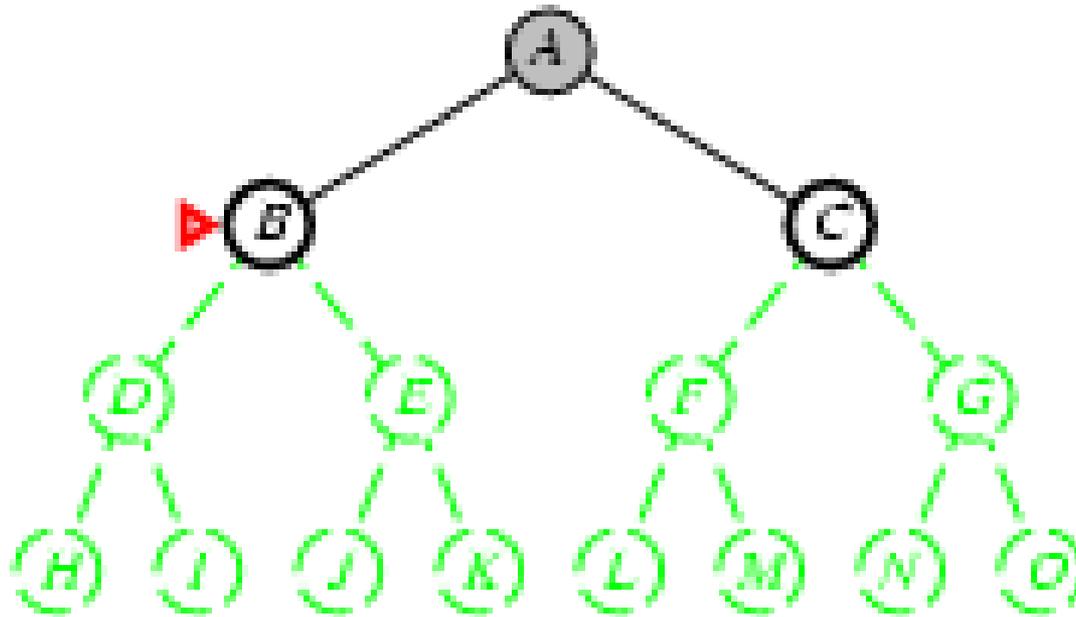
# Busca em Profundidade

- Expande o nó não-expandido mais profundo.
- **Implementação:**
  - *borda* = fila LIFO (*last-in, first-out*) = pilha



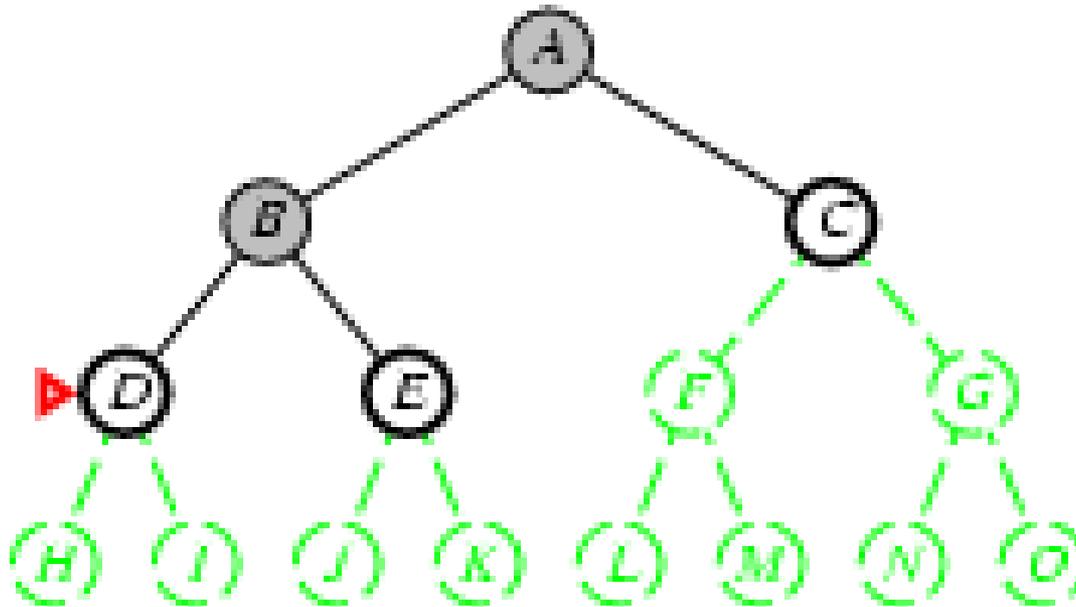
# Busca em Profundidade

- Expande o nó não-expandido mais profundo.
- **Implementação:**
  - *borda* = fila LIFO (*last-in, first-out*) = pilha



