

دانشکده مهندسی کامپیوتر هوش مصنوعی و سیستمهای خبره

## تمرين تشريحي

نام و نام خانوادگی
شماره دانشجویی
مدرسمحمدطاهر پیلهور - سید صالح اعتمادی
طراحی و تدوین سپهر باباپور (Spr_Bpr®)
تاریخ انتشار
تاریخ تحویل

## فهرست مطالب

ں مقدمه	الات بخش	سوا	١
Υ	سوال	1.1	
Υ	سوال '	۲.۱	
Υ	سوال '	٣.١	
۴	سوال '	4.1	
ں فضای حالته	الات بخش	سوا	٢
۸	سماا	1.7	



## ١ سوالات بخش مقدمه

۱.۱ سوال ۱ (۲۰ نمره)

ابتدا درستی هر یک از گزارههای زیر را مشخص کنید، سپس برای پاسخ خود دلیل بیاورید: هوش مصنوعی علم ساختن ماشینهایی است که...

- \* مثل آدمها فكر مىكنند.
- \* مثل آدمها عمل مىكنند.
  - \* عقلانی عمل می کنند.
  - \* عقلانی فکر میکنند.

پاسخ:



نمره)	۱۵)	۲	سوال	۲.۱
-------	-----	---	------	-----

هر یک از عبارتهای عامل (Agent) و محیط (Environment) را تعریف کرده و در مورد ارتباطشان توضیح دهید.

کرده و در مورد ارتباطسان توصیح ده	محیط (Dilvironinent) را تعریف	نر یک از عبارتهای عامل (Agent) و
		پاسخ:
		.۳ سوال ۳ (۱۵ نمره)
	، زیر بررسی کنید:	
- تکعاملی یا چندعاملی	– ایستا یا دینامیک	- قابل مشاهده کامل یا جزئی
	- پيوسته يا گسسته	- تصادفی یا قطعی
	ن انسان باشد و طرف دیگر آن هوش	
	ند در آن به صورت کامل رانندگی م لاتی را به صورت پیوسته دریافت مے	
	بري ره به خورت پیرسد دریات	ب منسین تر این ای د از دربر این
		پاسخ:



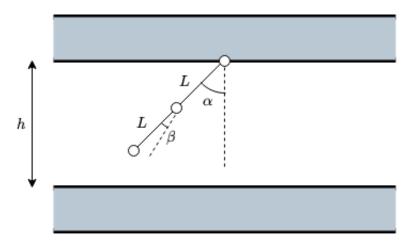
سوال ۴ (۲۰ نمره)	۴.۱
ن انواع عاملهای زیر، نوع عامل هر مورد را مشخص کنید:	از بیر
- عاملهای واکنشی	
* مسيرياب.	ŧ
* سيستم اطفاء حريق ساختمان.	ŧ
» رباتی که توانایی بلند کردن جعبه را دارد.	
<ul> <li>* کیبوردی که کلمه بعدی شما را در متنی که دارید مینویسید پیشبینی میکند.</li> </ul>	ŧ
ر مورد علت خود را بیان کنید.	در ه
پاسخ:	




## ۲ سوالات بخش فضای حالت

۱.۲ سوال ۱ (۳۵ نمره)

فضای حالت بازوی زیر را باتوجه به موارد زیر بدست آورید:



شکل ۱: تصویری از بازوی سوال ۱ بخش ۲

- (h = 9m) متر است. (m = 9m) \*
- (L=6m) . متر است. از بازو برابر pprox متر است.
- ه و eta تنها در مضارب lpha درجه قابلیت سکون دارند و نگهداشتن بازو در زوایای دیگر باعث خرابی بازو می شود.
  - $lpha
    eq\pm\pi/2$ ) . قطعه فوقانی بازو نمی تواند به سقف مماس شود. ( $lpha
    eq\pm\pi/2$ ) .
    - \* قطعه پایینی بازو امکان مماس شدن به زمین را دارد.
  - $(eta 
    eq \pi)$  ندارد. (مکان قرار گرفتن بر روی قطعه فوقانی را ندارد. \* قطعه پایینی بازو امکان قرار گرفتن بر روی



سخ:	پاد