

# هوش مصنوعی

# Artificial Intelligence

نام کتاب : هوش مصنوعی رهیاتی نوین

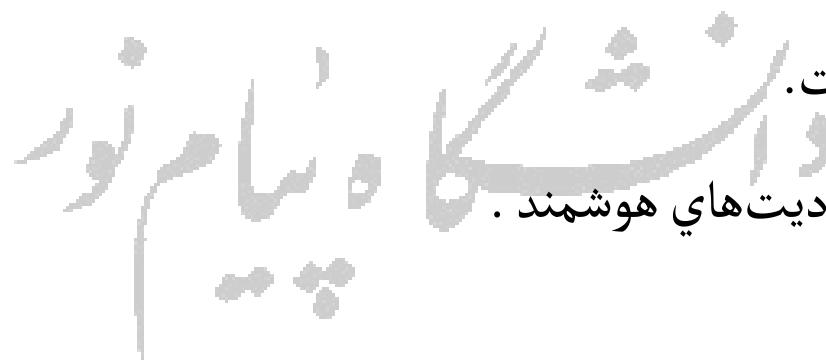
مولف : راسل و نورویگ

مترجم : رامین رهنمون



**علل مطالعه AI:**

- AI سعی دارد تا موجودیت‌های هوشمند را درک کند. از این رو یکی از علل مطالعه آن یادگیری بیشتر در مورد خودمان است.
- جالب و مفید بودن موجودیت‌های هوشمند.



تعاريفي از AI که به چهار قسمت تقسيم شده‌اند:

- پردازش فكري و استدلالي
- پردازش رفتاري
- ايدهآل هوشمندي (منطقی بودن)
- ارائه انساني

دانشگاه سامنور  
پژوهش

ارائه انسانی

## پردازش‌های فکری و استدلالی

سیستم‌هایی که مانند  
انسان فکر می‌کنند

سیستم‌هایی که به  
طور منطقی فکر  
می‌کنند

سیستم‌هایی که مانند  
انسان عمل می‌کنند

سیستم‌هایی که به  
طور منطقی عمل  
می‌کنند

ایده‌آل  
هوشمندی

تمرکز بر روی پردازش‌های رفتاری

# ۱

## ۱. انسان گونه عمل کردن: رهیافت آزمون تورینگ

آزمونی از کامپیوتر به عمل آید، و آزمون گیرنده نتواند دریابد که در آن طرف انسان قرار دارد یا کامپیوتر.  
برای این کار کامپیوتر باید قابلیت‌های زیر را داشته باشد:

❖ پردازش زبان طبیعی = محاوره

❖ بازنمایی دانش = ذخیره اطلاعات

❖ استدلال خودکار = استدلال و استخراج

❖ یادگیری ماشینی = کشف الگو و برون ریزی

**تست تورینگ:** این آزمون از ارتباط فیزیکی مستقیم بین کامپیوتر و محقق اجتناب می‌کند.

به منظور قبول شدن در تست تورینگ کلی ، کامپیوتر به موارد زیر احتیاج دارد:

❖ بینایی ماشین برای درک اشیاء

❖ روباتیک به منظور حرکت آنها



## 2. انسانی فکر کردن-: رهیافت مدلسازی شناختی:

چگونگی شناسایی عملکرد افکار انسان:

1- درون گرایی

2- تجارب روانشناسی

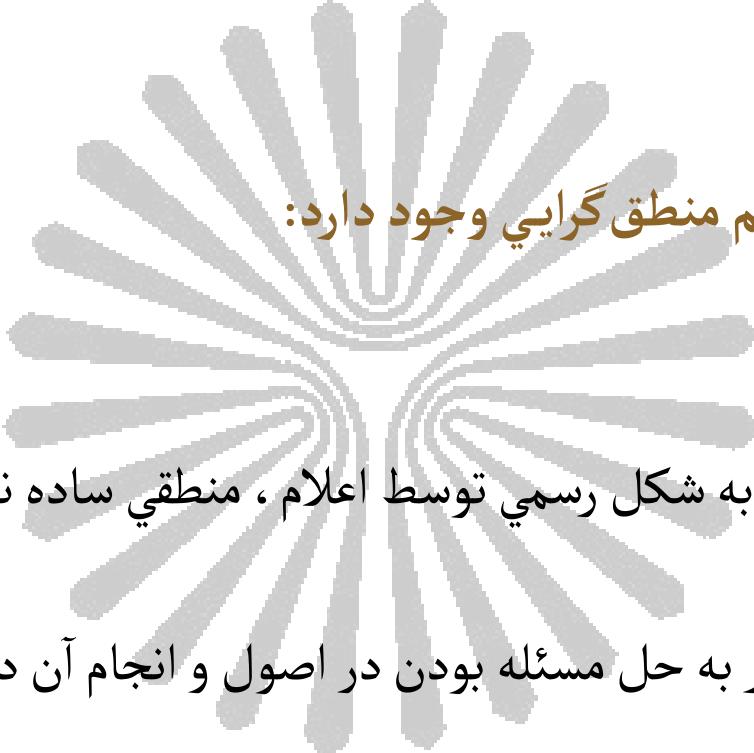
علوم شناختی : مدل های کامپیوتر از AI و همچنین تکنیک های روانشناسی را گرد هم می آورد تا بتواند تئوری های دقیقی از کارکرد ذهن انسان به دست آورند.

### 3. منطقی فکر کردن: قوانین رهیافت تفکر

رمز «تفکر درست»: ارسطو سعی در کشف آن داشت.

قیاس: از موضوعات مطرح شده توسط ارسطو می‌باشد، که الگوهایی برای ساختار توافقی ایجاد کرد که همواره نتایج صحیحی به اندازه مقدمات صحیح به دست می‌آورد.

مثال: «سقراط انسان است، تمام انسان‌ها می‌میرند، پس سقراط خواهد مرد.»



دو مشکل عمدہ در این رسم منطق گرایی وجود دارد:

- تبدیل دانش غیر رسمی به شکل رسمی توسط اعلام ، منطقی ساده نیست.
- تفاوت عمدہ ای بین قادر به حل مسئله بودن در اصول و انجام آن در عمل وجود دارد.

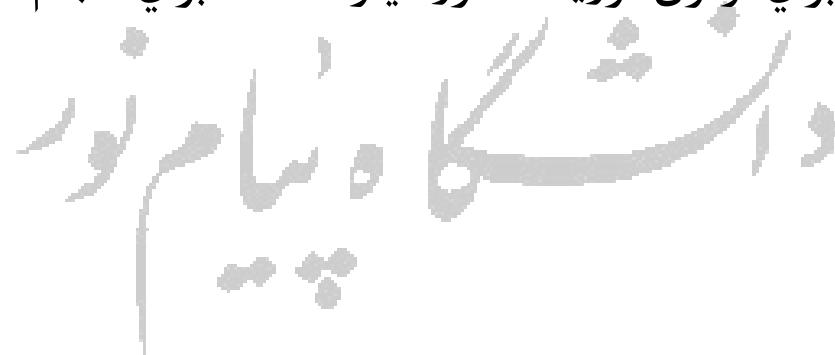


#### 4. منطقی عمل کردن: رهیافت عامل منطقی

عامل: در اصل چیزی است که ابتدا درک می‌کند و سپس عمل می‌کند.

در نگرش «قوانين تفکر» تأکید عمده بر روی استنتاج‌های صحیح بوده است.

«مهارت‌های شناخت» که برای آزمون تورینگ مورد نیاز است، برای انجام فعالیت‌های منطقی وجود دارند.



## مزایایی مطالعه AI به عنوان طراحی عامل منطقی:

- ❖ عمومی‌تر از رهیافت «قوانین تفکر»
- ❖ پیشرفت علمی ، بسیار قانون‌پذیرتر از رهیافت‌هایی است که بر تفکر یا رفتار انسانی متکی هستند.

دانشگاه سامانه  
پژوهی

## زیرنای هوش مصنوعی:

AI، از علوم مختلفی بهره می‌برد که از میان آنها علوم زیر مهم‌تر شناخته شده‌اند:

- علم فلسفه
- علم ریاضی
- علم روانشناسی
- علم زبان‌شناسی
- علم کامپیووتر



## فلسفه: (428 قبل از میلاد مسیح – تاکنون)

پایه‌های تفکر و فرهنگ غرب تشکیل شده است از: افلاطون، استادش سقراط، و شاگردش ارسطو.

□ قیاس: ارسطو، سیستمی غیررسمی از قیاس برای استدلال مناسب توسعه داد، امکان تولید نتایج، بر

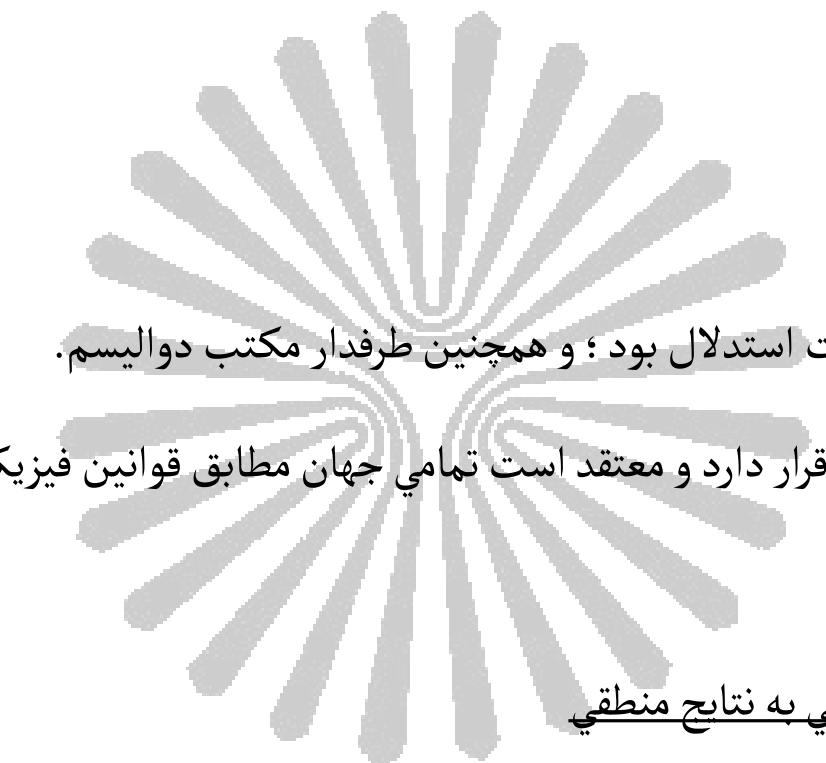
پایه فرضیات اولیه به طور مکانیکی وجود داشت.

□ در نظر گرفتن ذهن به عنوان سیستمی فیزیکی

ویلهم لا یبنیز:

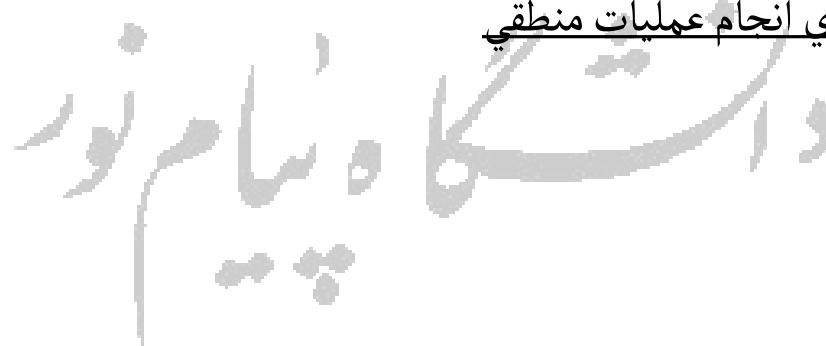
■ تبدیل موقعیت ماتریالیستی به نتایج منطقی

■ ساخت ابزاری مکانیکی برای انجام عملیات منطقی



رنه دکارت مدافع سرسخت قدرت استدلال بود؛ و همچنین طرفدار مکتب دوالیسم.

ماتریالیسم: در مقابل دوالیسم قرار دارد و معتقد است تمامی جهان مطابق قوانین فیزیکی عمل می‌کند.





## ایجاد منبع دانش:

فرانسیس بیکن ، جنبش آزمون‌گرایان را آغاز کرد. و با شعار جان لاک مفهوم یافت:  
«هیچ چیز قابل فهم نیست اگر ابتدا در حس نباشد.»

اصل استقرای امروزی ، در حقیقت از کتاب دیوید هیوم نشأت می‌گیرد: "رسانه‌ای از طبیعت انسان" برتراندراسل ، پایه‌گذار پوزیوتیزم منطقی ، ارائه‌دهنده این تئوری بود که:  
«قوانين عمومي توسط تكرار ارتباطات بين عناصر آنها به وجود مي آيند.»





## □ ارتباط بین دانش و عمل

اشیاء را با تحلیل ، دسته‌بندی می‌کنیم و در اطراف آنها ، کارکرد مورد نیازشان نوسان می‌نماید.

در این میان پایه سیستم‌مکاشفه‌ای GPS بنیان گذاردہ می‌شود.



## ریاضیات C.800 (تاکنون)

برای ارتباط فلسفه با دانش نظری ، نیاز به فرمول سازی ریاضی در سه زمینه اصلی است:

❖ محاسبات

❖ منطق

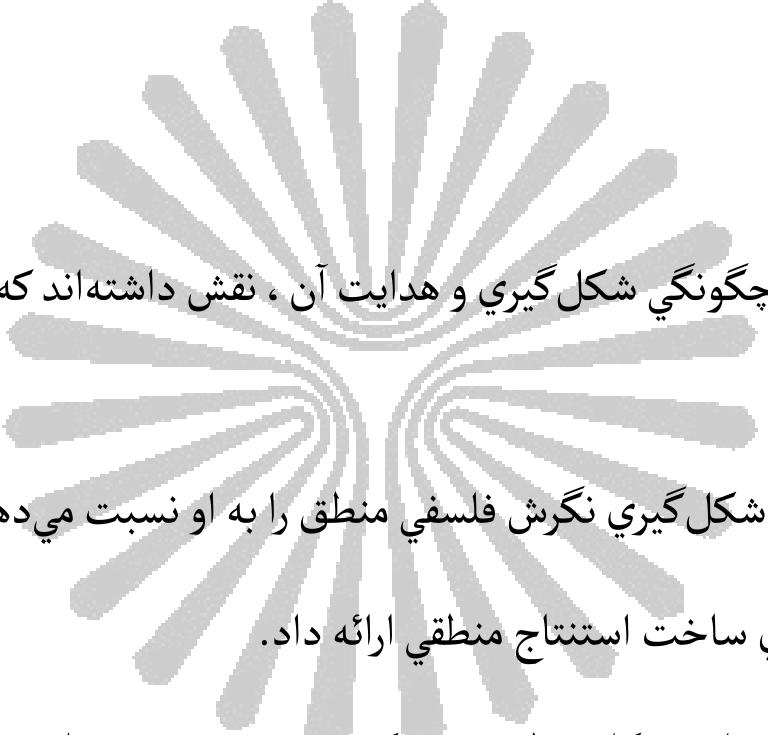
❖ احتمالات

دانشگاه سامانه  
پویه

## محاسبات:

نظریه اظهار محاسبات به عنوان الگوریتمی رسمی به خوارزمی برمی‌گردد ، ریاضیدان عربی قرن نهم که نوشه‌های وی ، جبر و تئوری اعداد عربی را به اروپا معرفی کرد.





منطق:

در این زمینه ، دانشمندان زیادی بر چگونگی شکل‌گیری و هدایت آن ، نقش داشته‌اند که به چند نفر از آنها اشاره

می‌کنیم:

ارسطو: دانشمندی که بیشترین شکل‌گیری نگرش فلسفی منطق را به او نسبت می‌دهند.

حورج بول: یک زبان رسمی برای ساخت استنتاج منطقی ارائه داد.

FREGE: منطق مرتبه اول را به شکلی مطرح نمود که در بیشتر سیستم‌های نمایش دانش پایه استفاده

می‌شود.

آلفرد تارسکی: تئوري چگونگي ارتباط بين اشياء موجود در محيط منطقی ، و اشياء موجود در دنياي واقعي را

ارائه نمود.

- 
- 
- 
- 

دیوید هیلبرت: ریاضیدان بزرگی بود که شهرت وی به دلیل مسائلی است که نتوانست حل کند.

راسل: قضیه کامل نبودن (**incompleteness**) را مطرح نمود.

تورینگ: ماشین تورینگ قادر به محاسبه هر تابع محاسبه‌پذیری است.

تئوری پیچیدگی:

1. انجام‌ناپذیری

2. استحاله

استیون کوک و ریچارد کارب: تئوری **NP-completeness** را مطرح کردند.

