بسمه تعالى

هوش مصنوعی عدم قطعیت – ۲ نیمسال اوّل ۱۴۰۴–۱۴۰۳

دکتر مازیار پالهنگ آزمایشگاه هوش مصنوعی دانشکدهٔ مهندسی برق و کامپیوتر دانشگاه صنعتی اصفهان

یادآوری

- عدم موفقیت عامل منطقی در حالت عدم قطعیت
- عدم امكان بوجود آوردن قوانینی که کامل باشند بدلایل:
 - تنبلی، نادانی نظری، نادانی عملی
 - نظریهٔ تصمیم = نظریهٔ احتمال + نظریهٔ سودمندی
 - متغیر تصادفی و دامنهٔ آن
 - فضای نمونه، حادثهٔ اتمی، حادثه

 - احتمال پیشین
 - توزیع احتمال
 - توزیع احتمال توأم
 - احتمال شرطی
 - توزیع شرطی
- استنتاج با فهرست کردن از روی توزیع احتمال توأم کلی

مازيار پالهنگ

هوش مصنوعي

استنتاج با فهرست کردن

شروع با توزیع احتمال توأم

	toothache		¬ toothache	
	catch	¬ catch	catch	¬ catch
cavity	.108	.012	.072	.008
¬ cavity	.016	.064	.144	.576

برای هر گزارهٔ φ، گزاره های اتمی که در آنها درست است را جمع کن:

$$P(\phi) = \sum_{\omega \in \phi} P(\omega)$$

P(toothache) = 0.108 + 0.012 + 0.016 + 0.064 = 0.2

$$\mathbf{P}(\mathbf{Y}) = \sum_{\mathbf{z} \in \mathbf{Z}} \mathbf{P}(\mathbf{Y}, \mathbf{z})$$
 سریر پالهنگ

هوش مصنوعي

$$P(Y) = \sum_{z \in \mathbf{Z}} P(Y, z)$$

■ مثال:

$$P(\mathit{Cavity}) = \sum_{\mathbf{z} \in \{\mathit{Catch},\mathit{Toothache}\}} P(\mathit{Cavity},\mathbf{z})$$

$$\mathbf{P}(\mathbf{Y}) = \sum_{\mathbf{z}} \mathbf{P}(\mathbf{Y} \mid \mathbf{z}) P(\mathbf{z}) \quad \text{if it is alieve}$$

■ به این کار به حاشیه بر دن marginalization گفته می شو د.

مازيار يالهنگ

هوش مصنوعي

استنتاج با فهرست کردن

شروع با توزیع احتمال توأم

	toothache		¬ toothache	
	catch	¬ catch	catch	¬ catch
cavity	.108	.012	.072	.008
¬ cavity	.016	.064	.144	.576

همچنین می توان احتمالهای شرطی را محاسبه نمود:

$$\begin{split} P(\neg cavity \mid toothache) &= \frac{P(\neg cavity \land toothache)}{P(toothache)} \\ &= \frac{0.016 + 0.064}{0.108 + 0.012 + 0.016 + 0.064} = 0.4 \; . \end{split}$$

استنتاج با فهرست کردن

شروع با توزیع احتمال توأم

	toothache		¬ toothache	
	catch	¬ catch	catch	¬ catch
cavity	.108	.012	.072	.008
¬ cavity	.016	.064	.144	.576

همچنین می توان احتمالهای شرطی را محاسبه نمود:

$$P(cavity \mid toothache) = \frac{P(cavity \land toothache)}{P(toothache)}$$

$$= \frac{0.108 + 0.012}{0.108 + 0.012 + 0.016 + 0.064} = 0.6$$

عادی سازی

■ مخرج کسر را می توان به عنوان ثابت عادی ساز در نظر گرفت

 $P(Cavity | toothache) = \alpha P(Cavity toothache)$

= α [P(Cavity,toothache,catch) + P(Cavity,toothache, catch)]

