

## ヒューリスティック探索 (経験を用いた探索)

これまでに到達した探索木の末梢状態から展開される状態のうち、解に至る可能性の高い状態に注目し、探索の効率を高める。

末梢状態： 探索木上で、これまでに探索した端の状態。

展開： 与えられた節点に対し、直接移行可能な全ての後継状態を作り出すこと。

## 探索の効率化に用いる判断基準 (ヒューリスティック情報)

状態  $s$  における評価関数 (全コスト)  $f(s)$

$$f(s) = g(s) + h(s)$$

$g(s)$  : コスト関数

$h(s)$  : ヒューリスティック関数

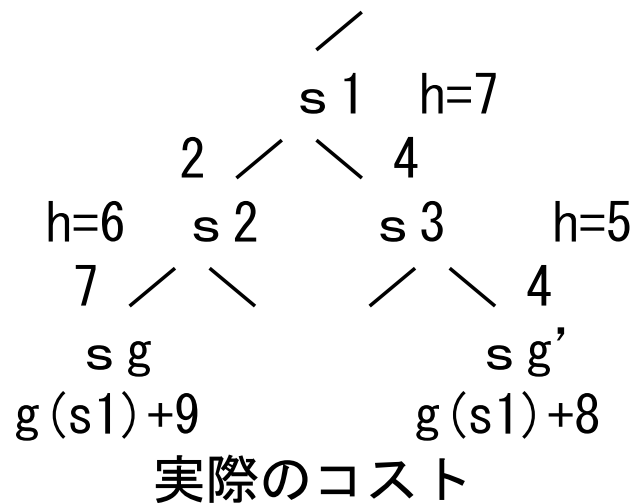
コストはゼロ以上 :

$$g(s) \geq 0, \quad h(s) \geq 0$$

コスト関数  $g$  : 初期状態から現状態までのコストを与える.  
 同じ状態であっても, 初期状態からの経路により  $g$  の値は異なる.

ヒューリスティック関数  $h$  :  
 現状態から目的状態までのコストの予測値を与える.  
 同じ目標状態への  $h$  であっても経路により値は異なる.

全コストが小さくなるような問題解決を進める.  
 ヒューリスティック情報, 複数の探索枝候補からの選択法  
 → 問題, 解法固有.



各枝の数字が, その枝のコスト.  
 $s1$  までのコスト  $g(s1)$   
 $s1$  からどちらに行こうか?  
 $f(s2) = g(s1) + 2 + 6$   
 $= g(s1) + 8$   
 $f(s3) = g(s1) + 4 + 5$   
 $= g(s1) + 9$

# コスト関数とヒューリスティック関数に注目した効率化探索法

## A アルゴリズム

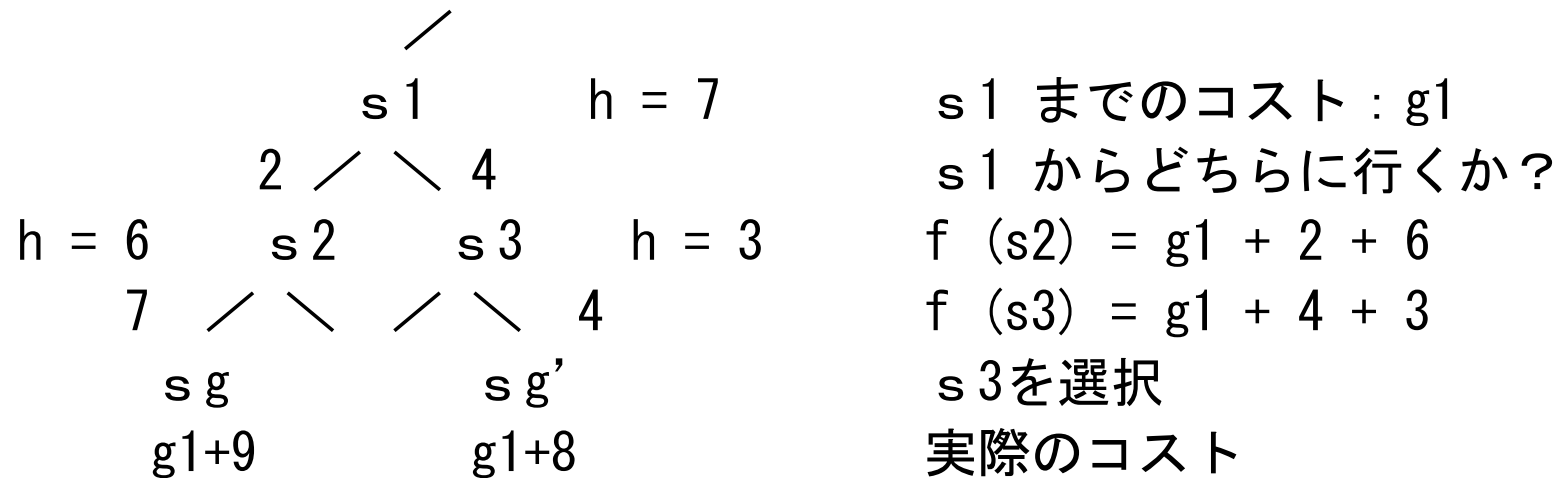
初期状態も含めて、これまで展開された状態の評価関数値  $f(s)$  が、より小さい状態を優先的に次の探索対象とする。

