

Grundlagen der Künstlichen Intelligenz

29. Aussagenlogik: Lokale Suche und Ausblick

Malte Helmert

Universität Basel

2. Mai 2014

Grundlagen der Künstlichen Intelligenz

2. Mai 2014 — 29. Aussagenlogik: Lokale Suche und Ausblick

29.1 Lokale Suche: GSAT

29.2 Lokale Suche: Walksat

29.3 Wie schwierig ist SAT?

29.4 Ausblick

29.5 Zusammenfassung

Aussagenlogik: Überblick

Kapitelüberblick Aussagenlogik:

- ▶ 26. Grundlagen
- ▶ 27. Logisches Schliessen und Resolution
- ▶ 28. DPLL-Algorithmus
- ▶ 29. Lokale Suche und Ausblick

29.1 Lokale Suche: GSAT

Lokale Suche für SAT

- ▶ Neben systematischen gibt es auch erfolgreiche **lokale Suchverfahren** für SAT.
- ▶ Diese sind im Normalfall nicht vollständig und können insbesondere nicht die **Unerfüllbarkeit** einer Formel zeigen.
- ▶ Oft ist dies aber verschmerzbar, wenn man dafür für schwierigere Probleme erfüllende Belegungen finden kann.
- ▶ Insgesamt waren DPLL-basierte systematische Verfahren allerdings in den letzten Jahren erfolgreicher.

Lokale Suche für SAT: Ideen

Lokale Suchverfahren sind für SAT direkt anwendbar:

- ▶ **Zustände**: (vollständige) Belegungen
- ▶ **Zielzustände**: erfüllende Belegungen
- ▶ **Suchnachbarschaft**: ändere Belegung **einer** Variable
- ▶ **Heuristiken**: je nach Algorithmus;
z.B. Anzahl unerfüllter Klauseln

GSAT (Greedy SAT): Pseudo-Code

Hilfsfunktionen:

- ▶ **violated(Δ, I)**: Anzahl Klauseln in Δ , die I nicht erfüllt
- ▶ **flip(I, v)**: Die Belegung, die aus I entsteht, wenn man die Belegung der Aussagevariable v ändert

function GSAT(Δ):

repeat *max-tries* **times**:

$I :=$ a random truth assignment

repeat *max-flips* **times**:

if $I \models \Delta$:

return I

$V_{\text{greedy}} :=$ the set of variables v occurring in Δ
for which $\text{violated}(\Delta, \text{flip}(I, v))$ is minimal

randomly select $v \in V_{\text{greedy}}$

$I := \text{flip}(I, v)$

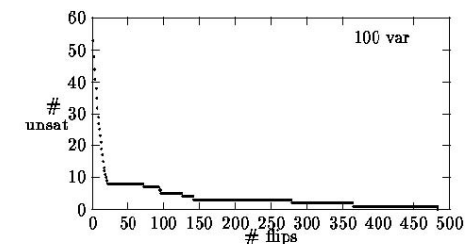
return no solution found

GSAT: Diskussion

GSAT hat übliche Merkmale von lokalen Suchverfahren:

- ▶ Hill-Climbing
- ▶ Zufall (allerdings **relativ wenig!**)
- ▶ Neustarts

empirisch wird viel Zeit auf Plateaus verbracht:



29.2 Lokale Suche: Walksat

Walksat: Pseudo-Code

$\text{lost}(\Delta, I, v)$: #Klauseln in Δ , die I erfüllt, aber $\text{flip}(I, v)$ nicht

function Walksat(Δ):

repeat *max-tries* **times**:

I := a random truth assignment

repeat *max-flips* **times**:

if $I \models \Delta$:

return I

C := randomly chosen unsatisfied clause in Δ

if there is a variable v in C with $\text{lost}(\Delta, I, v) = 0$:

V_{choices} := all such variables

else with probability p_{noise} :

V_{choices} := all variables occurring in C

else:

V_{choices} := variables v in C that minimize $\text{lost}(\Delta, I, v)$

 randomly select $v \in V_{\text{choices}}$

I := $\text{flip}(I, v)$

return no solution found

Walksat vs. GSAT

Vergleich GSAT vs. Walksat:

- ▶ sehr viel mehr Zufall in Walksat
durch zufällige Wahl der betrachteten Klausel
- ▶ auch „unintuitive“ Schritte, die die Zahl der verletzten Klauseln erst mal erhöhen, sind bei Walksat meistens möglich
- ↪ geringere Gefahr, in lokalen Minima stecken zu bleiben

29.3 Wie schwierig ist SAT?

Wie schwierig ist SAT in der Praxis?

- ▶ SAT ist NP-vollständig
- ↪ Algorithmen wie DPLL benötigen im schlechtesten Fall exponentielle Zeit
- ▶ Wie sieht es im **Durchschnitt** aus?
- ▶ hängt davon ab, über **welche Probleminstanzen** der Durchschnitt gebildet wird

SAT: polynomielle durchschnittliche Laufzeit

Gute Nachrichten (Goldberg 1979)

Konstruierte zufällige KNF-Formeln mit n Variablen und k Klauseln wie folgt:

In jeder Klausel taucht jede Variable

- ▶ mit Wahrscheinlichkeit $\frac{1}{3}$ positiv,
- ▶ mit Wahrscheinlichkeit $\frac{1}{3}$ negativ,
- ▶ mit Wahrscheinlichkeit $\frac{1}{3}$ gar nicht auf.

