هوش مصنوعي



استاد: محمدحسین رهبان

گردآورندگان: ارشان دلیلی، آرمان بابایی، آریا جلالی، رضا عبدالهزاده



دانشگاه صنعتی شریف دانشکدهی مهندسی کامپیوتر

تمرین اول مقدمه و جست وجو، جست وجوی محلی، بهینه سازی پیوسته مهلت ارسال: ۱۸ آبان

- مهلت ارسال پاسخ تا ساعت ۲۳:۵۹ روز مشخص شده است.
- در طول ترم امکان ارسال با تاخیر پاسخ همهی تمارین تا سقف ۱۰ روز و در مجموع ۲۰ روز، وجود دارد. پس از گذشت این مدت، پاسخهای ارسالشده پذیرفته نخواهند بود. همچنین، به ازای هر روز تأخیر غیر مجاز ۱۰ درصد از نمره تمرین به صورت ساعتی کسر خواهد شد.
- همکاری و همفکری شما در انجام تمرین مانعی ندارد اما پاسخ ارسالی هر کس حتما باید توسط خود او نوشته شده باشد.
- در صورت همفکری و یا استفاده از هر منابع خارج درسی، نام همفکران و آدرس منابع مورد استفاده برای حل سوال مورد نظر را ذکر کنید.
 - لطفا تصویری واضح از پاسخ سوالات نظری بارگذاری کنید. در غیر این صورت پاسخ شما تصحیح نخواهد شد.

سوالات نظری (۱۴۳ نمره)

- ۱. (۱۸ نمره) درستی یا نادرستی گزارههای زیر را با ذکر دلیل یا مثال نقض نشان دهید.
 - (آ) محیطی ۱ وجود دارد که هر عاملی ۲ در آن رفتار عقلانی ۳ دارد.
 - (ب) امكان عقلاني بودن يك عامل در دو محيط متفاوت وجود دارد.
- (ج) عاملي كه تنها اطلاعات جزئي ۴ دربارهي استيت دريافت ميكند، نمي تواند كاملا عقلاني باشد.
- Y. (۳۰ نمره) به دلیل تبحر شما در هوش مصنوعی، کنترل دو ماشین سفر در زمان به شما داده شده است. این دو ماشین که در یک سیاره ی مسطح با $N \times M$ کاشی گیر کردهاند، برای فرار از آن نیاز دارند به نقاط مشخص شده است برسند. در هر حرکت، هر دو ماشین حرکت میکنند. هر ماشین می تواند جابجا نشود و یا به یکی از همسایههای آزاد خود برود. ماشینها نمی توانند هر دو وارد یک خانه شوند. ماشینهای ما برای سفر در زمان نیاز دارند به سرعت Y مایل بر ساعت برسند و به دلیل اصطکاک بالای این سیاره، یک دنبالهای از آتش از خود به جا می گذارند. ماشینها نمی توانند وارد خانه ای شوند که ماشین دیگر یا خودشان قبلا در آن جا حضور داشتند؛ زیرا باعث منفجر شدن ماشین می شود.

| Α | В | | | |
|---|---|---|---|---|
| | | | | |
| | | | | |
| | | ₩ | ₩ | ₩ |
| | | | | |

| Α | В | | |
|---|---|--|--|
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |

[\]Environment

[†]Agent

[&]quot;Rational

^{*}Partial Information

همانطور که از شکل بالا مشخص است، ماشین پایین با سه حرکت به سمت چپ مسیر ماشین بالا را کامل بسته است و راه خروجی برای او نگذاشته است.

شما باید در کمترین تعداد حرکت هر ماشین را به مسیر خروجی خود (که روی شکل مشخص شدهاند و از قبل میدانیم هر خروجی مربوط به کدام ماشین است) برسانید.

- ** دقت كنيد جوابهاي شما بايد براي حالت كلي نيز برقرار باشد و تنها خاص شكل بالا نباشد.
 - (\tilde{I}) کران بالای مناسبی برای اندازه فضای مسئله برحسب M و M بدست بیاورید.
 - (ب) کران بالای مناسبی برای ضریب انشعاب ^۵ بدست بیاورید.
 - (ج) یک تابع اکتشافی ۶ قابل قبول ۷ غیربدیهی ۸ برای مسئله ارائه دهید.
 - ٣. (۲۰ نمره) به سوالات زير پاسخ كوتاه دهيد. (با استدلال)
- (آ) فرض کنید تابع f یک تابع محدب باشد که بر روی $\mathbb R$ تعریف شده است. اگر تابع اکتشافی h(x) برای مسئله مسئله ای با تابع هزینه ی $h^*(x)$ قابل قبول باشد، اثبات کنید تابع اکتشافی $h^*(x)$ برای مسئله ی با تابع هزینه ی $h^*(x)$ قابل قبول است.
- (+) در صورت داشتن تابعهای اکتشافی قابل قبول (+) قابل قبول (+) که هیچکدام بقیه را غالب (+) که این ارائه دهید که هم قابل قبول باشد و هم توابع اکتشافی (+) کند، تابع اکتشافی جدیدی ارائه دهید که هم قابل قبول باشد و هم توابع اکتشافی (+) کند.
- ۴. (۲۵ نمره) میخواهیم مسئلهی SSP را با استفاده از الگوریتم ژنتیک حل کنیم. برای این کار مکانیزم crossover و جهش مربوط به الگوریتم ژنتیک را برای مسئلهی گفته شده ارائه دهید.
 - ۵. (۳۰ نمره) جمعیتی متشکل از پنج کروموزم را با مقادیر فیتنس (قبل از امتیازبندی)