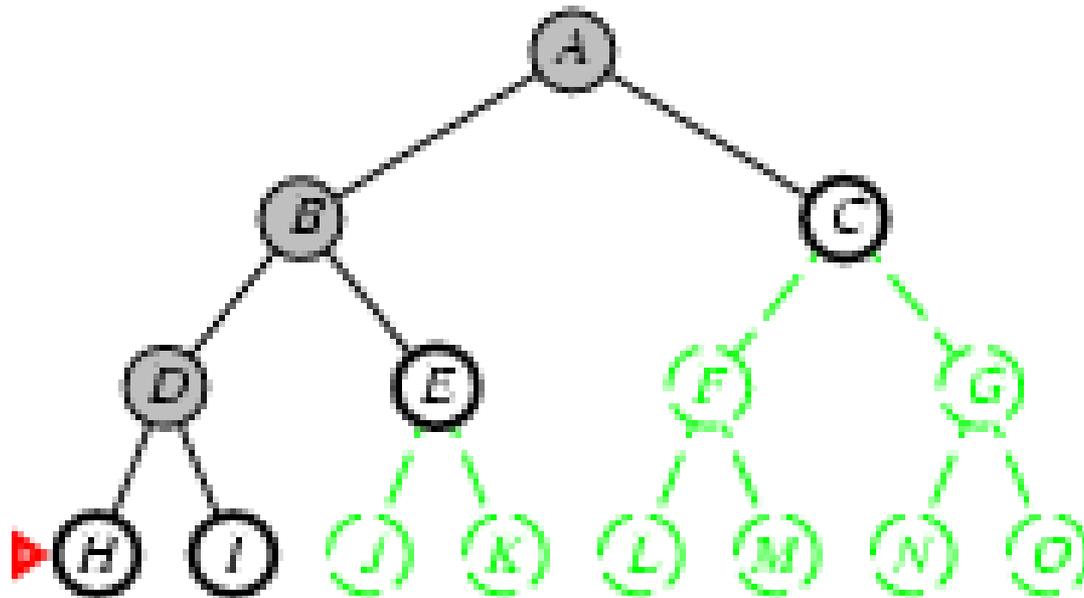
# Busca em Profundidade

- Expande o nó não-expandido mais profundo.
- **Implementação:**
  - *borda* = fila LIFO (*last-in, first-out*) = pilha



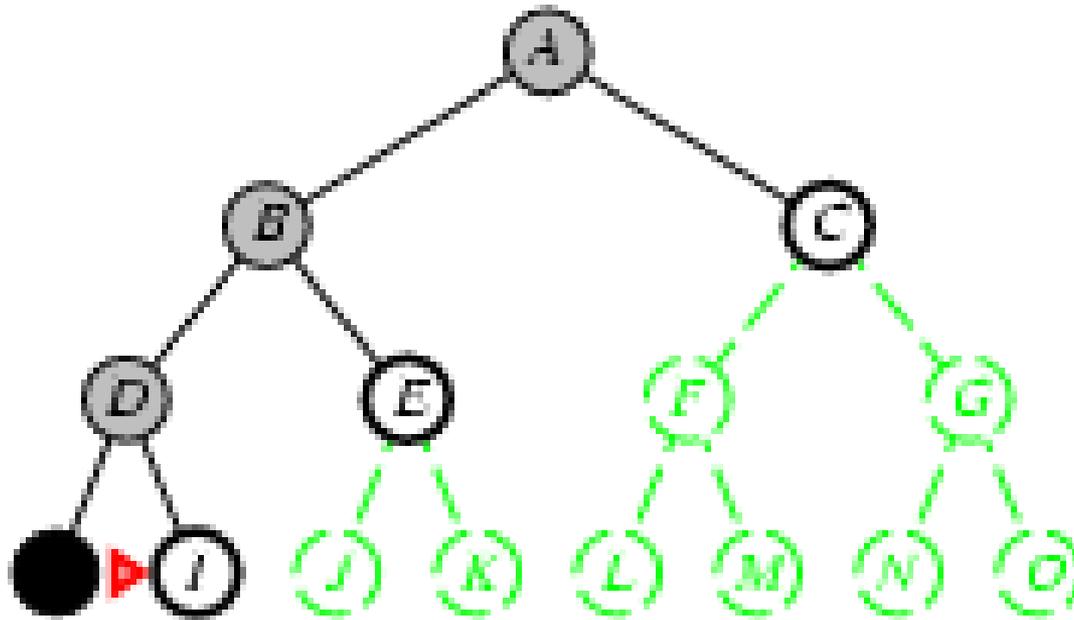
# Busca em Profundidade

- Expande o nó não-expandido mais profundo.
- **Implementação:**
  - *borda* = fila LIFO (*last-in, first-out*) = pilha



