به نام خدا

کلاس کاربرد هوش مصنوعی در مدیریت | دکتر خادمی

مروری بر مطالب:

۱- کلیات کار با پایتون

۲- شبکه عصبی در پایتون

۳- الگوريتم ژنتيک

۴- یک نمونه الگوریتم PSO

اول: کلیات کار با پایتون

ویژگی های زبان پایتون

۱- زبان تفسیری

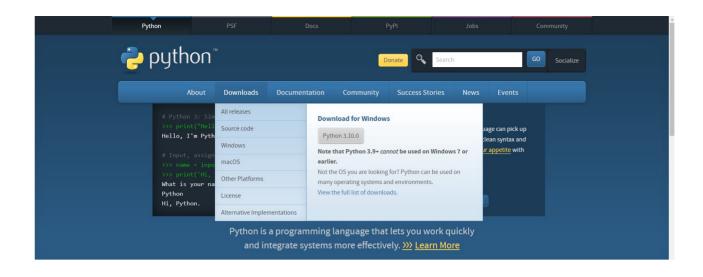
۲- نوشتار آسان

٣- خوانايي بالا

۴- زبان شیء گرا

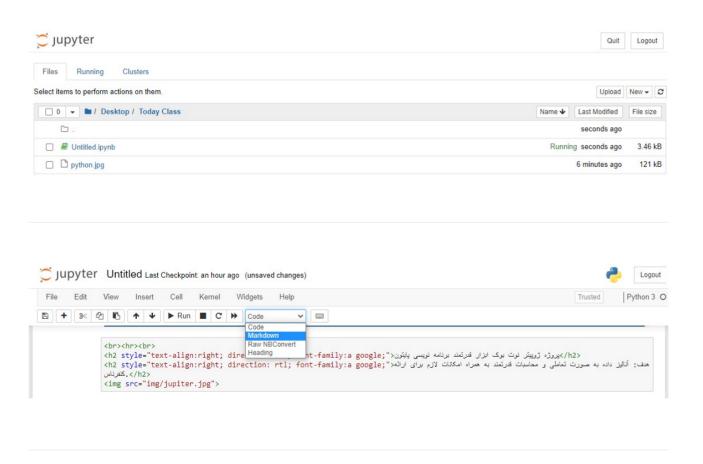
۵– کاربردی ترین ابزارهای هوش مصنوعی

شیوه نصب پایتون بر روی ویندوز - python.org

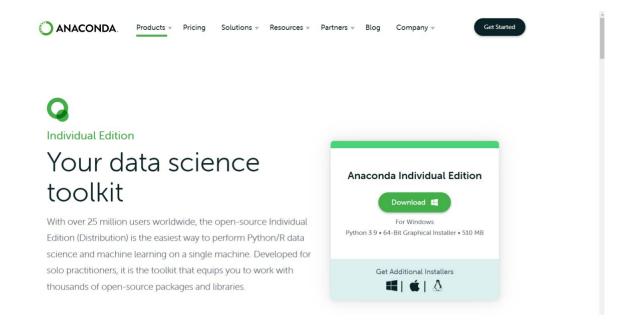


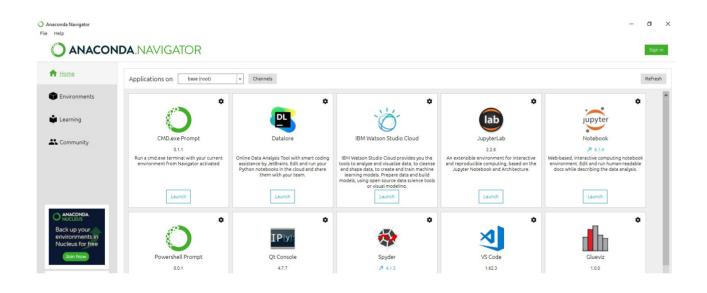
پروژه ژوپیتر نوت بوک ابزار قدرتمند برنامه نویسی پایتون

هدف: آنالیز داده به صورت تعاملی و محاسبات قدرتمند به همراه امکانات لازم برای ارائه کنفرناس.

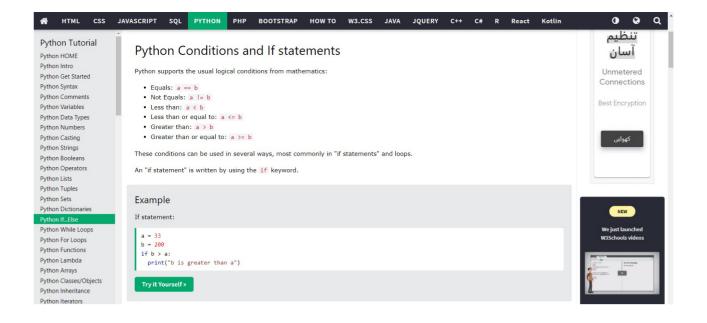


شیوه نصب ژوپیتر نوت بوک در ویندوز - anaconda.com





فراگیری سریع پایتون در W3SCHOOLS.COM/PYTHON



دوم: شبکه عصبی در پایتون

فلسفه شبکه عصبی و سایر مدلهای هوش مصنوعی

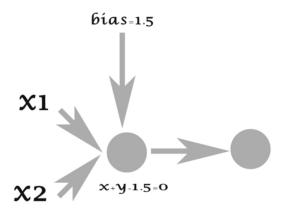


پیاده سازی گیت اند با شبکه پرسپترون

				1.0 -					•	
Inputs		Output		0.8 -						
Α	В	Y	^ — — v	0.6						
0	0	0	В	0.6 -						
0	1	0		0.4 -						
1	0	0	Y = A.B	0.2 -						
1	1	1	1 - 71.5							
				0.0 -					•	
				0.0	0.2	0.4	0.6	0.8	1.0	

