

Heuristiky, best-first search, A* search

Aleš Horák

E-mail: hales@fi.muni.cz
<http://nlp.fi.muni.cz/uui/>

Obsah:

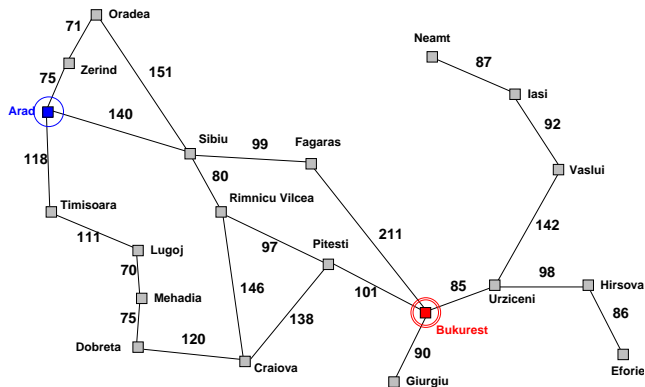
- Informované prohledávání stavového prostoru
- Jak najít dobrou heuristiku?

Příklad – cesta na mapě

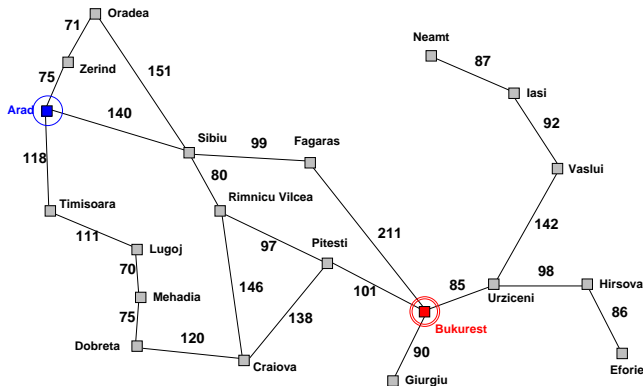
Najdi cestu z města **Arad** do města **Bukurest**

Města:	Cesty:		
Arad	Arad	↔ Timisoara	118
Bukurest	Arad	↔ Sibiu	140
Craiova	Arad	↔ Zerind	75
Dobreta	Timisoara	↔ Lugoj	111
Eforie	Sibiu	↔ Fagaras	99
Fagaras	Sibiu	↔ Rimnicu Vilcea	80
Giurgiu	Zerind	↔ Oradea	71
Hirsova	...	↔ ...	
Iasi	Giurgiu	↔ Bukurest	90
Lugoj	Pitesti	↔ Bukurest	101
Mehadia	Fagaras	↔ Bukurest	211
Neamt	Urziceni	↔ Bukurest	85
...			

Příklad – schéma rumunských měst



Příklad – schéma rumunských měst



Arad	366
Bukurest	0
Craiova	160
Dobreta	242
Eforie	161
Fagaras	178
Giurgiu	77
Hirsova	151
Iasi	226
Lugoj	244
Mehadia	241
Neamt	234
Oradea	380
Pitesti	98
Rimnicu Vilcea	193
Sibiu	253
Timisoara	329
Urziceni	80
Vaslui	199
Zerind	374



Příklad – cesta na mapě

Neinformované prohledávání:

- DFS, BFS a varianty
- nemá (téměř) žádné informace o pozici cíle – **slepé prohledávání**
- zná pouze:
 - počáteční/cílový stav
 - přechodovou funkci

Příklad – cesta na mapě

Neinformované prohledávání:

- DFS, BFS a varianty
- nemá (téměř) žádné informace o pozici cíle – **slepé prohledávání**
- zná pouze:
 - počáteční/cílový stav
 - přechodovou funkci

Informované prohledávání:

má navíc informaci o (odhadu) blízkosti stavu k cílovému stavu – **heuristická funkce** (heuristika)

Heuristické hledání nejlepší cesty

- Best-first Search
- použití **ohodnocovací funkce $f(n)$** pro každý uzel – výpočet **přínosu** daného uzlu
- udržujeme seznam uzlů uspořádaný (vzestupně) vzhledem k $f(n)$
- použití **heuristické funkce $h(n)$** pro každý uzel – **odhad vzdálenosti** daného uzlu (stavu) od cíle
- čím *menší* $h(n)$, tím blíže k cíli, $h(\text{Goal}) = 0$.
- nejjednodušší varianta – **hladové heuristické hledání**, *Greedy best-first search*
 $f(n) = h(n)$

Hladové heuristické hledání – příklad

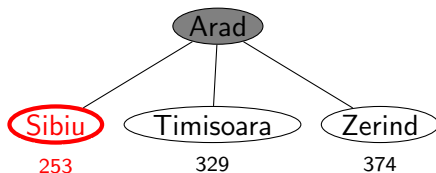
Hledání cesty z města *Arad* do města *Bukurest*
ohodnocovací funkce $f(n) = h(n) = h_{\text{vzd. Buk}}(n)$, **přímá vzdálenost** z n do Bukuresti

Arad
366



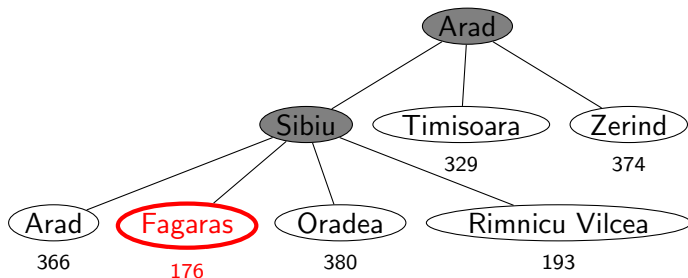
Hladové heuristické hledání – příklad

Hledání cesty z města *Arad* do města *Bukurest*
ohodnocovací funkce $f(n) = h(n) = h_{\text{vzd. Buk}}(n)$, **přímá vzdálenost** z n do Bukuresti



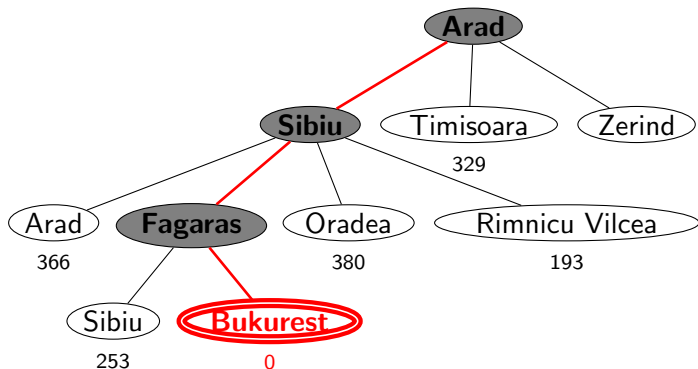
Hladové heuristické hledání – příklad

Hledání cesty z města *Arad* do města *Bukuresti*
ohodnocovací funkce $f(n) = h(n) = h_{\text{vzd. Buk}}(n)$, **přímá vzdálenost** z n do Bukuresti



Hladové heuristické hledání – příklad

Hledání cesty z města *Arad* do města *Bukuresti*
ohodnocovací funkce $f(n) = h(n) = h_{\text{vzd. Buk}}(n)$, **přímá vzdálenost** z n do Bukuresti



Hladové heuristické hledání – vlastnosti

- expanduje vždy uzel, který **se zdá** nejbliže k cíli
- cesta nalezená v příkladu ($g(\text{Arad} \rightarrow \text{Sibiu} \rightarrow \text{Fagaras} \rightarrow \text{Bukurest}) = 450$) je sice úspěšná, ale **není optimální**
($g(\text{Arad} \rightarrow \text{Sibiu} \rightarrow \text{RimnicuVilcea} \rightarrow \text{Pitesti} \rightarrow \text{Bukurest}) = 418$)
- *úplnost*
optimálnost
časová složitost
prostorová složitost