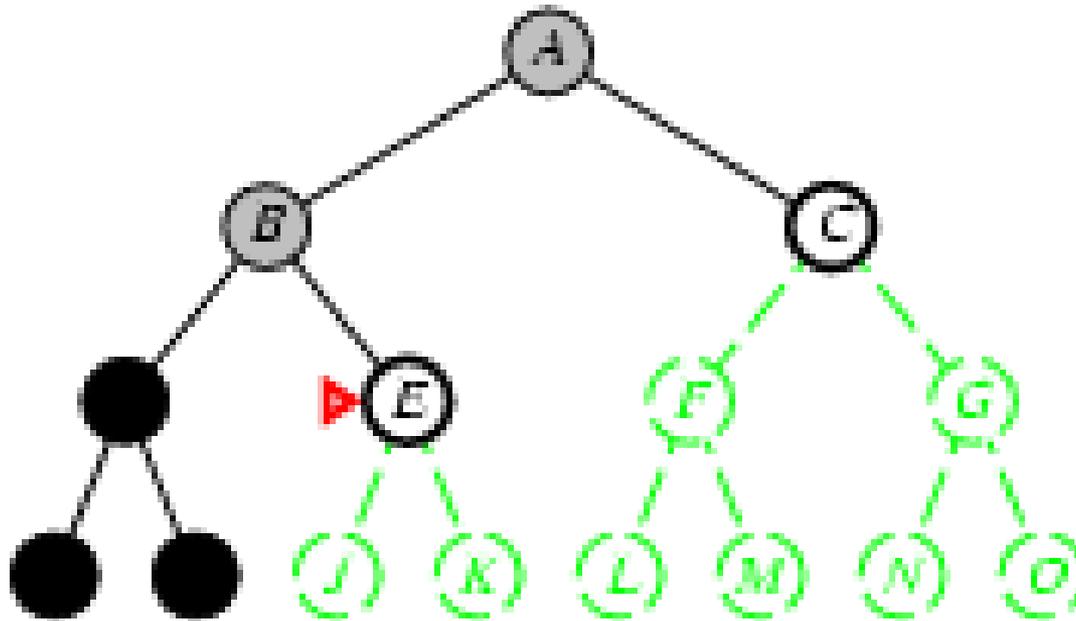
# Busca em Profundidade

- Expande o nó não-expandido mais profundo.
- **Implementação:**
  - *borda* = fila LIFO (*last-in, first-out*) = pilha



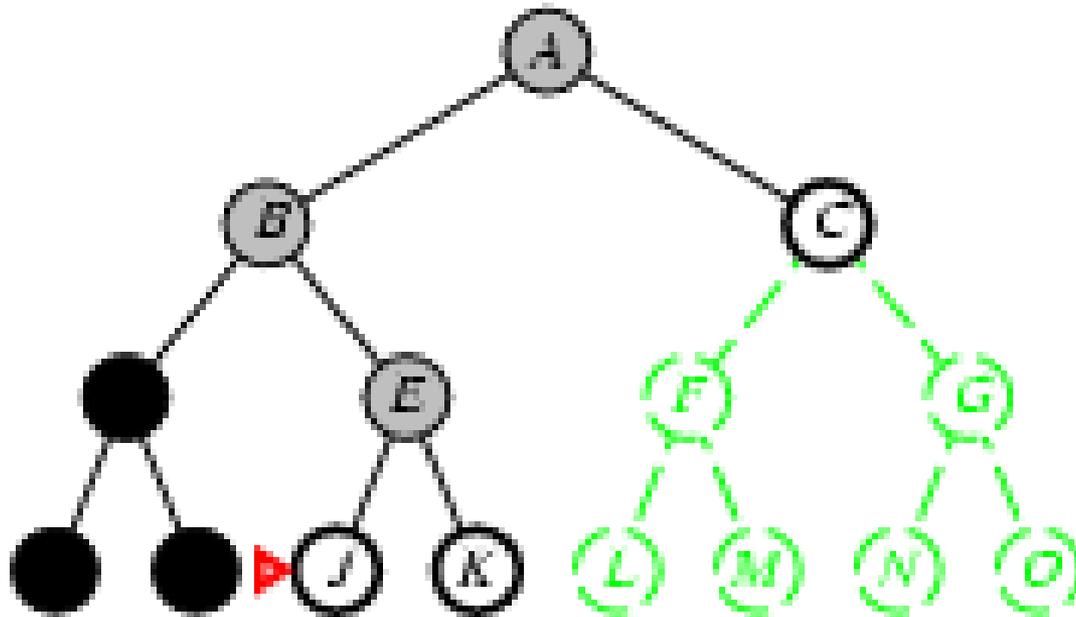
# Busca em Profundidade

- Expande o nó não-expandido mais profundo.
- **Implementação:**
  - *borda* = fila LIFO (*last-in, first-out*) = pilha



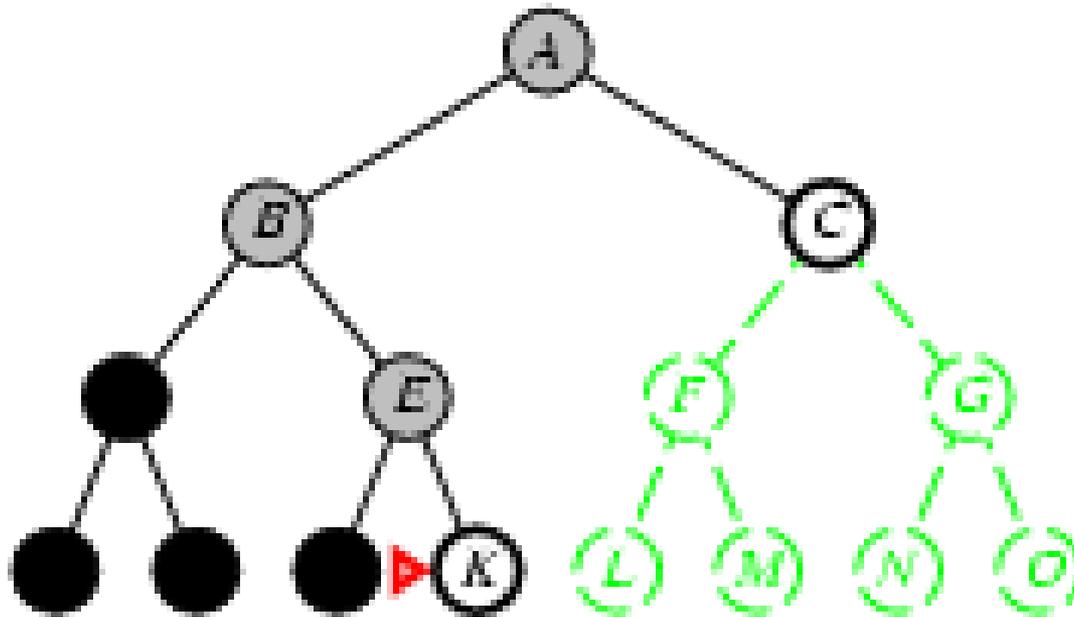
# Busca em Profundidade

- Expande o nó não-expandido mais profundo.
- **Implementação:**
  - *borda* = fila LIFO (*last-in, first-out*) = pilha



