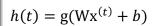
هوش مصنوعي تكليف سوم

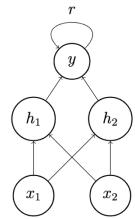
**تهیه کنندگان:** ریحانه حلوائی 9626793 معین علی زرگرزاده 9631943 فاطمه ناد*ی* 9636753

-----



$$\begin{cases} y^{(t)} = g(v^T h^{(t)} + r y^{(t-1)} + c) & for \ t > 1 \\ y^{(t)} = g(v^T h^{(t)} + c_0) & for \ t = 1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} g(z) = 1 & for \ z > 1 \\ g(z) = 0 & for \ z \le 0 \end{cases}$$



وقتی یک می شود که  $x_1, x_2$  همزمان صفر باشند.  $h_2$  وقتی یک می شود که  $x_1, x_2$  همزمان یک باشند.

اگر یکی از  $h_1$  و یا  $h_2$  مقدار یک داشت یعنی  $x_1$  و  $x_2$  برابرند.

مقدار y در صورتی باید یک شود مقادیر قبلی y (در زمان های قبلی) یک باشد هم چنین مقادیر الان x1 و x2 باهم برابر باشند، در این صورت زمانی که y را بررسی میکنیم میتوانیم بفهمیم که دو رشته ی x1 و x2 باهم برابرند یا نه.

$$\begin{bmatrix} h_1 \\ h_2 \end{bmatrix} = g(\begin{bmatrix} w_{11} & w_{12} \\ w_{21} & w_{22} \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \end{bmatrix})$$

$$\begin{cases} h_1 = g(w_{11}x_1 + w_{12}x_2 + b_1) \\ h_2 = g(w_{21}x_1 + w_{22}x_2 + b_2) \end{cases}$$

$$h_1 = g(w_{11}x_1 + w_{12}x_2 + b_1)$$

 $w_{11}x_1 + w_{12}x_2 + b_1$  مقدار  $\mathbf{x}_1$  و  $\mathbf{y}_1$  و  $\mathbf{y}_2$  باید به گونه ای تنظیم شود که به از ای  $\mathbf{x}_1$  و  $\mathbf{x}_2$  مقدار  $\mathbf{y}_1$  مقدار  $\mathbf{y}_2$  مقدار مثانی شود:

X <sub>1</sub>	<b>X</b> 2	h <sub>1</sub>
0	0	1
0	1	0
1	0	0
1	1	0

$$if \begin{cases} x_1 = 0 \\ x_2 = 0 \end{cases} : w_{11}x_1 + w_{12}x_2 + b_1 > 0 \rightarrow b_1 > 0 \mathbf{1}$$

$$if \begin{cases} x_1 = 0 \\ x_2 = 1 \end{cases} : w_{11}x_1 + w_{12}x_2 + b_1 < 0 \rightarrow w_{12} + b_1 < 0$$
 **2**

$$if \begin{cases} x_1 = 1 \\ x_2 = 0 \end{cases} : w_{11}x_1 + w_{12}x_2 + b_1 < 0 \rightarrow w_{11} + b_1 < 0$$
 **3**

$$if \begin{cases} x_1 = 1 \\ x_2 = 1 \end{cases} : w_{11}x_1 + w_{12}x_2 + b_1 < 0 \rightarrow w_{11} + w_{12} + b_1 < 0 \quad \mathbf{4}$$

با توجه به شرایط ۱ تا ۴ هر مقداری که این شرایط را برآورده کند میتوان جای  $w_{12}$  و  $w_{11}$  و  $w_{12}$  این شرایط را برآورده میکند.  $w_{12}=-2$  و  $w_{12}=-2$ 

<b>X</b> <sub>1</sub>	<b>X</b> 2	h <sub>2</sub>
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1

با توجه به جدول و تابع  $w_{21}x_1 + w_{22}x_2 + b_2$  به از ای  $w_{21}x_1 + w_{22}x_2 + b_2$  باید مقدار مثبت و به از ای بقیه حالات منفی باشد.