=	α	< 0.12	<80.03	=<0.6.0.4>
---	----------	--------	--------	------------

	toothache		¬ too	toothache	
	catch	¬ catch	catch	¬ catch	
cavity	.108	.012	.072	.008	
¬ cavity	.016	.064	.144	.576	

ایدهٔ کلی: محاسبهٔ توزیع روی متغیر سؤال با ثابت در نظر گرفتن دلیل و جمع گرفتن روی متغیرهای مخفی

$$P(X \mid e) = \alpha P(X, e) = \alpha \sum_{y} P(X, e, y)$$

• X همهٔ متغیرهای موجود می شوند. Y با هم شامل همهٔ متغیرهای موجود می شوند.

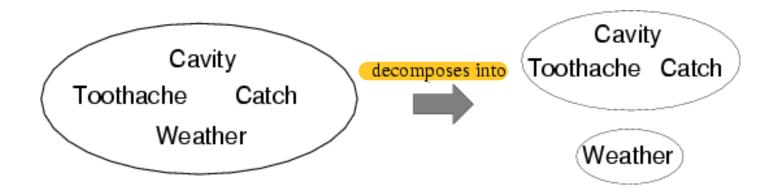
استقلال

- $A \in B$ مستقل هستند اگر و تنها اگر:
- P(A,B)=P(A)P(B) U P(B|A)=P(B) U P(A|B)=P(A)
- مثال: به متغیرهای دندان درد، کشیدن و کرم خوردگی، متغیر و ضع هوا را نیز اضافه کنیم
 - توزیع توأم کلی:
 - P(Toothache, Catch, Cavity, Weather)
 - **-** جدول با ۳۲ ورودی

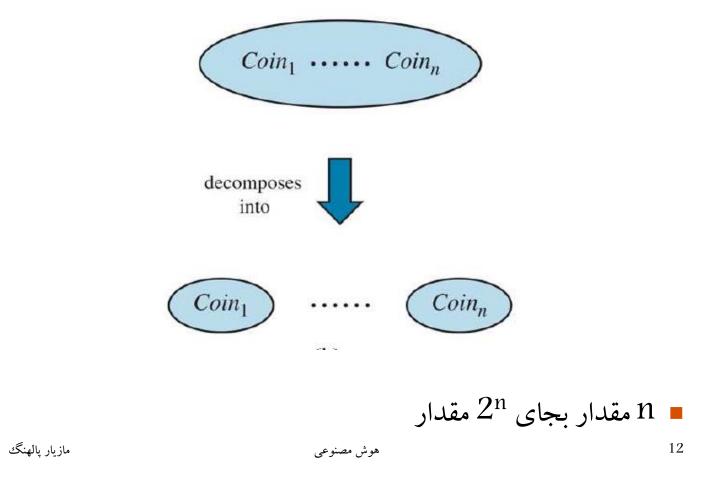
مازيار پالهنگ

هوش مصنوعي

```
P(toothache, catch, cavity, cloudy) =
P(cloudy | toothache, catch, cavity) \times
P(toothache, catch, cavity)
P(toothache, catch, cavity, cloudy) =
P(cloudy) \times
P(toothache, catch, cavity)
```



- **۱۲** ورودی به جای ۳۲ ورودی
- استقلال مطلق به سختی و جود دارد.



استقلال شرطي

- توزیع (P(Toothache،Cavity،Catch را در نظر بگیرید.
 - در صورت و جود کرم خوردگی، احتمال کشیده شدن دندان مستقل از داشتن دندان درد است.

P(catch|toothache, cavity) = P(catch|cavity)

به همین صورت:

 $P(catch|toothache, \neg cavity) = P(catch|\neg cavity)$

ا: ا

 $\mathbf{P}(Catch|Toothache,Cavity) = \mathbf{P}(Catch|Cavity)$

استقلال شرطي

■ در صورت و جود کرم خوردگی، احتمال کشیده شدن دندان مستقل از داشتن دندان درد است.

