هوش مصنوعی

بهار ۱۴۰۰

مهلت ارسال: _

استاد: محمدحسین رهبان

گردآورندگان: امیرمهدی حسین آبادی



دانشگاه صنعتی شریف دانشکدهی مهندسی کامپیوتر

مقدمات و جست و جو

پاسخ تمرین اول، بخش اول

سوالات نظری (۱۰۰ نمره)

۱. (۴۰ نمره)

_ T

۱. ربات جاروبرقی خودکار: (Roomba)

Performance : میزان تمیز کردن _ مسافت طی شده برای تمیز کردن محیط _ زمان طی شده برای تمیز کردن محیط .

Environment : محیطی که میخواهیم تمیز شود

Actuators : چرخها _ پمپ خلاء _ موٰتور حرکتی

Sensors : سنسور تشخیص کثیفی _ سنسور تشخیص فاصله _ سنسور تشخیص پر بودن مخزن

۲. ربات انتخاب كننده قطعات سالم در يك خط توليد

Performance : درصد قطعاتیٰ که به درستی جدا شدهاند

Environment : خط تولید

Actuators : قطعات مكانيكي جداكنندهي قطعات سالم Sensors : سنسور تشخيص سالم يا خراب بودن قطعه

_ _

سیستم زبان	حل كننده جدول	Environment
partially	fully	observable
stochastic	deterministic	Deterministic
sequential	sequential	Episodie
Dynamic	Static	Dynamic
Multiple	Single	Single
Discrete	Discrete	Discrete

۲. (۶۰ نمره)

- متغیرهایی که در هر state داریم:
- (آ) زمان گذشته شده از ابتدای شروع ماموریت
 - (ب) سطح باتری
 - (ج) موقعیت فعلی کاوشگر
 - (د) انواع سنگهای جمعآوری شده
 - نقطه هدف :
 - (آ) جمع کردن ۱۰ نوع سنگ
 - (ب) قرار داشتن در مکان موشک
- (ج) زمان گذشته از شروع ماموریت کمتر از ۷۲ ساعت

- عملیاتهای قابل انجام و شرایط آنها
- (آ) شارژ کردن باتری : شارژ باتری را یک واحد افزایش میدهد _ زمان گذشته از شروع ماموریت یک واحد افزایش پیدا میکند .
- (ب) برداشتن سنگ: سطح باتری ۱ واحد کاهش مییابد (پس برای انجام این عملیات باید سطح باتری حداقل ۱ باشد) _ به انواع سنگهایی که تا به حال انتحاب شدهاند یک سنگ دیگر اضافه می شود و به وزن سنگهای جمع آوری شده وزن سنگ جدید اضافه می شود
- (ج) حرکت کردن: باید به اندازه ی مورد نیاز برای حرکت به خانه ی مورد نظر باتری داشته باشیم و سپس باتری به همان میزان کاهش می یابد _ زمان گذشته از شروع ماموریت به اندازه ی زمان حرکت به خانه ی مورد نظر افزایش می یابد _ موقعیت فعلی کاوشگر تغییر می کند.
 - تابع هزينه ي اعمال مرحله ي قبل:
 - (آ) شارژ کردن باتری: صفر
 - lpha imes وزن سنگ برداشته شده: $(oldsymbol{\psi})$
 - (ج) حرکت کردن: ۱۰