## احتمالات:

**گاردنیوی:** اولین کسی بود که ایده احتمال را مطرح کرد.

- **بیر فرمت ، باسکال ، برنولی ، لابلاس** و دیگر دانشمندان بر رشد و توسعه این ایده تأثیر داشتند.
- **برنولی:** دیدگاه «درجه باور» ذهنی را در مقایسه با نرخ نتایج عینی مطرح کرد.
- **بیس:** قانونی برای بهنگام‌سازی احتمالات ذهنی را به وجود آورد.
- **نیومن و مورگنسترن:** تئوری تصمیم‌گیری را آغاز کردند. و از ترکیب تئوری احتمال ، و تئوری سودمندی حاصل می‌شود.



## روانشناسی (1879- تاکنون):

- **هلمولتز:** روши علمي برای مطالعه بینائي انسان به کار برد؛ که اين کتاب به عنوان مرجع بینائي فیزیولوژیک و حتی به عنوان «مهمنترین رساله فیزیکی و روانشناختی بینائي انسان تا به امروز» شناخته می شود.
- **وندت:** اولین آزمایشگاه روانشناسی تجربی را در دانشگاه لایپزیک راه اندازی کرد.
- **داتسون و تورن دایک:** حرکت رفتارگرایی (behaviorism) را مطرح کردند.
- اساس مشخصه روانشناسی شناختی (cognitive psychology)، این نگرش است که مغز دارنده و پردازش کننده اطلاعات است.

▪ کریک ، کتاب ماهیت بیان را منتشر کرد. و سه مرحله کلیدی را برای عامل مبتنی بر داشن معین کرد:

❖ محرك‌ها باید به شکل درونی تبدیل شوند.

❖ بازنمایی توسط پردازش‌های شناختی بازنمایی‌های داخلی جدیدی را مشتق کند.

❖ اینها دوباره به صورت عمل برگردند.

# دانشگاه سامانه

## مهندسی کامپیوتر (1940- تاکنون)

برای پیشرفت هوش مصنوعی ، به دو چیز احتیاج داریم:

■ هوش

■ محصول مصنوعی

در این تقسیم‌بندی ، کامپیوتر می‌تواند به عنوان محصول مصنوعی محسوب گردد.

▪ **Heath Robinson**: اولین کامپیوتر مدرن عملیاتی بود که در سال 1940 توسط تیم آلن تورینگ

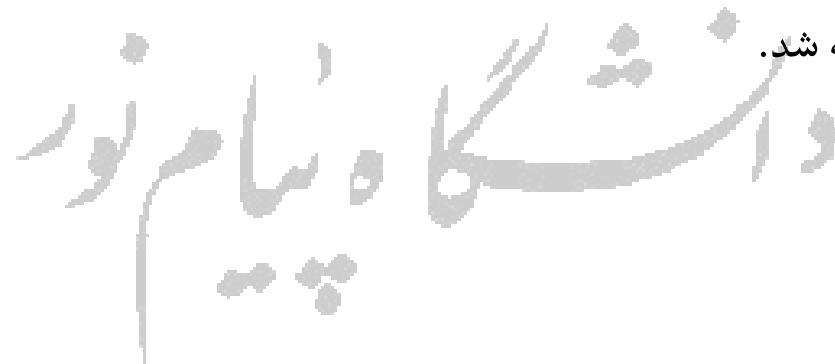
به منظور کدگشایی پیام‌های آلمان‌ها ساخته شد.

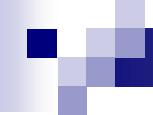
▪ **Colossus**: نام ماشین بعدی بود که تیوب‌های مکنده در آن به کار برده شد.

▪ **Z-3**: اولین کامپیوتر قابل برنامه‌ریزی که توسط کنراد زوس در 1941 اختراع شد.



- اعداد با ممیز شناور و زبان Plankalkul نیز توسط زوس اختراع شدند.
- ABC: اولین کامپیوتر الکترونیک در امریکا توسط جان آتاناسف و کلیفورد در دانشگاه ایالتی ایوا ساخته شد.
- MARK I , II , III: توسط تیمی به رهبری هوراد ایکن در هاروارد توسعه داده شد.
- ENIAC: اولین کامپیوتردیجیتال الکترونیک چند منظوره ، توسط تیمی به سرپرستی ماچلی و اکرت در دانشگاه پنسیلوانیا ساخته شد.





- 

**IBM 701** ▪ اولین کامپیوتر سودآور ، توسط ناتانیل روچتر در 1952 ساخته شد.

- 

چارلز بایج: طراحی ماشینی که جداول لگاریتمی را محاسبه کند.

- 

❖ طراحی موتور آنالیتیکی

- 

❖ طرح حافظه قابل آدرس دهی ، برنامه ذخیره شده و پرسش های شرطی



- کار در زمینه AI منجر به ایده‌های بسیار متعددی شد که به علوم کامپیوتر برگشت؛ مانند:
- اشتراک زمانی — مفسرهاي دوسويه — نوع داده لیست پيوندي — مدیریت حافظه خودکار و برخی نکات کلیدی برنامه‌نويسی شيء‌گرا و محیط‌های توسعه برنامه مجتمع با واسط کاربر گرافیکی.



## زبان‌شناسی (1975- تاکنون)

اسکینر در سال 1975 کتابی در زمینه رفتارگرایان برای یادگیری زبان ، با نام «رفتار زبانی» منتشر کرد.

نوآم چامسکی بر اساس تئوری خودش یعنی ساختارهای ترکیبی ، این کتاب را تجدید نظر و چاپ کرد. که به اندازه

اصل کتاب شهرت پیدا کرد.

تئوری چامسکی بر اساس مدل‌های نحوی قرار دارد.

- زبان‌شناسی مدرن و AI در یک زمان متولد شدند، بنابراین زبان‌شناسی نقش مهمی در رشد AI بازی نمی‌کند.
- این دو دریک زمینه مشترک به نام زبان‌شناسی محاسباتی (Computational linguistics) یا پردازش زبان طبیعی (natural language processing) بهم تنیده شده‌اند که در آن بر روی مسئله استفاده زبان تمرکز شده است.



## تاریخچه هوش مصنوعی

پیدایش هوش مصنوعی (1943-1956)

اشتیاق زودهنگام ، آرزوهای بزرگ (1952-1969)

مقداری واقعیت (1966-1974)

سیستم‌های مبتنی بر دانش: کلید قدرت؟ (1969-1979)

بازگشت شبکه‌های عصبی (1986- تاکنون)

حوادث اخیر (1987- تاکنون)

دانشگاه سامانه  
پویه

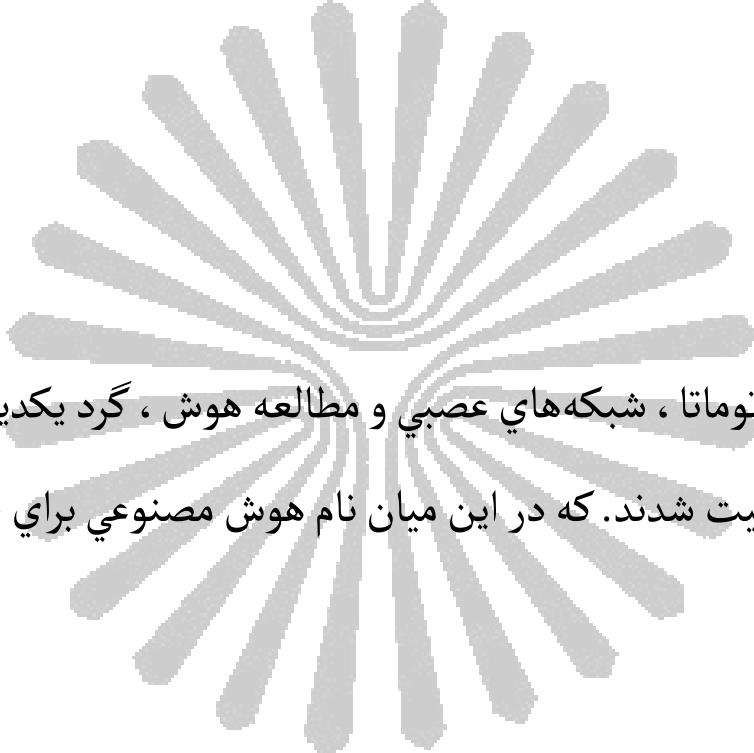
## پیدایش هوش مصنوعی

- اولین کار جدی در حیطه AI، توسط وارن مک‌کلود و والتر پیتز انجام شد.
- سه منبع استفاده شده توسط آنها:
  - ❖ دانش فیزیولوژی پایه و عملکرد نرون در مغز
  - ❖ تحلیل رسمی منطق گزاره‌ها متعلق به راسل و رایت هد
  - ❖ تئوری محاسبات تورینگ

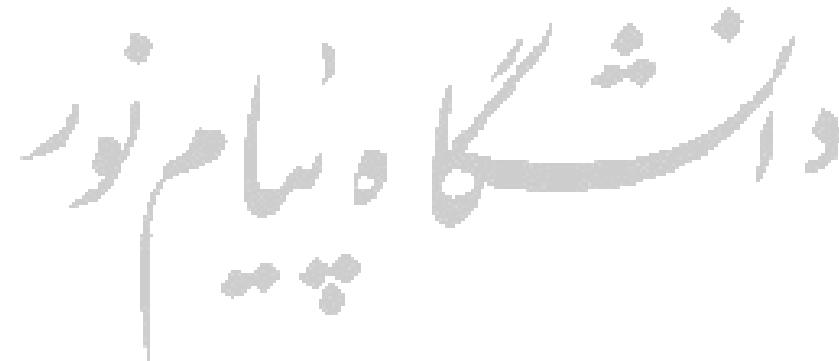
▪ در 1949 دونالد هب ، قانون ساده بهنگام‌سازی برای تغییر تقویت اتصالات بین نرون‌ها را تعریف کرد که از طریق آن یادگیری میسر می‌گردد.

▪ در زمانی که کلود شانون و آلن تورینگ ، برنامه بازی شترنج را نوشتند ، SNARC ، اولین کامپیوتر شبکه عصبی در دانشگاه پرینستون توسط مینسکی و ادموندز ساخته شد.

▪ این کامپیوتر ، از 3 هزار تیوب مکشی و مکانیزم خلبانی خودکار اضافی که مربوط به بمب‌افکن‌های B24 می‌باشد برای شبیه‌سازی شبکه 40 نرونی استفاده کرد.



- محققین علاقمند به تئوری آتوماتا ، شبکه های عصبی و مطالعه هوش ، گردیدگر جمع شدند و در کارگاهی در دورت موند مشغول فعالیت شدند. که در این میان نام هوش مصنوعی برای حیطه فعالیت آنها انتخاب شد.



## اشتیاق زودهنگام، آرزوهای بزرگ (1969-1952)

▪ فعالان در عرصه AI

▪ روچستو و تیمش در IBM

▪ هربرت جلونتر: با ساخت Geometry Theorem Prover

▪ آرتور ساموئل: ساخت برنامه برای بازی چکر

- حان مک کارتی در MIT
- تعریف زبان لیسپ (Lisp) مهمترین زبان هوش مصنوعی
- ❖ مفهوم اشتراک زمانی (time sharing)
- ❖ نشر مقاله‌ای با عنوان "برنامه‌ها با حواس مشترک"
- ❖ تشریح یک سیستم فرضی به نام Advice Taker ، که به اصول پایه بازنمایی معرفت و استدلال تجسم بخشید ؛
- ❖ کار بر روی سیستم برنامه‌ریزی سؤال-جواب
- ❖ کار بر روی پروژه روبات‌های shakey

**مینسکی**: کار بر روی میکرو ورلد ها و همکاری با مک کارتی ، ولی بر سر اختلاف بر نگرش منطقی و ضدمنطقی کار تحقیقاتی خود را از هم جدا کردند.

مینسکی با گروهی از دانشجویان بر روی میکرو ورلد ها کار کرد که برخی از آنها عبارتند از:

جیمز اسلاگل ، **SAINT** ، قادر به حل مسائل انتگرال گیری فرم بسته

اوanz: **ANALOGY** ، حل مسائل مشابهت هندسی در تست های هوش

رافائل: **SIR**: پاسخ به قضایایی پرسشی جملات ورودی

بابرو: **STUDENT**: حل مسائل داستانی جبر

## مقداری واقعیت (1974-1966)

- مشکلات تقریباً تمام پژوهه‌ها تحقیقی AI وقتی پدیدار می‌شدند که مسائل گستردگرتری برای حل توسط آنها مطرح می‌شد:
- برنامه‌های اولیه اغلب دارای دانش محدود یا فاقد دانش در مورد موضوع کار بودند.
- انجام ناپذیری بسیاری از مسائل
- به دلیل اعمال برخی محدودیت‌های پایه‌ای بر روی ساختار پایه مورد استفاده برای تولید رفتار هوشمند

دانشگاه  
سلام لور  
پژوهش

## سیستم‌های مبتنی بر دانش: کلید قدرت؟ (1969-1979)

- روش‌های ضعیف: مبتنی بر یک جستجوی همه‌منظوره می‌باشند که قدم‌های اولیه یادگیری را برمی‌دارند اما تلاشی در جهت یافتن راه حل‌های کامل ندارند.
- به این دلیل که اطلاعات ضعیفی را در مورد دامنه فعالیت خود به کار می‌برند.
- پس برای حل مسائل دشوار، تقریباً جواب را از قبل باید بدانیم.
- برنامه DENDRAL از برنامه‌هایی است که از این رهیافت استفاده می‌کند.

■ اهمیت برنامه DENDRAL در این بود که اولین سیستم موفق با دانش غنی

بود ، یعنی تبحر سیستم بر پایه تعداد بسیار زیادی قانون ایجاد شده بود.

سیستم‌های بعدی ایده اصلی رهیافت Advice taker مک کارتی را دنبال

می‌کردند یعنی جداسازی دانش (در شکل قوانین) و مؤلفه استدلال.



دو تفاوت عمدی دارد: DENDRAL نسبت به MYCIN

- برخلاف قوانین DENDRAL، هیچ مدل تئوریوار عمومی برای آنکه قوانین MYCIN استنتاج شود، وجود نداشت.
- قوانین میبایست عدم قطعیت مربوط به دانش پزشکی را منعکس میکرد.



## AI به یک صنعت تبدیل می‌شود (1980-1988)

- RI: اولین سیستم خبره تجاری موفق از شرکت DEC که سودآوری زیادی را برای شرکت بهمراه داشت.
- پروژه «نسل پنجم»: این پروژه ژاپنی به منظور ساخت کامپیوترهای هوشمندی که پرولوگ را به جای کد ماشین اجرا می‌کردند، انجام شد.
- شرکت‌های دیگر جهان از جمله میکروالکترونیک، MCC، لیسپ ماشین، تگزاس اینسترومانت، سمبولیکس، زیراکس و غیره در ساخت ایستگاه‌های کاری بهینه شده در این عرصه فعالیت داشتند.

## بازگشت شبکه‌های عصبی:

دانشمندان فعال در این عرصه:

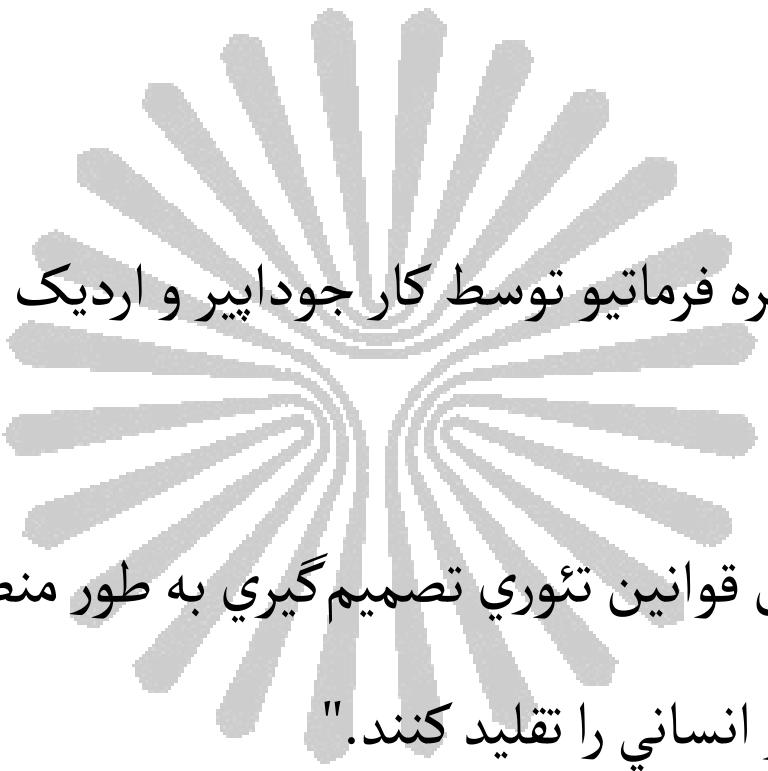
- هاب فیلد: که به آنالیز خواص ذخیره‌سازی و بهینه‌سازی شبکه‌ها پرداخت.
- راسل هارت و هینتون: مطالعه مدل‌های شبکه عصبی را ادامه دادند.
- بریسون و هو: الگوریتم یادگیری انتشار به عقب را مجدداً مطرح کردند.

