

# Problémy s omezujícími podmínkami

Aleš Horák

E-mail: [hales@fi.muni.cz](mailto:hales@fi.muni.cz)  
<http://nlp.fi.muni.cz/uui/>

Obsah:

- ▶ Průběžná písemná práce
- ▶ Problémy s omezujícími podmínkami
- ▶ CLP – Constraint Logic Programming

# Průběžná písemná práce

- ▶ délka pro vypracování: 25 minut
- ▶ nejsou povoleny žádné materiály
- ▶ u odpovědí typu A, B, C, D, E:
  - pouze jedna odpověď je nejspřávnější 😊
  - za tuto nejspřávnější je 8 bodů
  - za žádnou odpověď je 0 bodů
  - za libovolnou jinou, případně za nejasné označení odpovědi je minus 3 body
- ▶ celkové hodnocení 0 až 32 bodů (celkové záporné hodnocení se bere jako 0)

# Problémy s omezujícími podmínkami

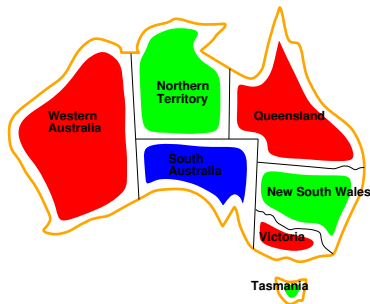
- ▶ **standardní problém** řešený prohledáváním stavového prostoru → **stav** je “černá skříňka” – pouze **cílová podmínka** a **přechodová funkce**
- ▶ **problém s omezujícími podmínkami**, *Constraint Satisfaction Problem*, CSP:
  - $n$ -tice **proměnných**  $X_1, X_2, \dots, X_n$  s hodnotami z **domén**  $D_1, D_2, \dots, D_n, D_i \neq \emptyset$
  - množina **omezení**  $C_1, C_2, \dots, C_m$  nad proměnnými  $X_i$
  - **stav** = **přiřazení hodnot** proměnným  $\{X_i = v_i, X_j = v_j, \dots\}$ 
    - **konzistentní přiřazení** neporušuje žádné z omezení  $C_i$
    - **úplné přiřazení** zmiňuje každou proměnnou  $X_i$
  - **řešení** = **úplné konzistentní přiřazení hodnot** proměnným někdy je ještě potřeba maximalizovat *cílovou funkci*
- ▶ **výhody**:
  - jednoduchý **formální jazyk** pro specifikaci problému
  - může využívat **obecné heuristiky** (ne jen specifické pro daný problém)

## Příklad – obarvení mapy



- ▶ Proměnné  $WA, NT, Q, NSW, V, SA, T$
- ▶ Domény  $D_i = \{\text{červená, zelená, modrá}\}$
- ▶ Omezení – sousedící oblasti musí mít různou barvu  
tj. pro každé dvě sousedící:  $WA \neq NT$  nebo  
 $(WA, NT) \in \{(\text{červená, zelená}), (\text{červená, modrá}), (\text{zelená, modrá}), \dots\}$

## Příklad – obarvení mapy – pokrač.



► **Řešení** – konzistentní přiřazení všem proměnným:

{ WA = červená, NT = zelená, Q = červená, NSW = zelená, V = červená,  
SA = modrá, T = zelená }

# Varianty CSP podle hodnot proměnných

- ▶ **diskrétní hodnoty proměnných** – každá proměnná má jednu konkrétní hodnotu
  - **konečné domény**
    - např. Booleovské (včetně NP-úplných problémů splnitelnosti)
    - výčtové
  - **nekonečné domény** – čísla, řetězce, ...
    - např. rozvrh prací – proměnné = počáteční/koncový den každého úkolu
    - vyžaduje **jazyk omezení**, např.  $StartJob_1 + 5 \leq StartJob_3$
    - číselné *lineární* problémy jsou řešitelné, *nelineární* obecné řešení nemají
- ▶ **spojité hodnoty proměnných**
  - časté u reálných problémů
  - např. počáteční/koncový čas měření na Hubbleově teleskopu (závisí na astronomických, precedenčních a technických omezeních)
  - *lineární omezení* řešené pomocí **Lineárního programování** (omezení = lineární (ne)rovnice tvořící konvexní oblast) → jsou řešitelné v polynomiálním čase

