**מבוא לבינה מלאכותית**

**236501**

**דו"ח הגשה – תרגיל בית רטוב 2**

**מתן צחור 208936989**

**אלון פנפיל 318598166**

**חלק 1**

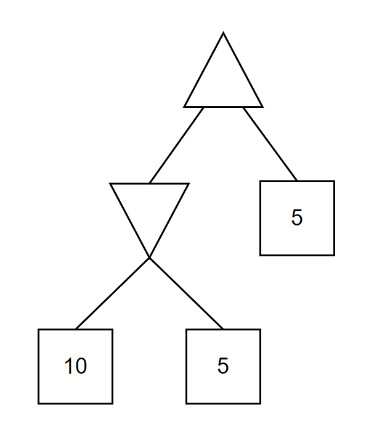
1. בעיית החיפוש במרחב מצבים עבור ריבוי סוכנים מוגדר ע"י . עבור בעיית החיפוש שלנו:  
    – מרחב המצבים, נגדיר מצב במרחב החיפוש ע"י מכלול המידע שצריך לדעת הסוכן:  
   כאשר: מכיל את המידע של סוכן -   
    מכיל את המידע על חבילה -   
    מכיל את מיקום תחנות הטעינה   
    מכיל את תור איזה סוכן  
     
    – מרחב הפעולות שיכול לבצע סוכן. עבור בעיית החיפוש שלנו, לשני הסוכנים אותם פעולות והם:   
     
    – פונקציית מעבר בין מצבים, מעבר בין מצב נתון למצב אפשרי. עבורינו תיתן את המצבים הבאים של הלוח עבור כל מהלך חוקי.  
     
    – פוקנציית מחיר עבור פעולה חוקית שביצענו.   
     
    – מיקום התחלתי, מוגדר רנדומלית על סמך פרמטרי כניסה (או דטרמניסטים לפי ).  
     
    - פונקציית reward לכל רובוט, במשחק שלנו לשני הסוכנים תהיה אותה פונקציה, נרצה לתגמל פעולות כמו איסוף חבילות והורדת החבילות ביעד שלהן.
2. נגדיר היוריסטיקה רחבה יותר שלוקחת בחשבון מספר מאפיינים מהמשחק עבור סוכן :  
   נרצה להתחשב בניקוד שלנו, בניקוד הרובוט השני, במצב הדלק, במיקומי החבילות, מיקומי היעדים של החבילות והאם היריב מחזיק בחבילה או לא.

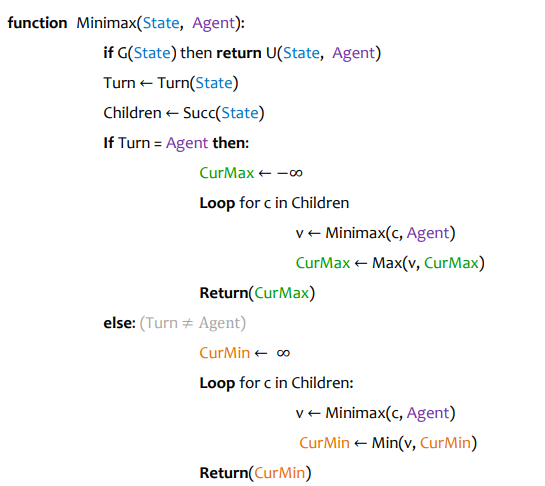
נסמן:  
 – הרובוט שתורו, – מיקום, – חבילה ה-, – ניקוד הרובוט , – דלק, – תחנת תדלוק , ונסמן ב- את מרחק מנהטן.  
  
