

ICEEE 2009

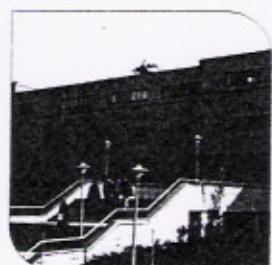
چکیده مقالات



هفدهمین کنفرانس مهندسی برق ایران
۱۳۸۸ - ۲۲ - ۲۴ آردیبهشت

دانشکده برق

دانشگاه علم و صنعت ایران





هفدهمین کنفرانس مهندسی برق ایران

www.icee.ir/2009



دانشگاه علم و صنعت ایران

۱۳۸۸

مارکوف چند عامله (mmdp) برای یافتن خطمشی بهینه پیشنهاد شده است. در روش پیشنهادی، در هر حالت محیط به ازای هر عامل یک اتماتای یادگیر قرار گرفته شده است. اعمال انتخابی اتماتای یادگیر با توجه به پاداش تجمعی دریافتی اتماتاهای یادگیر و یا آنتروپی بردار احتمال اعمال اتماتای یادگیر حالت جدید، پاداش یا جریمه دریافت می‌کنند. نتایج آزمایش‌های انجام گرفته نشان داده‌اند که الگوریتم ارائه شده از کارایی مناسبی در سرعت همگرایی (رسیدن به راه حل بهینه) برخوردار است.

ICEEE2009_1705

Multi-Objective Optimization Algorithms in Multi-Agent Negotiations

M. Ziadloo, Iran University of Science and Technology; Siamak Sobhani, Method Ltd.; Nasser Mozayani, Iran University of Science and Technology

Finding Pareto frontier set is of crucial importance for negotiations in multi-agent systems. In this work we present a framework for evaluating optimization algorithms in the context of negotiation problem. Varieties of Multi-Objective and Meta-Heuristic algorithms are applied to the problem of finding deals in a multi-agent negotiation task with nonlinear utility functions. Selected algorithms are evaluated by solving 10 randomly generated negotiation problems between two agents and over 100 bitwise issues with binary dependency. These kinds of problems are proved to be full of local optimum which makes them difficult to deal with for optimization algorithms. Evaluations are performed against different criteria considering both quality and spread of results.

ICEEE2009_2469

تخمین ارزش حالت محیط در یادگیری تقویتی به کمک قوانین فازی

مژگان پورحسن؛ ناصر مزینی، دانشگاه علم و صنعت ایران

استفاده مناسب از دانش خبره در فرایند یادگیری تقویتی می‌تواند نقش بسزایی در بهبود یادگیری ایفا نماید. در مسائل واقعی معمولاً فضای حلالات بزرگ است و یادگیری کند پیش می‌رود. در این مقاله روشی برای تخمین ارزش حالت محیط در

امنی که برای شبکه‌های موردی طراحی شده‌اند بسیار زیاد می‌باشد اما تعداد اندکی از آنها مباحث ناشناسی را در طراحی مد نظر قرار داده‌اند. در این مقاله سعی برآن بوده است تا با ارائه یک تعریف جامع از ناشناسی، پروتکل مسیریابی طراحی شود که بتواند کلیه نیازمندی‌های ناشناسی در شبکه‌های موردی را تامین نماید. پروتکل پیشنهادی مخفی بودن هویت گره‌های مبدأ و مقصد و گره‌های میانی مسیر، عدم توانایی ردیابی بسته‌های مسیریابی و داده به منظور کشف مسیر و مخفی ماندن تعداد گام مسیر را تضمین می‌کند. نتایج شبیه سازی این پروتکل نشان می‌دهد که کاهش کارایی ناشی از تامین ناشناسی در آن نسبت به سایر پروتکلهای ارائه شده در این زمینه، قابل قبول می‌باشد.

رایانش نرم (۲)		
سالن	ساعت	پنجشنبه
۷	۱۰:۳۰ - ۱۲:۳۰	۱۳۸۸/۰۲/۲۴

ICEEE2009_1461

استفاده از شبکه اتماتاهای یادگیر در حل مسائل تصمیم گیری غیرمتتمرکز چند عامله

بهروز معصومی، دانشگاه آزاد اسلامی قزوین و علوم و تحقیقات؛ محمد رضا میبدی، دانشگاه صنعتی امیرکبیر

اتوماتاهای یادگیر در حال حاضر به عنوان ابزاری ارزشمند در طراحی الگوریتمهای یادگیری تقویتی بوده و حتی در سیستمهایی که از چندین اتماتای یادگیر استفاده می‌نمایند نیز ویژگیهای خوبی را ارائه داده‌اند. اتماتاهای یادگیر در مسائل تصمیم گیری‌های غیرمتتمرکز قادر به کنترل زنجیره‌های مارکوف محدود و حتی حل بازی‌های مارکوفی نیز هستند. این بازی‌ها توسعه ای از فرآیندهای تصادفی مارکوف با چندین عامل و بازی‌های ماتریسی با چندین حالت بوده و هدف هر عامل پیدا کردن سیاست بهینه‌ای است که امید ریاضی مجموع کاهش‌یافته پاداشها را بیشینه نماید. در این مقاله روشی مبتنی بر شبکه اتماتاهای یادگیر و مفهوم آنتروپی برای حل بازی‌های مارکوفی در شرایط ارگودیک به خصوص مسائل تصمیم گیری

ICEEE 2009

چکیده مقالات



هفدهمین کنفرانس مهندسی برق ایران
۱۳۸۸ - ۲۲ - ۲۴ آردیبهشت

دانشکده برق

دانشگاه علم و صنعت ایران