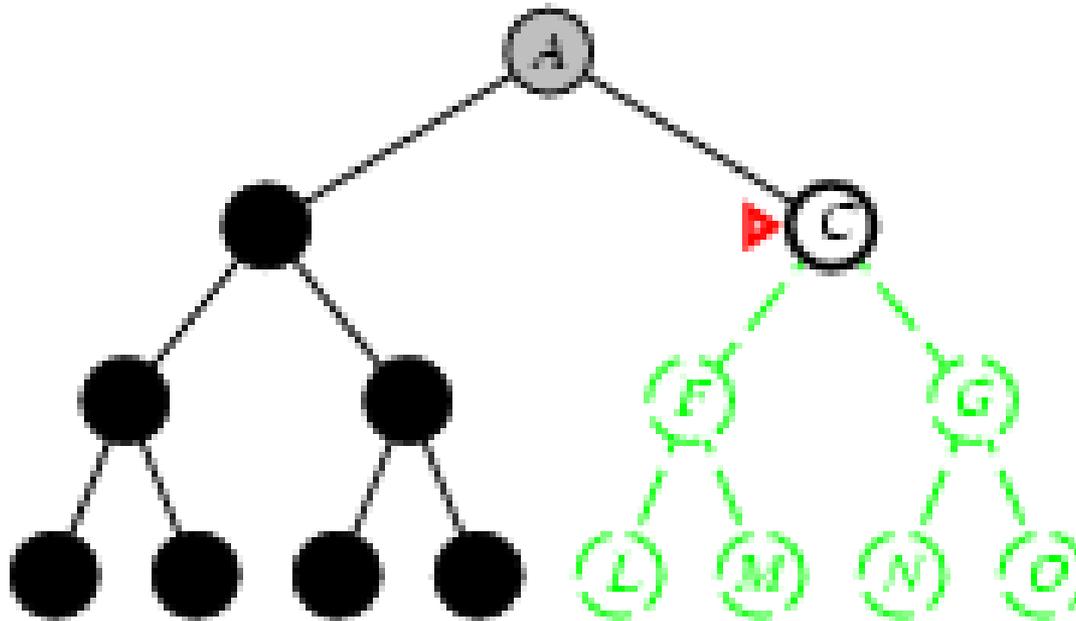
# Busca em Profundidade

- Expande o nó não-expandido mais profundo.
- **Implementação:**
  - *borda* = fila LIFO (*last-in, first-out*) = pilha



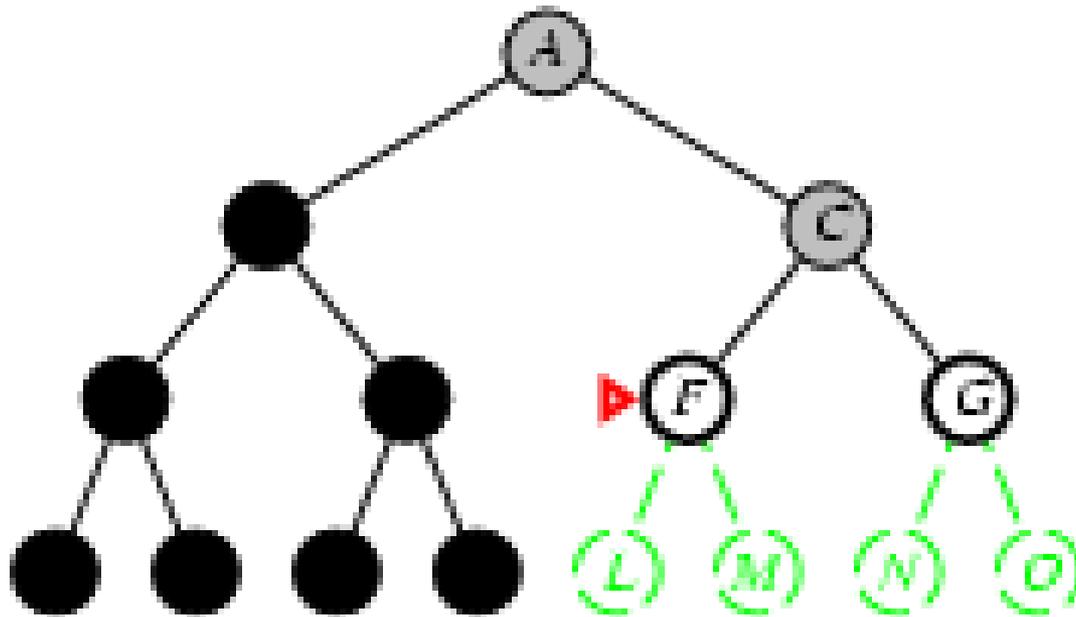
# Busca em Profundidade

- Expande o nó não-expandido mais profundo.
- **Implementação:**
  - *borda* = fila LIFO (*last-in, first-out*) = pilha



