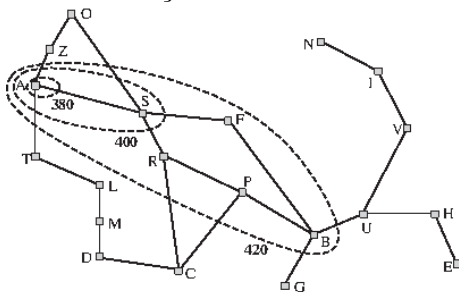


# Busca com Memória Limitada

- $IDA^*$ : busca  $A^*$  em profundidade iterativa.
- $RBFS$ : Recursive-bounded best-first search.
- $SMA^*$ : Simplified Memory-bounded  $A^*$ .

## Busca com Memória Limitada: IDA\*

- IDA\*: tenta encontrar soluções iterativamente variando o valor da função de custo.



- procura solução com custo  $f$ . Se não encontrar, retorna novo  $f$  ( $f_1$ ) e continua procurando solução com custo  $f_1$ , e assim por diante.
- IDA\* é completa e ótima da mesma forma que A\*, mas como a busca é feita em profundidade utiliza menos espaço, que é proporcional ao tamanho do caminho mais longo explorado.

## Busca com Memória Limitada: IDA\*

```
function IDA*(problem) return solution
  root <- MAKE_NODE(INITIAL_STATE[problem])
  f_limit <- fcost(root)
  loop
    solution,f_limit <- DFS_CONTOUR(root,f_limit)
    if solution is non-null then return solution
    if f_limit = infinito then return failure
  end
```

# Busca com Memória Limitada: IDA\*

---

```
function DFS_CONTOUR(node,f_limit) return solution and a new cost
next_f ← infinito
if fcost(node) > f_limit then
    return null,fcost(node)
end if
if GOAL_TEST[problem](STATE(node)) then
    return node,f_limit
end if
for each node S in successors(node) do
    solution,new_f ← DFS_CONTOUR(S,f_limit)
    if solution is non-null then
        return solution,f_limit
    end if
    next_f ← MIN(next_f,new_f)
end for

return null,next_f
```

---

# Busca com Memória Limitada: $IDA^*$ , Análise

- complexidade espacial: na maioria dos casos no. de nós armazenados  $b \times d$ .
- no pior caso:  $\approx \frac{bf^*}{\delta}$ , onde  $f^*$  custo da solução ótima e  $\delta$  custo da operação de valor mínimo.
- em geral:  $IDA^*$  passa por 2 ou 3 iterações
- eficiência similar a do  $A^*$
- overhead pode ser menor porque nós não precisam ser inseridos na lista em ordem.

# Busca com Memória Limitada: $SMA^*$

- Simplified Memory-Bounded  $A^*$
- Propriedades:
  - ▶ utiliza somente a memória disponível
  - ▶ evita estados repetidos se memória permitir
  - ▶ é completa se memória suficiente para armazenar o caminho da solução menos profunda
  - ▶ é ótima se memória suficiente para armazenar caminho da solução ótima

# Busca com Memória Limitada: SMA\*

```

function SMA*(problem) return solucao
  Queue <- MAKE_QUEUE(MAKE_NODE(
    INITIAL_STATE[problem]))
  loop
    if EMPTY?(Queue) then return failure
    n <- no mais profundo de menor custo de Queue
    if GOAL_TEST(n) then return solucao
    s <- NEXT_SUCCESOR(n)
    if not GOAL_TEST(s) e s em nivel maximo then
      f(s) <- infinito
    else
      f(s) <- max(f(n),g(s)+h(s))
    if todos os sucessores de n foram gerados
      atualiza fcost de n e de todos os
      ancestrais, se necessario
    if SUCCESSORS(n) todos em memoria then
      remove n da Queue
    if memory is full then
      rem. no mais raso e de > custo de Queue
      remover este no da lista de suc. do pai
      inserir o pai em Queue, se necessario
    inserir s em Queue
  end

```

# Busca com Memória Limitada: RBFS

```

function RECURSIVE-BEST-FIRST-SEARCH(problem) returns a solution, or failure
  return RBFS(problem, MAKE-NODE(problem.INITIAL-STATE),  $\infty$ )

function RBFS(problem, node, f_limit) returns a solution, or failure and a new f-cost limit
  if problem.GOAL-TEST(node.STATE) then return SOLUTION(node)
  successors  $\leftarrow$  []
  for each action in problem.ACTIONS(node.STATE) do
    add CHILD-NODE(problem, node, action) into successors
  if successors is empty then return failure,  $\infty$ 
  for each si in successors do /* update f with value from previous search, if any */
    s.f  $\leftarrow$  max(s.g + s.h, node.f)
  loop do
    best  $\leftarrow$  the lowest f-value node in successors
    if best.f > f_limit then return failure, best.f
    alternative  $\leftarrow$  the second-lowest f-value among successors
    result, best.f  $\leftarrow$  RBFS(problem, best, min(f_limit, alternative))
    if result  $\neq$  failure then return result

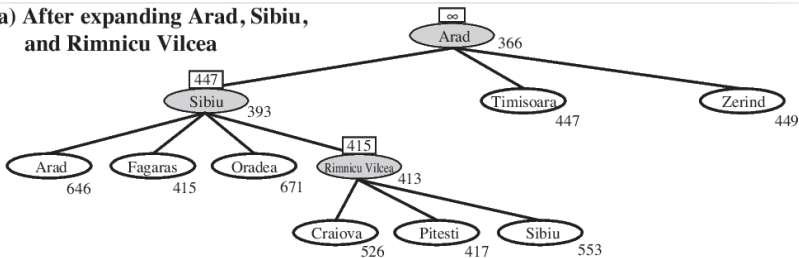
```

Figure 3.26 The algorithm for recursive best-first search.



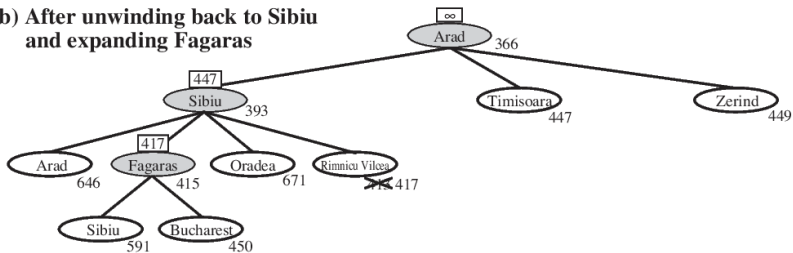
# Busca com Memória Limitada: RBFS

(a) After expanding Arad, Sibiu, and Rimnicu Vilcea



# Busca com Memória Limitada: RBFS

(b) After unwinding back to Sibiu and expanding Fagaras



# Busca com Memória Limitada: RBFS

(c) After switching back to Rimnicu Vilcea and expanding Pitesti

