## هوش مصنوعي

پاییز ۱۴۰۱

استاد: محمدمهدی سمیعی

مهلت ارسال: ۲۷ اردیبهشت

گردآورندگان: سیاوش رحیمی، امیرحسین عابدی



دانشگاه صنعتی شریف دانشکدهی مهندسی کامپیوتر

## HMM & Particle Filtering

تمرين ششم

- مهلت ارسال پاسخ تا ساعت ۲۳:۵۹ روز مشخص شده است.
- در طول ترم امکان ارسال با تاخیر وجود ندارد و پاسخهایی که بعد از زمان تعیین شده ارسال شوند، پذیرفته نخواهند 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 اذکر کنید.
  - لطفا تصویری واضح از پاسخ سوالات نظری بارگذاری کنید. در غیر این صورت پاسخ شما تصحیح نخواهد شد.

## سوالات نظری (۱۰۰ نمره)

- را تصادفی\_دوگانه  $S=1,\ldots,K$  نمره) ماتریس انتقال  $P=(p_{ij})_{i,j=1}^K$  با فضای حالت محدود  $S=1,\ldots,K$  را تصادفی\_دوگانه میگوییم اگر برای همه مقادیر  $j=1,\ldots,K$  داشته باشیم اگر برای همه مقادیر ماتریس انتقالی یک توزیع یکنواخت خواهد داشت.
- ۲. (۲۵ نمره) ماتریس پنج در پنج جابجایی زیر را در نظر بگیرید که در آن هر المان (i,j) نشانگر احتمال جابهجایی از حالت  $i \leq i \leq t$  به حالت  $i \leq j \leq t$  در هر زمانی است.

$$\begin{bmatrix} 1 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ p & \cdot & q & \cdot & \cdot \\ \cdot & p & \cdot & q & \cdot \\ \cdot & \cdot & p & \cdot & q \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & 1 \end{bmatrix}$$

حال اگر حالات نهایی ما ۰ یا ۴ باشند، f(n) را برابر با امید ریاضی رسیدن به یک حالت نهایی با شروع از حالت n بنامیم. ثابت کنید که تابع f(n) به صورت زیر میباشد.

$$f(n) = \begin{cases} n(\mathfrak{F} - n) & p = \frac{1}{\mathfrak{F}} \\ \frac{n}{q-p} - \frac{\mathfrak{F}}{q-p} \frac{1-\frac{q}{p}^n}{1-\frac{q}{p}^n} & o.w \end{cases}$$

- ۳. (۲۵ نمره) HMM داده شده زیر را در نظر بگیرید.
- (آ) اگر k حالت وجود داشته باشد و مجموعا بتوانیم m بار مشاهده روی تمام حالتها انجام بدهیم، چه تعداد پارامتر برای نشان دادن چنین مدلی نیاز داریم؟
- (ب) با استفاده از الگوریتم forward و جدول دادههای داده شده احتمال وقوع توالی وقایع ۱،۰،۰ را بهدست بیاورید.

- (ج) این بار با استفاده از الگوریتم backward احتمال وقایع سمت قبل را محاسبه کنید. پاسخ را با پاسخ قسمت قبل مقایسه کرده و آن را توجیح کنید.
  - (د) با استفاده از الكوريتم viterbi محتمل ترين توالى حالات پيش آمده را به دست آوريد.

State	Probability
A	٠.٩٩
В	٠.٠١

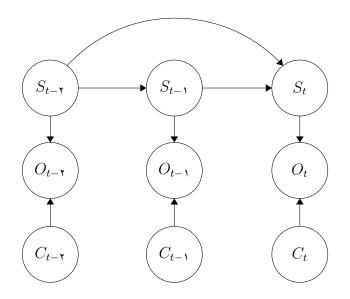
جدول ١: احتمالات حالت اوليه

$S_1$	$S_{Y}$	$P(S_{Y} S_{Y})$
A	A	٠.٩٩
A	В	٠.٠١
В	A	٠.٠١
В	В	٠.٩٩

جدول ٢: احتمالات انتقال

S	0	P(O S)
A	•	٠.٨
A	١	٠.٢
В	٠	٠.١
В	١	٠.٩

جدول ٣: احتمالات انتقال



$D_1$	$D_2$	$F(D_1, D_2)$
0	0	0.7
0	1	0.2
0	2	0
1	0	0.3
1	1	0.3
2	2	0.5

Table 4: Dynamics Model

بەطورى كە

$$P(S_t|S_{t-1}, S_{t-1}) = F(D_1, D_1), D_1 = |S_t - S_{t-1}|, D_1 = |S_t - S_{t-1}|$$

C	D	E(C,D)
+	0	0.4
+	1	0.2
+	2	0.1
-	0	0.6
-	1	0.2
-	2	0

Table 5: Observation Model

بهطوری که

$$P(O_t|S_t, C_t) = E(C_t, D), D = |O_t - S_t|$$

(آ) فرض کنید که دو ذره 
$$(S_{\mathfrak{s}}={\tt V},S_{\tt V}={\tt A})$$
 و  $(S_{\mathfrak{s}}={\tt V},S_{\tt V}={\tt A})$  را در حال حاظر داریم. وزن هر ذره را با توجه به مشاهدات  $(S_{\mathfrak{s}}={\tt V},S_{\tt V}={\tt A})$  را با توجه به مشاهدات  $(S_{\mathfrak{s}}={\tt V},S_{\tt V}={\tt A})$ 

- (ب) فرض کنید که دو ذره  $(S_{\varsigma} = V, S_{V} = V, S_{V} = N)$  و  $(S_{\varsigma} = V, S_{V} = N)$  را در حال حاظر داریم. اما پک من توانایی تشخیص اینکه روح شنل پوشیده است یا نه را از دست دادهاست. با فرض اینکه در هر لحظه به احتمال ۵.۰ شنل توسط روح پوشیده شدهاست، وزن ذرات را با توجه به مشاهدات  $(S_{\varsigma} = S, O_{V} = N)$  بدست آورید.
- (ج) برای جلوگیری از انباشه شدن ارور ها، فرض کنید که بعد از یک مرحله وزن دادن و نمونه گیری مجدد  $(S_{\mathsf{V}} = \mathsf{P}, S_{\mathsf{A}} = \mathsf{P})$  باشد. احتمال تبدیل ذره به  $(S_{\mathsf{V}} = \mathsf{P}, S_{\mathsf{A}} = \mathsf{V})$  باشد. احتمال تبدیل ذره به  $(S_{\mathsf{V}} = \mathsf{P}, S_{\mathsf{A}} = \mathsf{V})$  بعد از گذراندن ذره از model dynamic را محاسبه کنید.

## سوالات عملی (۱۰۰ نمره)

- ۱. (۵۰ نمره) برای حل این سوال به نوتبوک مربوطه مراجعه شود.
- ۲. (۵۰ نمره) برای حل این سوال به صفحه کوئرا مربوطه مراجعه شود.