هوش مصنوعي

پاییز ۱۴۰۱

استاد: محمدحسین رهبان

گردآورندگان: ارشان دلیلی، آرمان بابایی، آریا جلالی، رضا عبدالهزاده



دانشگاه صنعتی شریف دانشکدهی مهندسی کامپیوتر

پاسخ تمرین اول مقدمه و جست وجو، جست وجوی محلی، بهینه سازی پیوسته مهلت ارسال: ۱۸ آبان

- مهلت ارسال پاسخ تا ساعت ۲۳:۵۹ روز مشخص شده است.
- در طول ترم امکان ارسال با تاخیر پاسخ همهی تمارین تا سقف ۱۰ روز و در مجموع ۲۰ روز، وجود دارد. پس از گذشت این مدت، پاسخهای ارسالشده پذیرفته نخواهند بود. همچنین، به ازای هر روز تأخیر غیر مجاز ۱۰ درصد از نمره تمرین به صورت ساعتی کسر خواهد شد.
- همکاری و همفکری شما در انجام تمرین مانعی ندارد اما پاسخ ارسالی هر کس حتما باید توسط خود او نوشته شده باشد.
- در صورت همفکری و یا استفاده از هر منابع خارج درسی، نام همفکران و آدرس منابع مورد استفاده برای حل سوال مورد نظر را ذکر کنید.
 - لطفا تصویری واضح از پاسخ سوالات نظری بارگذاری کنید. در غیر این صورت پاسخ شما تصحیح نخواهد شد.

سوالات نظری (۱۴۳ نمره)

- ۱. (۱۸ نمره) درستی یا نادرستی گزارههای زیر را با ذکر دلیل یا مثال نقض نشان دهید.
 - (آ) محیطی ۱ وجود دارد که هر عاملی ۲ در آن رفتار عقلانی ۳ دارد.
 - (ب) امکان عقلانی بودن یک عامل در دو محیط متفاوت وجود دارد.
- (ج) عاملي كه تنها اطلاعات جزئي ۴ دربارهي استيت دريافت ميكند، نمي تواند كاملا عقلاني باشد.

حل.

- (آ) درست. به عنوان مثال در محیطی با یک استیت، به طوری که تمامی کنشها 4 پاداش 7 یکسانی دارند، کنشی که انتخاب می شود مهم نیست.
- (ب) درست. میتوانیم بخشهای از محیط که توسط سیاست بهینه قابل دسترسی نیستن را تغییر دهیم به شرطی که آن بخشها هنوز توسط عامل ما قابل دسترسی نباشند.
- (ج) غلط. منطقی بودن یک عامل وابسته به توانایی تصمیمگیری درست با توجه به اطلاعات داده شده به آن عامل است.
- ۲. (۳۰ نمره) به دلیل تبحر شما در هوش مصنوعی، کنترل دو ماشین سفر در زمان به شما داده شده است. این دو ماشین که در یک سیاره ی مسطح با $N \times M$ کاشی گیر کردهاند، برای فرار از آن نیاز دارند به نقاط مشخص شده است برسند. در هر حرکت، هر دو ماشین حرکت میکنند. هر ماشین می واند جابجا نشود و یا به یکی از همسایههای آزاد خود برود. ماشینها نمی توانند هر دو وارد یک خانه شوند.

[\]Environment

^YAgent

[&]quot;Rational

^{*}Partial Information

۵Actions

⁹Reward

ماشینهای ما برای سفر در زمان نیاز دارند به سرعت ۸۸ مایل بر ساعت برسند و به دلیل اصطکاک بالای این سیاره، یک دنبالهای از آتش از خود به جا میگذارند. ماشینها نمیتوانند وارد خانهای شوند که ماشین دیگر یا خودشان قبلا در آن جا حضور داشتند؛ زیرا باعث منفجر شدن ماشین میشود.

Α	В			
		₩	₩	₩

Α	В		

همانطور که از شکل بالا مشخص است، ماشین پایین با سه حرکت به سمت چپ مسیر ماشین بالا را کامل بسته است و راه خروجی برای او نگذاشته است.

