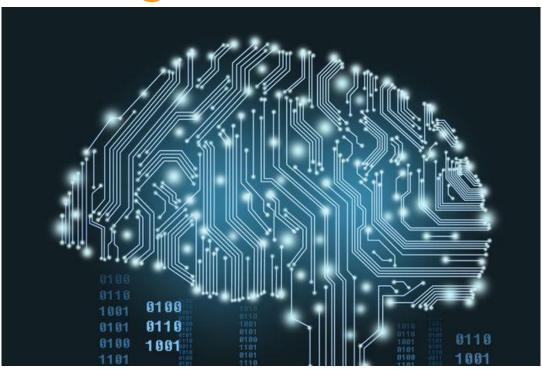




# TD1

# Intelligence artificielle



# Encadré par

Pr: Belcaid

# Réalisé par le binôme :

NOUAR Safae ZINE Meryeme

Année universitaire : 2018/2019



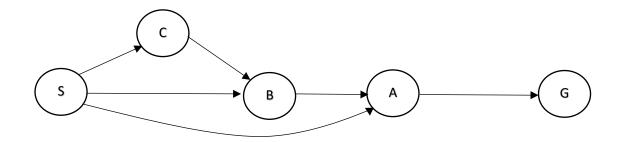


**ENSA-Fès** 

# Homework 1

Intelligence Artificielle

# Exercice 1:



# ⇒ <u>Depth-First Search :DFS</u>

Frontière	Arbre	Profondeur	Commentaires
S	S	(0)	- On commence par une profondeur de 0.
S,A S,B S,C	A B C	(1) (1) (1)	- On développe notre arbre on trouve 3 nœuds possibles A,B et C.
S,A,G	G	(2)	- Puisque les 3 nœuds sont de même profondeur on développe l'arbre selon l'ordre alphabétique, donc on développe A et on trouve notre objectif G et le chemin S,A,G devient le chemin le plus profond par suite on arrête le développement.

✓ Le chemin choisi par la **DFS** est **S,A,G** puisqu'elle priorise la profondeur





# ⇒ <u>Breadth-First Search: BFS</u>

Frontière	Arbre	Largeur	Commentaires
S	(s)	(0)	- On commence par une profondeur de 0.
S,A		(1)	- On développe notre
S,B	]( A ) ( B ) ( C )	(1)	arbre on trouve 3 nœuds
S,C		<b>(1)</b>	possibles A,B et C.
S,A,G	(D)	(2)	- Puisque les 3 nœuds sont de même profondeur on développe l'arbre selon l'ordre alphabétique, donc on développe A et on trouve notre objectif G mais on n'arrête le développement qu'après l'extraction de G.
S,B ,A	A	(2)	- On compare les profondeurs et on développe l'arbre la plus petite. On les nœuds B et C possédant une même profondeur de valeur 1 donc selon l'ordre alphabétique on développe B.
S,C,B	В	(2)	- On développe le nœud C ayant une profondeur moins que celle de A et B.
S,B,A,G	G	(3)	- Tous les nœuds ont une autre fois la même profondeur donc par ordre alphabétique on développe A et on trouve notre objectif G mais on n'arrêtera le développement des nœuds qu'après l'extraction du G
S,C,B,A	A	(3)	- On compare entre le nœud B et G. On trouve qu'ils ont la même profondeur donc

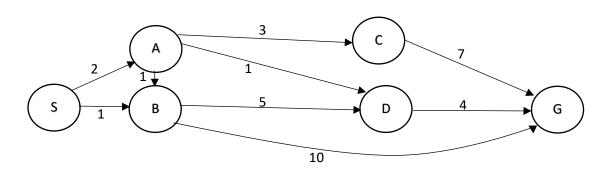


## Université Sidi Mohammed Ben Abdellah Ecole nationale des sciences appliquées de Fès



✓ Le chemin choisi par la **BFS** est **S,A,G** puisqu'elle priorise la largeur du coup le chemin ayant la moindre profondeur est le chemin convenable.

