



درست یا غلط بودن سوالات زیر را با قرار دادن "د" یا "غ" قبل از شماره سوال مشخص نمایید. در صورت غلط بودن، علت را توضیح دهید.



أ. محیط رویدادی(episodic) محیطی است که در آن نتیجه یک عمل قطعی نیست.

درست (ابهام – البته با توجه به توضیحات بیانشده در کلاس، محیطرویدادی در انتخاب قطعی
 ربات انتقال قطعات نقشی ندارد اما با توجه به جدولی که در اسلاید آمده است، محیط رویدادی
 در برخی مواقع مانند تحلیل تصویر میتواند قطعی نیز عمل کند. پس می تواند این جمله
 نادرست هم باشد.)

تک	پيوسته	نیمهپویا پویا	رویدادی	قطعی	كامل	تحليل تصوير
تک	پيوسته	پویا	رويدادي	غيرقطعي	جزئی	روبات انتقال قطعات



ب. جستجوی اول – سطح حالت خاصی از جستجوی هزینه یکنواخت uniform-costاست.

🌣 درست



ج. تابعی اکتشافی heuristic که همیشه مقدار s = (۱) ابرای هر نود s بازگرداند، admissible است.



د. مصرف حافظه بهمراتب كمتر، برترى اصلى الگوريتم Iterative Deepening ابر

خ غلط – علاوه بر برتری حافظه، دلایل مهم تری نظیر کمتر بودن پیچیدگی زمانی و اطمینان از رسیدن به پاسخ نهایی و بهینه بودن نیز از دلایل دیگر برتری این الگوریتم نیز میباشند.



سوال۲

تعاریف مختلف هوش مصنوعی در 4 دسته تقسیمبندی میشوند:



أ. مبنای هریک را بیان کنید.

این چهار دسته بدین صورت تقسیمبندی میشوند:

- 1. اگر مبتنی بر فکر و استدلال و همچنین مبتنی بر منطق ایده آل عمل کنند در حیطه سیستم هایی که عقلانی فکر می کنند قرار می گیرد.
- 2. اگر مبتنی بر فکر و استدلال و همچنین مبتنی بر انسان عمل کنند در حیطه سیستم هایی که مثل انسان فکر میکنند.
- 3. اگر مبتنی بر رفتار و همچنین مبتنی بر منطق ایده آل عمل کنند در حیطه سیستم هایی که عقلانی عمل میکنند قرار می گیرد.
- 4/ اگر مبتنی بر رفتار و همچنین <u>مبتنی بر انسان</u> عمل کنند در حیطه سیستم هایی که <u>مثل انسان عمل</u>
 - می کنند قرار می گیرد.

ب. تست تورینگ چیست و مبتنی بر کدام دسته است؟

این تست بهترین ایده برای بررسی هوشمند شمردن یا نشمردن یک ماشین است. این آزمایش بدین گونه انجام میشود:

از طریق ۲ عدد پایانه که یک طرف انسان و طرف دیگر ماشین هوشمند قرار دارد، این دو طرف به صورت همزمان با یکدیگر ارتباط (مثلا از طریق چت) برقرار میکنند و با همدیگر به پرسش و پاسخ میپردازند.

در صورتی که وی نتواند ماشین را از انسان تشخیص دهد، آن ماشین، ماشینی هوشمند نامیده می شود.

این سیستم ها برمبنای انسان عمل میکنند.

ماشینی که بتواند از پس آزمون تورینگ برآید، از تفکری انسانی برخوردار است .



یک مسئله نیمهمشاهدهپذیر و یک مسئله غیرقطعی مثال بزنید.



برای مسئله نیمه مشاهده پذیر یا مشاهده پذیر جزئی میتوان به بازی پوکر یا رانندگی تاکسی اشاره کرد، زیرا مثلا در بازی پوکر امکان مشاهده تمامی کارت ها وجود ندارد و از این لحاظ دارای محدودیت میباشیم.

برای مسئله غیرقطعی هم گزینه های زیادی نظیر تخته نرد که با توجه به عدد روآمده تاس که عنصری شانسی است، غیرقطعی نامیده میشود. یا مثلا رانندگی تاکسی با توجه به عملکرد سایر افراد در خیابان یا محیط پویای اطراف بستگی دارد پس نمی توان آن را قطعی نامید.





در هریک از حالات زیر توضیح دهید که BFSرا ترجیح میدهید یا DFS?



أ. زمانی که بدانیم جواب مسئله در عمق کم قرار گرفته است.

BFS

زیرا که اگر مسئله در عمق کم قرار گرفته باشد، پیمایش BFS که اول سطحی نامیده میشود، معمولا سریع

تر نود های با ارتفاع کمتر را پیمایش میکند و به جواب مسئله که در عمق کمتر قرار دارد میرسد.



ب. زمانی که فضای حافظهی خیلی بزرگی در اختیار داشته باشیم.

BFS

با توجه به اینکه فضای حافظهی زیادی در اختیار داریم، پس محدودیت حافظه نداریم و فاکتور های دیگر را بررسی میکنیم.