Hladové heuristické hledání – vlastnosti

- expanduje vždy uzel, který **se zdá** nejbližší k cíli
- cesta nalezená v příkladu ($g(\text{Arad} \rightarrow \text{Sibiu} \rightarrow \text{Fagaras} \rightarrow \text{Bukurest}) = 450$)
je sice úspěšná, ale **není optimální**
($g(\text{Arad} \rightarrow \text{Sibiu} \rightarrow \text{RimnicuVilcea} \rightarrow \text{Pitesti} \rightarrow \text{Bukurest}) = 418$)
- *úplnost* obecně **není** úplný (nekonečný prostor, cykly)
optimálnost **není** optimální
časová složitost $O(b^m)$, hodně záleží na h
prostorová složitost

Hladové heuristické hledání – vlastnosti

- expanduje vždy uzel, který **se zdá** nejbliže k cíli
- cesta nalezená v příkladu ($g(\text{Arad} \rightarrow \text{Sibiu} \rightarrow \text{Fagaras} \rightarrow \text{Bukurest}) = 450$) je sice úspěšná, ale **není optimální**
 ($g(\text{Arad} \rightarrow \text{Sibiu} \rightarrow \text{RimnicuVilcea} \rightarrow \text{Pitesti} \rightarrow \text{Bukurest}) = 418$)
- *úplnost* obecně **není** úplný (nekonečný prostor, cykly)
optimálnost **není** optimální
časová složitost $O(b^m)$, hodně záleží na h
prostorová složitost $O(b^m)$, každý uzel v paměti

Hledání nejlepší cesty – algoritmus A*

- některé zdroje označují tuto variantu jako **Best-first Search**
- **ohodnocovací funkce** – kombinace $g(n)$ a $h(n)$:

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

$g(n)$ je **cena cesty** do n

$h(n)$ je **odhad ceny** cesty z n do cíle

$f(n)$ je **odhad** ceny **nejlevnější cesty**, která vede přes n

Hledání nejlepší cesty – algoritmus A*

- některé zdroje označují tuto variantu jako **Best-first Search**
- **ohodnocovací funkce** – kombinace $g(n)$ a $h(n)$:

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

$g(n)$ je **cena cesty** do n

$h(n)$ je **odhad ceny** cesty z n do cíle

$f(n)$ je **odhad** ceny **nejlevnější cesty**, která vede přes n

- A* algoritmus vyžaduje tzv. **přípustnou** (*admissible*) heuristiku:

$$0 \leq h(n) \leq h^*(n), \text{ kde } h^*(n) \text{ je skutečná cena cesty z } n \text{ do cíle}$$

tj. odhad se volí vždycky **kratší** nebo roven ceně libovolné **možné** cesty do cíle

Např. **přímá vzdálenost** $h_{\text{vzd.Buk}}$ nikdy není delší než (jakákoliv) cesta

Heuristické hledání A* – příklad

Hledání cesty z města *Arad* do města *Bukurest*

ohodnocovací funkce $f(n) = g(n) + h(n) = g(n) + h_{\text{vzd_Buk}}(n)$

Arad

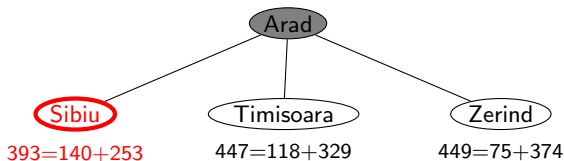
$$366=0+366$$



Heuristické hledání A* – příklad

Hledání cesty z města *Arad* do města *Bukurest*

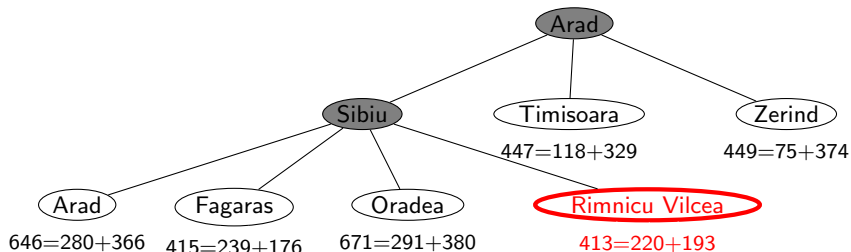
ohodnocovací funkce $f(n) = g(n) + h(n) = g(n) + h_{\text{vzd_Buk}}(n)$



Heuristické hledání A* – příklad

Hledání cesty z města *Arad* do města *Bukurest*

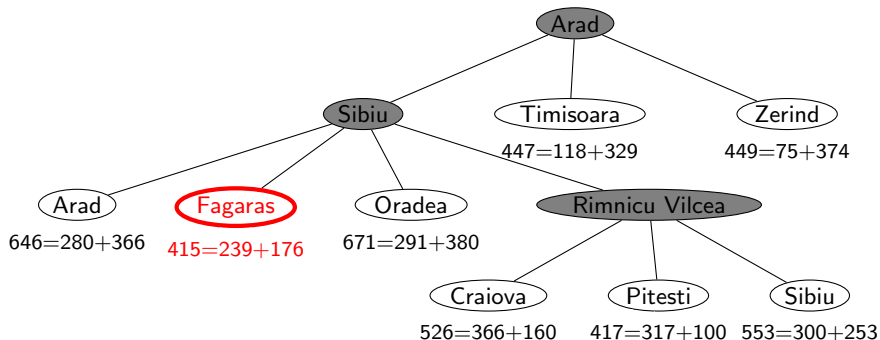
ohodnocovací funkce $f(n) = g(n) + h(n) = g(n) + h_{\text{vzd}_B}(n)$



Heuristické hledání A* – příklad

Hledání cesty z města *Arad* do města *Bukurest*

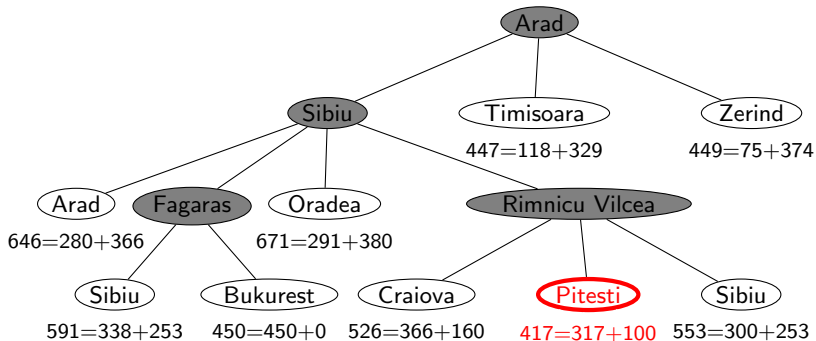
ohodnocovací funkce $f(n) = g(n) + h(n) = g(n) + h_{\text{vzd_Buk}}(n)$



Heuristické hledání A* – příklad

Hledání cesty z města *Arad* do města *Bukurest*

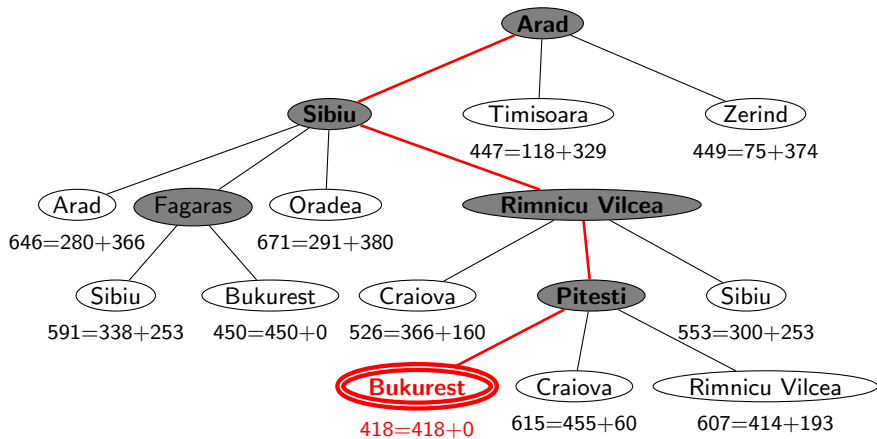
ohodnocovací funkce $f(n) = g(n) + h(n) = g(n) + h_{\text{vzd_Buk}}(n)$