$$if \begin{cases} x_1 = 0 \\ x_2 = 0 \end{cases} : w_{21}x_1 + w_{22}x_2 + b_2 < 0 \rightarrow b_2 < 0$$

$$if \begin{cases} x_1 = 0 \\ x_2 = 1 \end{cases} : w_{21}x_1 + w_{22}x_2 + b_2 < 0 \rightarrow w_{22} + b_2 < 0 \quad \mathbf{6}$$

$$if \begin{cases} x_1 = 1 \\ x_2 = 0 \end{cases} : w_{21}x_1 + w_{22}x_2 + b_2 < 0 \rightarrow w_{21} + b_2 < 0 \quad \mathbf{7}$$

$$if \begin{cases} x_1 = 1 \\ x_2 = 1 \end{cases} : w_{21}x_1 + w_{22}x_2 + b_2 > 0 \rightarrow w_{21} + w_{22} + b_2 > 0 \quad \mathbf{8}$$

برای ارضای شرایط ۵ تا ۸ میتوان از مقادیر مقابل استفاده کرد:

$$\begin{cases} b_2 = -3 \\ w_{21} = 2 \\ w_{22} = 2 \end{cases}$$

در لحظه t=1 در صورتی مقدار y یک میشود که یکی از مقدایر  $t_1$  یا t=1 بثد.

$$y = {}^{t=1} g(v_1 v_2]. \begin{bmatrix} h_1 \\ h_2 \end{bmatrix} + c_0 = g(v_1 h_1 + v_2 h_2 + c_0)$$

برای لحظات بعدی مقدار  $y^{(t)}$  در صورتی یک میشود که مقدار  $y^{(t-1)}$  یک باشد همچنین یکی از مقادیر  $y^{(t)}$  یا باشد

به این معنی است که در تمامی لحظات قبل از t-1 مقدار  $x_2$  و  $x_3$  برابر است  $y^{(t-1)}$ 

$$y^{(t)} = g(v_1 v_2) \cdot \begin{bmatrix} h_1 \\ h_2 \end{bmatrix} + ry^{(t-1)} + c = g(v_1 h_1 + v_2 h_2 + ry^{(t-1)} + c)$$

h <sub>1</sub>	h <sub>2</sub>	y <sup>(t-1)</sup>	y <sup>(t)</sup>
0	0	0	0
1	0	0	0
0	1	0	0
1	1	0	با توجه به تعریف h1 و h2 اتفاق نمی افتد
0	0	1	0
1	0	1	1
0	1	1	1
1	1	1	با توجه به تعریف h1 و h2 اتفاق نمیافتد

$$\rightarrow v_1h_1 + v_2h_2 + ry^{(t-1)} + c < 0 \rightarrow c < 0$$
 **1**

$$\rightarrow v_1 h_1 + v_2 h_2 + r y^{(t-1)} + c < 0 \rightarrow v_1 + c < 0$$
 **2**

$$ightharpoonup v_1 h_1 + v_2 h_2 + r y^{(t-1)} + c < 0 \rightarrow v_2 + c < 0$$
 3

$$\rightarrow v_1h_1 + v_2h_2 + ry^{(t-1)} + c < 0 \rightarrow r + c < 0$$
 **4**

$$\rightarrow v_1 h_1 + v_2 h_2 + r y^{(t-1)} + c > 0 \rightarrow v_1 + r + c > 0$$
 **5**

→ 
$$v_1h_1 + v_2h_2 + ry^{(t-1)} + c > 0 \rightarrow v_2 + r + c > 0$$
 6

روابط ۱ تا ۶ به ازای مقادیر رو به رو برقرار میباشند:

$$\begin{cases} c = -3 \\ v_1 = 2 \\ v_2 = 2 \\ r = 2 \end{cases}$$

$$y^{(t=1)} = g(2h_1 + 2h_2 + c_0)$$

h <sub>1</sub>	h <sub>2</sub>	y <sup>(t=1)</sup>
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	اتفاق نمىافتد

$$2h_1 + 2h_2 + c_0 > 0 \to 2 + c_0 > 0$$

$$ightharpoonup 2h_1 + 2h_2 + c_0 > 0 o 2 + c_0 > 0$$
  $ightharpoonup 2h_1 + 2h_2 + c_0 > 0 o 2 + c_0 > 0$   $ightharpoonup 2h_1 + 2h_2 + c_0 > 0 o 2 + c_0 > 0$