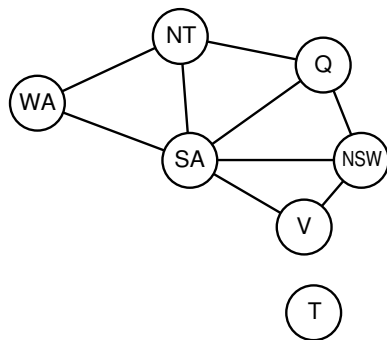
# Varianty omezení

- ▶ **unární** omezení zahrnuje jedinou proměnnou  
např.  $SA \neq \text{zelená}$
- ▶ **binární** omezení zahrnují dvě proměnné  
např.  $SA \neq WA$
- ▶ omezení **vyššího řádu** zahrnují 3 a více proměnných  
např. kryptoaritmetické omezení na sloupce u algebrogramu
- ▶ **preferenční** omezení (soft constraints), např. 'červená je lepší než zelená'  
možno reprezentovat pomocí **ceny přiřazení** u konkrétní hodnoty a konkrétní proměnné  $\rightarrow$  hledá se **optimalizované řešení** vzhledem k ceně

## Graf omezení

Pro **binární** omezení: **uzly** = proměnné, **hrany** = reprezentují jednotlivá omezení

Pro  **$n$ -ární** omezení: **hypergraf**:  $\circ$  **uzly** = proměnné,  $\square$  **uzly** = omezení, **hrany** = použití proměnné v omezení



Algoritmy pro řešení CSP využívají této grafové reprezentace omezení



# CLP – Constraint Logic Programming

```
?X in +Min..+Max
?X in +Domain ...
    A in 1..3 \\/8..15 \\/5..9 \\/100.
+VarList ins +Domain
fd_dom(?Var,?Domain) zjištění domény proměnné
```

```
:- use_module(library(clpfd)). % clpq, clpr
```

```
?- X in 1..5, Y in 2..8, X+Y #=> T.
    X in 1..5,
    Y in 2..8,
    T in 3..13.
```

aritmetická omezení ...

- rel. operátory #=, #\=, #<, #=<, #>, #>=
- sum(Variables,RelOp,Suma)

výroková omezení ...

- #\ negace, #/\ konjunkce, #\/ disjunkce, #<==> ekvivalence

kombinatorická omezení ...

- all\_distinct(List), global\_cardinality(List, KeyCounts)

```
?- X in 1..5, Y in 2..8, X+Y #=> T, labeling([], [X, Y, T]).
    T = 3,
    X = 1,
    Y = 2.
```

## CLP – Constraint Logic Programming – pokrač.

?–  $X \#< 4$ ,  $[X,Y] \text{ ins } 0..5$ .  
 $X \text{ in } 0..3$ ,  $Y \text{ in } 0..5$ .

?–  $X \#< 4$ ,  $\text{indomain}(X)$ .  
 ERROR: Arguments are **not** sufficiently instantiated

?–  $X \#> 3$ ,  $X \#< 6$ ,  $\text{indomain}(X)$ .  
 $X = 4 ? ;$   
 $X = 5 ? ;$   
 false

?–  $X \text{ in } 4..sup$ ,  $X \#\backslash= 17$ ,  $\text{fd\_dom}(X,F)$ .  
 $F = 4..16\backslash/18..sup$ ,  
 $X \text{ in } 4..16\backslash/18..sup$ .

## Příklad – algebrogram

$$\begin{array}{r}
 S E N D \\
 + M O R E \\
 \hline
 M O N E Y
 \end{array}$$
Proměnné  $\{S, E, N, D, M, O, R, Y\}$ Domény  $D_i = \{0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9\}$ Omezení –  $S > 0, M > 0$ –  $S \neq E \neq N \neq D \neq M \neq O \neq R \neq Y$ –  $1000 * S + 100 * E + 10 * N + D + 1000 * M + 100 * O + 10 * R + E = 10000 * M + 1000 * O + 100 * N + 10 * E + Y$ 

```

moremoney([S,E,N,D,M,O,R,Y], Type) :- [S,E,N,D,M,O,R,Y] ins 0..9,
    S #> 0, M #> 0,
    all_different([S,E,N,D,M,O,R,Y]),
    sum(S,E,N,D,M,O,R,Y),
    labeling(Type, [S,E,N,D,M,O,R,Y]).
  
```

```

sum(S,E,N,D,M,O,R,Y) :-
    1000*S + 100*E + 10*N + D
    + 1000*M + 100*O + 10*R + E
    #= 10000*M + 1000*O + 100*N + 10*E + Y.
  
```

```

?-moremoney([S,E,N,D,M,O,R,Y],[_]). % Type=[] ... Type = [leftmost,step,up,all]
   S = 9, E = 5, N = 6, D = 7, M = 1, O = 0, R = 8, Y = 2 .
  
