## هوش مصنوعي

پاییز ۱۴۰۲

اساتيد: محمدحسين رهبان، مهديه سليماني باغشاه

گردآورندگان: یاسمن زلفی، امیرحسین عابدی، مهیار افشینمهر، پریا حاجیپور



دانشگاه صنعتی شریف دانشکدهی مهندسی کامپیوتر

مهلت ارسال: ۲۵ آذر

# شبکههای بیزی و زنجیرههای مارکوف

تمرين چهارم

- مهلت ارسال پاسخ تا ساعت ۲۳:۵۹ روز مشخص شده است.
- در طول ترم امکان ارسال با تاخیر پاسخ همهی تمارین تا سقف ۳ روز و در مجموع ۵ روز، وجود دارد. پس از گذشت این مدت، پاسخهای ارسالشده پذیرفته نخواهند بود. همچنین، به ازای هر روز تأخیر غیر مجاز ۲۴ درصد از نمره تمرین به صورت ساعتی کسر خواهد شد. جزئیات نحوه اعمال تاخیرها را میتوانید در سایت درس مشاهده کنید.
- 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.

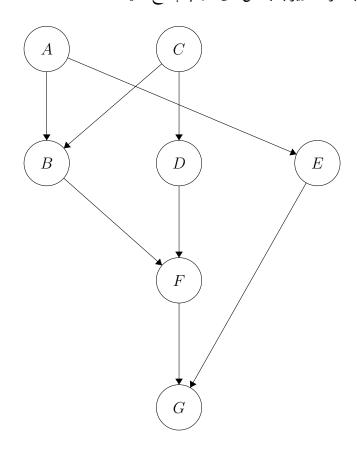
# سوالات نظری (۱۰۰ + ۱۰ نمره)

#### ۱. (۱۰ + ۱۰ نمره)

- (آ) یک شبکهی بیزی طراحی کنید که رابطههای استقلال زیر را داشته باشد.
  - B از C به شرط A مستقل باشد
  - A از C به شرط E مستقل نباشد
  - A از D به شرط B مستقل باشد
- (ب) (امتیازی) حال با فرض باینری بودن متغیرها مقادیر مجهول را بدست آورید. (راهنمایی: از بخش الف کمک بگیرید.)

A	В	С	Prob
•	•	•	٠.١
•	٠	١	٠.١
•	١	٠	X
•	١	١	У
١ ١	٠	٠	٠.١
١ ١	٠	١	٠.٣
١ ١	١	٠	٠.٠۵
١	١	١	${f z}$

۲. (۲۰ نمره) با توجه به گراف زیر به بخشهای آ و ب پاسخ دهید.



- (آ) فرض کنید که متغیرهای F ، D ، A ، E و G دودویی بوده، برای متغیرهای G و G سه مقدار ممکن وجود داشته و متغیر G چهار مقدار متفاوت میتواند به خود بگیرد. مشخص کنید که جدول مربوط به هر یک از متغیرها چند سطر خواهد داشت.
- (ب) مشخص کنید که کدام یک از عبارتهای زیر حتما برقرار میباشد. (برای پاسخ خود استدلال بیاورید.)
  - $A \perp \!\!\! \perp C$  •
  - $A \perp \!\!\!\perp C|B$  •
  - $E \perp \!\!\! \perp C|G,F$ 
    - $B \perp \!\!\!\perp D$  •
    - $B \perp \!\!\!\perp D|C$  •
    - $B \perp \!\!\! \perp D|F$  •
  - $B \perp \!\!\! \perp D|C,F$ 
    - $A \perp \!\!\!\perp F|B$  •
- ۳. (۲۵ نمره) میخواهیم ارتباط میان تصادف و عوامل مختلف را بررسی کنیم. در این شبکه، معنای هر یک از متغیرها به صورت زیر است:
  - R: متغیر دودویی است که نشان می,دهد هوا بارانی است یا خیر.
  - S: متغیر دودویی است که نشان میدهد آیا آبپاش خاموش است یا روشن.
    - WG: متغیر دودویی است که نشان میدهد زمین خشک است یا تر.
    - SR: متغیر دودویی است که نشان میدهد آیا جاده لغزنده است یا خیر.
  - A: متغیر دودویی است که نشان میدهد آیا تصادف اتفاق میافتد یا خیر.

میدانیم علل اصلی تصادف، خیس بودن زمین و لغزندگی جاده است که خیس بودن زمین روی لغزندگی هم تاثیر میگذارد. همچنین بارانی بودن هوا و روشن بودن آبپاش باعث خیش شدن زمین شده و بارانی بودن هوا روی روشن بودن آبپاش ودن آبپاش تاثیر میگذارد.