شما باید در کمترین تعداد حرکت هر ماشین را به مسیر خروجی خود (که روی شکل مشخص شدهاند و از قبل میدانیم هر خروجی مربوط به کدام ماشین است) برسانید.

** دقت كنيد جوابهاي شما بايد براي حالت كلي نيز برقرار باشد و تنها خاص شكل بالا نباشد.

- (\tilde{I}) کران بالای مناسبی برای اندازه فضای مسئله برحسب N و M بدست بیاورید.
 - (ب) كران بالاي مناسبي براي ضريب انشعاب ٧ بدست بياوريد.
 - (ج) یک تابع اکتشافی ۸ قابل قبول ۹ غیربدیهی ۱۰ برای مسئله ارائه دهید.

حل.

(الف) دقت کنید به ازای هر کاشی ۲ حالت آتش و یا حالت عادی داریم و هر خودرو میتواند در MN کاشی موجود قرار بگیرد، در نهایت با استفاده از اصل ضرب میتوانیم کران بالای مقابل را برای اندازه ی فضای مسئله ارائه بدهیم.

$\mathbf{Y}^{MN}(MN)^{\mathbf{Y}}$

(ب) ۲۵ برای اولین حرکت و ۱۶ برای بعد از آن.

در ابتدا هر ماشین توانایی حرکت در ۴ جهت و یا حرکت نکردن را دارد و در ادامه به دلیل محدود شدن یک جهت به دلیل دنباله آتش تنها ۴ عمل برای ماشین باقی میماند.

(ج) ماکسیمم فاصلهی منهتن ماشین ۱ از خروجی خود و ماشین ۲ از خروجی خود. جوابهای درست دیگری نیز وجود دارد.

٣. (۲۰ نمره) به سوالات زير پاسخ كوتاه دهيد. (با استدلال)

رآ) فرض کنید تابع f یک تابع محدب باشد که بر روی $\mathbb R$ تعریف شده است. اگر تابع اکتشافی h(x) برای مسئله مسئله و تابع هزینه h(x) قابل قبول باشد، اثبات کنید تابع اکتشافی $h^*(x)$ برای مسئله و تابع هزینه و تابع

^vBranching Factor

[^]Heuristic Function

⁴Admissible

^{\&#}x27;Non-Trivial

قابل قبول است. قابل قبول است.

(+) در صورت داشتن تابعهای اکتشافی قابل قبول (+) قابل قبول (+) که هیچکدام بقیه را غالب (+) نکند، تابع اکتشافی جدیدی ارائه دهید که هم قابل قبول باشد و هم توابع اکتشافی (+) کند. را غالب کند.

حل.

f الف) دقت کنید چون تابع f یک تابع محدب است، میدانیم f''(x) >= 0 که صعودی بودن مشتق تابع f را نشان میدهد. حال میتوانیم بنویسیم.

$$h(x) \le h^*(x) \forall x \in \mathbb{R} \Rightarrow f'(h(x)) \le f'(h^*(x))$$

$$max(h_1(n), h_7(n), \ldots, h_m(n))$$
 (\smile)

۴. (۲۵ نمره) میخواهیم مسئلهی SSP را با استفاده از الگوریتم ژنتیک حل کنیم. برای این کار مکانیزم crossover و جهش مربوط به الگوریتم ژنتیک را برای مسئلهی گفته شده ارائه دهید.

حل

می توانیم وجود هر عنصر را با ۱ و عدم آن را با ۰ نشان دهیم. برای crossover می توانیم با استفاده از Uniform می توانیم با احتمال خاصی از والد اول یا والد در crossover بچه ی جدید تولید کنیم. به این صورت که هر بیت را می توانیم با احتمال خاصی یک بیت را از ۰ به ۱ و یا از ۱ به ۰ تبدیل کنیم. تبدیل کنیم.

۵. (۳۰ نمره) جمعیتی متشکل از پنج کروموزم را با مقادیر فیتنس (قبل از امتیازبندی)

$$f_1 = \Delta, f_7 = V, f_7 = \Lambda, f_8 = V, f_{\Delta} = V\Delta$$

در نظر بگیرید. در هر یک از حالات مقابل احتمال انتخاب کروموزم ۴ در یک مرحلهی انتخاب را محاسبه کنید.