( $g$  を探索木の深さ,  $h$  をゼロとすれば, 横形探索)

## A\* アルゴリズム

節点  $s$  のヒューリスティック関数値  $h(s)$  が、節点  $s$  から目標節点までの実際のコスト以下である, A アルゴリズム。

A\* アルゴリズムでは最小のコストの枝を辿る。





今、最適でない経路で達する目標状態  $s_{g'}$  があるとする。  
すると、 $f_{best} < f(s_{g'})$ .

これより、 $f(s_i) \leq f_{best} < f(s_{g'})$ .

つまり、 $f(s_i) < f(s_{g'})$ .

A アルゴリズムは、最小の  $f$  の状態を選ぶ。

→  $s_{g'}$  より  $s_i$  が選ばれるはず。

↓

$s_g$  に到達する以前に  $s_{g'}$  が選ばれることはない。

非最適解に至る途中の状態  $s_j$  に対して、

$f_{best} < f(s_j)$

であるならば、最適解が見つかった時点では、 $s_j$  は  
選ばれていない。

A\* アルゴリズムは最適解を与える。

## より情報を持つヒューリスティック関数 (hの良し悪し)

$h_2$  は  $h_1$  より情報を持つ

$$\text{iff } h_1(s) < h_2(s) \leq h^*(s)$$

より情報を持つヒューリスティック関数

→ より少ない節点をたどって最適解にたどり着く. (\*1)

$h_1$  を用いた  $A^*$  アルゴリズム :  $A_1^*$

$$f_1 = g + h_1$$

$h_2$  を用いた  $A^*$  アルゴリズム :  $A_2^*$

$$f_2 = g + h_2$$

(\*1) を示すために, 次のことを示す.

S1: A1\* により解を求めた時に展開される状態の集合,

S2: A2\* により解を求めた時に展開される状態の集合,

において,

S1  $\supseteq$  S2 (\*2)

各 A\* アルゴリズムで解が得られた時点を考える.

$s_0 = s_g$  の場合: 展開せずに解探索は終り.

$s_0 \neq s_g$  の場合:

1 回目の展開: 評価対象となる次の状態が全て展開されるため, A1\* でも A2\* でも, 同じ数の状態が作られる.

ここで解が得られたとしても, 確かに (\*2) が成立.

探索が進み,  $A1^*$ ,  $A2^*$  とともに解に達したとしよう.

(背理法の仮定)

$A1^*$  が選択せず,  $A2^*$  が選択する状態,  $s_i$  が存在する.

$s_i \in S1$  でないが,  $s_i \in S2$  である.

探索が終了した時,  $A^*$  アルゴリズムが最適解を与えることより,

$$f_1(s_g) = f_2(s_g) = f_{best}$$

となっている.