در فاکتور های دیگر نظیر مرتبه زمانی (یا بهینه و کامل بودن در شرایط خاص) الگوریتم BFS عملکرد بهتری را نسبت به الگوریتم DFS از خود نشان میدهد.



DFS

با توجه به اینکه درخت بزرگ است یا شاخه بینهایت دارد، چون در الگوریتم DFS بعد از بسط کامل هر نود امکان حذف آن از پشته فراهم است و در مجموعه Explored نگهداری نمیشود، می تواند پیچیدگی

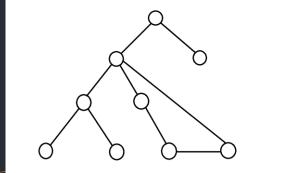
ج، درخت جستجو تعداد زیاد یا شاید بینهایتی شاخه branchداشته باشد.

فضا را بسیار کاهش داده و تعداد گره های تولیدشده در مسیر ریشه به عمیقترین برگ را کاهش دهد. از طرفی با رسم شکل و بررسی زیاد کردن متوالی نود ها اگر جواب مسئله در نود های پائینی با عمق زیاد قرار داشته باشد، در روش BFS باید تمامی سطر ها یک به یک پیمایش شوند تا به نود هدف رسید اما در روش DFS نیازی به پیمایش تمامی سطر های نیست، در کل تفاوت این دو الگوریتم و برتری نسبی DFS شِرایط مذکور مشاهده میشود.

د. پیداکردن دور در یک گراف

DFS

برای ایجاد یا یافتن دور باید گره ای در گراف رو دوبار مشاهده کنیم، پس اگر بخواهیم از الگوریتم DFS استفاده کنیم، باید نود والد هر کدام را نیز ذخیره و بررسی کنیم، پس منطقی است تا از الگوریتم استفاده کنیم تا در صورت مشاهده یک نود و بررسی نود های فرزند آن و رسیدن دوباره به آن نود، دریابیم که دور در گرفا وجود دارد.



اگر شکل اجرا نمیشود روی آن کلیک کنید. (به منبع لینک شده است)



سوال۵

مسئله رنگآمیزی یک گراف با کارنگ را در نظر بگیرید. در این مسئله میخواهیم هیچ دو نود مجاوری همرنگ نباشند. این مسئله را به صورت یک مسئله جستجو فرموله کنید) یعنی فرم حالت مسئله، حالت شروع پایان و اعمال با همان actionهای مسئله را مشخص نمایید)



در مسئله رنگ آمیزی یک گراف با K رنگ حالات و شرایط مختلفی داریم، مثلا ممکن است رنگ نود ها در حالات مختلف متفاوتی عند مختلف متفاوتی استفاوتی استفاوتی استفاده کنده استفاوت متفاوتی استفاده کنده کنده

حالت شروع حالتی است که هنوز هیچ کدام از نود های گراف رنگ آمیزی نشده باشند. (در این حالت پیشنهاد میشود از نودی که بیشترین یال متصل یا بیشترین ارتباط با دیگر اجزای گراف را دارد شروع کنیم). هنگامی که یک نود با گره های دیگر دارای رنگ مشابه باشد، می توان از تابع جایگزین (مثلا استفاده از رنگ دیگر) استفاده نمود.

هزینه مسیر با توجه به هزینه های در نظر گرفته شده برای گراف در نظر گرفته می شود.(هنگامی که هزینه مسیر بر روی یال ها تعیین نشده باشد می توان هزینه مسیر را برای هر یال یک درنظر گرفت).

هنگامی به حالت پایان می رسیم که تمامی گره های گراف به گونهای که هیچ دو گره مجاوری دارای رنگ

مشابه نباشند، رنگ آمیزی شده باشند.

سوال

مسئله جستجوی زیر را در نظر بگیرید. هزینه حرکت از هر نود به نود دیگر بر روی یالها نوشته شده است و مقدار تابع اکتشافی heuristic برای هر نود روی آن نوشته شده است.



اگر از/جستجوی هزینه یکنواخت استفاده کنیم:

أ. مسير يافتهشده را بيان كنيد.

در هر مرحله تمام حالات ممكن را مينويسيم تا بهترين حالت ممكن را پيدا كنيم:



در مرحله آخر با توجه به اینکه تنها راه رسید به حالت G از F فقط با یک راه به دست می آید، پس مسیر نهایی به صورت $SCFG = \Lambda$ است.



ِاگر از/جستجوی *A استفاده کنیم:

ب. مسیر یافتهشده را بیان کنید.

$$S,A => 6 + 3 = 9$$

$$S,B \Rightarrow 2 + 6 = 8$$

 $S,C \Rightarrow 1 + 5 = 6$

 $SC,E \Rightarrow 1 + 6 + 2 = 9$



در مسیر یافتشده همانند قبل، بهرین راه تا رسیدن به G مسیر SCF است پس مسیر برابر SCFG میشود.



ج. آیا تابع اکتشافی ladmissibleست؟ توضیح دهید.

با توجه به رابطه ذکر شده در اسلاید:

 $h(n) \le h^*(n)$

این رابطه را می توان برای تمامی نودهای گراف فوق نوشت پس این یک تابع اکتشافی یا admissible میباشد.