## حوادث اخیر:

- رهیافت HMM: رهیافت غالب در سال‌های اخیر می‌باشد که توسط مایکف به وجود آمده است.  
این رهیافت از دو جنبه زیر حائز اهمیت است:
  - ❖ مبتنی بر نظریه ریاضی محض است.
  - ❖ طی فرایندی با یادگیری گروه عظیمی از داده گفتار واقعی خود را بهبود می‌بخشد.

- **برنامه‌ریزی:** در دهه 70 فقط برای میکرووردها مناسب بودند، اکنون برای زمانبندی کار در کارخانه‌ها و مأموریت‌های فضایی استفاده می‌شوند.
- **سیان شبکه باور:** استدلال کارا را در مورد ترکیب رویدادهای غیرمنطقی ممکن ساخت.





ایده سیستم‌های خبره فرماتیو توسط کار جوداپیر و اردیک هوروتیز و دیوید هکمن مطرح شد:

"سیستم‌هایی که مطابق قوانین تئوری تصمیم‌گیری به طور منطقی عمل می‌کنند و سعی ندارند که تبحر انسانی را تقلید کنند."



## شرایط کنونی:

- برخی از سیستم‌های موجود در جهان که از هوش مصنوعی استفاده می‌کنند:
- HITECH: اولین برنامه کامپیوتری که موفق به شکست استاد بزرگ شطرنج جهان، آرنولد دنکر شده است.
- PEGASUS: یک برنامه درک گفتار که سؤالات کاربر را جواب می‌دهد و تمامی برنامه‌های مسافرتی شخص را با یک برنامه‌ریزی درست، مقرن به صرفه می‌کند.
- MARVEL: سیستم خبره‌ای که داده‌های ارسالی از سفینه فضایی را تحلیل نموده و در صورت بروز مشکلات جدی، پیغام هشدار به تحلیلگران می‌دهد.

فصل دوم:

## عامل‌های هوشمند

عامل:

به هر چیزی اطلاق می شود ، که قادر به درک محیط پیرامون خود از طریق حسگرهای (sensor) و اثرباری بر روی محیط از طریق اثرباندها (effector) باشد.

عامل نرم افزاری:

عامل نرم افزاری رشته های بیتی را به عنوان درک محیط و عمل ، کدگذاری می کند.



## عوامل انسانی

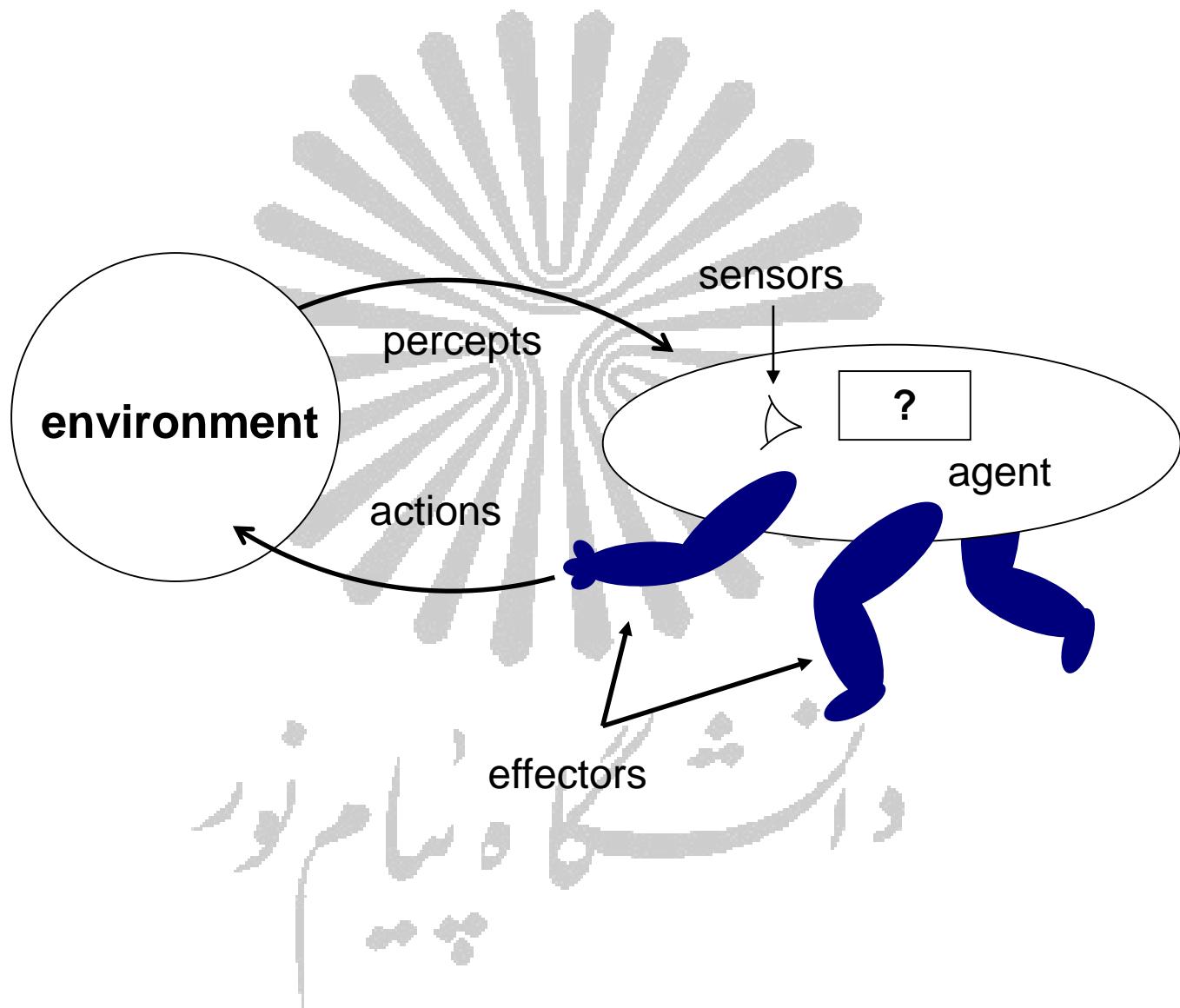
.1 حس کردن: گوش ، چشم ، دیگر ارگان‌ها

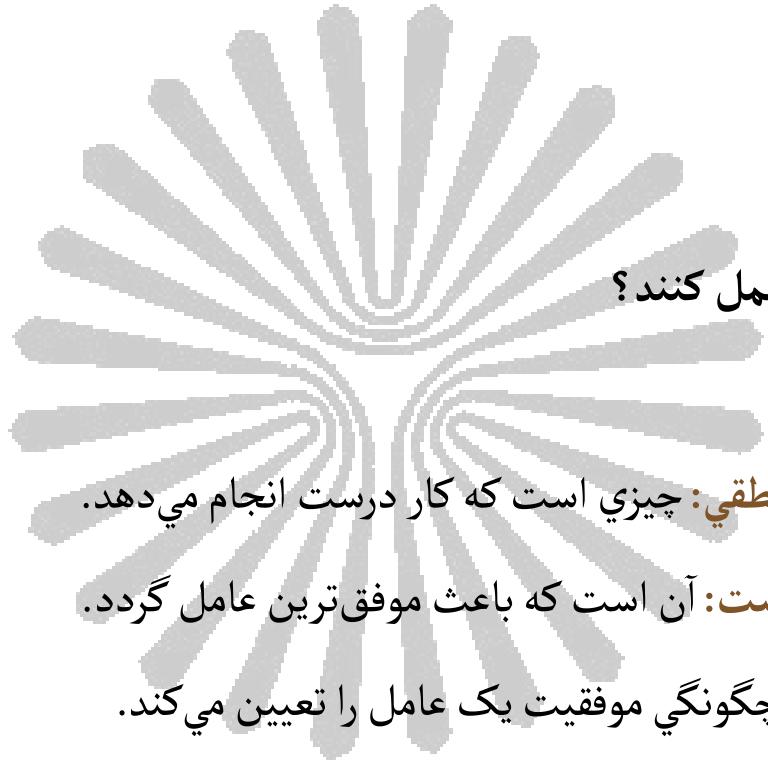
.2 اثرگذاری: دست ، پا ، بینی ، اندام‌های دیگر

## عوامل روباتیک

.1 حس کردن: دوربین ، یابندهای مادون قرمز

.2 اثرگذاری: موتور





عامل‌ها چگونه باید عمل کنند؟

عامل منطقی: چیزی است که کار درست انجام می‌دهد.

عمل درست: آن است که باعث موفق‌ترین عامل گردد.

کارایی: چگونگی موفقیت یک عامل را تعیین می‌کند.



تفاوت میان منطقی بودن و دانش کل (omniscience):

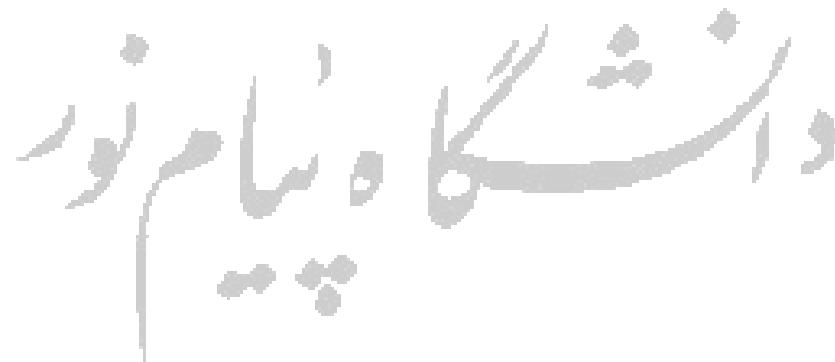
عامل دانای کل معنی خروجی واقعی اعمال خود را دانسته و بر پایه آن عمل می‌کند اما دانش کل در واقعیت غیرممکن است.

اگر معین کنیم که هر عامل هوشمند همواره باید همان کاری را انجام دهد که در عمل مناسب است ، هیچگاه نمی‌توان عاملی را طراحی نمود که این مشخصات را مرتفع سازد.



آن چه در هر زمانی منطقی است به چهار چیز وابسته است:

- ❖ معیار کارایی که درجه موفقیت را تعیین می کند.
- ❖ هر چیزی که تا کنون عامل ، ادراک نموده است. ما این تاریخچه کامل ادراکی را دنباله ادراکی می نامیم.
- ❖ آنچه که عامل درباره محیط خود می داند.
- ❖ اعمالی که عامل می تواند صورت دهد.



رفتار عامل وابسته به دنباله ادراکی تا حال است.

عامل را باید به عنوان ابزاری برای تحلیل سیستم‌ها قلمداد کرد؛

نه شخصیتی مطلق که جهان را به دو بخش عامل و غیرعامل‌ها تقسیم می‌کند.





نگاشت ایده‌آل از دنباله‌های ادراکی به عملیات

هر عامل خاصی را به وسیله جدولی توصیف می‌کنیم، که در آن عمل آن در پاسخ به هر دنباله ادراکی قرار می‌گیرد.

این بدان معنی نیست که ما جدول خاصی با یک ورودی برای هر دنباله ادراک ممکنی تولید کنیم. می‌توان مشخصات نگاشت را بدون شمارش خسته‌کننده آنها انجام داد.



مثال:

تابع ریشه دوم

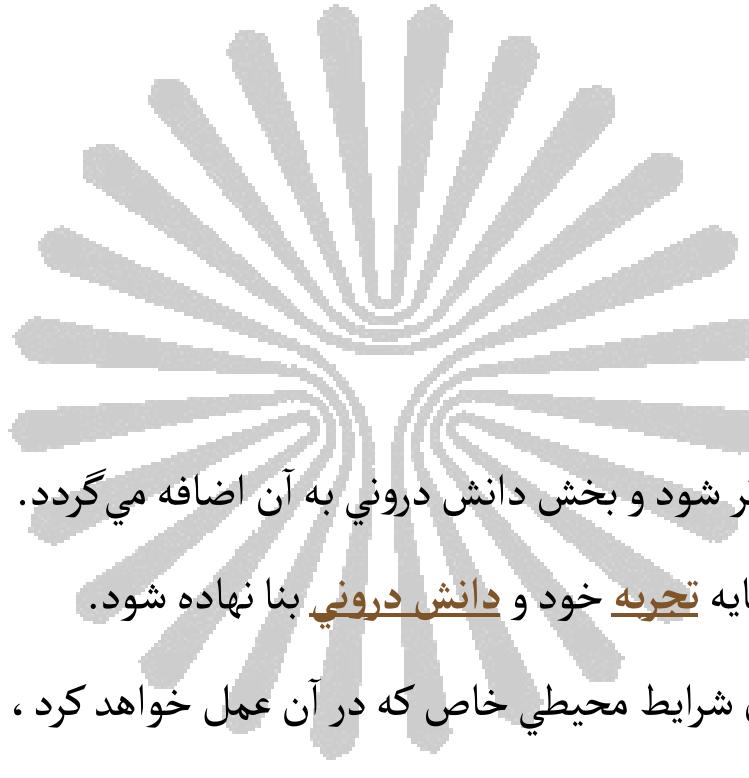
دنباله ادراکی:

دنباله‌ای از کلیدهای زده شده

نگاشت ایده‌آل:

برای مقادیر مثبت  $X$  نشان داده شده توسط ادراک،  $Z$  نیز

مثبت باشد و عمل مناسب نمایش نشان داده شود.

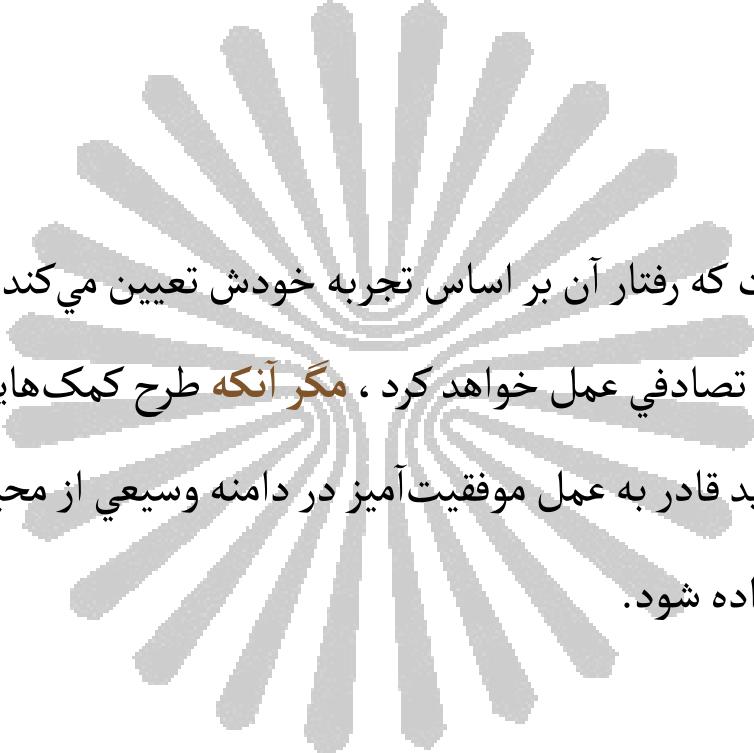


خودمختاری:

در اینجا تعریف عامل باید کامل‌تر شود و بخش دانش درونی به آن اضافه می‌گردد.  
رفتار عامل می‌تواند متکی بر دو پایه تحریه خود و دانش درونی بنا نهاده شود.

این رفتار ، در ساخت عامل برای شرایط محیطی خاص که در آن عمل خواهد کرد ، استفاده می‌شود.

# دانشگاه سامانه



سیستم به وسعتی خود مختار است که رفتار آن بر اساس تجربه خودش تعیین می‌کند. زمانی که عامل فاقد تجربه و یا کم تجربه است ، مسلماً تصادفی عمل خواهد کرد ، **مگر آنکه طرح کمک‌هایی به آن داده باشد.** عامل هوشمند واقعاً خود مختار باید قادر به عمل موفقیت‌آمیز در دامنه وسیعی از محیط‌ها باشد و البته باید زمان کافی برای تطبیق نیز به آن داده شود.

# دانشگاه سامانه

## ساختار عامل‌های هوشمند

وظیفه هوش مصنوعی طراحی برنامه عامل است؛

این طراحی شامل تابعی است که نگاشت عامل از ادراک به عملیات را پیاده سازی می‌کند.