Heuristické hledání A* – příklad

Hledání cesty z města *Arad* do města *Bukurest*

ohodnocovací funkce $f(n) = g(n) + h(n) = g(n) + h_{\text{vzd_Buk}}(n)$



Hledání nejlepší cesty A* – vlastnosti

- expanduje uzly podle $f(n) = g(n) + h(n)$
 - A* expanduje **všechny** uzly s $f(n) < C^*$
 - A* expanduje **některé** uzly s $f(n) = C^*$
 - A* **ne**expanduje **žádné** uzly s $f(n) > C^*$
- *úplnost*
 - optimálnost*
 - časová složitost*

 - prostorová složitost*

Hledání nejlepší cesty A* – vlastnosti

- expanduje uzly podle $f(n) = g(n) + h(n)$
 - A* expanduje **všechny** uzly s $f(n) < C^*$
 - A* expanduje **některé** uzly s $f(n) = C^*$
 - A* **ne**expanduje **žádné** uzly s $f(n) > C^*$
- *úplnost* je úplný (pokud [počet uzlů s $f < C^*$] $\neq \infty$)
- *optimálnost*
- *časová složitost*
- *prostorová složitost*

Hledání nejlepší cesty A* – vlastnosti

- expanduje uzly podle $f(n) = g(n) + h(n)$
 - A* expanduje **všechny** uzly s $f(n) < C^*$
 - A* expanduje **některé** uzly s $f(n) = C^*$
 - A* **ne**expanduje **žádné** uzly s $f(n) > C^*$
- *úplnost* je úplný (pokud [počet uzlů s $f < C^*$] $\neq \infty$)
- *optimálnost* je optimální
- *časová složitost*
- *prostorová složitost*

Hledání nejlepší cesty A* – vlastnosti

- expanduje uzly podle $f(n) = g(n) + h(n)$
 - A* expanduje **všechny** uzly s $f(n) < C^*$
 - A* expanduje **některé** uzly s $f(n) = C^*$
 - A* **ne**expanduje **žádné** uzly s $f(n) > C^*$
- *úplnost* je úplný (pokud [počet uzlů s $f < C^*$] $\neq \infty$)
- *optimálnost* je optimální
- *časová složitost* $O((b^*)^d)$, exponenciální v délce řešení d
 b^* ... tzv. *efektivní faktor větvení*, viz dále
- *prostorová složitost*

Hledání nejlepší cesty A* – vlastnosti

- expanduje uzly podle $f(n) = g(n) + h(n)$
 - A* expanduje **všechny** uzly s $f(n) < C^*$
 - A* expanduje **některé** uzly s $f(n) = C^*$
 - A* **ne**expanduje **žádné** uzly s $f(n) > C^*$
- *úplnost* je úplný (pokud [počet uzlů s $f < C^*$] $\neq \infty$)
- *optimálnost* je optimální
- *časová složitost* $O((b^*)^d)$, exponenciální v délce řešení d
 b^* ... tzv. *efektivní faktor větvení*, viz dále
- *prostorová složitost* $O((b^*)^d)$, každý uzel v paměti

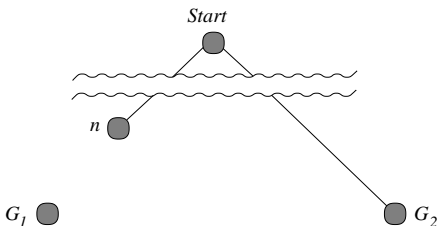
Hledání nejlepší cesty A* – vlastnosti

- expanduje uzly podle $f(n) = g(n) + h(n)$
 - A* expanduje **všechny** uzly s $f(n) < C^*$
 - A* expanduje **některé** uzly s $f(n) = C^*$
 - A* **ne**expanduje **žádné** uzly s $f(n) > C^*$
- *úplnost* je úplný (pokud [počet uzlů s $f < C^*$] $\neq \infty$)
- *optimálnost* je optimální
- *časová složitost* $O((b^*)^d)$, exponenciální v délce řešení d
 b^* ... tzv. *efektivní faktor větvení*, viz dále
- *prostorová složitost* $O((b^*)^d)$, každý uzel v paměti

Problém s prostorovou složitostí řeší algoritmy jako *IDA**, *RBFS*

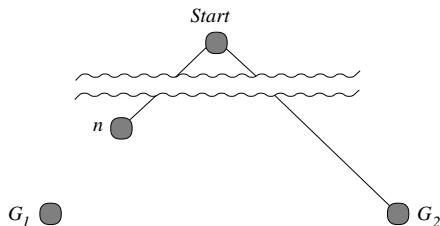
Důkaz optimálnosti algoritmu A*

- předpokládejme, že byl vygenerován nějaký **suboptimální cíl** G_2 a je uložen ve frontě.
- dále necht' n je **neexpandovaný** uzel na nejkratší cestě k **optimálnímu cíli** G_1 (tj. **chybně neexpandovaný** uzel ve správném řešení)



Důkaz optimálnosti algoritmu A*

- předpokládejme, že byl vygenerován nějaký **suboptimální cíl** G_2 a je uložen ve frontě.
- dále necht' n je **neexpandovaný** uzel na nejkratší cestě k **optimálnímu cíli** G_1 (tj. **chybně neexpandovaný** uzel ve správném řešení)

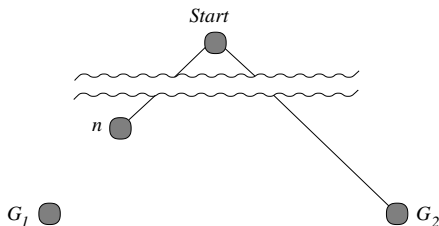


Pak

$$f(G_2) = g(G_2) \text{ protože } h(G_2) = 0$$

Důkaz optimálnosti algoritmu A*

- předpokládejme, že byl vygenerován nějaký **suboptimální cíl** G_2 a je uložen ve frontě.
- dále necht' n je **neexpandovaný** uzel na nejkratší cestě k **optimálnímu cíli** G_1 (tj. **chybně neexpandovaný** uzel ve správném řešení)

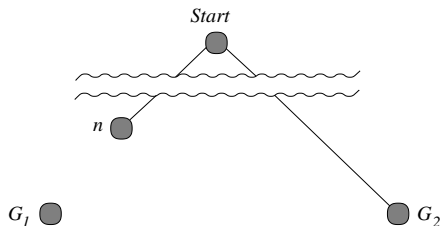


Pak

$$\begin{aligned}
 f(G_2) &= g(G_2) \quad \text{protože } h(G_2) = 0 \\
 &> g(G_1) \quad \text{protože } G_2 \text{ je suboptimální}
 \end{aligned}$$

Důkaz optimálnosti algoritmu A*

- předpokládejme, že byl vygenerován nějaký **suboptimální cíl G_2** a je uložen ve frontě.
- dále necht' n je **neexpandovaný uzel** na nejkratší cestě k **optimálnímu cíli G_1** (tj. **chybně neexpandovaný uzel** ve správném řešení)

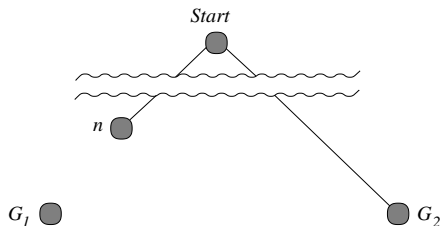


Pak

$$\begin{aligned}
 f(G_2) &= g(G_2) && \text{protože } h(G_2) = 0 \\
 &> g(G_1) && \text{protože } G_2 \text{ je suboptimální} \\
 &\geq f(n) && \text{protože } h \text{ je přípustná}
 \end{aligned}$$

Důkaz optimálnosti algoritmu A*

- předpokládejme, že byl vygenerován nějaký **suboptimální cíl G_2** a je uložen ve frontě.
- dále necht' n je **neexpandovaný uzel** na nejkratší cestě k **optimálnímu cíli G_1** (tj. **chybně neexpandovaný uzel** ve správném řešení)



Pak

$$\begin{aligned}
 f(G_2) &= g(G_2) \quad \text{protože } h(G_2) = 0 \\
 &> g(G_1) \quad \text{protože } G_2 \text{ je suboptimální} \\
 &\geq f(n) \quad \text{protože } h \text{ je přípustná}
 \end{aligned}$$

tedy $f(G_2) > f(n) \Rightarrow A^*$ nikdy nevybere G_2 pro expanzi dřív než expanduje $n \rightarrow$ **spor** s předpokladem, že n je *neexpandovaný uzel* □