P(toothache, catch | cavity) =P(toothache | cavity)P(catch | cavity)

P(cavity | toothache, catch) = $\alpha P(toothache | caity) P(catch | cavity) P(cavity)$

استقلال شرطي

بطور کلی

$$\mathbf{P}(X,Y\mid Z) = \mathbf{P}(X\mid Z)\mathbf{P}(Y\mid Z)$$

قانون بيز

$$P(a,b)=P(a|b)P(b)=P(b|a)P(a)$$
 قانون ضرب:

$$P(b \mid a) = rac{P(a \mid b)P(b)}{P(a)}$$
 :قانون بيز: $P(a \mid a)$

■ بصورت توزیعی:

$$P(Y \mid X) = \frac{P(X \mid Y)P(Y)}{P(X)}$$

مازيار يالهنگ

هوش مصنوعي

قانون بيز

• با داشتن دلیل

$$\mathbf{P}(Y \mid X, \mathbf{e}) = \frac{\mathbf{P}(X \mid Y, \mathbf{e})\mathbf{P}(Y \mid \mathbf{e})}{\mathbf{P}(X \mid \mathbf{e})}$$

مازيار پالهنگ

■ مفید برای کارهای تشخیصی

$$P(cause \mid effect) = \frac{P(effect \mid cause)P(cause)}{P(effect)}$$

بطور مثال اگر M بیماری مننژیت و S گردن درد باشد:

$$P(m|s) = \frac{P(s|m)P(m)}{P(s)} = \frac{0.8 \times 0.0001}{0.1} = 0.0008$$

مازيار يالهنگ

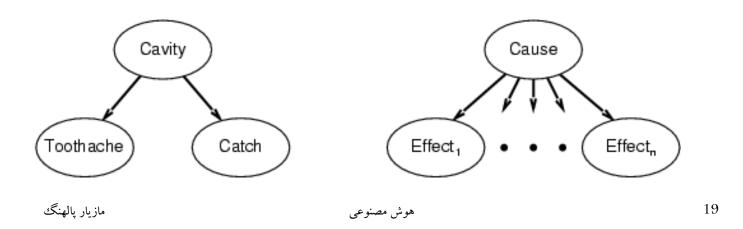
هوش مصنوعي

قانون بیز و استقلال شرطی

$\mathbf{P}(Cavity|toothache \wedge catch)$

- $= \alpha \mathbf{P}(toothache \wedge catch|Cavity)\mathbf{P}(Cavity)$
- $= \alpha \mathbf{P}(toothache|Cavity)\mathbf{P}(catch|Cavity)\mathbf{P}(Cavity)$
 - نمونه ای از مدل بیز ساده Naïve Bayes

 $\mathbf{P}(Cause, Effect_1, \dots, Effect_n) = \mathbf{P}(Cause) \prod_i \mathbf{P}(Effect_i | Cause)$



دنیای دیو – بازدید دوباره

■ دنیای دیو نیمه مشاهده پذیر است بدین دلیل عدم قطعیت در آن

و جود دارد.

■ حالت مقابل:

1,4	2,4	3,4	4,4
1,3	2,3	3,3	4,3
1,2 B OK	2,2	3,2	4,2
1,1 OK	2,1 B OK	3,1	4,1

- عامل منطقی خالص نمی تواند نتیجه بگیرد کدام مربع محتملتر است که امن باشد.
 - می تواند بصورت تصادفی انتخاب کند.
- هدف: محاسبهٔ احتمال آنکه هر یک از سه خانه دارای گودال باشد.
 - فعلاً دیو و طلا را در نظر نمی گیریم.
- فرض: هر مربع به جز [۱و۱] با احتمال ۲،۰ دارای گودال است.