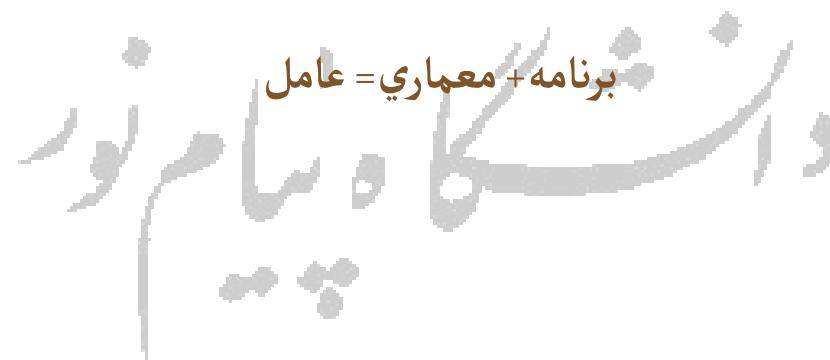
معماری: فرض می‌کنیم برنامه عامل بر روی نوعی ابزار محاسبه‌گر اجرا می‌گردد که آن را معماری می‌نامیم.

برنامه عامل، باید توسط معماری قابل پذیرش و اجرا باشد.



عموماً، معماری ادراک از طریق حسگرها را برای برنامه آماده ساخته، برنامه را اجرا نموده و اعمال انتخابی برنامه را به عملکننده‌های سیستم منتقل می‌کند.

اتباط بین عامل‌ها، معماری‌ها و برنامه‌ها را می‌توان به صورت ذیل جمع‌بندی نمود:



در اینجا مسئله تمایز بین محیط واقعی و مصنوعی مطرح می شود؛ اما

مسئله اصلی، پیچیدگی مابین:

ارتباط رفتار عامل،

دباله ادراکی تولید شده بوسیله محیط، و

اهدافی که عامل قصد حصول آن را دارد، است.

مشهورترین محیط مصنوعی، محیط تست تورینگ (turing) است.

## برنامه‌های عامل:

### تشابهات عامل‌های هوشمند:

- ❖ دریافت ادراک محیطی
- ❖ تولید اعمال لازم

### دو نکته در مورد شالوده برنامه قابل ذکر هستند:

1. برنامه عامل تنها یک درک از شرایط محیطی واحد را به عنوان ورودی دریافت می‌کند.
2. هدف یا معیار کارایی بخشی از برنامه شالوده نخواهد بود.

چرا تنها به پاسخ‌ها نگاه نمی‌کنیم؟

جدول مراجعه باید بر پایه حفظ کامل دنباله ادراکی در حافظه عمل نموده و از آن برای ایندکس‌سازی داخل جدول استفاده کند.

جدول عامل نوع راننده تاکسی

نوع عامل	ادراکات	عملیات	اهداف	محیط
راننده تاکسی	دوربین‌ها ، سرعت سنج ، <b>Sonar , GPS</b> میکروفون	راهنمایی کردن ، شتاب‌دهنده ، ترمز ، صحبت با مسافر	ایمنی ، سرعت ، قانونمندی ، راحتی ، افزایش سودمندی	جاده ، پیاده‌رو ، Traffیک ، مشتری

جنبه‌های مختلف یک عمل ، انواع مختلف برنامه‌های عامل را پیشنهاد خواهد کرد.

برای مثال ، 4 عامل را مورد بررسی قرار می دهیم:

❖ عامل‌های واکنشی ساده

❖ عامل‌هایی که اثرات دنیا را حفظ می کنند

❖ عامل‌های هدف‌گرا

❖ عامل‌های سودمند

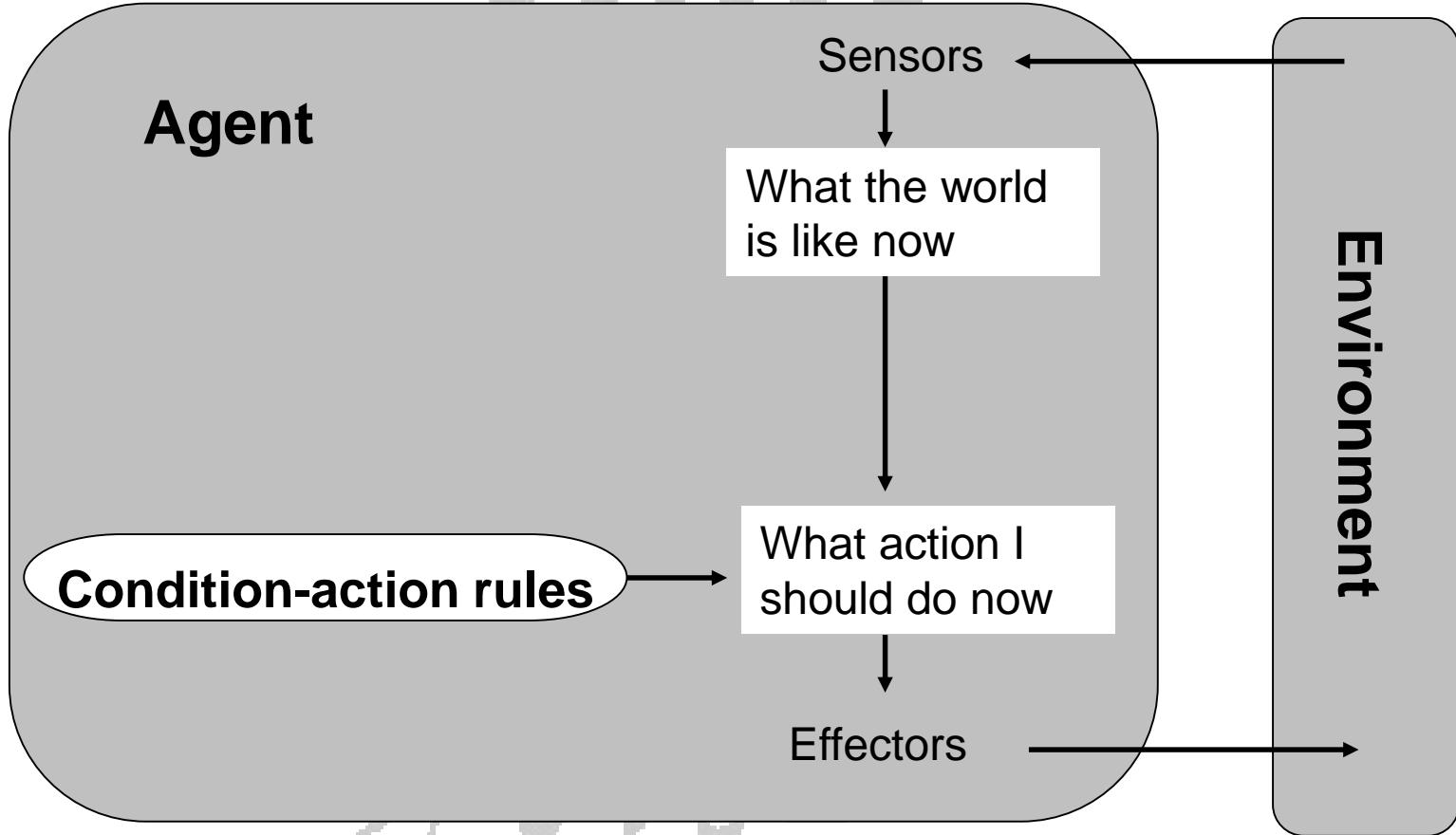
# دانشگاه سامانه پژوهی

## عامل‌های واکنشی ساده

در اینجا جدول رجوع باید مورد توجه قرار گرفته و فیلدهای مختلف آن توسط اطلاعات ورودی پر شود.  
اتصالاتی (واکنش‌هایی) وجود دارند که انسان‌ها بسیاری از آنها را دارا بوده:  
برخی از آنها قابل یادگیری و برخی دیگر غریزی است.



دیاگرام شماتیک از عامل ساده و اکنشی



مربع مستطیل: نشان دهنده وضعیت داخلی جاری فرایند تصمیم گیری عامل

بیضی: نشان دهنده وضعیت اطلاعات پس زمینه  
Fereshteh\_Mohammadi@ymail.com

## عامل‌هایی که اثرات دنیا را حفظ می‌کنند

از آنجایی ناشی می‌شود که حسگرها نمی‌توانند دسترسی کامل به وضعیت دنیا را به وجود آورند.

در چنین شرایطی ، عامل ممکن است نیازمند دستکاری برخی اطلاعات وضعیت داخلی باشد تا از طریق آن

تمایز بین وضعیت‌های دنیا که در ظاهر ورودی ادراکی یکسانی می‌کنند ولی در واقع معنی کاملاً متفاوتی دارند را

میسر سازد.

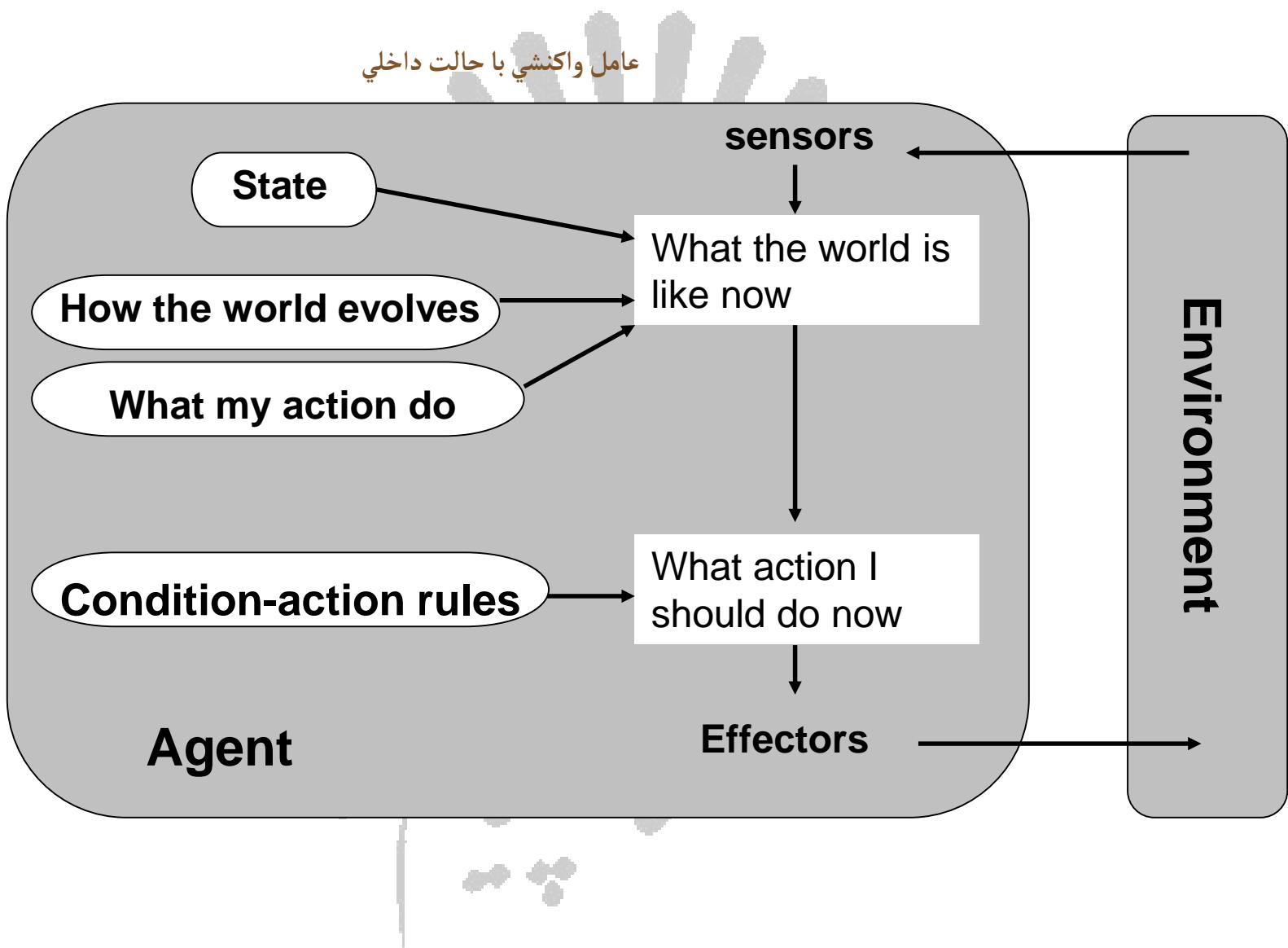


بهنگام‌سازی اطلاعات وضعیت داخلی همزمان با گذر زمان نیازمند دو نوع دانش کد شده در برنامه عامل است.

اول: نیازمند آنیم که برخی اطلاعات درباره چگونگی تغییر جهان مستقل از عامل را داشته باشیم.

دوم: نیازمند اطلاعات درباره اعمال خود هستیم که بر روی دنیا اثرگذار است.



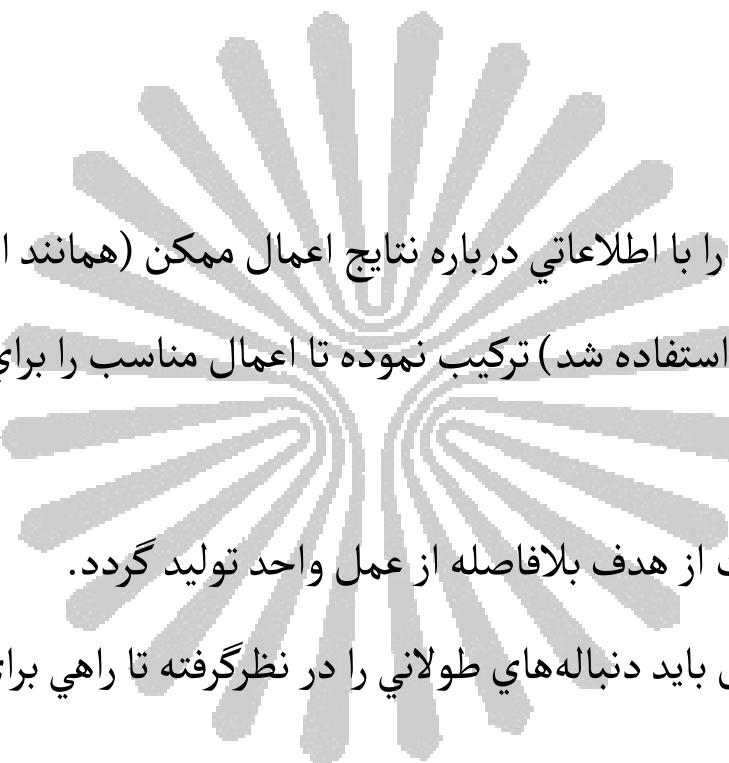


## عامل‌های هدف گرا:

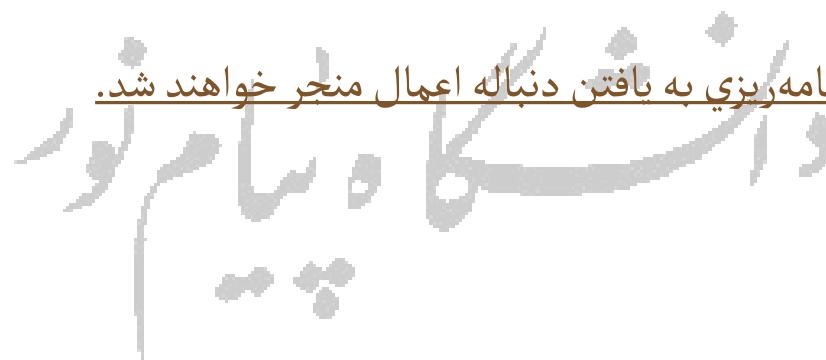
دانستن درباره وضعیت کنونی محیط همواره برای تصمیم‌گیری عمل نمی‌تواند کافی باشد.

به همان گونه که عامل نیازمند شرح وضعیت جاری است ، به نوعی نیازمند اطلاعات هدف(goal) می‌باشد که توضیح موقعیت مطلوب است.



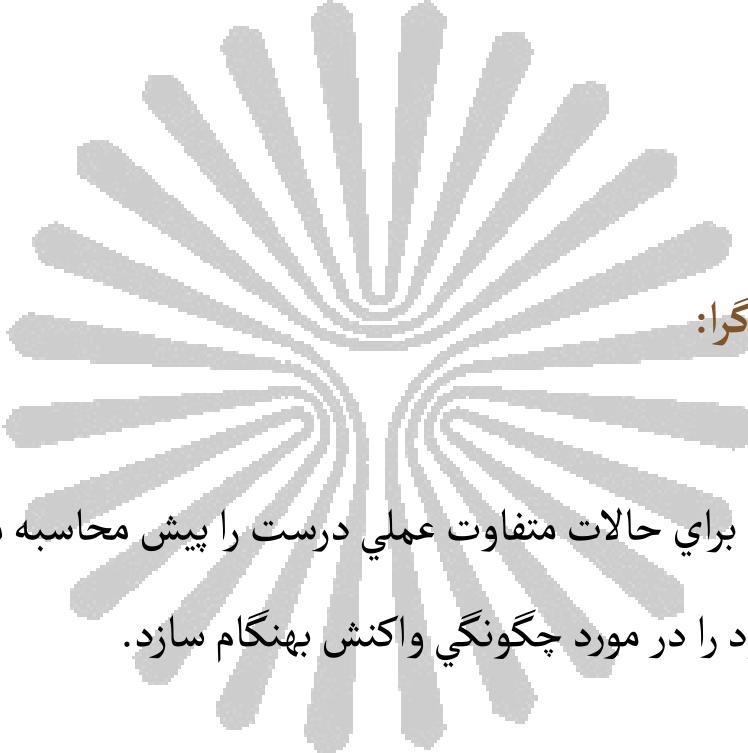


برنامه عامل می‌تواند این اطلاعات را با اطلاعاتی درباره نتایج اعمال ممکن (همانند اطلاعاتی که در عامل واکنش برای بهنگام‌سازی وضعیت داخلی استفاده شد) ترکیب نموده تا اعمال مناسب را برای دسترسی به هدف انتخاب نماید.



