**گزارش پروژه چهارم**

**اشکان شکیبا (9931030)**

**بخش اول**

if ghostPosition == jailPosition:  
 if noisyDistance is None:  
 return 1.0  
 else:  
 return 0.0  
if noisyDistance is None:  
 return 0.0  
return busters.getObservationProbability(noisyDistance, manhattanDistance(pacmanPosition, ghostPosition))

در این تابع، ابتدا بررسی می‌شود که اگر روح در زندان است، در صورت None بودن noisy distance مقدار یک و در غیر این صورت مقدار صفر بازگردانی شود. اگر روح در زندان نباشد و noisy distance برابر None باشد صفر بازگردانی شده و در غیر این صورت حاصل تابع احتمال مشاهده شکارچی‌ها بر اساس فاصله منهتنی پک‌من و روح (معادل مقدار P(noisyDistance | pacmanPosition, ghostPosition) در داکیومنت پروژه) بازگردانی می‌شود.

**بخش دوم**

def observeUpdate(self, observation, gameState):  
 *"""  
 Update beliefs based on the distance observation and Pacman's position.  
  
 The observation is the noisy Manhattan distance to the ghost you are  
 tracking.  
  
 self.allPositions is a list of the possible ghost positions, including  
 the jail position. You should only consider positions that are in  
 self.allPositions.  
  
 The update model is not entirely stationary: it may depend on Pacman's  
 current position. However, this is not a problem, as Pacman's current  
 position is known.  
 """* for ghost\_position in self.allPositions:  
 self.beliefs[ghost\_position] \*= self.getObservationProb(  
 observation, gameState.getPacmanPosition(), ghost\_position, self.getJailPosition())  
  
 self.beliefs.normalize()

در این تابع با پیمایش بر روی موقعیت همه روح‌ها، احتمال با تابع احتمال مشاهده و بر اساس موقعیت پک‌من، روح مورد بررسی و زندان محاسبه شده و در فیلد گفته شده در داکیومنت پروژه، ضرب و ذخیره می‌شود.

**بخش سوم**

def elapseTime(self, gameState):  
 *"""  
 Predict beliefs in response to a time step passing from the current  
 state.  
  
 The transition model is not entirely stationary: it may depend on  
 Pacman's current position. However, this is not a problem, as Pacman's  
 current position is known.  
 """* discrete\_distribution = DiscreteDistribution()  
  
 for position in self.allPositions:  
 new\_position = self.getPositionDistribution(gameState, position)  
 for key in new\_position:  
 discrete\_distribution[key] += self.beliefs[position] \* new\_position[key]  
  
 self.beliefs = discrete\_distribution

در این تابع ابتدا یک شی از کلاس DiscreteDistribution ساخته شده و سپس با پیمایش بر روی موقعیت‌های قبلی روح و بررسی آنها با تابع getPositionDistribution، موقعیت جدید به شکل یک دیکشنری ذخیره می‌شود که با دادن هر موقعیت به آن، احتمال حضور روح در آن موقعیت در زمان t+1 بازگردانی می‌شود.

با پیمایش بر روی این دیکشنری، مقادیر شی ساخته شده بر اساس حاصل‌ضرب مقادیر پیش‌تر ذخیره شده در مقادیر جدید، تکمیل می‌شوند و در نهایت این شی جایگزین شی مربوط به مقادیر قبلی کلاس می‌شود.

**بخش چهارم**

def chooseAction(self, gameState):  
 *"""  
 First computes the most likely position of each ghost that has  
 not yet been captured, then chooses an action that brings  
 Pacman closest to the closest ghost (according to mazeDistance!).  
 """* pacmanPosition = gameState.getPacmanPosition()  
 legal = [a for a in gameState.getLegalPacmanActions()]  
 livingGhosts = gameState.getLivingGhosts()  
 livingGhostPositionDistributions = [  
 beliefs  
 for i, beliefs in enumerate(self.ghostBeliefs)  
 if livingGhosts[i + 1]  
 ]  
  
 ghost\_positions = []  
 for position in livingGhostPositionDistributions:  
 ghost\_positions.append(max(position, key=position.get))  
  
 best\_action = None  
 for position in ghost\_positions:  
 for action in legal:  
 if self.distancer.getDistance(pacmanPosition, position) > \  
 self.distancer.getDistance(Actions.getSuccessor(pacmanPosition, action), position):  
 best\_action = action  
 return best\_action

در این تابع ابتدا با پیمایش بر روی موقعیت روح‌ها، لیستی از موقعیت روح‌ها با بالاترین احتمال ساخته شده و سپس با بررسی موقعیت همه روح‌ها، در صورتی که فاصله تا آن روح بیشتر از فاصله عمل گرفته شده از تابع successor باشد، آن عمل را به عنوان بهترین گزینه تا آن لحظه ذخیره می‌کنیم و جستجو را ادامه می‌دهیم و در نهایت بهترین عمل ذخیره شده را بازگردانی می‌کنیم.

**بخش پنجم**

class ParticleFilter(InferenceModule):  
 *"""  
 A particle filter for approximately tracking a single ghost.  
 """* def \_\_init\_\_(self, ghostAgent, numParticles=300):  
 InferenceModule.\_\_init\_\_(self, ghostAgent)  
 self.setNumParticles(numParticles)  
  
 def setNumParticles(self, numParticles):  
 self.numParticles = numParticles  
  
 def initializeUniformly(self, gameState):  
 *"""  
 Initialize a list of particles. Use self.numParticles for the number of  
 particles. Use self.legalPositions for the legal board positions where  
 a particle could be located. Particles should be evenly (not randomly)  
 distributed across positions in order to ensure a uniform prior. Use  
 self.particles for the list of particles.  
 """* self.particles = []  
  
 for i in range(self.numParticles):  
 self.particles.append(self.legalPositions[i % len(self.legalPositions)])  
  
 def observeUpdate(self, observation, gameState):  
 *"""  
 Update beliefs based on the distance observation and Pacman's position.  
  
 The observation is the noisy Manhattan distance to the ghost you are  
 tracking.  
  
 There is one special case that a correct implementation must handle.  
 When all particles receive zero weight, the list of particles should  
 be reinitialized by calling initializeUniformly. The total method of  
 the DiscreteDistribution may be useful.  
 """* "\*\*\* YOUR CODE HERE \*\*\*"  
 raiseNotDefined()  
  
 def elapseTime(self, gameState):  
 *"""  
 Sample each particle's next state based on its current state and the  
 gameState.  
 """* "\*\*\* YOUR CODE HERE \*\*\*"  
 raiseNotDefined()  
  
 def getBeliefDistribution(self):  
 *"""  
 Return the agent's current belief state, a distribution over ghost  
 locations conditioned on all evidence and time passage. This method  
 essentially converts a list of particles into a belief distribution.  
  
 This function should return a normalized distribution.  
 """* distribution = Counter()  
 for particle in self.particles:  
 distribution[particle] += 1  
 distribution.normalize()  
 return distribution

در تابع initializeUniformly هر بار ذره‌ای با انتخاب موقعیتی از لیست موقعیت‌های legal ساخته می‌شود که برای محاسبه ایندکس آن باقیمانده شمارشگر حلقه را بر تعداد موقعیت‌ها به دست می‌آوریم و ذره ساخته شده را در لیست ذرات ذخیره می‌کنیم.

در تابع getBeliefDistribution با بررسی موقعیت همه روح‌ها، به ازای هر ذره distribution بروزرسانی شده و در نهایت نرمالایز و بازگردانی می‌شود.