## درس هوش مصنوعی استاد محمدحسین رهبان



خلاصه فصلهای مختلف مصطفی قدیمی

• فصل ۱۱

برای تصمیمگیری در حالت غیرقطعی نیازمند یک تابع هستیم که trade-off بین هزینه و ترجیح را مدیریت کند. تابع آن به صورت زیر است:

Decision Theory = Utility Theory + Probability Theory

## قواعد و مفاهيم مهم احتمالات:

- $0 \leqslant P(\omega) \leqslant 1$ .
- $\Sigma_{\omega \in \Omega} P(\omega) = 1$  . Y
- ۳. متغیر تصادفی ۲ یک تابعی است که نقاط فضای نمونه ۳ را به مقادیر مشخص (مثل اعداد حقیقی یا Boolean) نگاشت میکند.. در آخر جمع احتمالهای نقاط نگاشت شده به نقطهی مورد نظر برابر با احتمال آن متغیر تصادفی است.
  - P(Weather = rainy) مثل  $^*$  مثل غيرشرطي . ۴
  - ۵. توزیع احتمال: مقدار همهی احتمالهای فضای نمونه را به صورت بردار برمی گرداند.
    - P(Weather, Traffic) مثل هشترک ه مثل .۶
      - $P(a|b) = rac{P(a \cap b)}{P(b)}$  مثل شرطی عمثل .۷
        - ۸. قاعدهی زنجیرهای

$$P(X_1, ..., X_n) = \prod_{i=1}^n P(X_i|X_1, ..., X_i - 1)$$

- ۹. برای نرمال کردن ایده ی کلی این است که احتمال شرطی را به صورت احتمال مشترک بنویسیم، سپس روی مقادیر متغیرهای پنهان جمع بزنیم و همچنین مقدار متغیرهای شواهد را ثابت (مطابق با خواسته ی سوال) کنیم. مثال در اسلاید شماره ۲۰ آورده شده است.
- ۱۰. استقلال: دو متغیر را مستقل میگوییم اگر به طور شهودی مقادیرشان وابسته به یک دیگر نباشد و به طور ریاضی داریم: P(A,B) = P(A)P(B)

uncertainty\

variable random

Space Sample\*

Prior

Distribution Joint<sup>a</sup>

Posterior<sup>9</sup>