در مواقعي ساده است: که رضایت از هدف بلا فاصله از عمل واحد تولید گردد.  
در مواقعي پیچیده است: که عامل باید دنباله‌های طولانی را در نظرگرفته تا راهی برای دستیابی به هدف پیدا کند.

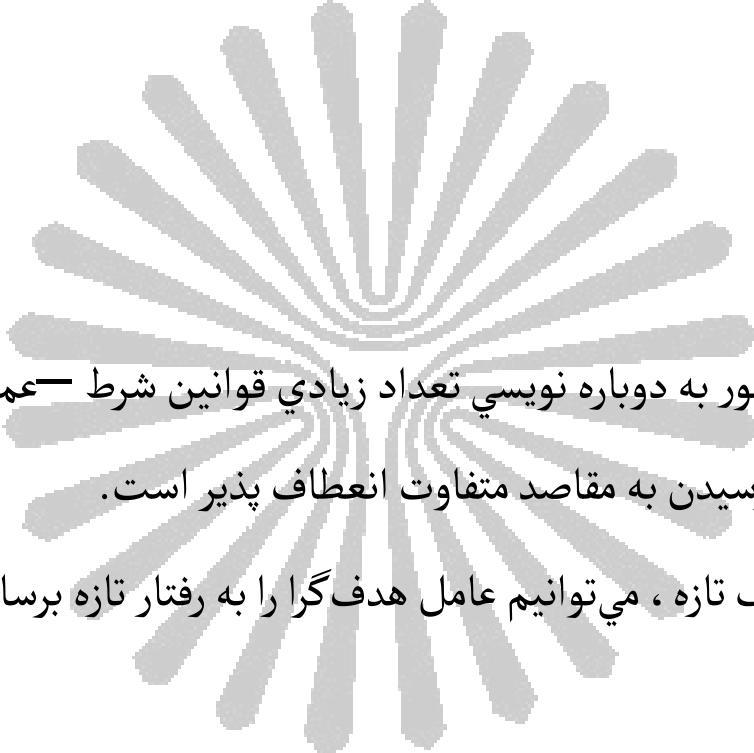
در مواقعي پیچیده ، جستجو و برنامه‌ریزی به یافتن دنباله اعمال منحر خواهند شد.



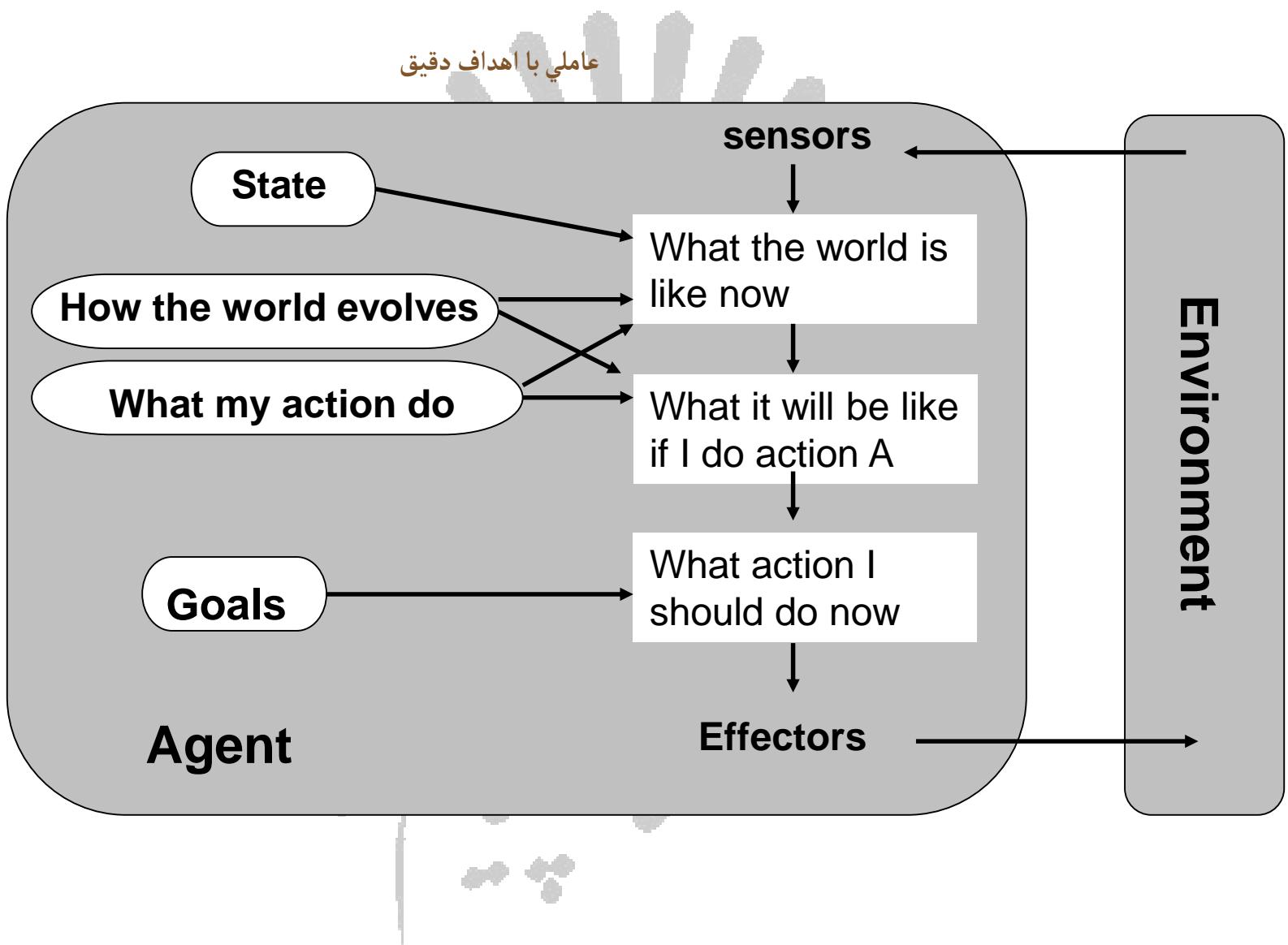
تفاوت عامل‌های واکنشی و هدف‌گرا:

در طراحی عامل‌های واکنشی طراح برای حالات متفاوت عملی درست را پیش محاسبه می‌کند. در عامل‌های هدف‌گرا، عامل می‌تواند دانش خود را در مورد چگونگی واکنش بهنگام سازد.



- 
۱. برای عامل واکنشی ما مجبور به دوباره نویسی تعداد زیادی قوانین شرط –عمل خواهیم بود.
  ۲. عامل هدف‌گرا نسبت به رسیدن به مقاصد متفاوت انعطاف پذیر است.
  ۳. بسادگی با تعیین یک هدف تازه، می‌توانیم عامل هدف‌گرا را به رفتار تازه برسانیم.

## دانشگاه سامانه



## عامل‌های سودمند:

- اهداف به تنها‌یی برای تولید رفتار با کیفیت بالا کافی نیستند.
- ملاک کارایی عمومی باید مقایسه‌ای بین وضعیت‌های دنیایی متفاوت (یا دنباله حالت) را بر پایه چگونگی رضایت عامل در صورت حصول هدف بدهد.
- بنابراین اگر یک وضعیت دنیا به دیگری ترجیح داده می‌شود، آنگاه آن برای عامل سودمندتر خواهد بود



**سودمندی:** تابعی است که یک وضعیت را به عدد حقیقی نگاشت می‌دهد، که درجه رضایت مربوط را تشریح می‌کند.

مشخصات کامل تابع سودمندی امکان تصمیم‌گیری منطقی را برای دو نوع حالتی که هدف مشکل دارد، اجازه می‌دهد.

1. زمانی که اهداف متناقض وجود دارند.
2. زمانی که چندین هدف دارند که عامل می‌تواند آنها را هدف قرار دهد و هیچکدام از آنها با قطعیت قابل حصول نیست.

ارتباط بین عامل و محیط: اعمال بوسیله عامل بر محیط انجام می‌شود، که خود ادراک عامل را مهیا می‌سازد.

خواص محیط:

- ❖ قابل دسترسی در مقابل غیر دسترسی
- ❖ قطعی در برابر غیر قطعی
- ❖ اپیزودیک در مقابل غیراپیزودیک
- ❖ ایستاد مقابل پویا
- ❖ گستته در مقابل پیوسته



**❖ قابل دسترسی در مقابل غیرقابل دسترسی**



محیط قابل دسترسی: محیطی که عامل آن توسط ابزار حسکننده‌اش امکان دسترسی به وضعیت کامل محیط را داشته باشد.

محیط قابل دسترسی راحت است، زیرا عامل نیازمند دستکاری هیچ وضعیت داخلی برای حفظ دنیا را نخواهد داشت.





## ❖ قطعی در مقابل غیر قطعی

محیط قطعی: محیطی است که اگر وضعیت بعدی محیط بوسیله وضعیت کنونی و اعمالی که با عامل‌ها انتخاب گردد، تعیین شود.

بهتر است به قطعی یا غیر قطعی بودن محیط از دیدگاه عامل نگاه کنیم.



## ❖ اپیزودیک در مقابل غیر اپیزودیک

- محیط اپیزودیک (**episodic**)، تجربه عامل به اپیزودهایی تقسیم می‌گردد.
- هر اپیزود شامل درک و عمل عامل است.
- کیفیت اعمال آن تنها به خود اپیزود وابسته است.
- محیط‌های اپیزودی بسیار ساده‌ترند زیرا عامل نباید به جلوتر فکر کند.

دانشگاه سامانه  
پژوهش

## ❖ ایستا در مقابل پویا

محیط پویا: محیطی که در حین سنجیدن عامل تغییر می‌کند.

محیط نیمه‌پویا: محیطی که با گذر زمان تغییر نمی‌کند اما امتیاز کارایی تغییر می‌کند.

محیط‌های ایستا برای کار ساده هستند زیرا عامل نیاز به نگاه‌کردن به دنیا در حین تصمیم‌گیری عملی نداشته و

همچنین در مورد گذر زمان نیز نگران نمی‌باشد.

## ❖ گسته در مقابل پیوسته

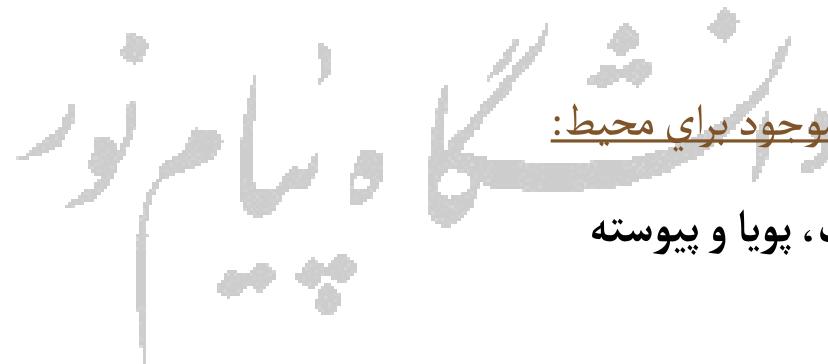
محیط گسته: اگر تعداد محدود و مجزا از ادراک و اعمال بوضوح تعریف شده باشد.

- بازی شطرنج گسته است.

- رانندگی تاکسی پیوسته است.

سخت‌ترین حالت در بین حالات موجود برای محیط:

غیر قابل دسترسی، غیر اپیزودیک، پویا و پیوسته

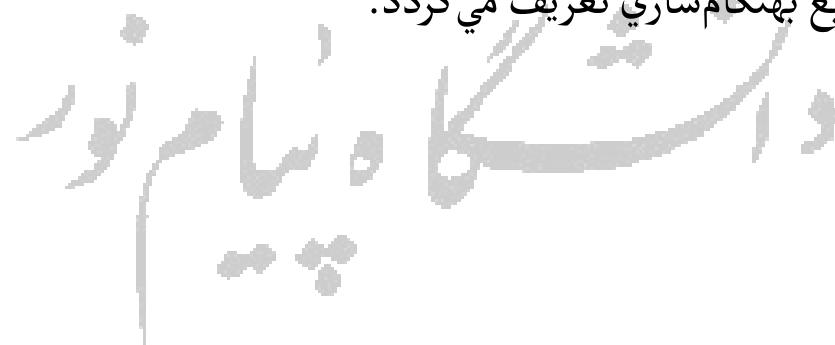


## مثال‌هایی از انواع محیط و ویژگی‌های آنها

گستته	ایستا	ایپزودیک	قطعی	قابل دسترسی	محیط
YES	Semi	NO	YES	YES	شطرنج به همراه ساعت
YES	YES	NO	YES	YES	شطرنج بدون ساعت
YES	YES	NO	NO	NO	پوکر
YES	YES	NO	NO	YES	تخته نرد
NO	NO	NO	NO	NO	راندن تاکسی
NO	NO	NO	NO	NO	سیستم تشخیص پزشکی
NO	Semi	YES	YES	YES	سیستم تحلیل تصویر
NO	NO	YES	NO	NO	ربات جابجا کننده اشیاء
NO	NO	NO	NO	NO	کنترل کننده پالایشگاه
YES	NO	NO	NO	NO	آموزش دهنده انگلیسی با ارتباط متقابل

## برنامه‌های محیط

- شبیه‌ساز یک یا چند عامل را به عنوان ورودی گرفته و بگونه‌ای عمل می‌کند که هر عامل ادراک درست و نتیجه بازگشته عمل خود را بدست آورد.
- شبیه‌ساز محیط را بر اساس اعمال و دیگر فرآیندهای پویایی محیط بهنگام می‌سازد.
- محیط با وضعیت آغازین و تابع بهنگام‌سازی تعریف می‌گردد.



فصل سوم:

## حل مسائل توسط جستجو

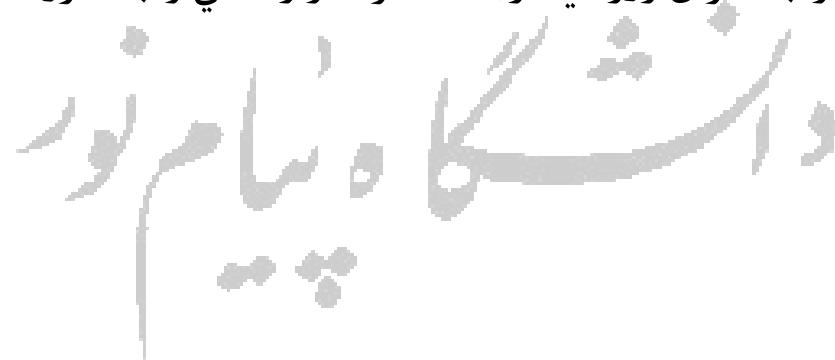
یک نوع عامل هدفگرا، عامل حل مسئله نامیده می شود.

عامل‌های حل مسئله توسط یافتن ترتیب عملیات تصمیم می‌گیرند که چه انجام دهند تا آنها را به حالت‌های مطلوب سوق دهد.



## عامل‌های حل مسئله

- عامل‌های هوشمند به طریقی عمل می‌کنند که محیط مستقیماً به داخل دنباله حالت‌هایی وارد شود که معیار کارآیی را افزایش می‌دهند.
- عملیات به گونه‌ای ساده‌سازی می‌شوند که عامل قادر باشد تا هدفی را قبول کرده و به آن برسد.
- الگوریتم جستجو مسئله‌ای را به عنوان ورودی دریافت نموده و راه حلی را به صورت دنباله عملیات بر می‌گرداند.



**فاز اجرایی:** مرحله‌ای است که در آن زمان ، راه حلی پیدا می‌شود و عملیات پیشنهادی می‌توانند انجام شوند.

به طور ساده برای طرح یک عامل مراحل **«فرموله‌سازی، جستجو، اجرا»** را در نظر می‌گیریم.

**پس از فرموله‌سازی یک هدف و یک مسئله برای حل عامل ،**

1. رویه جستجویی را برای حل آن مسئله فراخوانی می‌کند.
2. از راه حل برای راهنمایی عملیاتش استفاده می‌کند و هرآنچه که راه حل پیشنهاد می‌کند را انجام می‌دهد.
3. آن مرحله را از دنباله حذف می‌کند.
4. زمانی که راه حل اجرا شد ، عامل هدف جدیدی را پیدا می‌کند.