Hledání nejlepší cesty – algoritmus A*

reprezentace uzlů:

- **$I(N, F/G)$** ... listový uzel **N** , **$F = f(N) = G + h(N)$** , **$G = g(N)$**
- **$t(N, F/G, Subs)$** ... podstrom s kořenem **N** , **$Subs$** podstromy seřazené podle f , **$G = g(N)$** a **$F = f$** -hodnota nejnadějnějšího následníka N

Hledání nejlepší cesty – algoritmus A*

reprezentace uzlů:

- $I(N, F/G)$... listový uzel N , $F = f(N) = G + h(N)$, $G = g(N)$
- $t(N, F/G, Subs)$... podstrom s kořenem N , $Subs$ podstromy seřazené podle f , $G = g(N)$ a $F = f$ -hodnota nejnadějnějšího následníka N

```
bestsearch(Start,Solution) :- biggest(Big), expand([],I(Start,0/0),Big,_,yes,Solution).
```

```
expand(P,I(N,_),_,_,yes,[N|P]) :- goal(N). % cíl
```

```
% list – generuj následníky a expanduj je v rámci Bound
```

```
expand(P,I(N,F/G),Bound,Tree1,Solved,Sol) :- F=<Bound,
    (bagof(M/C,(move(N,M,C),\+ member(M,P)),Succ),!,succlist(G,Succ,Ts),
    bestf(Ts,F1), expand(P,t(N,F1/G,Ts),Bound,Tree1,Solved,Sol);Solved=never).
```

```
% nelist,  $f \leq Bound$  – expanduj nejslibnější podstrom, pokračuj dle výsledku
```

```
expand(P,t(N,F/G,[T|Ts]),Bound,Tree1,Solved,Sol) :- F=<Bound, bestf(Ts,BF),
    min(Bound,BF,Bound1),expand([N|P],T,Bound1,T1,Solved1,Sol),
    continue(P,t(N,F/G,[T1|Ts]),Bound,Tree1,Solved1,Solved,Sol).
```

```
expand(_,t(_,_,[]),_,_,never,_) :- !. % nejsou další následovníci
```

```
expand(_,Tree,Bound,Tree,no,_) :- f(Tree,F), F>Bound. % limit
```

```
% pokrač. →
```

Hledání nejlepší cesty – algoritmus A*

reprezentace uzlů:

- $I(N, F/G)$... listový uzel N , $F = f(N) = G + h(N)$, $G = g(N)$
- $t(N, F/G, Subs)$... podstrom s kořenem N , $Subs$ podstromy seřazené podle f , $G = g(N)$ a $F = f$ -hodnota nejnadějnějšího následníka N

`biggest(-Big)` horní závora pro cenu nejlepší cesty např. `biggest(9999)`.

`bestsearch(Start, Solution) :- biggest(Big), expand([], I(Start, 0/0), Big, _, yes, Solution).`

`expand(P, I(N, _), _, _, yes, [N|P]) :- goal(N). % cíl`

% list – generuj následníky a expanduj je v rámci Bound

`expand(P, I(N, F/G), Bound, Tree1, Solved, Sol) :- F=<Bound,`
`(bagof(M/C, (move(N, M, C), \+ member(M, P)), Succ), !, succlist(G, Succ, Ts),`
`bestf(Ts, F1), expand(P, t(N, F1/G, Ts), Bound, Tree1, Solved, Sol); Solved=never).`

% nelist, $f \leq Bound$ – expanduj nejslibnější podstrom, pokračuj dle výsledku

`expand(P, t(N, F/G, [T|Ts]), Bound, Tree1, Solved, Sol) :- F=<Bound, bestf(Ts, BF),`
`min(Bound, BF, Bound1), expand([N|P], T, Bound1, T1, Solved1, Sol),`
`continue(P, t(N, F/G, [T1|Ts]), Bound, Tree1, Solved1, Solved, Sol).`

`expand(_, t(_, _, []), _, _, never, _) :- !. % nejsou další následovníci`

`expand(_, Tree, Bound, Tree, no, _) :- f(Tree, F), F>Bound. % limit`

% pokrač. →

Hledání nejlepší cesty – algoritmus A*

reprezentace uzlů:

- $I(N, F/G)$... listový uzel N , $F = f(N) = G + h(N)$, $G = g(N)$
- $t(N, F/G, Subs)$... podstrom s kořenem N , $Subs$ podstromy seřazené podle f , $G = g(N)$ a $F = f$ -hodnota nejnadějnějšího následníka N

`biggest(-Big)` horní závora pro cenu nejlepší cesty např. `biggest(9999)`.

```
bestsearch(Start,Solution) :- biggest(Big), expand([],I(Start,0/0),Big,yes,Solution).
expand(+Path,+Tr,+Bnd,-Tr1,?Solved,-Sol)
Path – cesta mezi kořenem a Tr
Tr – prohledávaný podstrom
Bnd – f-limita pro expandování Tr
Tr1 – Tr expandovaný až po Bnd
Solved – yes, no, never
Sol – cesta z kořene do cílového uzlu

expand(P,I(N,-),_,_,yes,[N|P]) :- goal(N). % cíl
% list – generuj následníky a expanduj je v rámci Bound
expand(P,I(N,F/G),Bound,Tree1,Solved,Sol) :- F=<Bound,
(bagof(M/C,(move(N,M,C),\+ member(M,P)),Succ),!,succlist(G,Succ,Ts),
bestf(Ts,F1), expand(P,t(N,F1/G,Ts),Bound,Tree1,Solved,Sol);Solved=never).
% nelist, f ≤ Bound – expanduj nejslibnější podstrom, pokračuj dle výsledku
expand(P,t(N,F/G,[T|Ts]),Bound,Tree1,Solved,Sol) :- F=<Bound, bestf(Ts,BF),
min(Bound,BF,Bound1),expand([N|P],T,Bound1,T1,Solved1,Sol),
continue(P,t(N,F/G,[T1|Ts]),Bound,Tree1,Solved1,Solved,Sol).
expand(_ ,t(_ ,_,[]),_,_,never,_ ) :- !. % nejsou další následovníci
expand(_ ,Tree,Bound,Tree,no,_ ) :- f(Tree,F), F>Bound. % limit
% pokrač. →
```

Hledání nejlepší cesty – algoritmus A* – pokrač.

`continue`(`_,_,_,_,yes,yes,Sol`).

`continue`(`P,t(N,F/G,[T1|Ts]),Bound,Tree1,SubtrSolved,Solved,Sol`) :-
 (`SubtrSolved=no`,`insert(T1,Ts,NTs)`;`SubtrSolved=never`,`NTs=Ts`),
`bestf`(`NTs,F1`),`expand`(`P,t(N,F1/G,NTs),Bound,Tree1,Solved,Sol`).

`succlist`(`_,[],[]`).

`succlist`(`G0,[N/C|NCs],Ts`) :- `G is G0+C`,`h(N,H)`,`F is G+H`,
`succlist`(`G0,NCs,Ts1`), `insert`(`l(N,F/G),Ts1,Ts`).

`insert`(`T,Ts,[T|Ts]`) :- `f(T,F)`,`bestf`(`Ts,F1`),`F=<F1,!.`

`insert`(`T,[T1|Ts],[T1|Ts1]`) :- `insert`(`T,Ts,Ts1`).

`f`(`l(-,F/-),F`).

`f`(`t(-,F/-,-),F`).

`bestf`(`[T|_],F`) :- `f(T,F)`.

`bestf`(`[],Big`) :- `biggest`(`Big`).

`min`(`X,Y,X`) :- `X=<Y,!.`

`min`(`X,Y,Y`).