$$f_1 = \Delta, f_7 = V, f_7 = \Lambda, f_6 = V, f_0 = V$$

در نظر بگیرید. در هر یک از حالات مقابل احتمال انتخاب کروموزم ۴ در یک مرحلهی انتخاب را محاسبه کنید.

- (آ) انتخاب چرخ رولت ۹
- (ب) انتخاب چرخ رولت پس از مرتب کردن امتیازها به صورت خطی(بالاترین امتیاز برابر با ۱۰ و کمترین امتیاز مقدار ۱ را در امتیازبندی جدید به خود میگیرند)
- (ج) انتخاب تورنمنت ۱۰ با سایز تورنمنت برابر با ۲، و احتمال ۰/۷۵ برای انتخاب بهترین کروموزم در هر تورنمنت.
 - باشد. \mathbb{R}_+ نمره) فرض کنید تابع f یک تابع محدب 11 مشتق پذیر با دامنه ی \mathbb{R}_+ باشد.

^aBranching Factor

⁹Heuristic Function

^vAdmissible

[^]Non-Trivial

Roulette Wheel Selection

^{\&#}x27;Tournament Selection

¹¹ Convex

(آ) اثبات کنید تابع

$$F(x) = \frac{1}{x} \int_{0}^{x} f(t)dt, \quad x \in \mathbb{R}_{++}$$

محدب است. (R_{++}) به معنای اعداد حقیقی مثبت و R_{++} به معنای اعداد حقیقی نامنفی است.

(ب) نامساوی زیر را اثبات کنید

$$\int_{a}^{b} f(t)dt \le \frac{1}{\mathbf{Y}}(b-a)(f(a)+f(b)) \quad (a,b) \in R_{+}^{\mathbf{Y}}$$

سوالات عملي (١٥٠ نمره)

۱. (۵۰ نمره)

گراف G با n راس (n-1) و m یال را در اختیار داریم. روی هر راس G مثل v یک برچسب یکتا با مقدار n را را با یکی از برچسبهای روی راس مقدار n و جود دارد. در هر مرحله، می توانیم برچسب با مقدار n را با یکی از برچسبهای روی راس مجاورش جابجا کنیم. هدف این است که روی هر راس v برچسب با مقدار خودش قرار بگیرد. یعنی n کمترین تعداد جابجایی ممکن را برای رسیدن به هدف پیدا کنید. همچنین تضمین می شود که حتما راهی برای رسیدن به هدف (حالتی که برچسب روی هر راس با شماره ی راس یکسان باشد) وجود دارد.

۱ ورودی

 $(n < m \leq \frac{n(n-1)}{\mathsf{Y}}$ ، $\mathsf{Y} < n < \mathsf{Y}$ در خط اول ورودی دو مقدار n و m ورودی داده می شود که نشان دهنده ی وجود یال بین راسهای u_i در m خط بعدی، در هر خط دو عدد u_i و u_i ورودی داده می شود که نشان دهنده ی وجود یال بین راسهای v_i و v_i است. v_i

در خط بعدی ورودی، یک جایگشت از \cdot تا n-1 داده میشود که عضو iام آن برچسب روی راس i یا i را نشان می دهد.

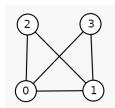
۲ خروجی

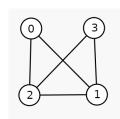
در تنها خط خروجی، حداقل تعداد جابجایی V(z) برای رسیدن از V(z) به حالت هدف را چاپ کنید.

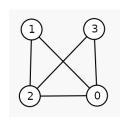
۳ نمونه

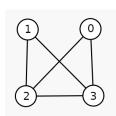
| Input | Output |
|---------|--------|
| 4 5 | |
| 13 | |
| 2 0 | |
| 2 1 | 4 |
| 1 0 | |
| 3 0 | |
| 0 3 1 2 | |

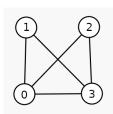
چهار تغییر لازم در شکل زیر از راست به چپ نمایش داده شدهاند. (در مرحلهی آخر هر برچسب در راس مربوط به خودش قرار گرفته است.)











شکل ۱: جابجاییهای نمونه (از راست به چپ)

۲. (۵۰ نمره)

برای این سوال به نوتبوک های Simulated Annealing.ipynb و Genetic Alorithm.ipynb مراجعه کنید.

۳. (۵۰ نمره) برای حل این سوال به به فایل جوپیتر نوت بوک مراجعه کنید.