چهار نوع اساسی از مسائل وجود دارند:

- ❖ مسائل تک حالته (**Single-state**)
- ❖ مسائل چند حالته (**Multiple-state**)
- ❖ مسائل احتمالی (**Contingency**)
- ❖ مسائل اکتشافی (**Exploration**)



## دانش و انواع مسئله

دنیای مکش (جاروبرقی):

اگر دنیا حاوی دو محل باشد:

هر محل ممکن است که شامل خاک باشد و یا نباشد و عامل ممکن است که در یک محل یا دیگر محل‌ها باشد؛  
که دارای هشت حالت متفاوت خواهد بود.

هدف تمیز کردن تمام خاک‌هاست که در اینجا معادل با مجموعه حالت  $\{7, 8\}$  است.

مدل‌های مختلف برای مسئله جاروبرقی:



- مدل تک حالت:

حس‌گرهاي عامل به آن اطلاعات کافي مي‌دهند تا وضعیت دقیق مشخص شود. (دنيا قابل دسترسی است).

عامل مي‌تواند محاسبه کند که کدام وضعیت پس از هر دنباله از عملیات قرار خواهد گرفت.



### - مدل جند حالته:

عامل تمام اثرهای عملیاتش را می‌داند اما دسترسی به حالت دنیا را محدود کرده است.

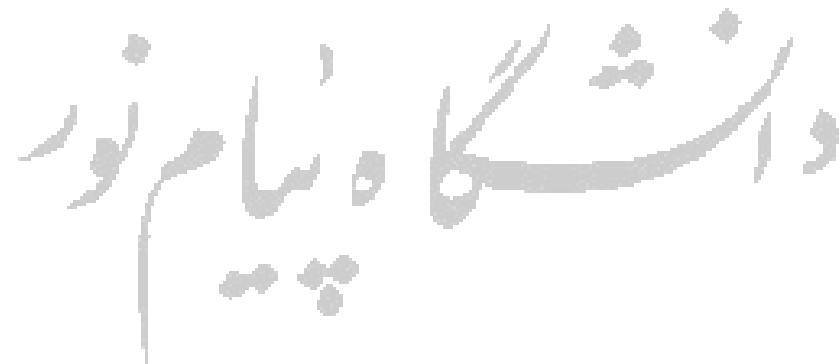
زمانی که دنیا تماماً قابل دسترسی نیست عامل باید در مورد مجموعه حالت‌هایی که ممکن است به آن برسد استدلال کند.





## - مدل احتمالی:

با این مدل حل مسئله ، حسگرهایی را در طول فاز اجرایی نیاز داریم. عامل اکنون باید تمام درخت عملیاتی را بر خلاف دنباله عملیاتی منفرد ، محاسبه کند. که به طور کلی هر شاخه درخت ، با یک امکان احتمالی که از آن ناشی می شود ، بررسی می شود.



## - مدل اکتشافی:

عاملی که هیچ اطلاعاتی در مورد اثرات عملیاتش ندارد.

در این حالت ، عامل باید تجربه کند و به تدریج کشف کند که چه عملیاتی باید انجام شود و چه وضعیت‌هایی وجود دارند. این روش یک نوع جستجو است.

اگر عامل نجات یابد ، «نقشه‌ای» از محیط را یاد می‌گیرد که می‌تواند مسائل بعدی را حل کند.





مسائل و راه حل های خوب تعریف شده

مسئله: در واقع مجموعه ای از اطلاعات است که عامل از آنها برای تصمیم گیری در مورد اینکه چه کاری انجام دهد، استفاده می کند.

عناصر اولیه تعریف بک مسئله ، وضعیتها عملیات هستند.

# دانشگاه سامانه پویا

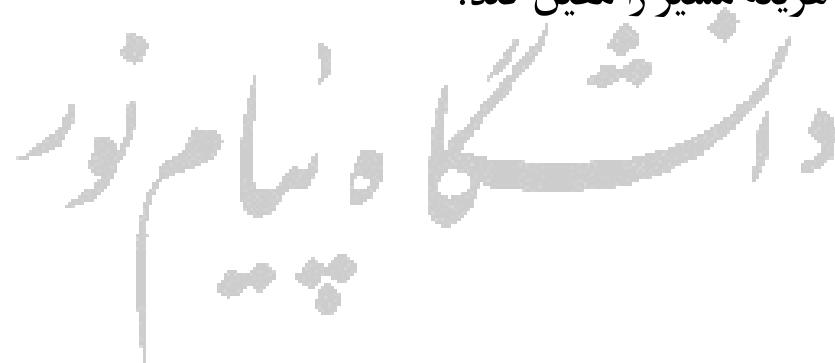
برای تعریف یک مسئله موارد زیر نیاز داریم:

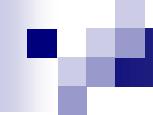
- ✓ وضعیت آغازین (**initial state**) که عامل خودش از بودن در آن آگاه است.
  - ✓ مجموعه‌ای از عملیات ممکن ، که برای عامل قابل دسترسی باشد.
  - ✓ آزمون هدف (**goal test**) ، که عامل می‌تواند در یک تعریف وضعیت منفرد آن را تقاضا کند تا تعیین گردد که آن حالت ، وضعیت هدف است یا خیر.
  - ✓ تابع هزینه مسیر ، تابعی است که برای هر مسیر ، هزینه‌ای را در نظر می‌گیرد ؛ و با حرف **G** مشخص می‌شود.
- هزینه یک سفر = مجموع هزینه‌های عملیات اختصاصی در طول مسیر

برای حل مسئله چند حالته ، فقط به یک اصلاح جزئی نیاز داریم:

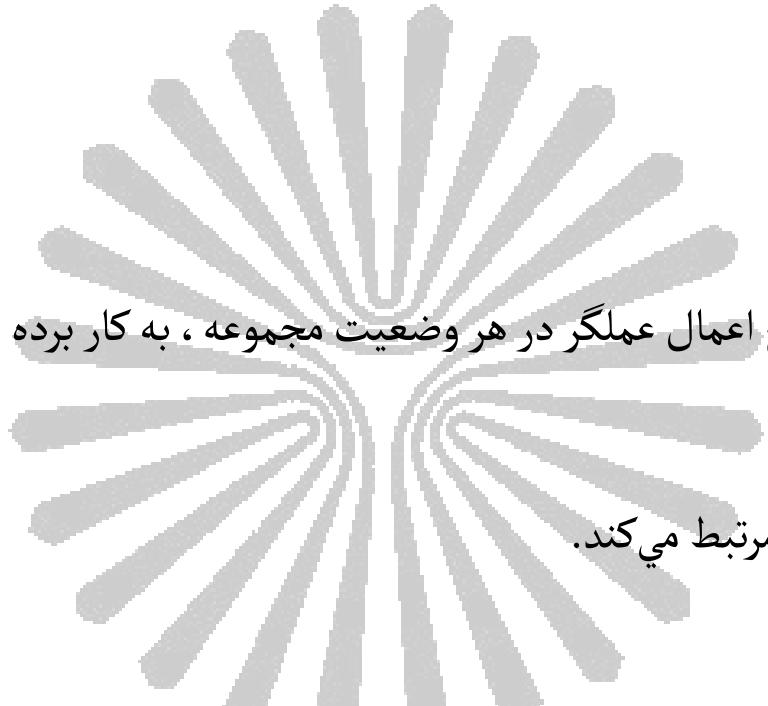
یک مسئله شامل:

- یک مجموعه حالت اولیه
- مجموعه‌ای از عملگرهای ویژه برای هر عمل به گونه‌ای که از هر وضعیت داده شده مجموعه‌ای حالات رسیده شده و یک آزمون هدف و تابع هزینه مسیر را معین کند.





یک عملگر:



توسط اجتماع نتایج اعمال عملگر در هر وضعیت مجموعه ، به کار بردہ می شود.

یک مسیر:

مجموعه حالات را مرتبط می کند.

یک راه حل:

مسیری است که به مجموعه ای از حالات که تمام آنها ، وضعیت هدف هستند ، سوق می دهند.



اندازه‌گیری کارایی حل مسئله:

کارایی یک جستجو، حداقل از سه طریق می‌تواند اندازه‌گیری شود:

1. آیا این جستجو راه حلی پیدا می‌کند؟
2. آیا راه حلی مناسبی است؟
3. هزینه جستجو از نظر زمانی و حافظه مورد نیاز برای یافتن راه حل چیست؟

مجموع هزینه جستجو = هزینه مسیر + هزینه جستجو

عامل باید تصمیم بگیرد که چه منابعی را فدای جستجو و چه منابعی را صرف اجرا کند.

## انتخاب حالات و عملیات

هنر واقعی حل مسئله ، تصمیم‌گیری در مورد این است که چه چیزهایی در تعریف حالات و عملگرها باید به حساب آورده شوند و چه چیزهایی باید کنار گذاشته شوند.



## انتزاع:

فرآیند حذف جزئیات از یک بارنمایی انتزاع (abstraction) نامیده می‌شود.

- همانگونه که تعریف را خلاصه می‌کنیم می‌بایست عملیات را نیز خلاصه نمائیم.
- انتزاع به این دلیل مفید است ، که انجام هر کدام از عملیات آسانتر از مسئله اصلی است.
- انتخاب یک انتزاع خوب از این رو شامل حذف تا حد ممکن می‌شود تا زمانی که عملیات خلاصه شده برای انجام آسان باشند.





## مسائل نمونه: مسائل اسباب بازي

معماي 8 نمونه اي است شامل يك صفحه  $3 \times 3$  با 8 مربع شماره دار در يك صفحه خالي.

هر مربع که مجاور خانه خالي است. مي تواند به درون آن خانه برود. هدف رسیدن به ساختاري است که در سمت راست شكل نشان داده شده است. نکته مهم اين است که بجای اينکه بگويم «مربع شماره 4 را به داخل فضاي خالي حرکت بده» بهتر

است بگويم «فضاي خالي جايش را با مربع سمت چپش عوض کند..»

**Start State**

5	4	
6	1	8
7	3	2

**Goal State**

1	2	3
8		4
7	6	5

**حالت‌ها:** توصیف وضعیت مکان هر 8 مربع را در یکی از 6 خانه صفحه مشخص می‌کند. برای کارایی بیشتر، بهتر است که فضاهای خالی نیز ذکر شود.

**عملگرها:** فضای خالی به چپ، راست، بالا و پائین حرکت کند.

**آزمون هدف:** وضعیت با ساختار هدف مطابقت می‌کند.

**هزینه مسیر:** هر قدم ارزش 1 دارد، بنابراین هزینه مسیر همان طول مسیر است.



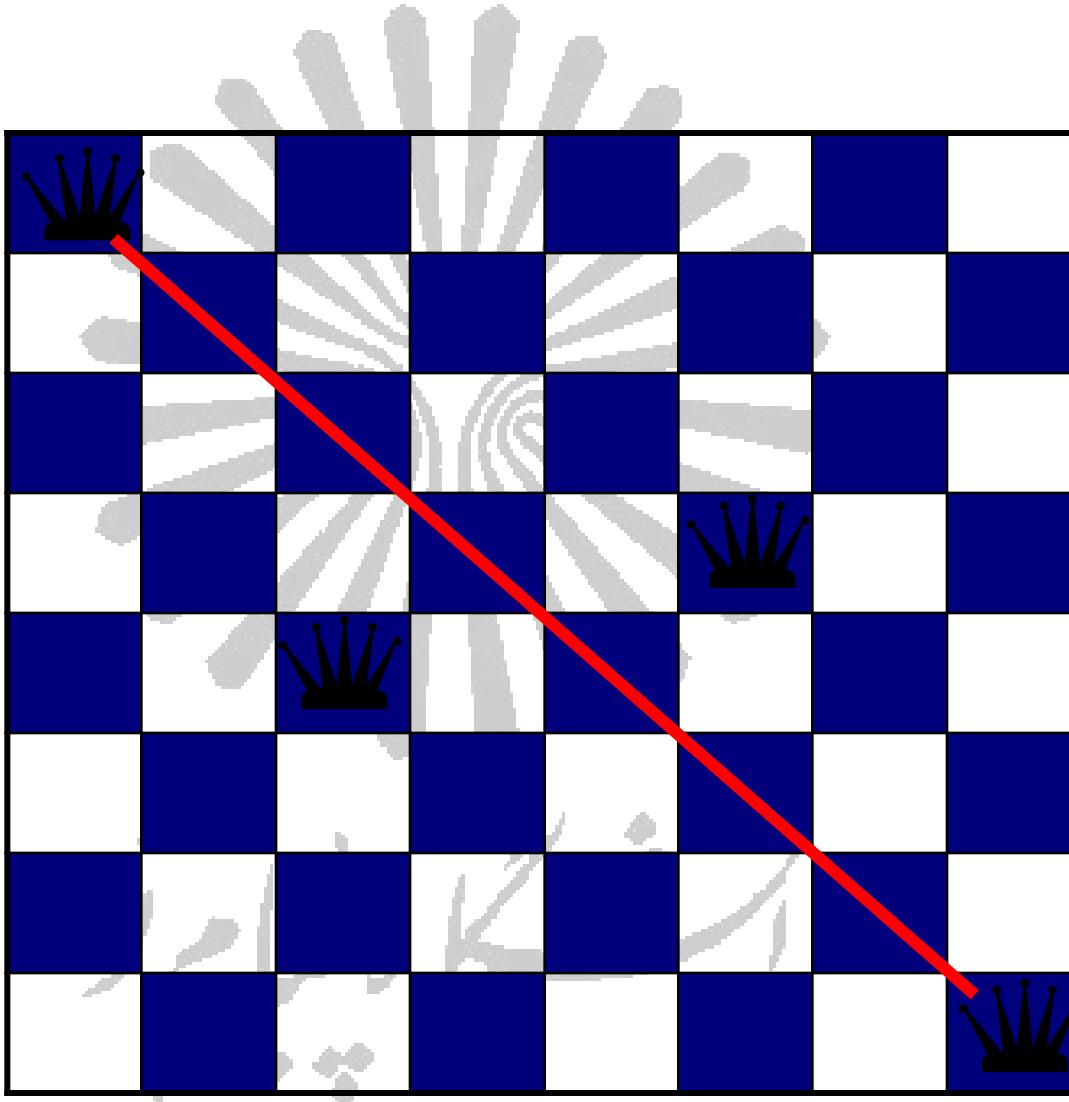
## مسئله 8 وزیر:

هدف از مسئله 8 وزیر ، قرار دادن 8 وزیر بر روی صفحه شطرنج به صورتی است که هیچ وزیری نتواند به دیگری حمله کند.

دو نوع بیان ریاضی اصلی وجود دارد بیان افزایشی که با جایگزینی وزیرها ، به صورت یکی یکی کار می کند و دیگری بیان وضعیت کامل که با تمام 8 وزیر روی صفحه شروع می کند و آنها را حرکت می دهد.

در این فرمول ما 64 امکان داریم.





بنابراین ما تست هدف و هزینه مسیر را به صورت زیر خواهیم داشت:

آزمون هدف: 8 وزیر روی صفحه ، که با هم برخورد ندارند.

هزینه مسیر: صفر.

حالات: ترتیب از صفر تا 8 وزیر بدون هیچ برخورد.

عملگرها: یک وزیر را در حالی ترین سمت چپ جایگزین کنید که هیچ برخوردی با بقیه نداشته باشد.



## Cryptarithmetic

در مسائل کریپتاریتمتیک ، حروف به جای ارقام می‌نشینند و هدف یافتن جایگزینی از اعداد برای حروف است که مجموع نتیجه از نظر ریاضی درست باشد. معمولاً هر حرف باید به جای یک رقم مختلف بنشینند.

مثال:

$$\begin{array}{r} \text{FORTY} \\ + \text{TEN} \\ \hline \text{SIXTY} \end{array} \quad \begin{array}{r} 29786 \\ + 850 \\ \hline 31486 \end{array} \quad F=2, O=9, R=7, \text{etc.}$$

یک فرمول ساده:

**حالات:** یک معمای Cryptarithmetic با چند حروف جایگزین شده توسط ارقام.

**عملگرها:** وقوع یک حروف را با یک رقم جایگزین کنید که قبلاً در معما ظاهر نشده باشد.

**آزمون هدف:** معما فقط شامل ارقام است و یک مجموع صحیح را بر می‌گرداند.

**هزینه مسیر:** صفر - تمام راه حل‌های صحیح است.





می خواهیم که از تبدیل جایگزینی های مشابه اجتناب کنیم:

- ✓ قبول یک ترتیب ثابت مانند ترتیب الفبایی.
- ✓ هر کدام که بیشترین محدودیت جایگزینی را دارد ، انتخاب کنیم ؛ یعنی حرفی که کمترین امکان مجاز را دارند ، محدودیت های معما را می دهد.