- حرست اگر [i,j] دارای گودال باشد. P_{ij}
 - درست اگر $[i_{ij}]$ دارای نسیم باشد. B_{ij}
 - مشخص کردن توزیع توأم کلی

$$\mathbf{P}(P_{1,1}, \dots, P_{4,4}, B_{1,1}, B_{1,2}, B_{2,1}) =$$

$$\mathbf{P}(B_{1,1}, B_{1,2}, B_{2,1} | P_{1,1}, \dots, P_{4,4}) \mathbf{P}(P_{1,1}, \dots, P_{4,4})$$

■ ترم اوّل برای مربعهائی که گودالها و نسیمها نزدیک هستند ۱ و در غیر این صورت صفر است.

داریم:

$$\mathbf{P}(P_{1,1},\cdots P_{4,4}) = \prod_{i,j=1,1}^{4,4} \mathbf{P}(P_{i,j})$$

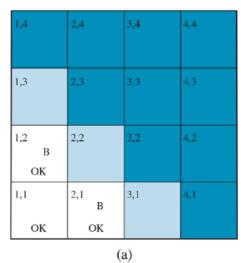
- دلایل فعلی: مشاهده یا عدم مشاهدهٔ نسیم در مربعهای بازدید $b=-b_{1,1}\wedge b_{1,2}\wedge b_{2,1}$) شده. ($b=-b_{1,1}\wedge b_{1,2}\wedge b_{2,1}$)
 - و اینکه این مربعها دارای گودال نیستند. (known= $-p_{1,1} \land -p_{1,2} \land -p_{2,1}$)
 - $P(P_{1,3} | known,b)$ علاقمند با پاسخ به سؤالی همانند

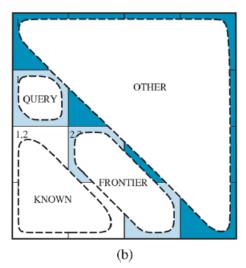
■ فرض unknown ترکیب متغیرهای گودال به جز مربعهای شناخته شده و سؤال

 $\mathbf{P}(P_{1,3} \mid known, b) = \alpha \sum_{unknown} \mathbf{P}(P_{1,3}, unknown, known, b)$

- با داشتن توزیع توأم کلی می توان محاسبهٔ فوق را انجام داد.
 - ۱۲ مربع ناشناس
 - = جمع دارای $4096=2^{12}$ ترم است.

- \blacksquare آیا محتوای [4,4] بر روی گودال بودن [3,1] اثر دارد؟
- فرض frontier متغیرهای گودال نزدیک به مربعهای بازدید شده به جز مربع سؤال
 - Other متغیرهای گودال دیگر ناشناخته





(a) After finding a breeze in both [1,2] and [2,1], the agent is stuck—there is no safe place to explore. (b) Division of the squares into *Known*, *Frontier*, and *Other*, for a query about [1,3].

■ نسیمهای مشاهده شده بطور شرطی از دیگر متغیرها مستقل شرطی هستند به شرط داشتن متغیرهای frontier ،known و query

$$\mathbf{P}(X \mid \mathbf{e}) = \alpha \, \mathbf{P}(X, \mathbf{e}) = \alpha \sum_{\mathbf{y}} \mathbf{P}(X, \mathbf{e}, \mathbf{y})$$

 $\mathbf{P}(P_{1.3}|known,b)$

$$= \alpha \sum_{l=1}^{n} \mathbf{P}(P_{1,3}, known, b, unknown)$$
 (from Equation (12.23))

=
$$\alpha \sum_{unknown} \mathbf{P}(b|P_{1,3}, known, unknown)\mathbf{P}(P_{1,3}, known, unknown)$$
 (product rule)

$$= \alpha \sum_{\textit{frontier other}} \sum_{\textit{other}} \mathbf{P}(b|\textit{known}, P_{1,3}, \textit{frontier}, \textit{other}) \mathbf{P}(P_{1,3}, \textit{known}, \textit{frontier}, \textit{other})$$

$$= \alpha \sum_{frontier} \sum_{other} \mathbf{P}(b|known, P_{1,3}, frontier) \mathbf{P}(P_{1,3}, known, frontier, other),$$