- (آ) برای این شرایط یک شبکهی بیزی طراحی کنید.
- (ب) اگر امروز هوا بارانی باشد، احتمال تصادف را براساس احتمالهای شرطی بنویسید. با توجه به جداول زیر به بخشهای بعدی پاسخ دهید.

R	P(R)
$\overline{F}$	٠/٩۵
T	٠/٠٥

R	S	P(S R)
F	F	٠/٨
T	F	٠/٩٢
F	T	٠/٢
T	T	٠/٠٨

WG	SR	P(SR WG)
F	F	٠/٩
T	F	·/17
F	T	•/1
T	T	•/٨٨

WG	SR	A	P(A WG,SR)
F	F	F	٠/٩٩٨
T	F	F	٠/٩٩۵
F	T	F	٠/٩٩٣
T	T	F	1991
F	F	T	•/•• ٢
T	F	T	٠/٠٠۵
F	T	T	•/••٧
T	T	T	•/••٩

S	R	WG	P(WG R,S)
F	F	F	1/99
T	F	F	•/٩
F	T	F	1/10
T	T	F	٠/٠٢
F	F	T	•/•1
T	F	T	•/1
F	T	T	۰/۸۵
T	T	T	٠/٩٨

را به کمک rejection sampling میخواهیم P(A|SR=T,S=F) را به دست آوریم. ابتدا مشخص کنید که از بین نمونههای زیر کدام یک رد می شوند و سپس به کمک نمونههای باقی مانده مقدار کنید که از بین نمونههای زیر کدام یک رد می شوند و سپس به کمک نمونههای باقی مانده مقدار P(A=T|SR=T,S=F) تخمین بزنید. نمونهها به صورت چندتایی می باشند.

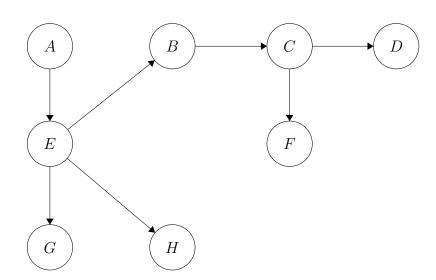
- (T, F, T, T, F)
- (T,T,T,T,T)
- (F, F, T, T, T)
- (F, F, T, T, F)
- (T, F, T, T, F)
- (T, F, F, F, F)
- (F, F, T, T, T)
- (F, T, F, F, T)

(د) به کمک روش likelihood weighting میخواهیم اله اله دست آوریم. P(A|R=F,SR=F) را به دست آوریم. نمونه به صورت زیر داده شدهاند. ابتدا وزن هر نمونه را محاسبه کنید و سپس مقدار P(A|R=F,SR=F) را تخمین بزنید. نمونه به صورت چندتایی P(S,S,WG,SR,A) می باشند.

- (F, F, T, F, F)
- (F, T, T, F, T)
- (F, F, T, F, T)
- (F, F, T, F, F)
- (F, F, T, F, F)
- (F, F, F, F, F)
- (F, F, T, F, T)
- (F, T, F, F, T)
- (ه) به کمک روش gibbs sampling میخواهیم P(A|S=T,SR=T) را تخمین بزنیم. این کار را در و gibbs sampling میخواهیم ۱۰ مرحله تکرار کنید. مقدار اولیه متغیرها را به صورت (T,T,T,T,F) در نظر یگیرید. پیمایش خود را با توجه به ترتیب از چپ به راست مطابق (R,S,WG,SR,A) انجام دهید. اعداد تصادفی تولید شده از توزیع یکنواخت  $(\cdot, \cdot, \cdot)$  به صورت زیر میباشند:

·/۵۱۵, ·/۸۵۶, ·/· ۲۶, ·/· ۸۱۳, ·/۷۱۱, ·/٣·۶, ·/·۵۱۹, ·/۴۱۲, ·/۲۱۳, ·/۹۵۹

۴. (۲۰ نمره) با توجه به شبکه بیزین زیر به سوالات پاسخ دهید. (متغیرها همگی دودویی هستند.)