一方, 終了時点で  $A1^*$  が選択しない節点  $s_i$  に対しては,

$$f_{best} < f_1(s_i)$$

つまり,

$$f_{best} < g(s_i) + h_1(s_i) \quad (*3)$$

また,  $s_i$  は  $A2^*$  で探索終了時には選択されているため,

$$f_2(s_i) \leq f_{best} \quad (*4)$$



(\*3), (\*4) より,

$$g(s_i) + h_2(s_i) < g(s_i) + h_1(s_i)$$

$$h_2(s_i) < h_1(s_i)$$

これは,

$h_2$  は、 $h_1$  より情報を持つこと, つまり,

$$h_1(s) < h_2(s) \leq h^*(s),$$

に反する.

よって背理法の仮定は誤り.

$A1^*$  が展開せず,  $A2^*$  が展開する状態は存在しない.

$A2^*$  が展開する状態の数は  $A1^*$  が展開する状態の数以下である.

# 探索による問題解決の例

## 探索問題としての自然言語構文解析

「大きい机がある。」を解析する.

### 品詞

STATEMENT : 文 (最後の 。を含む)

S : 文本体 ( 。を含まない)

SUBJ (subject) : 主部

V (verb) : 動詞

N (noun) : 名詞

P (postposition) : 助詞

ADJ (adjective) : 形容詞

### 文法

STATEMENT ← S END

S ← SUBJ V

S ← V

SUBJ ← N P

SUBJ ← ADJ N P

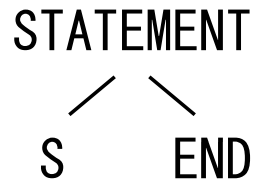
### 辞書

END ← 。    N ← 椅子    N ← 机    P ← が

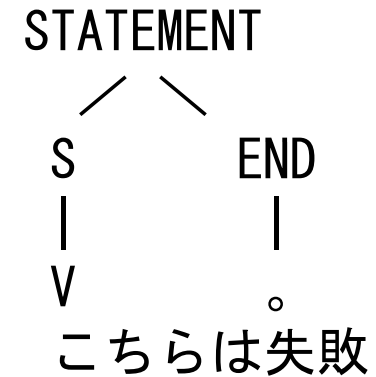
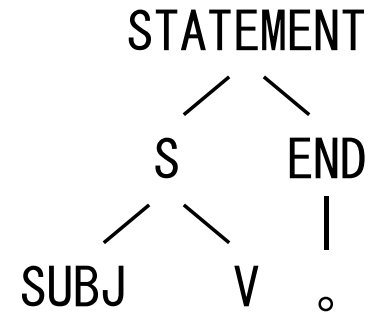
V ← ある    ADJ ← 大きい    ADJ ← 小さい

# トップダウン法

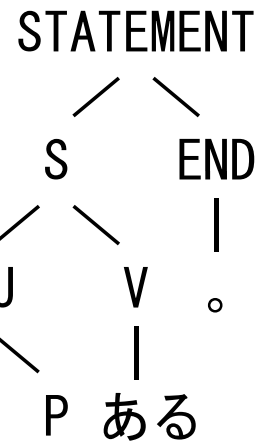
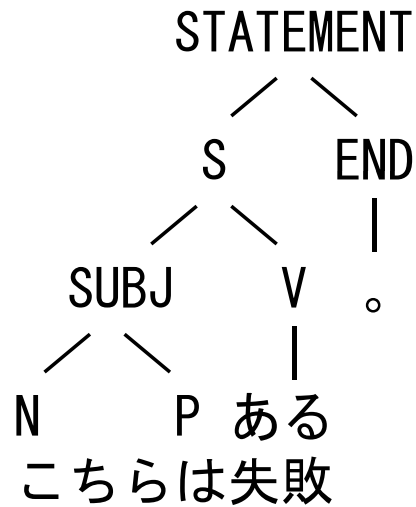
1 s t