دنیای مکش:

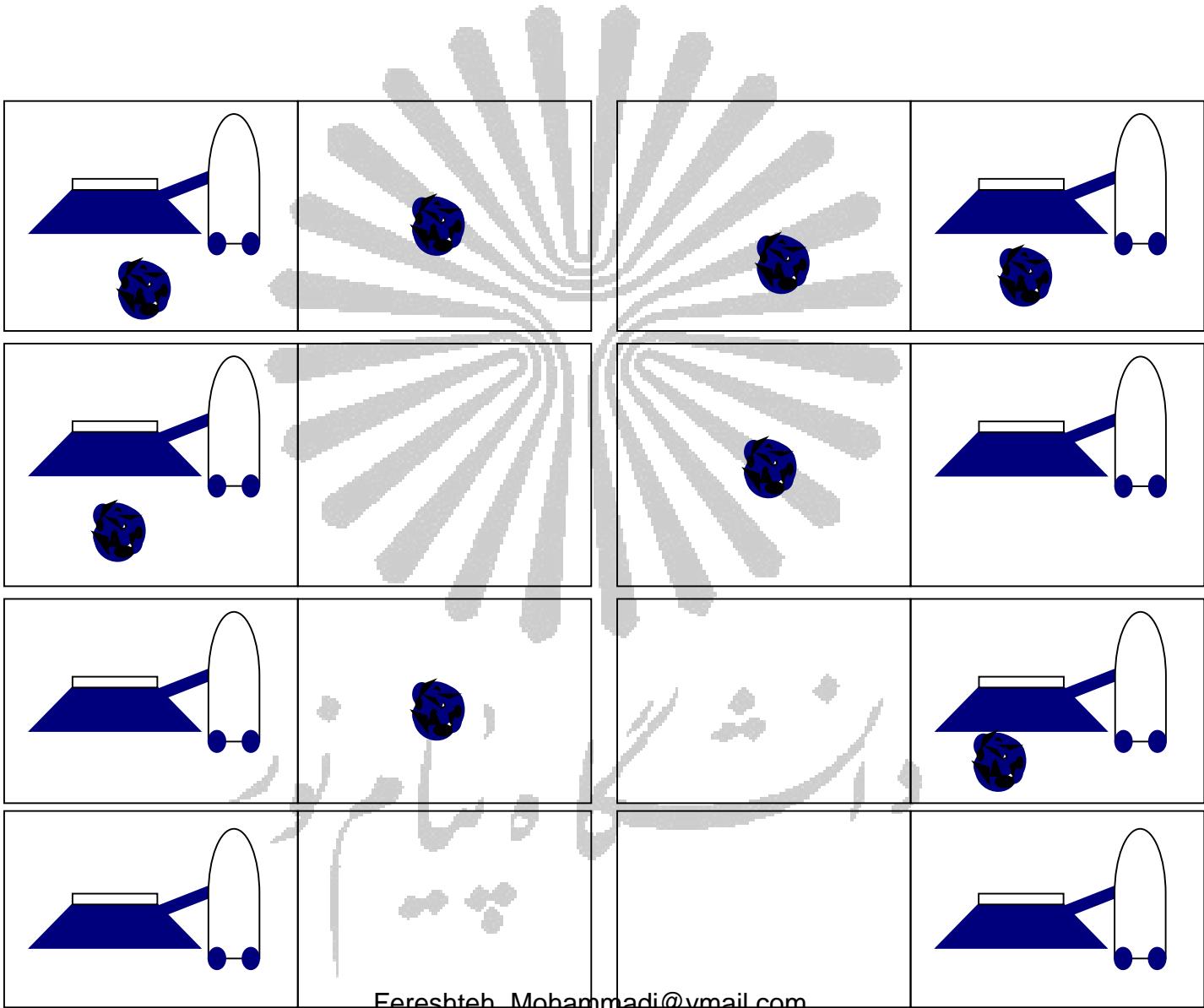
مسئله تک حالت: عامل از جای خودش اطلاع دارد و تمام مکان‌های آلوده را می‌شناسد و دستگاه مکنده ما درست کار می‌کند.

حالات: یکی از 8 حالت نشان داده شده.

عملگرها: حرکت به چپ ، حرکت به راست ، عمل مکش.

آزمون هدف: هیچ خاکی در چهار گوش‌ها نباشد.

هزینه مسیر: هر عمل ارزش 1 دارد.



Fereshteh\_Mohammadi@ymail.com

**مسئله چند حالتی:** عامل دارای حسگر نمی باشد.

**مجموعه وضعیت‌ها:** زیر مجموعه‌ای از حالات.

**عملگرها:** حرکت به چپ ، حرکت به راست ، عمل مکش.

**آزمون هدف:** تمام حالات در مجموعه حالت‌ها فاقد خاک باشند.

**هزینه مسیر:** هر عمل هزینه 1 دارد.



## مسئله کشیش‌ها و آدمخوارها:

سه کشیش و سه آدم خوار در یک طرف رودخانه قرار دارند و هم چنین قایقی که قادر است یک یا دو نفر را حمل کند. راهی را بیابید که هر نفر به سمت دیگر رودخانه برود، بدون آنکه تعداد کشیش‌ها در یکجا کمتر از آدم خوارها شود.



**حالات:** یک حالت شامل یک دنباله مرتب شده از عدد است که تعداد کشیش‌ها ، تعداد آدمخوارها و محل قایق در ساحلی از رودخانه که از آنجا مسئله شروع شده را نمایش می‌دهد.

**عملگرها:** از هر حالت ، عملگرهای ممکن یک کشیش ، دو کشیش ، دو آدمخوار ، یا یکی از هر کدام را در قایق جا می‌دهند.

**آزمون هدف:** رسیدن به حالت (۰ و ۰ و ۰).

**هزینه مسیر:** تعداد دفعات عبور از رودخانه.



مسیریابی:

الگوریتم‌های مسیر یابی کاربردهای زیادی دراند، مانند مسیریابی در شبکه‌های کامپیوتري ، سیستم‌های خودکار مسافرتی و سیستم‌های برنامه‌نویسی مسافرتی هوایی.

## مسائل دنیای واقعی

دانشگاه سامانه  
پژوهش

## مسائل فروشنده دوره گرد و تور :

مسئله فروشنده دوره گرد مشهوری است که در آن هر شهر حداقل یکبار باید ملاقات شود هدف یافتن کوتاهترین مسیر است.

علاوه بر مکان عامل ، هر حالت باید مجموعه شهرهایی را که عامل ملاقات کرده ، نگه دارد.  
علاوه بر برنامه‌ریزی صفر برای فروشنده دوره گرد ، این الگوریتم‌ها برای اعمالی نظیر برنامه‌ریزی حرکات متنه خورده کار سو را خکننده برد مدار استفاده می‌شود.



ابزار طراحی کامپیوتروی در هر فازی از پردازش استفاده می‌شود دو وظیفه بسیار مشکل عبارتند از:

- Channel routing
- Cell layout

که بعد از اینکه ارتباطات و اتصالات مدار کامل شد، این دو قسمت انجام می‌شوند.



- ❖ هدف طراحی مداری روی تراشه است که کمترین مساحت و طول اتصالات و بیشترین سرعت را داشته باشد.
- ❖ هدف قرار دادن سلول‌ها روی تراشه به گونه‌ای است که آنها روی هم قرار نگیرند و بنابراین فضایی نیز برای سیم‌های ارتباطی وجود دارد که باید بین سلول‌ها قرار گیرند.
- ❖ کanal‌یابی ، مسیر ویژه‌ای را برای هر سیم که از فواصل بین سلول‌ها استفاده می‌کند ، پیدا می‌کند.



## هدایت ربات:

- ✓ یک ربات می‌تواند در یک فضای پیوسته با یک مجموعه نامحدودی از حالات و عملیات ممکن حرکت کند.
- ✓ ربات‌های واقعی باید قابلیت تصحیح اشتباهات را در خواندن حسگرها و کنترل موتور داشته باشند.

دانشگاه سامانه  
پژوهی

## خط تولید خودکار:

در مسائل سرهمبندی ، مشکل یافتن قانونی است که تکه‌های چند شیئی را جمع کند. اگر ترتیب نادرست انتخاب شود ، راهی نیست که بتوان قسمت‌های بعدی را بدون از نو انجام دادن قسمت‌های قبلی ، اضافه کرد.

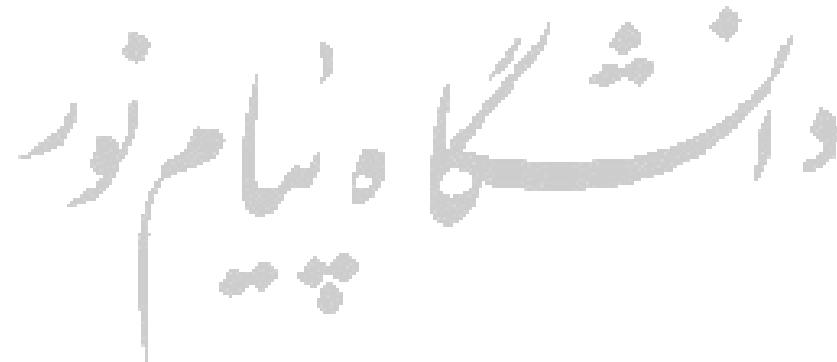
کنترل یک مرحله در دنباله ، یک مسئله جستجوی پیچیده هندسی است که ارتباط نزدیکی با هدایت ربات دارد. از این رو تولید مابعدهای مجاز گران‌ترین قسمت دنباله سرهمبندی است و استفاده از الگوریتم‌های آگاهانه برای کاهش جستجو ، ضروری است.





جستجو برای راه حل:

- ✓ نگهداری و گسترش یک مجموعه از دنباله های راه حل ناتمام.
- ✓ جستجوی حالت های موجود و یافتن راه حل بنا بر اصل جستجو.



## تولید دنباله‌های عمل:

فرایند گسترش حالت: فرایندهایی که از طریق تولید مجموعه جدیدی از حالات، عملگرهای در حالت جاری را به کار گرفته، و نتیجتاً حالت هدف را در مجموعه وارد می‌کند.

اصل جستجو: انتخاب یک حالت و کنار گذاشتن بقیه برای بعد، زمانی که اولین انتخاب به حل مسئله منجر نشود.

ریشه درخت جستجو: یک گره جستجو است که با حالت اولیه مطابقت دارد.

گره‌های برگی درخت: حالاتی هستند که دارای فرزندی در درخت نیستند.

## ساختارهای داده برای درخت‌های جستجو:

گره به عنوان یک ساختار داده با پنج قسمت به شرح زیر است:

- ❖ وضعیتی که گره در فضای حالات دارا می‌باشد.
- ❖ گره‌ای که در جستجوی درخت ، گره جدیدی را تولید کرده است (گره والد).
- ❖ عملگری که برای تولید گره به کار رفته است.
- ❖ تعداد گره‌های مسیر ، از ریشه تا گره موردنظر (عمق گره).
- ❖ هزینه مسیر ، از حالت اولیه تا گره.

### تفاوت بین گره‌ها و حالت‌ها:

گره‌ها عمق و والد دارند؛ در صورتی که حالت‌ها شامل چنین چیزهایی نیستند.

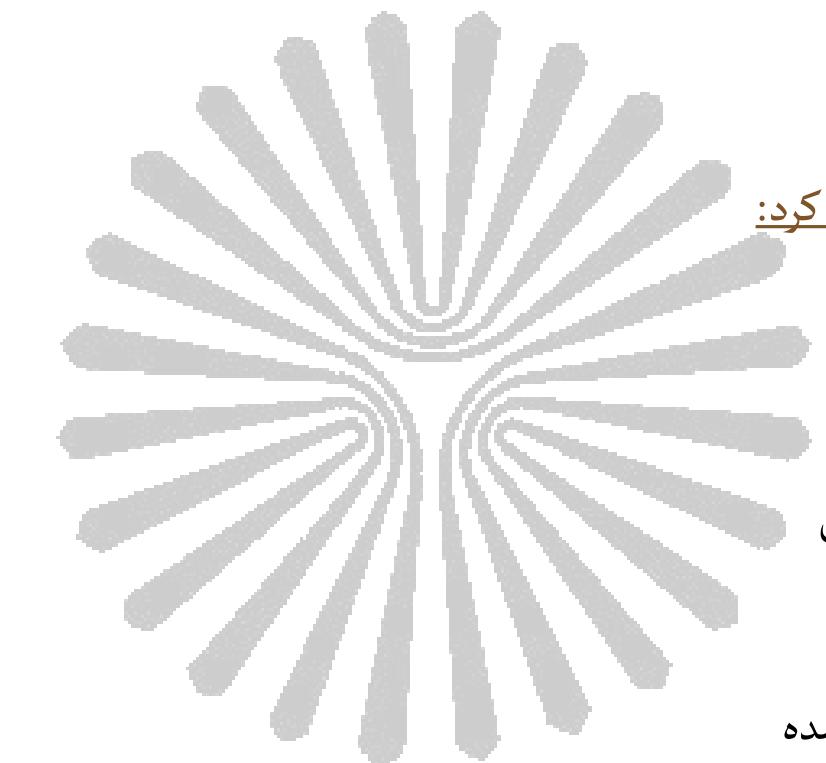
استراتژی جستجو:

استراتژی‌ها باید دارای ۴ معیار زیر باشند:

- ❖ کامل بودن
- ❖ پیچیدگی زمانی
- ❖ پیچیدگی فضا
- ❖ بهینگی

دانشگاه سامانه  
پویا

ما 6 استراتژی را بررسی خواهیم کرد:



دانشگاه سامانه  
پویا

جستجوی سطحی

جستجوی با هزینه یکسان

جستجوی عمقی

جستجوی عمقی محدود شده

جستجوی عمیق‌کننده تکراری

جستجوی دوطرفه

## جستجوی سطحی:

در این استراتژی که بسیار سیستماتیک است، ابتدا گره ریشه، و سپس تمام گره‌های دیگر گسترش داده می‌شوند.

به عبارت کلی‌تر، تمام گره‌های عمیق  $d$ ، قبل از گره‌های عمیق  $d+1$  گسترش داده می‌شوند.

## مزایا:

جستجوی سطحی، کامل و بهینه می‌باشد زیرا هزینه مسیر، یک تابع کاهش‌نیابنده از عمق گره است.

## معایب:

مرتبه زمانی  $O(bd)$  می‌باشد که نمایی است.

نیاز به حافظه زیاد.

جستجوی با هزینه یکسان:

در این استراتژی ، در شرایط عمومی ، اولین راه حل ، ارزان‌ترین راه نیز هست.

اگر هزینه مسیر توسط تابع  $g(n)$  اندازه‌گیری شود ، در این صورت جستجوی سطحی همان جستجوی با هزینه یکسان است با:

$$g(n) = \text{DEPTH}(n)$$

دانشگاه سامانه  
پویا

## جستجوی عمقی :

این استراتژی ، یکی از گره‌ها را در پائین‌ترین سطح درخت بسط می‌دهد ؛ اما اگر به نتیجه نرسید ، به سراغ گره‌هایی در سطوح کم عمیق‌تر می‌رود.

## مزایا:

این جستجو ، نیاز به حافظه نسبتاً کمی فقط برای ذخیره مسیر واحدی از ریشه به یک گره برگی ، و گره‌های باقی‌مانده بسط داده نشده دارد.

پیچیدگی زمانی  $O(bm)$  می‌باشد. به طوریکه  $b$  فاکتور انشعاب فضای حالت ، و  $m$  حداکثر عمق درخت باشد.



معایب:

اگر مسیری را اشتباه طی کند ، هنگام پائین رفتن گیر می کند.

جستجوی عمقی نه کامل و نه بهینه است.

در درخت های با عمق نامحدود و بزرگ این استراتژی کار نمی کند.

# دانشگاه سامانه

## جستجوی عمقی محدود شده:

این استراتژی ، برای رهایی از دامی که جستجوی عمقی در آن گرفتار می شد ، از یک برش استفاده می کند .  
جستجوی عمقی محدود شده کامل است اما بهینه نیست .

زمان و پیچیدگی فضای جستجوی عمقی محدود شده ، مشابه جستجوی عمقی است . این جستجو پیچیدگی زمانی  
و فضای  $O(bL)$  را خواهد داشت ، که  $L$  محدوده عمق است .