Hledání nejlepší cesty – algoritmus A* – pokrač

`continue(+Path, +Tree, +Bound, -NewTree, +SubtrSolved, ?TreeSolved, ?Solution)`
 volba způsobu pokračování podle výsledků `expand (SubtrSolved)`

`continue(.,.,.,.,yes,yes,Sol).`

`continue(P,t(N,F/G,[T1|Ts]),Bound,Tree1,SubtrSolved,Solved,Sol) :-`
`(SubtrSolved=no,insert(T1,Ts,NTs);SubtrSolved=never,NTs=Ts),`
`bestf(NTs,F1),expand(P,t(N,F1/G,NTs),Bound,Tree1,Solved,Sol).`

`succlist(.,[],[]).`

`succlist(G0,[N/C|NCs],Ts) :- G is G0+C,h(N,H),F is G+H,`
`succlist(G0,NCs,Ts1), insert(l(N,F/G),Ts1,Ts).`

`insert(T,Ts,[T|Ts]) :- f(T,F),bestf(Ts,F1),F=<F1,!.`

`insert(T,[T1|Ts],[T1|Ts1]) :- insert(T,Ts,Ts1).`

`f(l(.,F/.),F).`

`f(t(.,F/.,.),F).`

`bestf([T|_],F) :- f(T,F).`

`bestf([],Big) :- biggest(Big).`

`min(X,Y,X) :- X=<Y,!.`

`min(X,Y,Y).`

Hledání nejlepší cesty – algoritmus A* – pokrač

`continue(.,.,.,.,yes,yes,Sol).`

`continue(+Path, +Tree, +Bound, -NewTree, +SubtrSolved, ?TreeSolved, ?Solution)`
volba způsobu pokračování podle výsledků `expand (SubtrSolved)`

`continue(P,t(N,F/G,[T1|Ts]),Bound,Tree1,SubtrSolved,Solved,Sol) :-`
`(SubtrSolved=no,insert(T1,Ts,NTs);SubtrSolved=never,NTs=Ts),`
`bestf(NTs,F1),expand(P,t(N,F1/G,NTs),Bound,Tree1,Solved,Sol).`

`succlist(.,[],[]).`

`succlist(+G0, [+Node1/+Cost1, ...], [(-BestNode,-BestF/-G), ...])`
setřídění seznamu listů podle f -hodnot

`succlist(G0,[N/C|NCs],Ts) :- G is G0+C,h(N,H),F is G+H,`
`succlist(G0,NCs,Ts1), insert(l(N,F/G),Ts1,Ts).`

`insert(T,Ts,[T|Ts]) :- f(T,F),bestf(Ts,F1),F=<F1,!.`

`insert(T,[T1|Ts],[T1|Ts1]) :- insert(T,Ts,Ts1).`

`f(l(.,F/-),F).`

`f(t(.,F/-,-),F).`

`bestf([T|_],F) :- f(T,F).`

`bestf([],Big) :- biggest(Big).`

`min(X,Y,X) :- X=<Y,!.`

`min(X,Y,Y).`

Hledání nejlepší cesty – algoritmus A* – pokrač

`continue(.,.,.,.,yes,yes,Sol).`

`continue(+Path, +Tree, +Bound, -NewTree, +SubtrSolved, ?TreeSolved, ?Solution)`
volba způsobu pokračování podle výsledků `expand (SubtrSolved)`

`continue(P,t(N,F/G,[T1|Ts]),Bound,Tree1,SubtrSolved,Solved,Sol) :-`
`(SubtrSolved=no,insert(T1,Ts,NTs);SubtrSolved=never,NTs=Ts),`
`bestf(NTs,F1),expand(P,t(N,F1/G,NTs),Bound,Tree1,Solved,Sol).`

`succlist(.,[],[]).`

`succlist(+G0, [+Node1/+Cost1, ...], [(-BestNode,-BestF/-G), ...])`
setřídění seznamu listů podle f -hodnot

`succlist(G0,[N/C|NCs],Ts) :- G is G0+C,h(N,H),F is G+H,`
`succlist(G0,NCs,Ts1), insert(l(N,F/G),Ts1,Ts).`

`insert(T,Ts,[T|Ts]) :- f(T,F),bestf(Ts,F1),F=<F1,!.`

`insert(T,[T1|Ts],[T1|Ts1]) :- insert(T,Ts,Ts1).`

vloží **T** do seznamu stromů **Ts** podle f

`f(l(.,F/-),F).`

`f(t(.,F/-.),F).`

`bestf([T|_],F) :- f(T,F).`

`bestf([],Big) :- biggest(Big).`

`min(X,Y,X) :- X=<Y,!.`

`min(X,Y,Y).`

Hledání nejlepší cesty – algoritmus A* – pokrač

`continue(.,.,.,.,yes,yes,Sol).`

`continue(+Path, +Tree, +Bound, -NewTree, +SubtrSolved, ?TreeSolved, ?Solution)`
volba způsobu pokračování podle výsledků `expand (SubtrSolved)`

`continue(P,t(N,F/G,[T1|Ts]),Bound,Tree1,SubtrSolved,Solved,Sol) :-`
`(SubtrSolved=no,insert(T1,Ts,NTs);SubtrSolved=never,NTs=Ts),`
`bestf(NTs,F1),expand(P,t(N,F1/G,NTs),Bound,Tree1,Solved,Sol).`

`succlist(.,[],[]).`

`succlist(+G0, [+Node1/+Cost1, ...], [(!-BestNode,-BestF/-G), ...])`
setřídění seznamu listů podle f -hodnot

`succlist(G0,[N/C|NCs],Ts) :- G is G0+C,h(N,H),F is G+H,`
`succlist(G0,NCs,Ts1), insert(l(N,F/G),Ts1,Ts).`

`insert(T,Ts,[T|Ts]) :- f(T,F),bestf(Ts,F1),F=<F1,!.`

`insert(T,[T1|Ts],[T1|Ts1]) :- insert(T,Ts,Ts1).`

vloží **T** do seznamu stromů **Ts** podle f

`f(l(.,F/.),F).`

“vytáhne” **F** ze struktury

`f(t(.,F/.,.),F).`

`bestf([T|_],F) :- f(T,F).`

`bestf([],Big) :- biggest(Big).`

`min(X,Y,X) :- X=<Y,!.`

`min(X,Y,Y).`

Hledání nejlepší cesty – algoritmus A* – pokrač

`continue(.,.,.,.,yes,yes,Sol).`

`continue(+Path, +Tree, +Bound, -NewTree, +SubtrSolved, ?TreeSolved, ?Solution)`
volba způsobu pokračování podle výsledků `expand (SubtrSolved)`

`continue(P,t(N,F/G,[T1|Ts]),Bound,Tree1,SubtrSolved,Solved,Sol) :-`
`(SubtrSolved=no,insert(T1,Ts,NTs);SubtrSolved=never,NTs=Ts),`
`bestf(NTs,F1),expand(P,t(N,F1/G,NTs),Bound,Tree1,Solved,Sol).`

`succlist(.,[],[]).`

`succlist(+G0, [+Node1/+Cost1, ...], [(-BestNode,-BestF/-G), ...])`
setřídění seznamu listů podle f -hodnot

`succlist(G0,[N/C|NCs],Ts) :- G is G0+C,h(N,H),F is G+H,`
`succlist(G0,NCs,Ts1), insert(l(N,F/G),Ts1,Ts).`

`insert(T,Ts,[T|Ts]) :- f(T,F),bestf(Ts,F1),F=<F1,!.`

`insert(T,[T1|Ts],[T1|Ts1]) :- insert(T,Ts,Ts1).`

vloží **T** do seznamu stromů **Ts** podle f

`f(l(.,F/.),F).`

“vytáhne” **F** ze struktury

`f(t(.,F/.,.),F).`

`bestf([T|_],F) :- f(T,F).`

`bestf([],Big) :- biggest(Big).`

nejlepší f -hodnota ze seznamu stromů

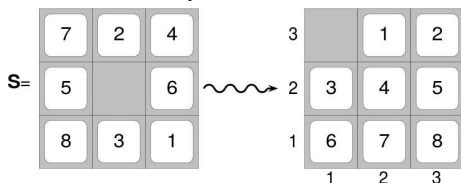
`min(X,Y,X) :- X=<Y,!.`

`min(X,Y,Y).`

Příklad – řešení posunovačky

konfigurace = seznam souřadnic **X/Y**: [pozice_{díry}, pozice_{kámen č.1}, ...]