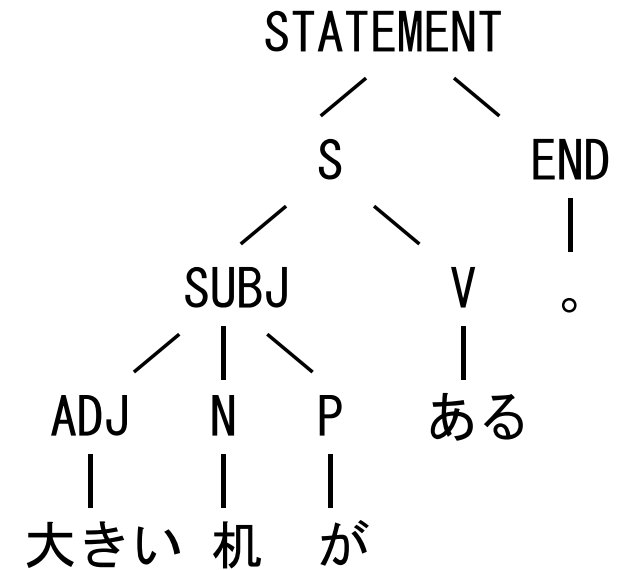
2 n d



3 r d



4 t h



# ボトムアップ法

1 s t

ADJ	N	P	V	END
大きい	机	が	ある	。

2 n d (ADJ を伸ばす)

SUBJ			N	P	V	END
/		\				
ADJ	N	P	机	が	ある	。
大きい						

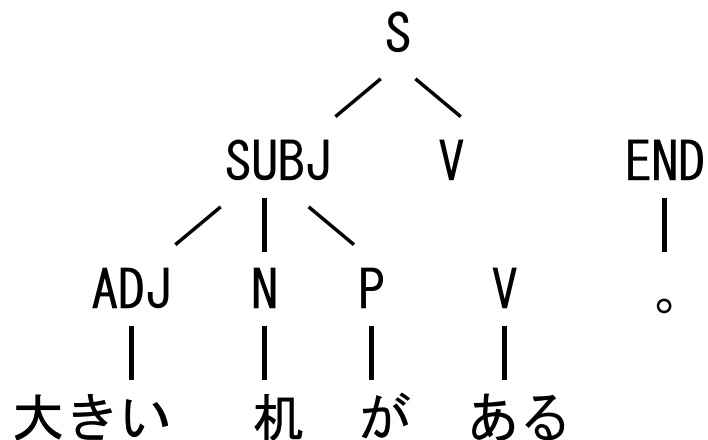
3 r d (N, P をつなげる, V を伸ばす)

SUBJ			S	END
/		\		
ADJ	N	P	V	。
大きい	机	が	ある	

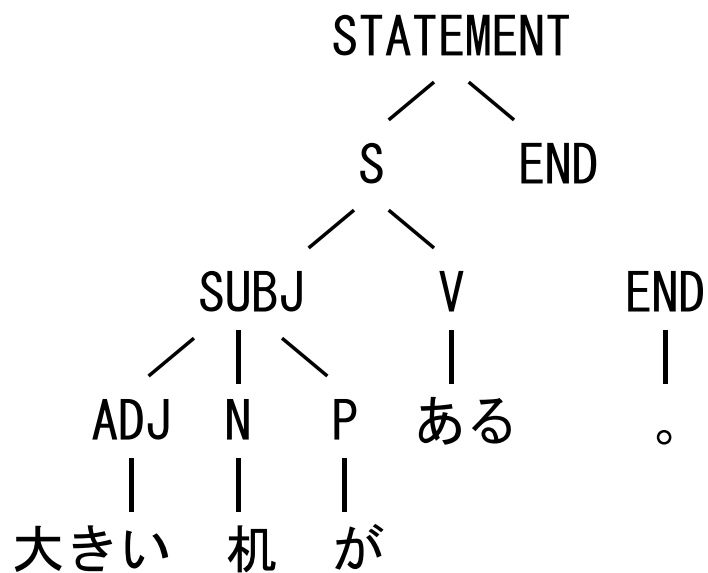
4 t h

S を伸ばし STATEMENT を作り,  
END とつなげる. 解析終了.  
→ 失敗  
S を伸ばしたことを取り消す.  
V を伸ばしたことを取り消す.  
(バックトラック)

5 t h (SUBJ を伸ばす)



6 t h (S を伸ばす. V をつなげる)



7 t h

END をつなげて完成