- (آ) میخواهیم توزیع P(B,E,A,F) را به دست آوریم، در صورتی که ترتیب حذف متغیرها (از چپ به راست) به صورت P(B,E,A,F) باشد، مراحل حذف متغیرها (variable elimination) را بنویسید. (به عبارت دیگر بیان کنید که در هر مرحله کدام یک از جداول با یکدیگر ادغام شده و متغیر گفته شده با عملیات marginalization از چه جدولی حذف می شود.)
- (ب) ترتیب بهینه حذف متغیرها، برای یافتن احتمال P(E|+c,-h) را معرفی کنید. (منظور از ترتیب بهینه ترتیبی است که مقدار حافظه مورد نیاز برای ذخیره جداول تولید شده در هنگام حذف متغیرها کمینه باشد.)
- (ج) یک ترتیب دلخواه حذف متغیرها برای محاسبه عبارت بخش قبل در نظر بگیرید. سپس بیان کنید که حذف متغیرها با استفاده از ترتیب دلخواه چه تفاوتی با استفاده از ترتیب بهینه ارائه شده در بخش قبل دارد؟
  - (د) میزان حافظه برای ذخیره جداول مربوط به این شبکه بیزین را محاسبه کنید.

- ۵. (۲۵ نمره) در این سوال میخواهیم موقیت مکانی دو ماشین در یک شهر را به صورت همزمان با استفاده از  $i \in \{1, 7\}$  ها مدل کنیم. هر ماشین با یک اندیس i نشان داده می شود که  $i \in \{1, 7\}$  می باشد. HMM مورد نظر را به شکل زیر در نظر بگیرید:
  - موقعیت مکانی ماشین i ام $X^{(i)}$
- $S^{(i)}$ : موقعیت مکانی ماشین i ام که به صورت نویز دار و توسط برج تلفن همراه مجاور مشاهده شده است.
- $G^{(i)}$ : موقعیت مکانی ماشین i ام که توسط GPS گزارش میشود (قطعا مقدار گزارش شده دارای نویز خواهد بود)

$\cdots \qquad \qquad \blacktriangleright (X_{t-1}^{(1)})$	$\blacktriangleright \left( X_{t}^{(1)} \right)$	$X_{t+1}^{(1)}$	
$\cdots \qquad S_{t-1}^{(1)} \bigcirc G_{t-1}^{(1)} \bigcirc S_{t-1}^{(1)} \bigcirc S_{t-1}^$	$S_t^{(1)}$ $S_t^{(1)}$ $S_{t+1}^{(1)}$	$G_{t+1}^{(1)}$	
$\cdots \qquad S_{t-1}^{(2)} \qquad G_{t-1}^{(2)} \qquad \qquad \mathcal{S}_{t-1}^{(2)} \qquad \mathcal{S}_{t-1}^$	$G_t^{(2)}$ $G_t^{(2)}$ $G_{t+1}^{(2)}$	$G_{t+1}^{(2)}$	
$X_{t-1}^{(2)}$	$X_t^{(2)}$	$X_{t+1}^{(2)}$	

d	D(d)	$E_L(d)$	$E_N(d)$	$E_G(d)$
-4	0.05	0	0.02	0
-3	0.10	0	0.04	0.03
-2	0.25	0.05	0.09	0.07
-1	0.10	0.10	0.20	0.15
0	0	0.70	0.30	0.50
1	0.10	0.10	0.20	0.15
2	0.25	0.05	0.09	0.07
3	0.10	0	0.04	0.03
4	0.05	0	0.02	0

موقعیت مکانی یک ماشین که توسط برج تلفن همراه گزارش میشود، در حضور ماشین دیگر در همان نقطه، خطای بیشتری خواهد داشت. به همین دلیل  $S_t^{(i)}$  به موقعیت مکانی ماشین دیگر یعنی  $X_t^{(j)}$  نیز وابستگی خواهد داشت.  $(j \neq i)$ 

 $S_t^{(i)}$  و  $G_t^{(i)}$  بالا توسط تابع D مدل می شود. همچنین توزیع موقعیتهای نویز دار  $E_t$  و HMM بالا توسط توابع خطای  $E_t$  مدل می شوند. جداول مربوط به این توابع در تصویر بالا آمده است. مدل سازی توابع احتمالاتی این HMM به شکل زیر است:

$$\begin{split} P(X_t^{(i)}|X_{t-1}^{(i)}) &= D(X_t^{(i)} - X_{t-1}^{(i)}) \\ P(S_t^{(i)}|X_{t-1}^{(i)}, X_t^{(i)}, X_t^{(j)}) &= \begin{cases} E_N(X_t^{(i)} - S_t^{(i)}) & \text{if } |X_t^{(i)} - X_{t-1}^{(i)}| \geq \texttt{Y} or X_t^{(i)} = X_t^{(j)} \\ E_L(X_t^{(i)} - S_t^{(i)}) & \text{otherwise} \end{cases} \\ P(G_t^{(i)}|X_t^{(i)}) &= E_G(X_t^{(i)} - G_t^{(i)}) \end{split}$$

در تمام این سوال فرض کنید از روش Particle Filtering استفاده می کنیم.