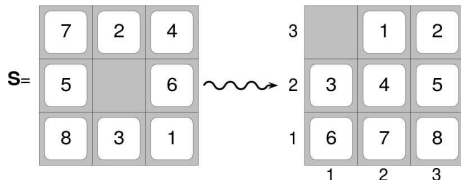
start([2/2, 3/1, 2/3, 2/1, 3/3,
1/2, 3/2, 1/3, 1/1]).
goal([1/3, 2/3, 3/3, 1/2, 2/2,
3/2, 1/1, 2/1, 3/1]).



Příklad – řešení posunovačky

konfigurace = seznam souřadnic **X/Y**: [pozice_{díry}, pozice_{kámen č.1}, ...]

```
start([2/2, 3/1, 2/3, 2/1, 3/3,
      1/2, 3/2, 1/3, 1/1]).
goal([1/3, 2/3, 3/3, 1/2, 2/2,
      3/2, 1/1, 2/1, 3/1]).
```



move(+Uzel, -NaslUzel, -Cena) pomocí pohybů mezery (cena vždy 1)

```
move([XB/YB | Numbers], [XL/YB | NewNumbers], 1) :- % doleva
    XB>1, XL is XB - 1, replace(XL/YB, XB/YB, Numbers, NewNumbers).
move([XB/YB | Numbers], [XR/YB | NewNumbers], 1) :- % doprava
    XB<3, XR is XB + 1, replace(XR/YB, XB/YB, Numbers, NewNumbers).
move([XB/YB | Numbers], [XB/YD | NewNumbers], 1) :- % dolu
    YB>1, YD is YB - 1, replace(XB/YD, XB/YB, Numbers, NewNumbers).
move([XB/YB | Numbers], [XB/YU | NewNumbers], 1) :- % nahoru
    YB<3, YU is YB + 1, replace(XB/YU, XB/YB, Numbers, NewNumbers).

% replace(+Co, +Cim, +Seznam, -NovySeznam)
replace(Co,Cim,[Co|T],[Cim|T]):- !.
replace(Co,Cim,[H|T1],[H|T2]) :- replace(Co,Cim,T1,T2).
```

Příklad – řešení posunovačky pokrač.

Volba přípustné heuristické funkce h :

- $h_1(n)$ = počet dlaždiček, které nejsou na svém místě $h_1(\mathbf{S}) = 8$

Příklad – řešení posunovačky pokrač.

Volba přípustné heuristické funkce h :

- $h_1(n)$ = počet dlaždiček, které nejsou na svém místě $h_1(\mathbf{S}) = 8$
- $h_2(n)$ = součet **manhattanských vzdáleností** dlaždic od svých správných pozic $h_2(\mathbf{S}) = 3_7 + 1_2 + 2_4 + 2_5 + 3_6 + 2_8 + 2_3 + 3_1 = 18$

Příklad – řešení posunovačky pokrač.

Volba přípustné heuristické funkce h :

- $h_1(n)$ = počet dlaždiček, které nejsou na svém místě $h_1(\mathbf{S}) = 8$
- $h_2(n)$ = součet **manhattanských vzdáleností** dlaždic od svých správných pozic $h_2(\mathbf{S}) = 3_7 + 1_2 + 2_4 + 2_5 + 3_6 + 2_8 + 2_3 + 3_1 = 18$

h_1 i h_2 jsou přípustné ... $h^*(S) = 26$

Příklad – řešení posunovačky pokrač.

Volba přípustné heuristické funkce h :

- $h_1(n)$ = počet dlaždiček, které nejsou na svém místě $h_1(\mathbf{S}) = 8$
- $h_2(n)$ = součet **manhattanských vzdáleností** dlaždic od svých správných pozic $h_2(\mathbf{S}) = 3_7 + 1_2 + 2_4 + 2_5 + 3_6 + 2_8 + 2_3 + 3_1 = 18$

h_1 i h_2 jsou přípustné ... $h^*(S) = 26$

```
:- start (Start), bestsearch (Start, Solution),
   reverse (Solution, RSolution), writelist (RSolution).
1: [2/2, 3/1, 2/3, 2/1, 3/3, 1/2, 3/2, 1/3, 1/1]
2: [1/2, 3/1, 2/3, 2/1, 3/3, 2/2, 3/2, 1/3, 1/1]
...
26: [1/2, 2/3, 3/3, 1/3, 2/2, 3/2, 1/1, 2/1, 3/1]
27: [1/3, 2/3, 3/3, 1/2, 2/2, 3/2, 1/1, 2/1, 3/1]
```

Jak najít přípustnou heuristickou funkci?

- je možné najít obecné pravidlo, jak objevit heuristiku h_1 nebo h_2 ?

Jak najít přípustnou heuristickou funkci?

- je možné najít obecné pravidlo, jak objevit heuristiku h_1 nebo h_2 ?
- h_1 i h_2 jsou délky cest pro **zjednodušené verze** problému Posunovačka:
 - při **přenášení** dlaždice kamkoliv – h_1 =počet kroků nejkratšího řešení
 - při **posouvání** dlaždice kamkoliv o **1 pole** (i na plné) – h_2 =počet kroků nejkratšího řešení

Jak najít přípustnou heuristickou funkci?

- je možné najít obecné pravidlo, jak objevit heuristiku h_1 nebo h_2 ?
- h_1 i h_2 jsou délky cest pro **zjednodušené verze** problému Posunovačka:
 - při **přenášení** dlaždice kamkoliv – h_1 =počet kroků nejkratšího řešení
 - při **posouvání** dlaždice kamkoliv o **1 pole** (i na plné) – h_2 =počet kroků nejkratšího řešení
- **relaxovaný problém** – méně omezení na akce než původní problém

Cena optimálního řešení relaxovaného problému je přípustná heuristika pro původní problém.

optimální řešení **původního** problému = **řešení** relaxovaného problému

Jak najít přípustnou heuristickou funkci?

- je možné najít obecné pravidlo, jak objevit heuristiku h_1 nebo h_2 ?
- h_1 i h_2 jsou délky cest pro **zjednodušené verze** problému Posunovačka:
 - při **přenášení** dlaždice kamkoliv – h_1 =počet kroků nejkratšího řešení
 - při **posouvání** dlaždice kamkoliv o **1 pole** (i na plné) – h_2 =počet kroků nejkratšího řešení
- **relaxovaný problém** – méně omezení na akce než původní problém

Cena optimálního řešení relaxovaného problému je přípustná heuristika pro původní problém.

optimální řešení **původního** problému = **řešení** relaxovaného problému

Posunovačka a relaxovaná posunovačka:

- dlaždice se může přesunout z A na B \Leftrightarrow A sousedí s B \wedge B je prázdná

Jak najít přípustnou heuristickou funkci?

- je možné najít obecné pravidlo, jak objevit heuristiku h_1 nebo h_2 ?
- h_1 i h_2 jsou délky cest pro **zjednodušené verze** problému Posunovačka:
 - při **přenášení** dlaždice kamkoliv – h_1 = počet kroků nejkratšího řešení
 - při **posouvání** dlaždice kamkoliv o **1 pole** (i na plné) – h_2 = počet kroků nejkratšího řešení
- **relaxovaný problém** – méně omezení na akce než původní problém

Cena optimálního řešení relaxovaného problému je přípustná heuristika pro původní problém.

optimální řešení **původního** problému = **řešení** relaxovaného problému

Posunovačka a relaxovaná posunovačka:

- dlaždice se může přesunout z A na B \Leftrightarrow A sousedí s B \wedge B je prázdná
- (a) dlaždice se může přesunout z A na B \Leftrightarrow A sousedí s B
- (b) dlaždice se může přesunout z A na B \Leftrightarrow B je prázdná
- (c) dlaždice se může přesunout z A na B

Jak najít přípustnou heuristickou funkci?