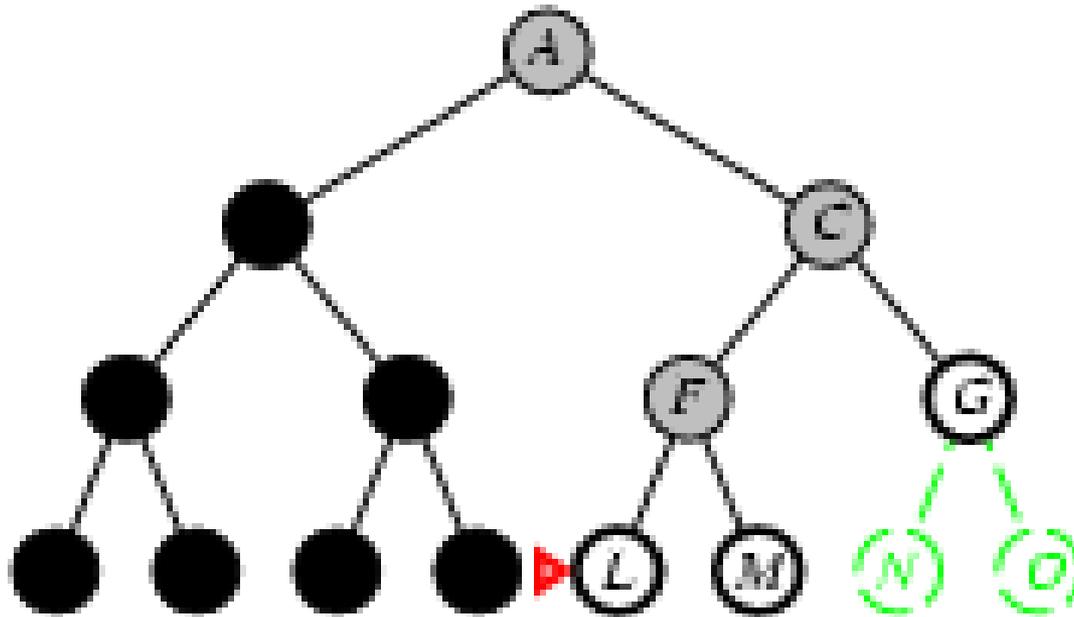
# Busca em Profundidade

- Expande o nó não-expandido mais profundo.
- **Implementação:**
  - *borda* = fila LIFO (*last-in, first-out*) = pilha



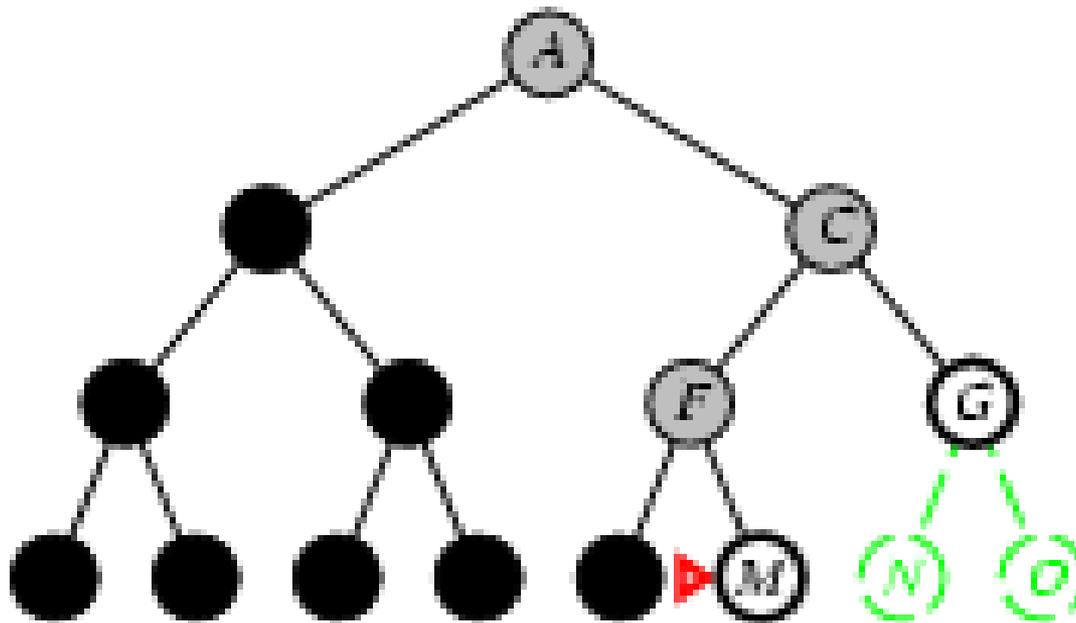
# Busca em Profundidade

- Expande o nó não-expandido mais profundo.
- **Implementação:**
  - *borda* = fila LIFO (*last-in, first-out*) = pilha



# Busca em Profundidade

- Expande o nó não-expandido mais profundo.
- **Implementação:**
  - *borda* = fila LIFO (*last-in, first-out*) = pilha



# Propriedades da Busca em Profundidade

- **Completa?** Não: falha em espaços com profundidade infinita, espaços com loops
  - Se modificada para evitar estados repetidos é completa para espaços finitos
- **Tempo?**  $O(b^m)$ : péssimo quando  $m$  é muito maior que  $d$ .
  - mas se há muitas soluções pode ser mais eficiente que a busca em extensão
- **Espaço?**  $O(bm)$ , i.e., espaço linear!
  - 118 kilobytes ao invés de 10 petabytes para busca com  $b=10$ ,  $d=m=12$
- **Ótima?** Não