ماز بار يالهنگ

هوش مصنوعي

$$\mathbf{P}(P_{1,1},\ldots,P_{4,4}) = \prod_{i,j=1,1}^{4,4} \mathbf{P}(P_{i,j})$$

$$\mathbf{P}(P_{1.3} \mid known, b)$$

$$= \alpha \sum_{frontier \ other} \mathbf{P}(b \mid P_{1,3}, known, frontier) \mathbf{P}(P_{1,3}, known, frontier, other)$$

$$= \alpha \sum_{frontier} \mathbf{P}(b \mid P_{1,3}, known, frontier) \sum_{other} \mathbf{P}(P_{1,3}, known, frontier, other)$$

$$=\alpha\sum_{\textit{frontier}}\mathbf{P}(b\mid P_{1,3}, known, \textit{frontier})\sum_{\textit{other}}\mathbf{P}(P_{1,3})P(known)P(\textit{frontier})P(\textit{other})$$

$$= \alpha P(known) \mathbf{P}(P_{1,3}) \sum_{\textit{frontier}} \mathbf{P}(b \mid P_{1,3}, known, \textit{frontier}) P(\textit{frontier}) \sum_{\textit{other}} P(\textit{other})$$

$$= \alpha' \mathbf{P}(P_{1,3}) \sum_{frontier} \mathbf{P}(b \mid P_{1,3}, known, frontier) P(frontier)$$

-

مازيار پالهنگ

هوش مصنوعي

• $P(b \mid known, P_{1,3}, frontier)$ برابر ۱ است وقتی که frontier با مشاهدات نسیم ساز گار باشد.

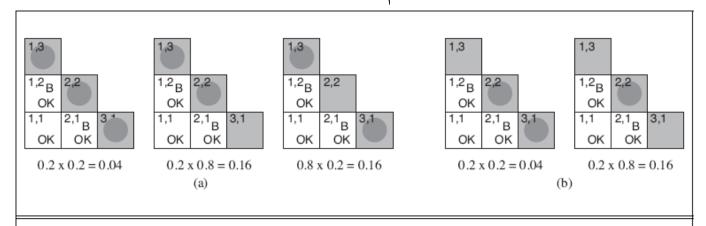


Figure 13.6 Consistent models for the frontier variables $P_{2,2}$ and $P_{3,1}$, showing P(frontier) for each model: (a) three models with $P_{1,3} = true$ showing two or three pits, and (b) two models with $P_{1,3} = false$ showing one or two pits.

$$P(P_{1,3} \mid known, b) = \alpha' \langle 0.2(0.04 + 0.16 + 0.16), 0.8(0.04 + 0.16) \rangle$$

$$\approx \langle 0.31, 0.69 \rangle$$

- با احتمال ۳۱،۰ در [3،1] گودال وجود دارد.
 - **■** به همینطور در [3،1]
- $\mathbf{P}(P_{2,2}|known,b)pprox\langle 0.86,0.14
 angle$ بطور مشابه در [2,2] به احتمال ۸۶، در در المایه در المای
 - عامل حتماً باید از رفتن به [2،2] اجتناب کند.
 - برای عامل منطقی قبل سه خانه شرایط یکسانی داشتند.

هوش مصنوعي مازيار يالهنگ

خلاصه

- استقلال متغیرها
- استقلال شرطی متغیرها
- بازدید دوبارهٔ دنیای دیو



اصفهان ⁻⁻ بوستان شهرستان هوش مصنوعی مازیار پالهنگ

- دقت نمائید که پاورپوینت ابزاری جهت کمک به یک ارائهٔ شفاهی می باشد و به هیچ وجه یک جزوهٔ درسی نیست و شما را از خواندن مراجع درس بی نیاز نمی کند.
 - لذا حتماً مراجع اصلى درس را مطالعه نمائيد.
 - در تهیه این اسلایدها، از اسلایدهای سایت کتاب استفاده شده است.