- je možné najít obecné pravidlo, jak objevit heuristiku h_1 nebo h_2 ?
- h_1 i h_2 jsou délky cest pro **zjednodušené verze** problému Posunovačka:
 - při **přenášení** dlaždice kamkoliv – h_1 = počet kroků nejkratšího řešení
 - při **posouvání** dlaždice kamkoliv o **1 pole** (i na plné) – h_2 = počet kroků nejkratšího řešení
- **relaxovaný problém** – méně omezení na akce než původní problém

Cena optimálního řešení relaxovaného problému je přípustná heuristika pro původní problém.

optimální řešení **původního** problému = **řešení** relaxovaného problému

Posunovačka a relaxovaná posunovačka:

- dlaždice se může přesunout z A na B \Leftrightarrow A sousedí s B \wedge B je prázdná
- (a) dlaždice se může přesunout z A na B \Leftrightarrow A sousedí s B \dots h_2
- (b) dlaždice se může přesunout z A na B \Leftrightarrow B je prázdná
- (c) dlaždice se může přesunout z A na B

Jak najít přípustnou heuristickou funkci?

- je možné najít obecné pravidlo, jak objevit heuristiku h_1 nebo h_2 ?
- h_1 i h_2 jsou délky cest pro **zjednodušené verze** problému Posunovačka:
 - při **přenášení** dlaždice kamkoliv – h_1 = počet kroků nejkratšího řešení
 - při **posouvání** dlaždice kamkoliv o **1 pole** (i na plné) – h_2 = počet kroků nejkratšího řešení
- **relaxovaný problém** – méně omezení na akce než původní problém

Cena optimálního řešení relaxovaného problému je přípustná heuristika pro původní problém.

optimální řešení **původního** problému = **řešení** relaxovaného problému

Posunovačka a relaxovaná posunovačka:

- dlaždice se může přesunout z A na B \Leftrightarrow A sousedí s B \wedge B je prázdná
- (a) dlaždice se může přesunout z A na B \Leftrightarrow A sousedí s B .. h_2
- (b) dlaždice se může přesunout z A na B \Leftrightarrow B je prázdná
- (c) dlaždice se může přesunout z A na B h_1

Jak najít přípustnou heuristickou funkci?

- je možné najít obecné pravidlo, jak objevit heuristiku h_1 nebo h_2 ?
- h_1 i h_2 jsou délky cest pro **zjednodušené verze** problému Posunovačka:
 - při **přenášení** dlaždice kamkoliv – h_1 = počet kroků nejkratšího řešení
 - při **posouvání** dlaždice kamkoliv o **1 pole** (i na plné) – h_2 = počet kroků nejkratšího řešení
- **relaxovaný problém** – méně omezení na akce než původní problém

Cena optimálního řešení relaxovaného problému je přípustná heuristika pro původní problém.

optimální řešení **původního** problému = **řešení** **relaxovaného** problému

Posunovačka a relaxovaná posunovačka:

- dlaždice se může přesunout z A na B \Leftrightarrow A sousedí s B \wedge B je prázdná
- (a) dlaždice se může přesunout z A na B \Leftrightarrow A sousedí s B ... h_2
- (b) dlaždice se může přesunout z A na B \Leftrightarrow B je prázdná ... Gaschnigova h .
- (c) dlaždice se může přesunout z A na B h_1

Určení kvality heuristiky

efektivní faktor větvení b^* – N ... počet vygenerovaných uzlů, d ... hloubka řešení, idealizovaný strom s $N + 1$ uzly má faktor větvení b^* (reálné číslo):

$$N + 1 = 1 + b^* + (b^*)^2 + \dots + (b^*)^d$$

např.: když A* najde řešení po 52 uzlech v hloubce 5 ... $b^* = 1.92$
heuristika je tím **lepší**, čím **blíže** je b^* **hodnotě 1**.

Určení kvality heuristiky

efektivní faktor větvení b^* – N ... počet vygenerovaných uzlů, d ... hloubka řešení, idealizovaný strom s $N + 1$ uzly má faktor větvení b^* (reálné číslo):

$$N + 1 = 1 + b^* + (b^*)^2 + \dots + (b^*)^d$$

např.: když A* najde řešení po 52 uzlech v hloubce 5 ... $b^* = 1.92$
heuristika je tím **lepší**, čím **blíže** je b^* **hodnotě 1**.

☞ **měření b^*** na množině testovacích sad – dobrá představa o **přínosu heuristiky**

8-posunovačka

d	Průměrný počet uzlů			Efektivní faktor větvení b^*		
	IDS	$A^*(h_1)$	$A^*(h_2)$	IDS	$A^*(h_1)$	$A^*(h_2)$
2	10	6	6	2.45	1.79	1.79
6	680	20	18	2.73	1.34	1.30
10	47127	93	39	2.79	1.38	1.22
12	3644035	227	73	2.78	1.42	1.24
18	–	3056	363	–	1.46	1.26
24	–	39135	1641	–	1.48	1.26

Určení kvality heuristiky

efektivní faktor větvení b^* – N ... počet vygenerovaných uzlů, d ... hloubka řešení, idealizovaný strom s $N + 1$ uzly má faktor větvení b^* (reálné číslo):

$$N + 1 = 1 + b^* + (b^*)^2 + \dots + (b^*)^d$$

např.: když A* najde řešení po 52 uzlech v hloubce 5 ... $b^* = 1.92$
heuristika je tím **lepší**, čím **blíže** je b^* **hodnotě 1**.

👉 **měření b^*** na množině testovacích sad – dobrá představa o **přínosu heuristiky**

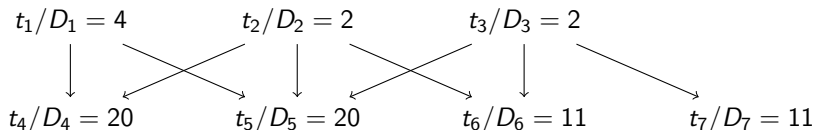
8-posunovačka

d	Průměrný počet uzlů			Efektivní faktor větvení b^*		
	IDS	$A^*(h_1)$	$A^*(h_2)$	IDS	$A^*(h_1)$	$A^*(h_2)$
2	10	6	6	2.45	1.79	1.79
6	680	20	18	2.73	1.34	1.30
10	47127	93	39	2.79	1.38	1.22
12	3644035	227	73	2.78	1.42	1.24
18	–	3056	363	–	1.46	1.26
24	–	39135	1641	–	1.48	1.26

h_2 **dominuje** h_1 ($\forall n : h_2(n) \geq h_1(n)$) ... h_2 je **lepší** (nebo stejná) než h_1 ve všech případech

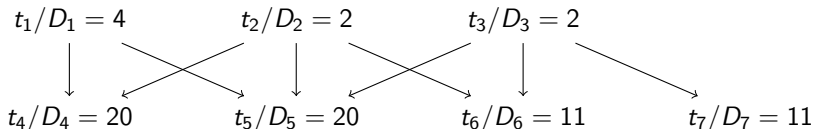
Příklad – rozvrh práce procesorů

- úlohy t_i s potřebným časem na zpracování D_i (např.: $i = 1, \dots, 7$)
- m procesorů (např.: $m = 3$)
- relace precedence mezi úlohami – které úlohy mohou začít až po skončení dané úlohy



Příklad – rozvrh práce procesorů

- úlohy t_i s potřebným časem na zpracování D_i (např.: $i = 1, \dots, 7$)
- m procesorů (např.: $m = 3$)
- relace **precedence** mezi úlohami – které úlohy mohou začít až po skončení dané úlohy

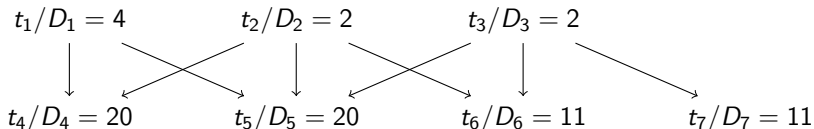


- problém: najít **rozvrh práce** pro každý procesor s minimalizací celkového času

	0	2	4	13	24	33		
CPU ₁		t_3	\leftarrow	t_6	\Rightarrow	\leftarrow	t_5	\Rightarrow
CPU ₂		t_2	\leftarrow	t_7	\Rightarrow		
CPU ₃		t_1	\Rightarrow	\leftarrow	t_4	\Rightarrow	

Příklad – rozvrh práce procesorů

- úlohy t_i s potřebným časem na zpracování D_i (např.: $i = 1, \dots, 7$)
- m procesorů (např.: $m = 3$)
- relace **precedence** mezi úlohami – které úlohy mohou začít až po skončení dané úlohy



- problém: najít **rozvrh práce** pro každý procesor s minimalizací celkového času

	0	2	4	13	24	33
CPU ₁		t_3	$\leftarrow t_6 \Rightarrow$	$\leftarrow t_5 \Rightarrow$		
CPU ₂		t_2	$\leftarrow t_7 \Rightarrow$		
CPU ₃		t_1	$\leftarrow t_4 \Rightarrow$		

	0	2	4	13	24	33
CPU ₁		t_3	$\leftarrow t_6 \Rightarrow$	$\leftarrow t_7 \Rightarrow$	
CPU ₂		t_2	$\leftarrow t_5 \Rightarrow$		
CPU ₃		t_1	$\leftarrow t_4 \Rightarrow$		

Příklad – rozvrh práce procesorů – pokrač.