# Busca em Profundidade Limitada

= busca em profundidade com limite de profundidade  $l$ , isto é, nós com profundidade  $l$  não tem sucessores

- **Implementação Recursiva:**

```
function DEPTH-LIMITED-SEARCH(problem, limit) returns soln/fail/cutoff
  RECURSIVE-DLS(MAKE-NODE(INITIAL-STATE[problem]), problem, limit)

function RECURSIVE-DLS(node, problem, limit) returns soln/fail/cutoff
  cutoff-occurred? ← false
  if GOAL-TEST[problem](STATE[node]) then return SOLUTION(node)
  else if DEPTH[node] = limit then return cutoff
  else for each successor in EXPAND(node, problem) do
    result ← RECURSIVE-DLS(successor, problem, limit)
    if result = cutoff then cutoff-occurred? ← true
    else if result ≠ failure then return result
  if cutoff-occurred? then return cutoff else return failure
```

# Propriedades da Busca em Profundidade Limitada

- Completa? Não; a solução pode estar além do limite.
- Tempo?  $O(b^l)$
- Espaço?  $O(bl)$
- Ótima? Não

# Busca de Aprofundamento Iterativo em Profundidade

```
function ITERATIVE-DEEPENING-SEARCH( problem) returns a solution, or fail-  
ure  
  inputs: problem, a problem  
  for depth  $\leftarrow$  0 to  $\infty$  do  
    result  $\leftarrow$  DEPTH-LIMITED-SEARCH( problem, depth)  
    if result  $\neq$  cutoff then return result
```

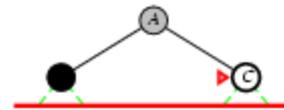
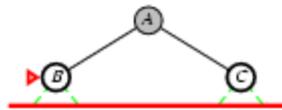
# Busca de Aprofundamento Iterativo em Profundidade $l = 0$

Limit = 0



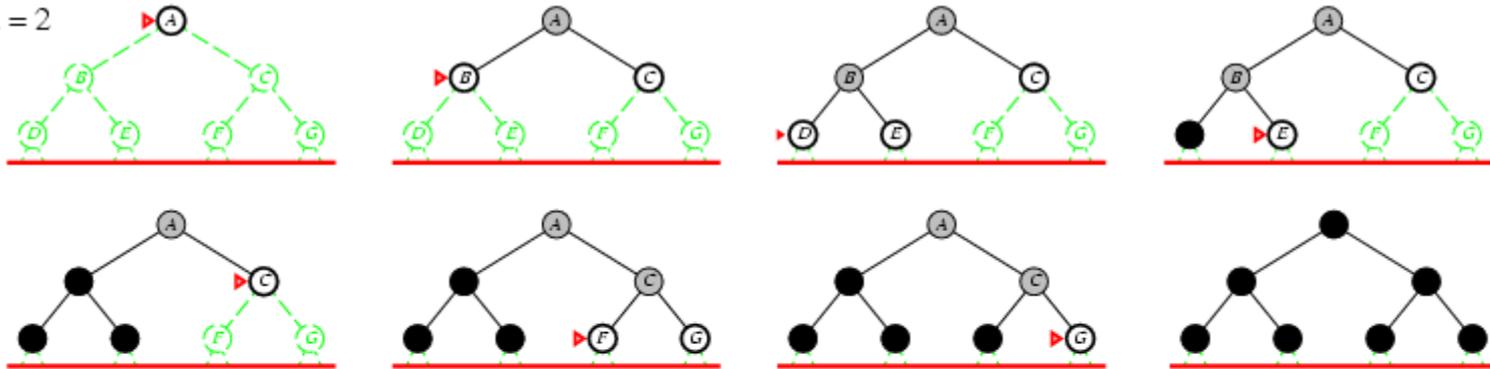
# Busca de Aprofundamento Iterativo em Profundidade $l = 1$