ראשית נגדיר פונקציית מרחק היוריסטית הלוקחת בחשבון את הצורך בתדלוק:  
  
כאשר:  
נפצל לשני מקרים – האם הרובוט מחזיק חבילה או לא:

* 1. אם לרובוט יש חבילה, נגדיר את היוריסטיקה הבאה:
  2. אם לרובוט אין חבילה :  
       
     נגדיר יוריסטיקת בחירת חבילה:

נגדיר את היוריסטיקה במקרה בו לרובוט אין חבילה על פי:

**חלק 2**

1. בשימוש באלגוריתם מוגבל משאבים, היתרונות לשימוש ביוריסטיקה שהיא קלה לחישוב (אם כי פחות מיודעת) הם שכך נאפשר לאלגוריתם לרוץ לעומק ארוך יותר בזמן העומד לרשותו, מה שיאפשר לאלגוריתם להתקרב יותר לעלים של מרחב החיפוש ובכך להתקרב לתוצאה "אמיתית" במקום הסתמכות על היוריסטיקה. החסרונות הם שבמקרים בהם לא נצליח להגיע לעלים, נסתמך על ערכי יוריסטיקה פחות מיודעים ובכך נחזיר בחירות פחות אופטימליות בכל פעולה.  
   לעומת זאת, שימוש ביוריסטיקה מיודעת יותר אך יותר כבדה לחישוב יאפשר לנו פחות להתקרב לפתרונות ה"אמיתיים" בעלים, אך במקרים בהם לא נגיע לעלים נחזיר פתרונות יותר מיודעים שייגרמו לנו לבחור בפעולה יותר אופטימלית בכל שלב.
2. דנה טועה. אלגוריתם אמנם יחזיר פתרון אופטימלי בהנחת יריב אופטימלי, אך לא מובטח כי זה הפתרון בעל מספר הצעדים הקטן ביותר.  
   למשל, בהינתן עץ החיפוש הבא (בהינתן שאם מספר בנים בעלי אותו ערך, נבחר בשמאלי מביניהם):  
     
   צומת ה- תבחר בערך 5, ואז צומת ה- תבחר גם כן בערך 5, אך הפעולה שתחזיר עבור המצב הנוכחי יגרום לנו להמשיך לשחק עוד תור, למרות שכבר יכולנו לסיים בתור הקודם עם אותו ערך תועלת.
3. במקרה שבו המשאבים שמגבילים אותנו הוא זמן ריצת האלגוריתם, נריץ את האלגוריתם המוגבל עומק: באופן איטרטיבי שבו בכל איטרציה נגדיל את עומק ההגבלה על החיפוש. כל עוד יש לנו זמן לריצת האלגוריתם ננסה להריץ את בעומק עמוק יותר. ברגע שנגמר הזמן, נחזיר את הפתרון הטוב ביותר שמצאנו עד לעומק הנוכחי.  
   אלגוריתם כפי שתיארנו שמשפר את ביצועיו ככל שיש לו יותר זמן נקרא: .  
   אלגוריתם דומה שלמדנו עליו בקורס הוא למשל .



1. בהנחה שיש סוכנים ולא 2, נערוך את השינויים הבאים:
   1. בהינתן שכל סוכן רוצה לנצח ולא מעניין אותו תועלת של סוכנים אחרים, נבצע פעולות דומות למימוש שראינו עבור 2 סוכנים עם התייחסות לתור כל הסוכנים.

**חלק 3**

1. מבחינת זמן ריצה, לשני הסוכנים יש אותה הגבלת זמן לתור ולכן שניהם ינצלו את כל הזמן העומד לרשותם לבחירת המהלך הבא.  
   מבחינת בחירת המהלך הבא לבצע, ייתכן שהסוכן יבחר במהלך אחר מכיוון והיה לו יותר זמן להעמיק בעץ (זאת כיוון והוא חוסך בדיקות מיותרות ולכן נשאר לו זמן רב יותר להעמיק בעץ) ולכן יוכל אולי למצוא מהלך טוב יותר ש- לא מצא.

**חלק 4**

1. בהנחה שאנו משתמשים ב- כנגד סוכן רנדומלי לחלוטין, נבחר בהסתברות לכל אחד מהפעולות של הריב. זאת מכיוון שהיריב בוחר באחת מהן באופן אחיד, לכן נרצה לקרב את הפעולות שלו.
2. גדש

**חלק 5**

**חלק 6**

**חלק 7**