# ⇒ <u>Uniform Cost Search: UCS</u>





# Université Sidi Mohammed Ben Abdellah



Ecole nationale des sciences appliquées de Fès

Frontière	Arbre		Coût Accumulé	Commentaires
S	S		(0)	- On commence par une profondeur de 0.
S,A			(2)	- On développe notre arbre on trouve 2 nœuds possibles
S,B	A	B	(1)	A et B.
S,B,D	D	G	(6)	-On compare les 2 couts (de A et B) et on développe celui ayant un cout minimal qui est le B et on trouve par
S,B,G			(11)	suite 2 nœuds D et G avec un cout accumulé de 6 et 11 respectivement.
S,A,B	B C D		(3)	-On compare maintenant le cout des 3 nœuds :A, D et G et on développe une autre
S,A,C			(5)	celui possédant un cout accumulé minimal donc on développe A et on obtient 3 nœuds B,C et D avec un
S,A,D			(3)	cout 3,5 et 3 respectivement.
SA,B,D	DG		(8)	-Le même principe se répète mais cette fois ci on a 2 nœuds ayant le même coût donc on développe
S,A,B,G			(13)	selon l'ordre alphabétique, donc on développe le B et on trouve D et G.
S,A,D,G	G		(7)	-On compare les nœuds des dernières feuilles (SAD>3; SAC>5; SBD>6; SBG>11; SABD>8; SABG>13) Donc on développe SAD et on obtient notre objectif G avec un coût accumulé de 7 mais on n'arrêtera le développement qu'après l'extraction de l'objectif.
S,A,C,G	G		(12)	-On développe SAC qui a un coût accumulé minimal de 5 et on obtient une autre



## Université Sidi Mohammed Ben Abdellah Ecole nationale des sciences appliquées de Fès



			fois notre objectif G avec un coût de 12.
S,B,D,G	G	(10)	-On développe SBD et on obtient le G avec un coût de 10. On compare les coûts, on trouve que le chemin SADG est le chemin ayant le coût minimal du coup l'objectif G est extrait.

✓ Le chemin choisi par la **UCS** est **S,A,D,G** puisqu'elle priorise le coût et le chemin possédant le coût minimal devient le chemin convenable





# TP1 Intelligence artificielle



# Encadré par

Pr : Belcaid

# Réalisé par le binôme :

NOUAR Safae ZINE Meryeme

Année universitaire : 2018/2019

# TP1

# Familiarisation avec l'environnement virtuel et l'autograder

# Objectif:

L'objectif de ce premier TP est de se préparer pour les projets principaux du cours en :

- Installant et préparant un environnement virtuel.
- utilisant l'outil autograder pour vérifier et valider les réponses

### Installation d'Anaconda:

- Puisqu'on a utilisé le langage python, il était recommandé d'installer le gestionnaire de paquetage anaconda qui facilite l'installation et la manipulation des modules et environnements python.
- Pour vérifier l'installation, on lance la commande :

#### conva -V

ce n'est pas obligatoire d'utiliser anaconda dans le cas de python2.

# **Environnement virtuel:**

Pour ne pas casser les dépendances avec le système. Nous avons créé un environnement Al qui utilise python2 par la commande **Erreur! Signet non défini.**:

#### conda create -n Al python=2.7 anaconda

Puis on l'active par : source activate Al

# <u>Autograder:</u>

Autograder est un outil qui permet la notation automatique de notre solution.

Pour l'utiliser il fallait télécharger le projet 'tutorial' où on trouve :

```
addition.py
                       shopAroundTown.pyc
                                                     testParser.pyc
addition.pyc
                                                     textDisplay.py
                       shop.py
                      shop.pyc
shopSmart.py
autograder.py
                                                     textDisplay.pyc
buyLotsOfFruit.py
                                                     town.py
buyLotsOfFruit.pyc shopSmart.pyc
                                                     town.pyc
                       submission_autograder.py tutorialTestClasses.py
grading.py
grading.pyc
                                                     tutorialTestClasses.pyc
                       test_cases
                                                    util.py
util.pyc
VERSION
projectParams.py
                      testClasses.py
projectParams.pyc testClasses.py
shopAroundTown.py testParser.py
                      testClasses.pyc
```