Limit = 1



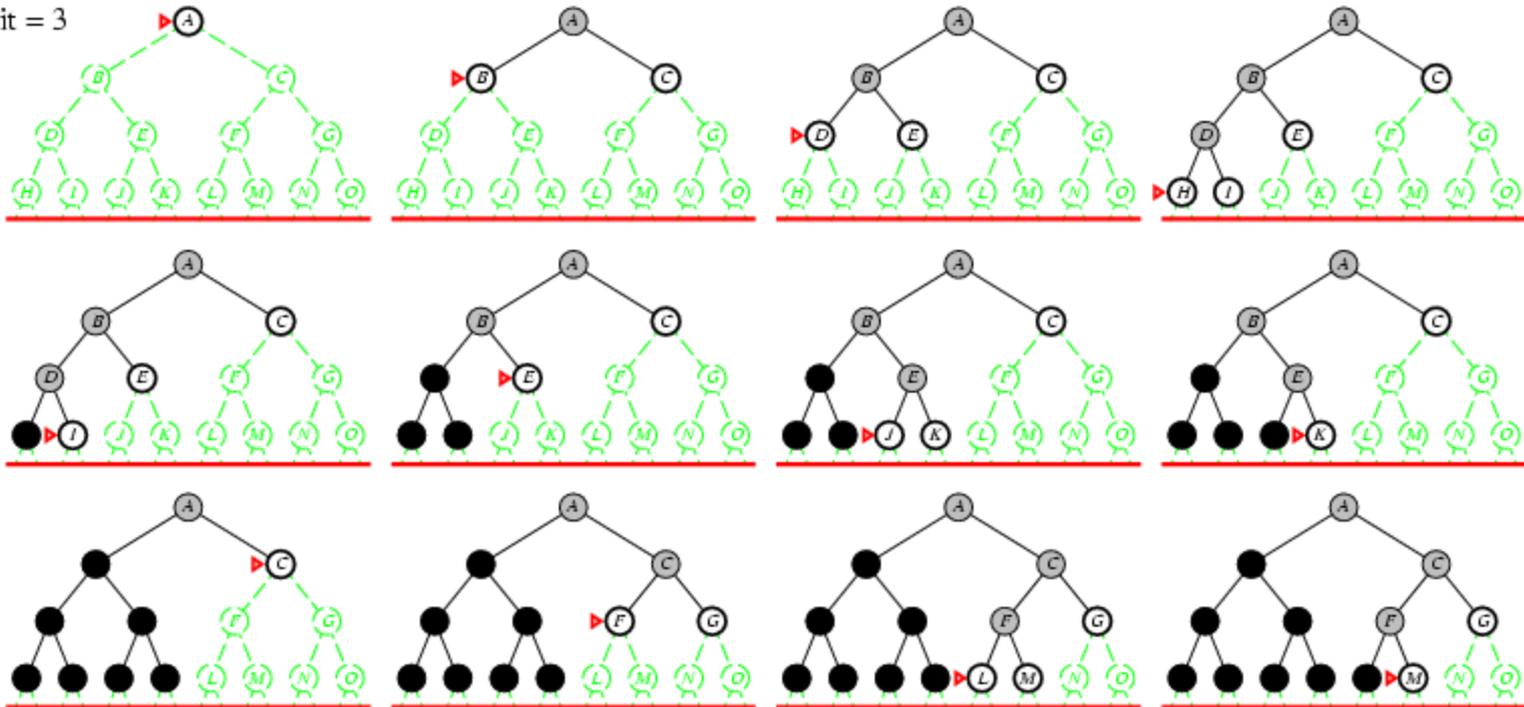
# Busca de Aprofundamento Iterativo em Profundidade $l = 2$

Limit = 2



# Busca de Aprofundamento Iterativo em Profundidade $l = 3$

Limit = 3



# Busca de Aprofundamento Iterativo

- Número de nós gerados em uma busca de extensão com fator de ramificação  $b$ :

$$N_{BE} = b^1 + b^2 + \dots + b^{d-2} + b^{d-1} + b^d + (b^{d+1} - b)$$

- Número de nós gerados em uma busca de aprofundamento iterativo até a profundidade  $d$  com fator de ramificação  $b$ :

$$N_{BAI} = (d+1)b^0 + d b^1 + (d-1)b^2 + \dots + 3b^{d-2} + 2b^{d-1} + 1b^d$$

- Para  $b = 10, d = 5$ ,
  - $N_{BE} = 10 + 100 + 1.000 + 10.000 + 100.000 + 999.990 = 1.111.100$
  - 
  - $N_{BAI} = 6 + 50 + 400 + 3.000 + 20.000 + 100.000 = 123.456$
  -
- Overhead =  $(123.456 - 111.111)/111.111 = 11\%$

# Propriedades da busca de aprofundamento iterativo

- Completa? Sim
- Tempo?  $(d+1)b^0 + d b^1 + (d-1)b^2 + \dots + b^d = O(b^d)$
- Espaço?  $O(bd)$
- Ótima? Sim, se custo de passo = 1

# Resumo dos algoritmos

Criterion	Breadth-First	Uniform-Cost	Depth-First	Depth-Limited	Iterative Deepening
Complete?	Yes	Yes	No	No	Yes
Time	$O(b^{d+1})$	$O(b^{\lceil C^*/\epsilon \rceil})$	$O(b^m)$	$O(b^l)$	$O(b^d)$
Space	$O(b^{d+1})$	$O(b^{\lceil C^*/\epsilon \rceil})$	$O(bm)$	$O(bl)$	$O(bd)$
Optimal?	Yes	Yes	No	No	Yes

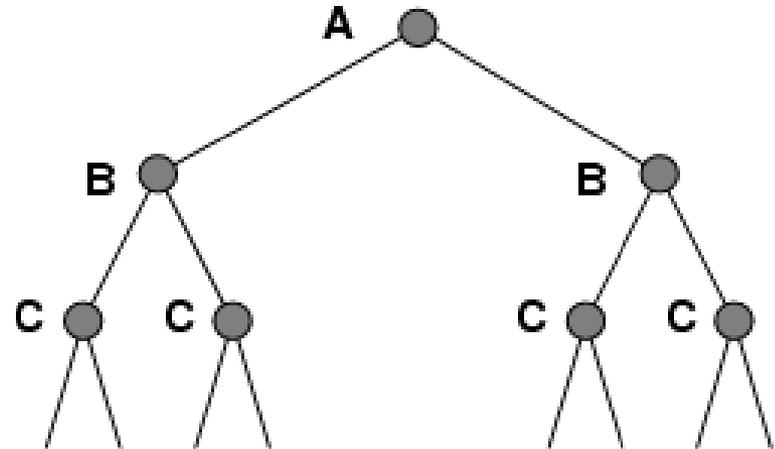
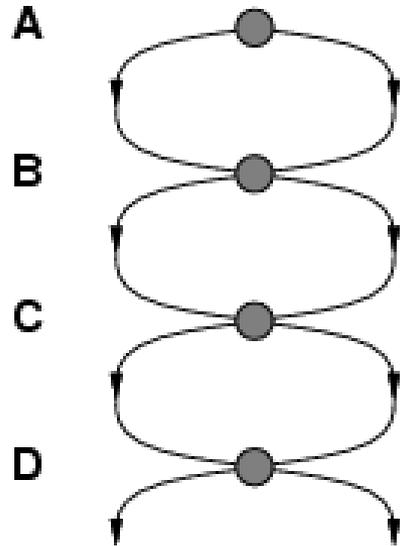
- Legenda:
  - Busca em largura (ou busca em amplitude, também conhecido em inglês por **Breadth-First Search (BFS)**)
  - Depth first search = Busca em Profundidade

