

هوش مصنوعي

نيمسال اول ٢٠٠٠٠

مدرس: دكتر محمدحسين رهبان

تمرین اول _ بخش اول

محمد جواد هزاره محمد جواد هزاره

سوال ۱

(آ) ۱. راننده تاکسی خودکار

- Performance Measure: رسیدن به مقصد / زمان رسیدن به مقصد / هزینه رسیدن به مقصد / استحلاک ماشین و مسافت طی شده / رعایت قوانین و مقررات رانندگی
 - Environment: جادهها / عابران / سایر خودروها
 - Actuator: فرمان / گاز / بوق / چراغها / صفحه نمایش
- Sensors: دوربین / جیپیاس / میکروفن / سرعتسنج / رابطی برای دریافت اطلاعات مقصد مسافر

۲. ربات انجام دهنده بازی دوز به صورت فیزیکی

- Performance Measure: ردیف کردن مهرههای خودی / جلوگیری از ردیف شدن مهرههای حریف
 - Environment: صفحه بازی / محل قرار گرفتن مهرهها
 - Actuator: بازوى الكتريكي
 - Sensors: دوربين

(ب) ۱. ربات انجام دهنده بازی دوز به صورت نرمافزاری (-1)

Fully Observable / Strategic / Sequential / Static / Multi Agent / Discrete

شطرنج زمان دار

Fully Observable / Strategic / Sequential / Semi-Dynamic / Multi Agent / Discrete

۱ سوال ۲

- حالات: هر چیدمانی از اعداد ۱ تا ۹ در جدول یک حالت از مسئله خواهد بود.
- عملیاتها: کنشهای مسئله همان جابهجا کردن عدد ۹ به یکی از خانههای اطرافش خواهد بود. هزینه هر کنش ۱ واحد است اگر هزینه را به صورت تعداد جابهجاییها در نظر بگیریم.

• شرط رسیدن به هدف: چیدمانی از اعداد ۱ تا ۹ که جمع عناصر قرار گرفته روی سطر، ستون و قطر با یکدیگر برابر شود. هر چیدمانی که این شرط را ارضا کند هدف محسوب می شود.

۲ سوال ۳

با توجه به اینکه در جستوجوی گرافی راسهای دیده شده را دوباره اکسپند نمیکنیم، دنبالهی راسهای دیده شده تا رسیدن به یک راس هدف به صورت زیر خواهد بود:

$$S \to A \to D \to C \to G_1$$