# QUESTION 1: Addition

On change le contenu de la fonction **add** qui se trouve dans le fichier : **addition.py**, pour calculer la bonne solution, comme suit :

```
def add(a, b):
    "Return the sum of a and b"
    "*** YOUR CODE HERE ***"
    return a+b
```

On exécute la commande "python autograder.py -q q1" pour vérifier notre solution:

# Question 2: Acheter des Fruits:

On change la fonction **buyLotsOfFruit(orderList)** dans le fichier **buyLotsOfFruit.py**, qui prend comme argument une liste de couples **(fruit, pound)** et renvoie le **prix** de cette liste.

S'il y a un fruit dans la liste qui ne figure pas dans la liste de fruits offerts par le magasin, la fonction affiche un message d'erreur et renvoie la valeur **None**.

En utilisant la fonction append qui permet d'Ajouter un élément à la fin d'une liste (dans notre cas la liste des prix totaux des fruits) et puis on retourne la somme des éléments de cette dernière en utilisant la fonction sum.

#### Autre solution:

On exécute la commande : python buyLotsOfFruit.py pour voir le résultat:

```
python buyLotsOfFruit.py
Cost of [('apples', 2.0), ('pears', 3.0), ('limes', 4.0)] is 12.25
```

On exécute la commande "python autograder.py -q q2" pour vérifier notre solution :

# Question 3: acheter avec meilleur prix

On remplit la fonction **shopSmart(orders**, **shops)** qui se trouve dans le fichier **shopSmart.py**.

Cette fonction prend, comme argument, une liste « orders » comme fruits à acheter avec leur poids. Elle prend aussi une liste de magasins shops où on peut acheter ces fruits. Elle doit renvoie le magasin avec le **coût minimal** de notre ordre.

On l'a rempli comme suit :

```
def shopSmart(orderList, fruitShops):
        orderList: List of (fruit, numPound) tuples
        fruitShops: List of FruitShops
    "*** YOUR CODE HERE ***"
    totalCost = 0.0
    bestcost = 100
    best =
     *** YOUR CODE HERE ***"
    for y in fruitShops :
        totalCost = 0.0
        for fruit, numPound in orderList:
            totalCost += y.getCostPerPound(fruit)*numPound
        if totalCost < bestcost :</pre>
            bestcost = totalCost
            best = y
    return best
```

En utilisant la fonction : **getCostPerPound(self,fruit)** (qui prend comme paramètre le fruit de l'orderlist à chercher dans le shop et retourne son prix ) du fichier **shop.py** qu'on a importé avec :

import shop

La fonction:

Autre solution qui est plus optimale :

```
def shopSmart(orderList, fruitShops):
    """
    orderList: List of (fruit, numPound) tuples
        fruitShops: List of FruitShops

"""
    "*** YOUR CODE HERE ***"
    totalCost = 0.0
    bestcost = 100
    best = ''
    "*** YOUR CODE HERE ***"
    for y in fruitShops:
        totalCost = 0.0|
        totalCost = y.getPriceOfOrder(orderList)
        if totalCost < bestcost :
            bestcost = totalCost
            best = y
    return best</pre>
```

En utilisant la fonction **getPriceOfOrder(self,orderList)** (qui prend comme paramètre l' « orderlist » et retourne le prix totale de ce qu'elle contient ) du fichier **shop.py** :

```
def getPriceOfOrder(self, orderList):
    orderList: List of (fruit, numPounds) tuples

Returns cost of orderList. If any of the fruit are
    totalCost = 0.0
    for fruit, numPounds in orderList:
        costPerPound = self.getCostPerPound(fruit)
        if costPerPound != None:
              totalCost += numPounds * costPerPound
    return totalCost
```

Le résultat qui nous montre le magasin avec le **coût minimal** de chacun de nos ordres :

```
python shopSmart.py
Welcome to shop1 fruit shop
Welcome to shop2 fruit shop
For orders [('apples', 1.0), ('oranges', 3.0)] , the best shop is shop1
For orders: [('apples', 3.0)] , the best shop2
```

## Autograder:

# Total:

On utilise la commande: python autograder.py