# Estados repetidos

- O processo de busca pode perder tempo expandindo nós já explorados antes
  - Estados repetidos podem levar a loops infinitos
  - Estados repetidos podem transformar um problema linear em um problema exponencial

# Estados Repetidos

- Não detectar estados repetidos pode transformar um problema linear em um problema exponencial.



# Detecção de estados repetidos

- Comparar os nós prestes a serem expandidos com nós já visitados.
  - Se o nó já tiver sido visitado, será descartado.
  - Lista “closed” (fechado) armazena nós já visitados.
    - Busca em profundidade e busca de aprofundamento iterativo não tem mais espaço linear.
  - A busca percorre um grafo e não uma árvore.

```
function GRAPH-SEARCH(problem, fringe) returns a solution, or failure
  closed ← an empty set
  fringe ← INSERT(MAKE-NODE(INITIAL-STATE[problem]), fringe)
  loop do
    if fringe is empty then return failure
    node ← REMOVE-FRONT(fringe)
    if GOAL-TEST[problem](STATE[node]) then return SOLUTION(node)
    if STATE[node] is not in closed then
      add STATE[node] to closed
      fringe ← INSERTALL(EXPAND(node, problem), fringe)
```

# Resumo

- A formulação de problemas usualmente requer a abstração de detalhes do mundo real para que seja definido um espaço de estados que possa ser explorado através de algoritmos de busca.
- Há uma variedade de estratégias de busca sem informação (ou busca cega).
- A busca de aprofundamento iterativo usa somente espaço linear e não muito mais tempo que outros algoritmos sem informação.

# Enunciados dos Exercícios – Cap. 3

## Russell & Norvig

1. (3.3) Suponha que AÇÕES-VÁLIDAS( $s$ ) denote o conjunto de ações válidas no estado  $s$ , e que RESULTADO( $a,s$ ) denote o estado que resulta da execução de uma ação válida  $a$  no estado  $s$ . Defina SUCESSOR em termos de AÇÕES-VÁLIDAS e RESULTADO, e vice-versa.
2. (3.6) Um espaço de estados finito conduz a uma árvore de busca finita? E no caso de um espaço de estados finito que é uma árvore? Você poderia ser mais preciso em definir que tipos de espaços de estados sempre levam a árvores de busca finitas?
3. (3.7) Forneça o estado inicial, o teste de objetivo, a função sucessor e a função de custo para cada um dos itens a seguir:
  - a. Você tem de colorir um mapa plano usando apenas quatro cores, de tal modo que não haja duas regiões adjacentes com a mesma cor.
  - b. Um macaco com um metro de altura está em uma sala em que algumas bananas estão presas no teto, a 2,5 metros de altura. Ele gostaria de alcançar as bananas. A sala contém dois engradados empilháveis, móveis e escaláveis, com um metro de altura cada.

# Enunciados dos Exercícios – Cap. 3

## Russell & Norvig

4. (3.8) Considere um espaço de estados onde o estado inicial é o número 1 e a função sucessor para o estado  $n$  retorna dois estados, com os números  $2n$  e  $2n+1$ .
- Desenhe a porção do espaço de estados correspondente aos estados 1 a 15.
  - Suponha que o estado objetivo seja 11. Liste a ordem em que os nós serão visitados no caso da busca em extensão, da busca em profundidade limitada com limite 3 e da busca por aprofundamento iterativo.
5. (3.9) Problema de missionários e canibais: Três missionários e três canibais estão em um lado de um rio, juntamente com um barco que pode conter uma ou duas pessoas. Descubra um meio de fazer todos atravessarem o rio, sem deixar que um grupo de missionários de um lado fique em número menor que o número de canibais.
- Formule o problema precisamente. Trace um diagrama do espaço de estados completo.
  - Resolva o problema de forma ótima, utilizando um algoritmo de busca apropriado. É boa ideia verificar a existência de estados repetidos?

# Sugestão de *Toy Application*

- Estudar a Google Maps API
- Sugestão:
  - <https://developers.google.com/maps/documentation/webservices/index?hl=pt-br>
- Exercício 1: Criar um sistema capaz de via Google Maps, capturar as distancias e tempos de viagem entre todas as rotas possíveis para percorrer todas as capitais do Brasil partindo de Joaçaba.
- Exercício 2: Depois de perceber que fazer o exercício 1 é impossível, faça apenas o exercício 2 onde você deve sair de Luzerna e percorrer apenas as capitais do sul e sudeste do Brasil.