(آ) انتخاب چرخ رولت ۱۱

(ب) انتخاب چرخ رولت پس از مرتب کردن امتیازها به صورت خطی(بالاترین امتیاز برابر با ۱۰ و کمترین امتیاز مقدار ۱ را در امتیازبندی جدید به خود میگیرند)

(ج) انتخاب تورنمنت ^{۱۲} با سایز تورنمنت برابر با ۲، و احتمال ۰/۷۵ برای انتخاب بهترین کروموزم در هر تورنمنت.

حل.

 $(\tilde{1})$

$$p_i = \frac{f_i}{\sum_{j=1}^N f_j} \Rightarrow p_{\rm F} = \frac{{\rm V} \cdot {\rm V}}{{\rm D} + {\rm V} + {\rm A} + {\rm V} \cdot {\rm V} + {\rm A}} = \frac{{\rm Y}}{{\rm A}}$$

[&]quot;Roulette Wheel Selection

^{\&#}x27;Tournament Selection

$$p_{
m F} = rac{\Delta/\Delta}{1 + {
m Y}/\Lambda + {
m Y}/{
m V} + \Delta/\Delta + 1} pprox {
m \cdot/YF}$$

(-7) کرومزم ۴ با احتمال $\frac{1}{10}$ در مقابل هر رقیب شرکت میکند و در مقابل کرموزم ۵ با احتمال $\frac{1}{10}$ و در بقیه ی موارد با احتمال $\frac{1}{10}$ انتخاب می شود. در نهایت داریم.

$$\frac{1}{1 \cdot (\cdot \land \lor \Diamond + \cdot \land \lor \Diamond + \cdot \land \lor \Diamond)} = \lor \lor \Diamond$$

.9 باشد. \mathbb{R}_+ نمره) فرض کنید تابع f یک تابع محدب 17 مشتق پذیر با دامنه ی \mathbb{R}_+ باشد.

(آ) اثبات کنید تابع

$$F(x) = \frac{1}{x} \int_{1}^{x} f(t)dt, \quad x \in \mathbb{R}_{++}$$

محدب است. (\mathbb{R}_{++} به معنای اعداد حقیقی مثبت و \mathbb{R}_{+} به معنای اعداد حقیقی نامنفی است.)

(ب) نامساوی زیر را اثبات کنید

$$\int_{a}^{b} f(t)dt \le \frac{1}{Y}(b-a)(f(a)+f(b)) \quad (a,b) \in R_{+}^{Y}$$

حل.

رآ) با دو بار مشتق گرفتن از F(x) داریم.

$$F'(x) = -\left(\frac{1}{x^{Y}}\right) \int_{\cdot}^{x} f(t)dt + \frac{f(x)}{x}$$

$$F''(x) = \frac{\mathbf{Y}}{x^{\mathbf{Y}}} \int_{\cdot}^{x} f(t)dt - \mathbf{Y} \frac{f(x)}{x^{\mathbf{Y}}} + \frac{f'(x)}{x}$$
$$= \frac{\mathbf{Y}}{x^{\mathbf{Y}}} \int_{\cdot}^{x} (f(t) - f(x) - f'(x)(t - x))dt$$

حال از محدب بودن تابع f(x) نتیجه می شود.

$$f(t) \ge f(x) + f'(x)(t-x) \Rightarrow F''(x) \ge \cdot$$

(ب)

$$\begin{split} \int_a^{\frac{b+a}{\mathsf{Y}}} f(t)dt - \frac{b-a}{\mathsf{Y}} f(a) &= \int_a^{\frac{b+a}{\mathsf{Y}}} \int_a^t f'(s) ds dt \leq \\ \int_{\frac{b+a}{\mathsf{Y}}}^b \int_t^b f'(s) ds dt &= \frac{b-a}{\mathsf{Y}} f(b) - \int_{\frac{b+a}{\mathsf{Y}}}^b f(t) dt \end{split}$$

در نهایت داریم.

$$\int_{a}^{b} f(t)dt \le \frac{b-a}{\mathbf{Y}}(f(b) + f(a))$$

¹r Convex