

Problémy s omezujícími podmínkami

Aleš Horák

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

Obsah:

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

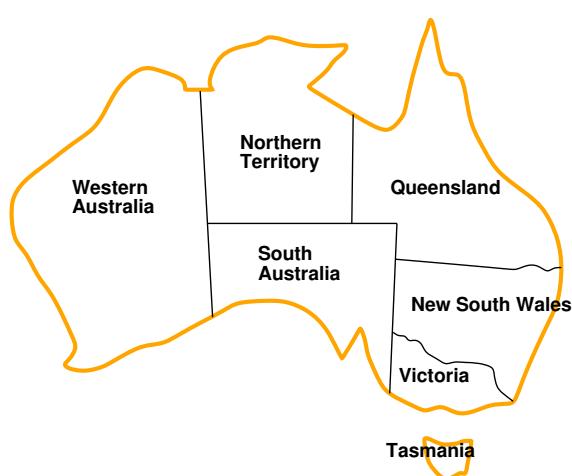
Průběžná písemná práce

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

Problémy s omezujícími podmínkami

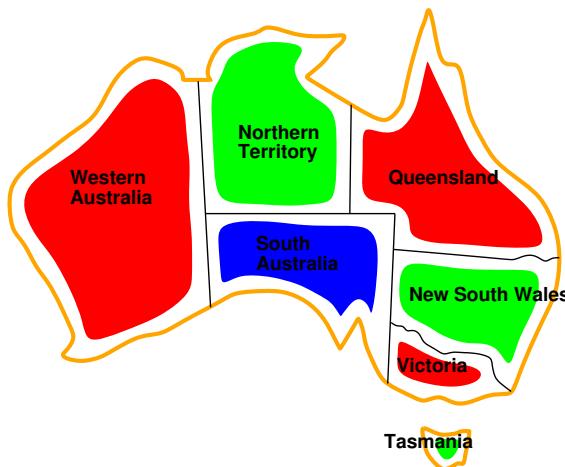
- ▶ standardní problém řešený prohledáváním stavového prostoru → stav je "černá skříňka" – pouze cílová podmínka a přechodová funkce
- ▶ problém s omezujícími podmínkami, *Constraint Satisfaction Problem*, CSP:
 - n -tice proměnných X_1, X_2, \dots, X_n s hodnotami z domén D_1, D_2, \dots, D_n , $D_i \neq \emptyset$
 - 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 $D_i = \{\text{červená}, \text{zelená}, \text{modrá}\}$
- ▶ Omezení – sousedící oblasti musí mít různou barvu
tj. pro každé dvě sousedící: $WA \neq NT$ nebo
 $(WA, NT) \in \{(\text{červená}, \text{zelená}), (\text{červená}, \text{modrá}), (\text{zelená}, \text{modrá}), \dots\}$

Příklad – obarvení mapy – pokrač.



- ▶ Řešení – konzistentní přiřazení všem proměnným:
 $\{ WA = \text{červená}, NT = \text{zelená}, Q = \text{červená}, NSW = \text{zelená}, V = \text{červená}, SA = \text{modrá}, T = \text{zelená} \}$

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, preedenčních a technických omezeních)
 - *lineární omezení* řešené pomocí **Lineárního programování** (omezení = lineární (ne)rovnice tvořící konvexní oblast) → jsou řešitelné v polynomiálním čase

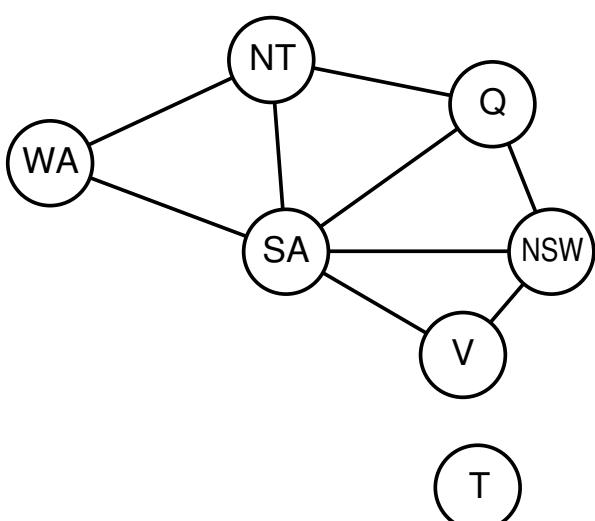
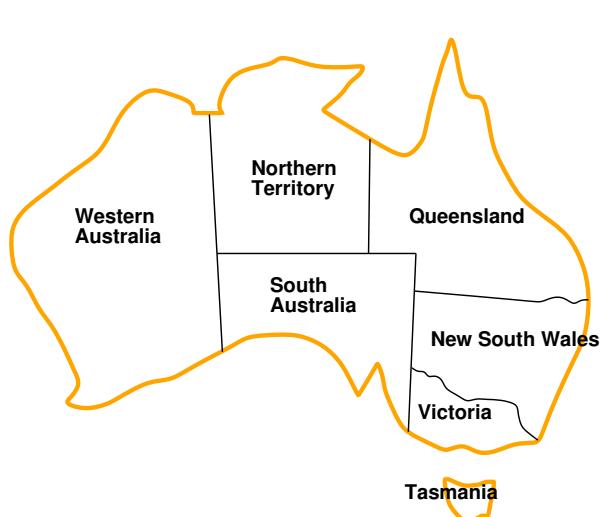
Varinty omezení

- ▶ **unární** omezení zahrnuje jedinou proměnnou
např. $SA \neq$ zelená
- ▶ **binární** omezení zahrnují dvě proměnné
např. $SA \neq WA$
- ▶ omezení **vyššího řádu** zahrnují 3 a více proměnných
např. kryptarithmetické 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 → hledá se optimalizované řešení vzhledem k ceně

Graf omezení

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

Pro **n-ární** omezení: **hypergraf**: **○** uzly = proměnné, **□** 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 ...
 #\ \neg ace, #\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] ins 0..5.  

   X in 0..3, Y in 0..5.
```

```
?- X #< 4, indomain(X).  

  ERROR: Arguments are not sufficiently instantiated
```

```
?- X #> 3, X #< 6, indomain(X).  

  X = 4 ? ;  

  X = 5 ? ;  

  false
```

```
?- X in 4..sup, X #\= 17, fd_dom(X, F).  

  F = 4..16 \/ 18..sup,  

  X in 4..16 \/ 18..sup.
```

Příklad – algebrogram

	Proměnné	$\{S, E, N, D, M, O, R, Y\}$
S E N D	Domény	$D_i = \{0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9\}$
+ M O R E	Omezení	<ul style="list-style-type: none"> – $S > 0, M > 0$ – $S \neq E \neq N \neq D \neq M \neq O \neq R \neq Y$ – $1000 * S + 100 * E + 10 * N + D + 1000 * M + 100 * O + 10 * R + E = 10000 * M + 1000 * O + 100 * N + 10 * E + Y$

M O N 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_distinct([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. prohledávácí 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),      1. definice proměnných a domén
                    L ins 1..N,
                    constr_all(L),      2. definice omezení
                    labeling(Type,L).      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 zbývající proměnné
- ▶ **nejméně omezující hodnota** → pro danou proměnnou – hodnota, která zruší nejmíň hodnot zbývajících proměnných
- ▶ **dopředná kontrola** → udržovat seznam možných hodnot pro zbývající proměnné
- ▶ **propagace omezení** → navíc kontrolovat možné nekonzistence mezi zbývajícími 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
- ▶ **Mozart** – www.mozart-oz.org, jazyk Oz