

دانشکده مهندسی کامپیوتر هوش مصنوعی و سیستمهای خبره

## تمرین تشریحی اول

نام و نام خانوادگی
شماره دانشجویی
مدرسمحمدطاهر پیلهور – سید صالح اعتمادی
طراحی و تدوین سپهر باباپور (Spr_Bpr@)
تاریخ انتشار ۱۳۹۹ مهر ۱۳۹۹
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 می کنند.
  - \* 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.

ه و در مورد ارتباطسان توصیح دهی	ASIA CENVIRONMENT) (President)	هر یک از عبارتهای عامل (Agent) و
		پاسخ:
		۳.۱ سوال ۳ (۱۵ نمره)
	د زیر بررسی کنید:	هر یک از محیطهای زیر را از نظر موارد
- تکعاملی یا چندعاملی	- ایستا یا دینامی <i>ک</i>	– قابل مشاهده کامل یا جزئی
	- پيوسته يا گسسته	- تصادفی یا قطعی
صنوعى.	آن انسان باشد و طرف دیگر آن هوش ما	* مسابقه شطرنجی که یک طرف ا
ند.	ىند در آن به صورت كامل رانندگی می <i>ک</i>	* ماشین خودرانی که عامل هوشم
ـد.	ملاتی را به صورت پیوسته دریافت می <i>ک</i> ن	* ماشین ترجمهای که از کاربر جم
		یاسخ:



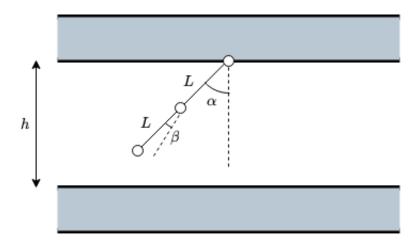
/ · ¥ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \
۴.۱ سوال ۴ (۲۰ نمره)
از بین انواع عاملهای زیر، نوع عامل هر مورد را مشخص کنید:
- عاملهای واکنشی   - عاملهای نقشه کش مجدد   - عاملهای
* مسيرياب.
* سيستم اطفاء حريق ساختمان.
<ul><li>* رباتی که توانایی بلند کردن جعبه را دارد.</li></ul>
<ul> <li>* کیبوردی که کلمه بعدی شما را در متنی که دارید مینویسید پیشبینی می کند.</li> </ul>
در هر مورد علت خود را بیان کنید.
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. (h=9m) \* ارتفاع سقف برابر
- (L=6m) .ست. است. و طول هر قطعه از بازو برابر ho 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.
    - \* قطعه پایینی بازو امکان مماس شدن به زمین را دارد.
  - $(eta 
    eq \pi)$  ندارد. ( $eta 
    eq \pi$ ) قطعه پایینی بازو امکان قرار گرفتن بر روی قطعه فوقانی را ندارد.



پاسخ: