

1) چهار مرحله کلی برای حل یک مسأله رابامثال شهررومانی شرح دهید؟

مرحله اول: فرموله سازی هدف (تعیین حالت هدف) (مرحله دوم: فرموله سازی مسأله) (حالت و اعمال برای رسیدن به هدف) (مرحله سوم: جستجو) (دنباله از اعمال برای رسیدن به هدف) (مرحله چهارم: اجرا) (انجام اعمال موردنظر بادر یافت راه حل) (برای مثال اگر بخواهیم در کشور رومانی از شهر آرادیه بخارست برویم فرموله سازی همان تهیه بلیط برای برگشت است. حالت شروع شهر آراداست. شهرهای مختلف و حرکت بین شهرها اعمال و حرکت برای فرموله سازی مسأله است. و جستجو تعیین شهرهایی هست که کوتاهترین مسیر برای رسیدن به مقصد دارد.

2) انواع مسأله رانام بیریدو شرح مختصری از هریک باذکر یک مثال بیان کنید؟

1) (مسأله تک حالت): قطعی و کامالقابل مشاهده (برای مثال اگر جاروبرقی در فضای تمیز باشد و اتاق سمت راست آن کثیف باشد فقط یک راه حل برای تمیزی اتاق وجود دارد حرکت به سمت راست و سپس انجام مکش 2) (مسأله غیر قابل دریافت): قطعی و بخشی قابل مشاهده (در این حالت جاروبرقی ممکن است در هر اتاقی چه در حالت کثیف و چه در حالت تمیز باشد و چون مکان بخشی قابل مشاهده است باید همه راه حلها را به سمت راست برو و مکش انجام بده و همچنین به سمت چپ برو و مکش انجام بده رادر نظر بگیریم 3). (مسأله احتمالی): غیر قطعی و بخشی قابل مشاهده (در این مسأله برای رسیدن به هدف که تمیزی اتاق است باید بدبینانه ترین حالت ممکن رادر نظر بگیریم. (قانون مرفی 4) (مسأله اکتشافی: فضای حالت ناشناخته)

3) مسأله 8 وزیر را بدوروش فرموله سازی کنید؟

0							
				0			
	0						
					0		
		0					
						0	
			0				
							0

در این روش حالت شروع صفحه خالی است و اعمال، اضافه نمودن و زیردرجای مناسب و حالتها، جایگشتهای مختلف چپش است و آزمون هدف قرار گرفتن ۸ وزیر روی صفحه شطرنج است. روش دوم: در این روش حالت شروع هر ۸ وزیر بر روی صفحه است و حالتها، جایگشتهای مختلف چپش است. اعمال، جابجا کردن وزیرها و آزمون هدف عدم تهدید وزیرها است.

4) جستجوی درختی را ذکر مثال شرح دهید؟

در این جستجو حالت شروع در ریشه درخت قرار میگیرد، انشعابها، فعالیتها و گره ها، حالت موجود در فضای حالت را نشان می دهد. برای مثال برای رسیدن به شهر بخارست از شهر آرا در چند مرحله اول را در ریشه درخت جستجو می کنیم تا مسیری برای رسیدن به شهر مقصد پیدا کنیم ریشه درخت همان شهر آرا در یعنی حالت شروع است. باید ریشه را بررسی کنیم که آیا حالت هدف است یا خیر. که در این جا ریشه حالت هدف نیست پس سراغ گره ها میرویم و یکی یکی بررسی می کنیم پس از آن گره هایی که مارا به هدف نمیرسانند حذف می کنیم و این روش ادامه پیدا می کند تا به هدف برسیم.

5) فضای حالت و fring را تعریف کنید؟

فضای حالت: مجموعه حالت هایی است که از حالت شروع میتوان به آن رسید: Fring . آرایه ای از برگها است که وظیفه آن آد کردن حالت شروع است.

6) جستجوی ناآگاهانه را تعریف کنید و انواع آن را نام ببرید؟

جستجوی ناآگاهانه در واقع استراتژی هایی است که غیر از اطلاعاتی که مسأله در اختیار آنها قرار داده است، هیچ اطلاعات دیگری درباره حالتها ندارد. انواع جستجوهای ناآگاهانه ۱: (سطحی) ۲: (هزینه یکنواخت) ۳: (عمقی) ۴: (عمقی محدود) ۵: (عمقی تکرار شونده) ۶: (دو طرفه)

7) الگوریتمی که از لحاظ زمانی از مرتبه جستجوی اول سطحی است ولی از لحاظ پیچیدگی حافظه از مرتبه جستجوی اول عمق باشد، کدام است شرح دهید؟ ۱

این الگوریتم باید از لحاظ زمانی $O(b^d)$ باشد و از لحاظ پیچیدگی حافظه $O(b)$ باشد. این الگوریتم در واقع الگوریتم عمقی تکرار شونده است. این الگوریتم بهترین عمق محدود را پیدا می کند، با شروع از مقدار صفر به عنوان عمق محدود مقدار آن را به تدریج اضافه می کند تا هدف پیدا شود. هدف زمانی پیدا می شود که عمق محدود به عمق d برسد که d عمق، عمیق ترین گره هدف است. پیچیدگی زمانی آن $O(b^d)$ است و پیچیدگی مکانی آن $O(b)$ است. این الگوریتم کامل است به شرطی که حلقه تکرار شونده وجود نداشته باشد. بهینه است اگر مسیرها هزینه برابری داشته باشند.

8) کارایی انواع جستجوهای ناآگاهانه را بر حسب ۴ پارامتر کامل بودن، بهینگی، پیچیدگی زمانی و فضایی بیان کنید؟

1) جستجوی سطحی: بهینه است به شرطی که مسیرها فاقد هزینه باشند، کامل است به شرطی که فاکتور انشعاب محدود باشد و جواب بهینه در عمق d قابل دسترس باشد. پیچیدگی زمانی و فضایی آن $O(b^d)$ است.

2) جستجوی هزینه یکنواخت: کامل است به شرطی که جواب در عمق d قابل دسترس باشد و هزینه ها مقدار مثبت داشته باشد. بهینه است به شرطی که کامل باشد. پیچیدگی زمانی و فضایی آن برابر $O(b^f)$ است.

3) جستجوی عمقی: کامل نیست، بهینه هم نیست، پیچیدگی زمانی $O(b^m)$ و پیچیدگی فضایی $O(b)$ است. 4) جستجوی عمقی محدود: اگر $d=L$ باشد جواب کامل و بهینه است، اگر $d>L$ باشد کامل اما غیر بهینه است، اگر d