Dann ist die Laufzeit von DPLL polynomiell in n und k .

↪ leider kein sehr realistisches Modell für praktisch interessante KNF-Formeln (fast alle Zufallsformeln erfüllbar)

Phasenübergänge

Wie finden wir **interessante** zufällige Probleme?

Vermutung von Cheeseman et al.:

Cheeseman et al., IJCAI 1991

Alle NP-vollständigen Probleme haben mindestens einen **Größenparameter**, für den die schwierigen Probleminstanzen in der Nähe eines **kritischen Werts** für diesen Parameter liegen.

Dieser so genannte **Phasenübergang** trennt zwei Problemregionen, z. B. eine zu stark eingeschränkte (**over-constrained**) von einer zu schwach eingeschränkten (**under-constrained**).

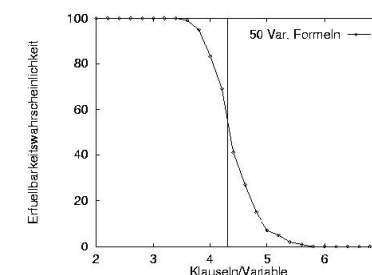
↪ bestätigt z. B. für Graphfärbung, Hamilton-Pfade und **SAT**

Phasenübergänge für 3-SAT

Problemmodell von Mitchell et al., AAAI 1992

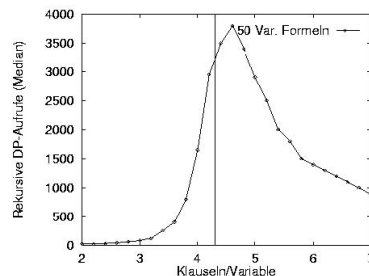
- ▶ feste Klausellänge 3
- ▶ wähle in jeder Klausel die Variablen zufällig
- ▶ Literale sind mit Wahrscheinlichkeit $\frac{1}{2}$ positiv bzw. negativ

kritischer Parameter: Anz. Klauseln geteilt durch Anz. Variablen
Phasenübergang bei Verhältnis von ca. 4.3



Phasenübergang bei DPLL

DPLL zeigt hohe Laufzeit in der Nähe des Phasenübergangs:



Phasenübergang: intuitive Erklärung

- ▶ Wenn es **sehr viele** Klauseln gibt, das Problem daher mit hoher Wahrscheinlichkeit unlösbar ist, wird das schnell durch Unit-Propagation nachgewiesen.
- ▶ Wenn es **sehr wenige** Klauseln gibt, gibt es sehr viele erfüllende Belegungen, und es ist leicht, eine zu finden.
- ▶ Nahe des **Phasenübergangs** gibt es viele „Fast-Lösungen“, die vom Suchalgorithmus verfolgt werden müssen.

29.4 Ausblick

Stand der Wissenschaft

- ▶ SAT-Forschung allgemein:
~> <http://www.satlive.org/>
- ▶ SAT-Konferenzen seit 1996; seit 2000 jedes Jahr
~> <http://www.satisfiability.org/>
- ▶ Wettbewerbe für SAT-Algorithmen seit 1992
~> <http://www.satcompetition.org/>
 - ▶ grösste Instanzen haben mehr als 1'000'000 Literale
 - ▶ verschiedene Disziplinen (z. B. SAT vs. SAT+UNSAT; industrielle vs. zufällige Instanzen)

Weiterführende Themen

DPLL-basierte SAT-Algorithmen:

- ▶ effiziente Implementierungstechniken
- ▶ gute Variablenordnungen
- ▶ clause learning

lokale Suchalgorithmen:

- ▶ effiziente Implementierungstechniken
- ▶ adaptive Suchverfahren („schwierige“ Klauseln werden mit der Zeit erkannt und priorisiert)

29.5 Zusammenfassung

Zusammenfassung (1)

- ▶ **Lokale Suche** für SAT sucht im Raum der Interpretationen; Nachbarn: Belegungen, die nur in einer Variable anders sind
- ▶ haben typische Eigenschaften lokaler Suchverfahren: Bewertungsfunktionen, Randomisierung, Neustarts
- ▶ Beispiel: **GSAT** (Greedy SAT)
 - ▶ Hill-Climbing mit Heuristikfunktion: #unerfüllte Klauseln
 - ▶ Randomisierung durch Tie-Breaking und Neustarts
- ▶ Beispiel: **Walksat**
 - ▶ fokussiert in jeder Iteration auf **eine zufällig ausgewählte unerfüllte Klausel**
 - ▶ folgt nicht immer der Heuristik, sondern **injiziert Rauschen**
 - ▶ dadurch **mehr Randomisierung** als GSAT und weniger Gefahr, in lokalen Minima zu bleiben

Zusammenfassung (2)

- ▶ **genauere Analyse** von SAT zeigt: das Problem ist NP-vollständig, aber nicht alle Instanzen sind schwer
- ▶ zufällig erzeugte 3SAT-Instanzen sind leicht zu erfüllen, wenn sie sehr wenige Klauseln beinhalten und leicht als unerfüllbar zu zeigen, wenn sie sehr viele Klauseln beinhalten
- ▶ dazwischen scharfer **Phasenübergang**