را داشته باشیم. 
$$(X_r^{(1)} = -1, X_r^{(1)} = 1, X_r^{(1)} = t$$
 تنها ذرهی  $t=r$  تنها در زمان  $t=r$ 

- احتمال اینکه ذرهی بعدی به صورت  $(X_{\mathfrak{t}}^{(1)} = -\mathfrak{r}, X_{\mathfrak{t}}^{(1)} = \mathfrak{r})$  باشد، چقدر است؟
- فرض کنید در زمان t=t هیچ مشاهده ای از سیگنالهای گفته شده ( برج تلفن همراه و GPS) نداریم. احتمال توام اینکه ذره اصلی اولیه (از زمان t=t) ابتدا به  $(X_{\epsilon}^{(1)}=-t,X_{\epsilon}^{(1)}=-t,X_{\epsilon}^{(1)}=t)$  نداریم. و سپس به  $(X_{\delta}^{(1)}=-t,X_{\delta}^{(1)}=-t,X_{\delta}^{(1)}=t)$  تبدیل شود چقدر است؟

در ادامهی مسئله دو ذره را در هر بازهی زمانی بررسی میکنیم.

- - اگر در زمان ۷ t=1 مشاهدات زیر را داشته باشیم، وزن هر ذره چقدر خواهد بود؟

$$S_{\mathbf{v}}^{(1)} = \mathbf{Y}, G_{\mathbf{v}}^{(1)} = \mathbf{Y}, S_{\mathbf{v}}^{(7)} = \mathbf{Y}, G_{\mathbf{v}}^{(7)} = \mathbf{Y}$$

- فرض کنید تلفن همراه موجود در هر دو ماشین خاموش می شود و بنابراین سیگنالی از برجهای تلفن همراه دریافت نمی شود. اگر مشاهدات GPS دقیقا مانند مورد قبل باشند، وزن هر ذره چقدر خواهد به د؟
  - (ج) فرض کنید وزنهای مشاهده شده برای دو ذره به شکل زیر باشد:

Particle	Weight
$(X_7^{(1)} = 2, X_7^{(2)} = 2)$	0.09
$(X_7^{(1)} = 4, X_7^{(2)} = 1)$	0.01

در این صورت باور ما از موقعیت مکانی دو ماشین در  $t=\mathbf{v}$  چیست؟ (احتمال حضور هر ماشین در هر مکان مدنظ, است)

### سوالات عملي (۶۰ + ۴۰ نمره)

را پیاده سازی کنیم. در ابتدا n تعداد راسها به d-seperation را تعداد راسها به شما داده میشود. در خط بعد m به شما داده میشود که تعداد یالها است. در m خط بعد از آن یال های گراف بیزین به صورت u > v به شما داده میشود که داریم

$$u, v > \cdot$$

سپس مقدار T به شما داده میشود که تعداد تستهای سوال است. در ادامه هر تست  $\Upsilon$  خط خواهد بود که خط اول و دوم هرکدام یک راس هستند و خط سوم مجموعهای از راسها هستند که با فاصله از هم جدا شدهاند. به ازای هر تست اگر راس اول و دوم با دیدن راسهای خط سوم مستقل باشند عبارت  $\Upsilon$  و در غیراینصورت اگر نمی توانیم به طور قطع در مورد استقلال آنها حرفی بزنیم  $\Upsilon$  جاپ کنید. به عنوان مثال در ادامه  $\Upsilon$  تستکیس قرار داده شده است.

#### ورودی نمونه ۱

1	9
2	9
3	1->2
4	2->4
5	2->6
6	2->7
7	4->6
8	3->6
9	3->8
10	5->6
11	5->7

# خروجی نمونه ۱

```
False
```

### ورودی نمونه ۲

```
1 10 2 8 3 0->7 4 1->2 5 1->4 5 1->6 7 1->9 8 4->8 9 6->9 10 3->9 11 1 1 2 2 13 6 9 7 1 4 3 0
```

# خروجی نمونه ۲

```
True
```

۲. (۴۰ نمره امتیازی) برای پاسخ به این سوال به پوشه سوالات عملی بخش Q2 مراجعه کنید.