- stavy: **nezařazené úlohy*****běžící úlohy*****čas ukončení**
např.: [WaitingT1/D1,WaitingT2/D2,...]*[Task1/F1,Task2/F2,Task3/F3]*FinTime
běžící úlohy udržujeme setříděné $F1 \leq F2 \leq F3$

Příklad – rozvrh práce procesorů – pokrač.

- stavy: **nezařazené_úlohy*****běžící_úlohy*****čas_ukončení**
např.: [WaitingT1/D1,WaitingT2/D2,...]*[Task1/F1,Task2/F2,Task3/F3]*FinTime
běžící_úlohy udržujeme setříděné $F1 \leq F2 \leq F3$
- přechodová funkce **move(+Uzel, -NaslUzel, -Cena)**:

Příklad – rozvrh práce procesorů – pokrač.

- stavy: **nezařazené úlohy*****běžící úlohy*****čas ukončení**
 např.: **[WaitingT1/D1,WaitingT2/D2,...]*****[Task1/F1,Task2/F2,Task3/F3]*****FinTime**
běžící úlohy udržujeme seříděné $F1 \leq F2 \leq F3$
- přechodová funkce **move(+Uzel, -NasUzel, -Cena)**:

```

move(Tasks1*[_/F|Active1]*Fin1, Tasks2*Active2*Fin2, Cost) :-
  del1(Task/D,Tasks1,Tasks2),
  \+ (member(T/_ ,Tasks2),before(T,Task)), % kontrola predence v čekajících
  \+ (member(T1/F1,Active1),F<F1,before(T1,Task)), % a v zařazených úlohách
  Time is F+D, insert(Task/Time,Active1,Active2,Fin1,Fin2), Cost is Fin2-Fin1.
move(Tasks*[_/F|Active1]*Fin,Tasks*Active2*Fin,0) :- insertidle(F,Active1,Active2).

before(T1,T2) :- precedence(T1,T2).
before(T1,T2) :- precedence(T,T2),before(T1,T).

insert(S/A,[T/B|L],[S/A,T/B|L],F,F) :- A=<B,!.
insert(S/A,[T/B|L],[T/B|L1],F1,F2) :- insert(S/A,L,L1,F1,F2).
insert(S/A,[],[S/A],-,A).

insertidle(A,[T/B|L],[idle/B,T/B|L]) :- A<B,!.
insertidle(A,[T/B|L],[T/B|L1]) :- insertidle(A,L,L1).

goal([],*_*_).
  
```

Příklad – rozvrh práce procesorů – pokrač.

- stavy: **nezařazené úlohy*****běžící úlohy*****čas ukončení**
 např.: **[WaitingT1/D1,WaitingT2/D2,...]*****[Task1/F1,Task2/F2,Task3/F3]*****FinTime**
běžící úlohy udržujeme seříděné $F1 \leq F2 \leq F3$
- přechodová funkce **move(+Uzel, -NasUzel, -Cena)**:

```

move(Tasks1*[_/F|Active1]*Fin1, Tasks2*Active2*Fin2, Cost) :-
  del1(Task/D,Tasks1,Tasks2),
  \+ (member(T/_,Tasks2),before(T,Task)), % kontrola precedence v čekajících
  \+ (member(T1/F1,Active1),F<F1,before(T1,Task)), % a v zařazených úlohách
  Time is F+D, insert(Task/Time,Active1,Active2,Fin1,Fin2), Cost is Fin2-Fin1.
move(Tasks*[_/F|Active1]*Fin,Tasks*Active2*Fin,0) :- insertidle(F,Active1,Active2).

```

```

before(T1,T2) :- precedence(T1,T2).
before(T1,T2) :- precedence(T,T2),before(T1,T).

```

before(+Task1, +Task2)
 tranzitivní obal relace **precedence**

```

insert(S/A,[T/B|L],[S/A,T/B|L],F,F) :- A=<B,!.
insert(S/A,[T/B|L],[T/B|L1],F1,F2) :- insert(S/A,L,L1,F1,F2).
insert(S/A,[],[S/A],-,A).

```

```

insertidle(A,[T/B|L],[idle/B,T/B|L]) :- A<B,!.
insertidle(A,[T/B|L],[T/B|L1]) :- insertidle(A,L,L1).

```

```

goal([],*_*_).

```

Příklad – rozvrh práce procesorů – pokrač.

- počáteční uzel:

```
start([t1/4, t2/2, t3/2, t4/20, t5/20, t6/11, t7/11]*[idle/0, idle/0, idle/0]*0).
```

Příklad – rozvrh práce procesorů – pokrač.

- počáteční uzel:

```
start([t1/4, t2/2, t3/2, t4/20, t5/20, t6/11, t7/11]*[idle/0, idle/0, idle/0]*0).
```

- heuristika

optimální (nedosažitelný) čas:

$$\mathbf{Finall} = \frac{\sum_i D_i + \sum_j F_j}{m}$$

skutečný čas výpočtu:

$$\mathbf{Fin} = \max(F_j)$$

heuristická funkce h :

$$\mathbf{H} = \begin{cases} \mathbf{Finall} - \mathbf{Fin}, & \text{když } \mathbf{Finall} > \mathbf{Fin} \\ 0, & \text{jinak} \end{cases}$$

```
h(Tasks * Processors * Fin, H) :-
  totaltime(Tasks, Tottime),
  sumnum(Processors, Ftime, N),
  Finall is (Tottime + Ftime)/N,
  (Finall > Fin, !, H is Finall - Fin
   ; H = 0).
```

```
totaltime([], 0).
totaltime([_ / D | Tasks], T) :-
  totaltime(Tasks, T1), T is T1 + D.
```

```
sumnum([], 0, 0).
sumnum([_ / T | Procs], FT, N) :-
  sumnum(Procs, FT1, N1),
  N is N1 + 1, FT is FT1 + T.
```

```
precedence(t1, t4). precedence(t1, t5).
```

```
...
```

Příklad – rozvrh práce procesorů – pokrač.

```

:- start(Start), write('Pocatecni stav:'), write(Start), nl,
   bestsearch(Start, Solution),
   write('Nalezene reseni:'), nl,
   reverse(Solution,RSolution), writelist(RSolution).

```

Pocatecni stav: $[t1/4, t2/2, t3/2, t4/20, t5/20, t6/11, t7/11] * [idle/0, idle/0, idle/0] * 0$

Nalezene reseni:

1: $[t1/4, t2/2, t3/2, t4/20, t5/20, t6/11, t7/11] * [idle/0, idle/0, idle/0] * 0$

2: $[t1/4, t2/2, t4/20, t5/20, t6/11, t7/11] * [idle/0, idle/0, t3/2] * 2$

3: $[t1/4, t4/20, t5/20, t6/11, t7/11] * [idle/0, t2/2, t3/2] * 2$

4: $[t4/20, t5/20, t6/11, t7/11] * [t2/2, t3/2, t1/4] * 4$

5: $[t4/20, t5/20, t6/11] * [t3/2, t1/4, t7/13] * 13$

6: $[t4/20, t5/20, t6/11] * [idle/4, t1/4, t7/13] * 13$

7: $[t5/20, t6/11] * [t1/4, t7/13, t4/24] * 24$

8: $[t6/11] * [t7/13, t5/24, t4/24] * 24$

9: $[] * [t6/24, t5/24, t4/24] * 24$