```

# Inkrementální formulace CSP

**CSP** je možné převést na **standardní prohledávání** takto:

- ▶ **stav** – přiřazení hodnot proměnným
- ▶ **počáteční stav** – prázdné přiřazení  $\{\}$
- ▶ **přechodová funkce** – přiřazení hodnoty libovolné dosud nenastavené proměnné tak, aby výsledné přiřazení bylo konzistentní
- ▶ **cílová podmínka** – aktuální přiřazení je úplné
- ▶ **cena cesty** – konstantní (např. 1) pro každý krok

1. platí beze změny pro **všechny** CSP!
2. prohledávací strom dosahuje hloubky  $n$  (počet proměnných) a řešení se nachází v této hloubce ( $d = n$ )  $\Rightarrow$  je vhodné použít **prohledávání do hloubky**

# Prohledávání s navracením

- ▶ přiřazení proměnným jsou **komutativní**  
tj. [1.  $WA = \text{červená}$ , 2.  $NT = \text{zelená}$ ] je totéž jako  
[1.  $NT = \text{zelená}$ , 2.  $WA = \text{červená}$ ]
- ▶ stačí uvažovat pouze **přiřazení jediné proměnné** v každém kroku  $\Rightarrow$   
počet listů  $d^n$
- ▶ prohledávání do hloubky pro CSP – tzv. **prohledávání s navracením**  
(*backtracking search*)
- ▶ **prohledávání s navracením** je základní **neinformovaná strategie** pro  
řešení problémů s omezujícími podmínkami
- ▶ schopný vyřešit např. problém  $n$ -dam pro  $n \approx 25$  (naivní řešení  $10^{69}$ ,  
vlastní sloupce  $10^{25}$ )

# Příklad – problém N dam

```
queens(N,L,Type):- length(L,N),
                  L ins 1..N,
                  constr_all(L),
                  labeling(Type,L).
```

1. definice proměnných a domén

2. definice omezení

3. hledání řešení

```
constr_all([]).
```

```
constr_all([X|Xs]):- constr_between(X,Xs,1), constr_all(Xs).
```

```
constr_between(-,[],-).
```

```
constr_between(X,[Y|Ys],N):-
```

```
    no_threat(X,Y,N),
```

```
    N1 is N+1,
```

```
    constr_between(X,Ys,N1).
```

```
no_threat(X,Y,J):- X #\= Y, X+J #\= Y, X-J #\= Y.
```

```
?- queens(4, L, [ff]).
```

```
    L = [2,4,1,3] ? ;
```

```
    L = [3,1,4,2] ? ;
```

```
    false.
```

## Ovlivnění efektivity prohledávání s navracením

Obecné metody **ovlivnění efektivity**:

- **Která proměnná** dostane hodnotu v tomto kroku?
- **V jakém pořadí** zkoušet **přiřazení hodnot** konkrétní proměnné?
- Můžeme **předčasně detekovat** nutný **neúspěch** v dalších krocích?

používané strategie:

- ▶ **nejomezenější proměnná** → vybrat proměnnou s nejméně možnými hodnotami
- ▶ **nejvíce omezující proměnná** → vybrat proměnnou s nejvíce omezeními na zbývajících proměnné
- ▶ **nejméně omezující hodnota** → pro danou proměnnou – hodnota, která zruší nejmíň hodnot zbývajících proměnných
- ▶ **dopředná kontrola** → udržovat seznam možných hodnot pro zbývajících proměnné
- ▶ **propagace omezení** → navíc kontrolovat možné nekonzistence mezi zbývajících proměnnými

# Ovlivnění efektivity v CLP

V Prologu (CLP) možnosti ovlivnění efektivity – **labeling(Typ, ...)**:

?– `constraints(Vars, Cost),  
labeling([ff, bisect, down, min(Cost)], Vars).`

- ▶ výběr proměnné – **leftmost, min, max, ff, ...**
- ▶ dělení domény – **step, enum, bisect**
- ▶ prohledávání domény – **up, down**
- ▶ uspořádání řešení – bez uspořádání nebo **min(X), max(X), ...**



# Systémy pro řešení omezujících podmínek

- ▶ **Prolog** – SWI, CHIP, ECLiPSe, SICStus Prolog, Prolog IV, GNU Prolog, IF/Prolog
- ▶ **C/C++** – CHIP++, ILOG Solver, Gecode
- ▶ **Java** – JCK, JCL, Koalog
- ▶ **LISP** – Screamer
- ▶ **Python** – logilab-constraint [www.logilab.org/852](http://www.logilab.org/852)
- ▶ **Mozart** – [www.mozart-oz.org](http://www.mozart-oz.org), jazyk Oz