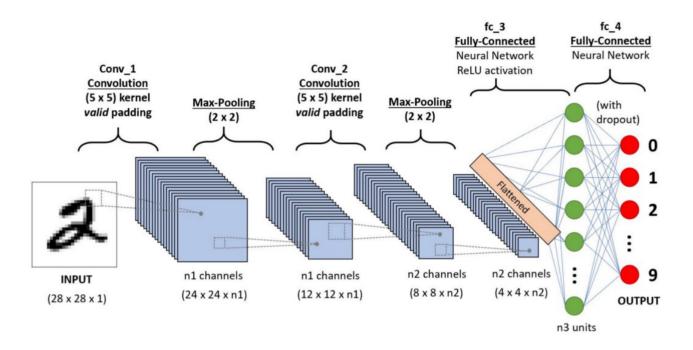
معادله خط

y-y1=m(x-x1) => y+x-1.5=0



Accuracy = 1.0

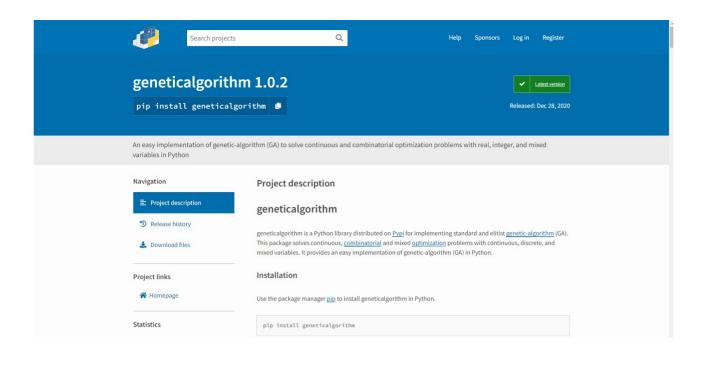
نمونه ساخت شبکه عصبی به صورت دستی



Model Building

In [16]:

سوم: الگوریتم ژنتیک در پایتون



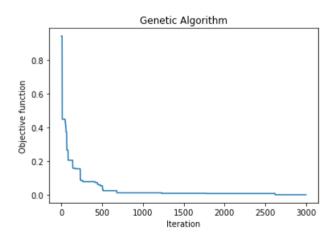
یک مثال ساده بهینه سازی

فرض کنید می خواهیم مجموعه ای از $X=(x_1,x_1,x_2,x_3)$ را پیدا کنیم که تابع $X=(x_1,x_1,x_3,x_3)$ را کمینه می کند و در آن X می تواند هر عدد طبیعی در بازه [0,10] باشد.

به راحتی می توان دریافت که پاسخ آن ۰٫۰٫۰)=X) است.

```
In [35]: import numpy as np
from geneticalgorithm import geneticalgorithm as ga
def f(X):
    return np.sum(X)
varbound=np.array([[0,10]]*3)
algorithm_param = {'max_num_iteration': 3000,\
                    'population_size':100,\
                    'mutation_probability':0.1,\
                    'elit_ratio': 0.01,\
                    'crossover_probability': 0.5,\
                    'parents_portion': 0.3,\
                    'crossover_type':'uniform',\
                    'max_iteration_without_improv':None}
model=ga(function=f,\
            dimension=3,\
            variable_type='real',\
            variable_boundaries=varbound,\
            algorithm_parameters=algorithm_param)
model.run()
```

The best solution found: [0.00147485 0.00021725 0.00060048] Objective function: 0.0022925769423254305



چهارم: یک نمونه الگوریتم PSO

```
In [42]: import numpy as np
from pyswarm import pso
# Define the objective (to be minimize)
def weight(x, *args):
    H, d, t = x
    B, rho, E, P = args
    return rho*2*np.pi*d*t*np.sqrt((B/2)**2 + H**2)
# Setup the constraint functions
def yield_stress(x, *args):
    H, d, t = x
    B, rho, E, P = args
    return (P*np.sqrt((B/2)**2 + H**2))/(2*t*np.pi*d*H)
def buckling_stress(x, *args):
    H, d, t = x
    B, rho, E, P = args
    return (np.pi**2*E*(d**2 + t**2))/(8*((B/2)**2 + H**2))
def deflection(x, *args):
    H, d, t = x
    B, rho, E, P = args
    return (P*np.sqrt((B/2)**2 + H**2)**3)/(2*t*np.pi*d*H**2*E)
def constraints(x, *args):
    strs = yield_stress(x, *args)
    buck = buckling_stress(x, *args)
    defl = deflection(x, *args)
    return [100 - strs, buck - strs, 0.25 - defl]
# Define the other parameters
B = 60 # inches
rho = 0.3 \# Lb/in^3
E = 30000 \# kpsi (1000-psi)
P = 66 # kip (1000-lbs, force)
args = (B, rho, E, P)
# Define the lower and upper bounds for H, d, t, respectively
1b = [10, 1, 0.01]
ub = [30, 3, 0.25]
xopt, fopt = pso(weight, lb, ub, f_ieqcons=constraints, args=args)
# The optimal input values are approximately
      xopt = [29, 2.4, 0.06]
# with function values approximately
               = 12 lbs
     weight
     yield stress = 100 kpsi (binding constraint)
     buckling stress = 150 kpsi
     deflection
                     = 0.2 in
```

Stopping search: Swarm best objective change less than 1e-08