در یک درخت جستجوی نمایی ، تقریباً تمام گره‌ها در سطح پائین هستند ، بنابراین موردي ندارد که سطوح بالایی چندین مرتبه بسط داده شوند. تعداد بسط‌ها در یک جستجوی عمقی محدود شده با عمق  $d$  و فاکتور انشعاب  $b$  به قرار زیر است:

$$1+b+b^2+\dots+b^{d-2}+b^{d-1}+b^d$$



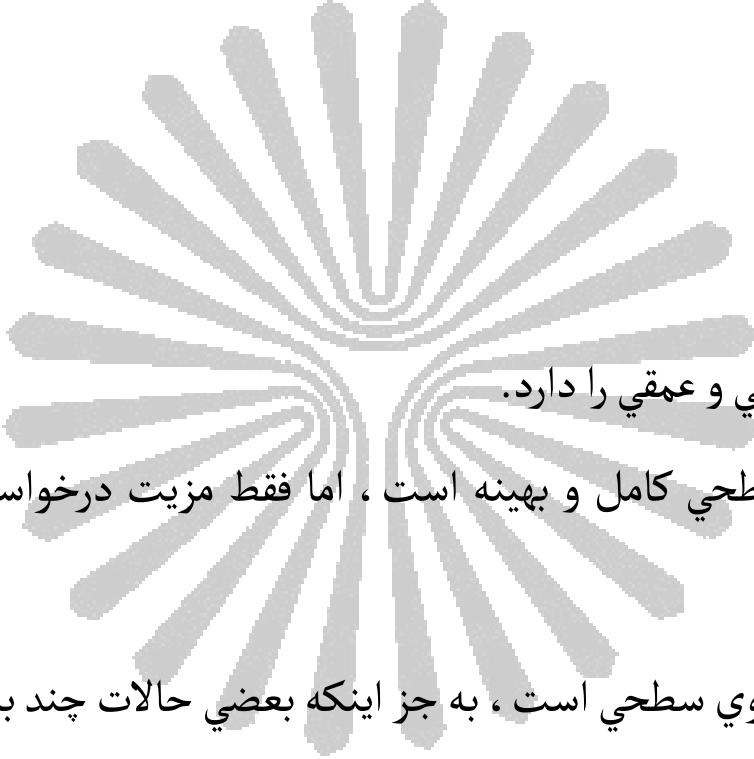
## جستجوی عمیق‌کننده تکراری:

قسمت دشوار جستجوی عمیق محدود شده ، انتخاب یک محدوده خوب است.

اگر محدوده عمق بهتری را پیدا کنیم ، این محدوده ، ما را به سوی جستجوی کاراتری سوق می دهد. اما برای بیشتر مسائل ، محدوده عمقی مناسب را تا زمانی که مسئله حل نشده است ، نمی شناسیم.

جستجوی عمیق‌کننده تکراری استراتژی است که نظریه انتخاب بهترین محدوده عمیقی ، توسط امتحان تمام محدوده مسیرهای ممکن را یادآوری می کند.





مزایا:

ترکیبی از مزایایی جستجوی سطحی و عمقی را دارد.

این جستجو مانند جستجوی سطحی کامل و بهینه است ، اما فقط مزیت درخواست حافظه اندک را از جستجوی عمقی دارد.

مرتبه بسط حالات مشابه جستجوی سطحی است ، به جز اینکه بعضی حالات چند بار بسط داده می شوند.

# دانشگاه سامانه پویا

در جستجوی عمیق‌کننده تکراری ، گره‌های سطوح پائینی یک بار بسط داده می‌شوند ، آنها یی که یک سطح بالاتر قرار دارند دوبار بسط داده می‌شوند و الی آخر تا به ریشه درخت جستجو برسد ، که  $d+1$  بار بسط داده می‌شوند.

بنابراین مجموع دفعات بسط در این جستجو عبارتست از:

$$(d+1)1+(d)b+(d-1)b^2+\dots+3bd-2+2bd-1+1bd$$

پیچیدگی زمانی این جستجو هنوز  $O(bd)$  است ، و پیچیدگی فضا  $O(bd)$  است.

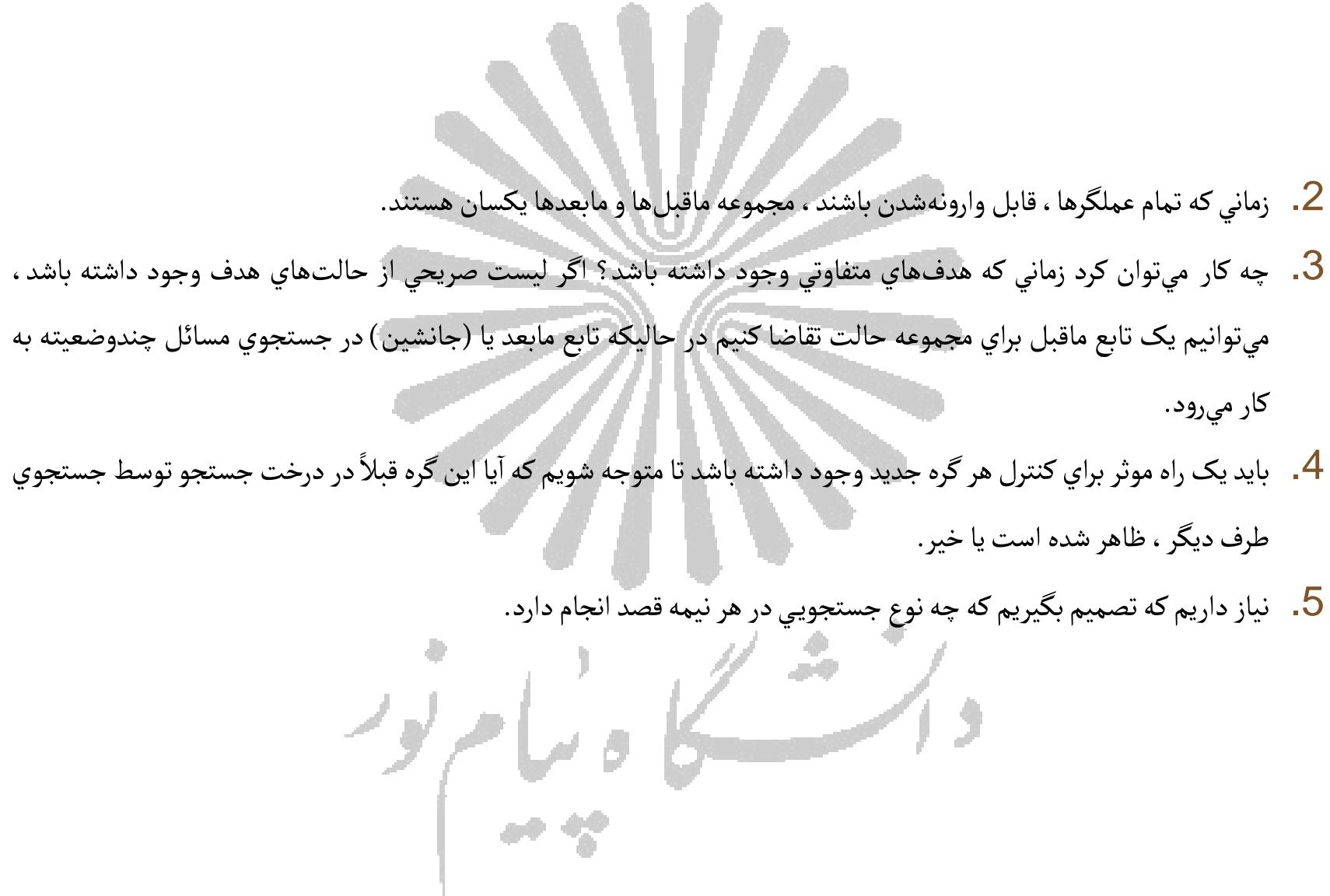
در حالت کلی ، عمیق‌کننده تکراری ، روش جستجوی برتری است ؛ زمانی که فضای جستجوی بزرگی وجود دارد و عمق راه حل نیز مجهول است.

## جستجوی دوطرفه:

ایده جستجوی دوطرفه در واقع شبیه‌سازی جستجویی به سمت جلو از حالت اولیه و به سمت عقب از هدف است و زمانی که این دو جستجو به هم برسند، متوقف می‌شود.

برای پیاده‌سازی الگوریتم سؤالات زیر باید پاسخ داده شوند:

۱. سؤال اصلی این است که، جستجو از سمت هدف به چه معنی است؟ ماقبل‌های (*predecessors*) یک گره  $n$  را گره‌هایی درنظر می‌گیریم که  $n$  مابعد (*SUCCESSOR*) آنها باشد. جستجو به سمت عقب بدین معناست که تولید ماقبل‌ها از گره هدف آغاز شود.



2. زمانی که تمام عملگرها، قابل وارونه شدن باشند، مجموعه ماقبلها و مابعدها یکسان هستند.
3. چه کار می توان کرد زمانی که هدف های متفاوتی وجود داشته باشد؟ اگر لیست صریحی از حالت های هدف وجود داشته باشد، می توانیم یک تابع ماقبل برای مجموعه حالت تقاضا کنیم در حالیکه تابع مابعد یا (جانشین) در جستجوی مسائل چند وضعیتی به کار می رود.
4. باید یک راه موثر برای کنترل هر گره جدید وجود داشته باشد تا متوجه شویم که آیا این گره قبلًا در درخت جستجو توسط جستجوی طرف دیگر، ظاهر شده است یا خیر.
5. نیاز داریم که تصمیم بگیریم که چه نوع جستجویی در هر نیمه قصد انجام دارد.

## مقایسه استراتژی‌های جستجو:

ارزیابی استراتژی‌های جستجو.  $b$  فاکتور انشعاب،  $d$  عمل باسخ،  $m$  محدودیت عمق درخت جستجو،  $l$  محدودیت عمق است.

Criterion	Breadth-First	Uniform-Cost	Depth-First	Depth-Limited	Iterative Deepening	Bidirectional (if applicable)
Time	$b^d$	$b^d$	$b^m$	$b^l$	$b^d$	$b^{d/2}$
Space	$b^d$	$b^d$	$bm$	$bl$	$bd$	$b^{d/2}$
Optimal?	Yes	Yes	No	No	Yes	Yes
Complete	Yes	Yes	No	Yes, if $l \geq d$	Yes	Yes



## اجتناب از حالات تکراری:

برای مسائل زیادی ، حالات تکراری غیرقابل اجتناب هستند. این شامل تمام مسائلی می شود که عملگرها قابل وارونه شدن باشند ، مانند مسائل مسیریابی و کشیش‌ها و آدمخوارها.



سه راه برای حل مشکل حالات تکراری برای مقابله با افزایش مرتبه و سریزی فشار کامپیوتر وجود دارد:

به حالتی که هم اکنون از آن آمده‌اید، برنگردید. داشتن تابع بسط (یا مجموعه عملگرها) از تولید مابعدهایی که مشابه حالتی هستند که در آنجا نیز والدین این گره‌ها وجود دارند، جلوگیری می‌کند.

۱. از ایجاد مسیرهای دور پرهیزید. داشتن تابع بسط (یا مجموعه عملگرها) از تولید مابعدهای یک گره که مشابه اجداد آن گره است، جلوگیری می‌کند.

۲. حالتی را که قبلاً تولید شده است، مجدداً تولید نکنید. این مسئله باعث می‌شود که هر حالت در حافظه نگهداری شود، پیچیدگی فضایی  $O(bd)$  داشته باشد. بهتر است که به  $O(S)$  تعداد کل حالات در فضای حالت ورودی است.



## جستجوی ارضاء محدودیت (Constraint Satisfaction Problem)

نوع خاصی از مسئله است که **CSP**، حالات توسط مقادیر مجموعه‌ای از متغیرها تعریف می‌شوند و آزمون هدف مجموعه‌ای از محدودیت‌ها را به آنها اختصاص می‌دهد که متغیر ملزم به پیروی از آنها هستند.



CSP‌ها می‌توانند توسط الگوریتم‌های جستجوی geneal-purpose حل شوند، اما به علت ساختار خاص آنها، الگوریتم‌هایی صرفاً برای CSP‌هایی طرح می‌شوند که از الگوریتم‌های عمومی کارآیی بهتری دارند.

محدودیت‌ها به گونه‌های مختلفی ظاهر می‌شوند.

❖ محدودیت‌های یکتا

❖ محدودیت‌های دودویی

❖ محدودیت‌های مطلق

❖ محدودیت‌های اولویت‌دار



- 
- ✓ در CSP های گسته که دامنه های آن محدود هستند ، محدودیت ها می توانند به سادگی توسط شمردن ترکیبات مجاز مقادیر نمایش داده شوند.
  - ✓ با استفاده از یک شماره گذاری ، هر CSP گسته می تواند به یک CSP دودویی تبدیل شود.



در حالتی که تمام متغیرها، تعیین نشده‌اند:

چطور یک الگوریتم جستجوی همه منظوره را در یک **CSP** به کار ببریم:

عملگرها مقداری را به یک متغیر از مجموعه مقادیر ممکن، نسبت می‌دهند.

آزمون هدف تمام متغیرها کنترل می‌کند که آیا مقدار گرفته‌اند و تمام محدودیت‌ها از بین رفته‌اند یا خیر.

توجه کنید که حداقل عمق درخت جستجو در  $n$  و تعداد متغیرها و تمام راه حل‌ها در عمق  $n$  هستند.

جستجوی عمقی روی یک **CSP** زمان جستجو را تلف می‌کند زمانی که محدودیت‌ها قبلًا مختلف شده باشند.

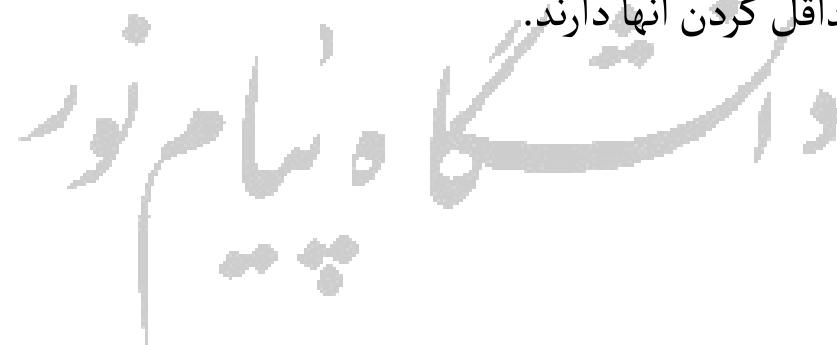
فصل چهارم:

## روش‌های جستجو آگاهانه

## جستجوی بهترین:

این استراتژی به این صورت بیان می‌شود که در یک درخت، زمانی که گره‌ها مرتب می‌شوند، گره‌ای که بهترین ارزیابی را داشته باشد، قبل از دیگر گره‌ها بسط داده می‌شود.

**هدف:** یافتن راه حل‌های کم‌هزینه است، این الگوریتم‌ها عموماً از تعدادی معیار تخمین برای هزینه راه حل‌ها استفاده می‌کنند و سعی بر حداقل کردن آنها دارند.



حداقل هزینه تخمین زده شده برای رسیدن به هدف: جستجوی حریصانه

یکی از ساده‌ترین استراتژی‌های جستجوی بهترین، به حداقل رساندن هزینه تخمین زده شده برای رسیدن به هدف است. بدین صورت که حالت گره‌ای که به حالت هدف نزدیک‌تر است، ابتدا بسط داده می‌شود.

تابع کشف‌کننده: هزینه رسیدن به هدف از یک حالت ویژه می‌تواند تخمین زده شود اما دقیقاً تعیین نمی‌شود. تابعی که چنین هزینه‌هایی را محاسبه می‌کند تابع کشف‌کننده  $h$  نامیده می‌شود.

جستجوی حریصانه: جستجوی بهترین که  $h$  را به منظور انتخاب گره بعدی برای بسط استفاده می‌کند، جستجوی حریصانه (greedy search) نامیده می‌شود.

## ویژگی های جستجوی حریصانه:

- ❖ جستجوی حریصانه از لحاظ دنبال کردن یک مسیر ویژه در تمام طول راه به طرف هدف ، مانند جستجوی عمقی است ، اما زمانی که به بن بست می رسد ، برمی گردد.
- ❖ این جستجو بینه نیست و ناکامل است.
- ❖ پیچیدگی زمانی در بدترین حالت برای جستجوی حریصانه  $O(bm)$  ، که  $m$  حداقل عمق فضای جستجو است.
- ❖ جستجوی حریصانه تمام گره ها را در حافظه نگه می دارد ، بنابراین پیچیدگی فضای آن مشابه پیچیدگی زمانی آن است.
- ❖ میزان کاهش پیچیدگی به مسئله و کیفیت تابع  $h$  بستگی دارد.

## حداقل سازی مجموع هزینه مسیر: جستجوی $A^*$

جستجو با هزینه یکسان ، هزینه مسیر ،  $g(n)$  را نیز حداقل می کند.

با ترکیب دو تابع ارزیابی داریم:

$$f(n) = g(n) + h(n)$$

: هزینه مسیر از گره آغازین به گره  $n$  را به ما میدهد.

: هزینه تخمین زده شده از ارزانترین مسیر از  $n$  به هدف است

و ما داریم:

$$f(n) = \underline{\text{هزینه تخمین زده ارزانترین راه حل از طریق } n}$$

### کشف‌کنندگی قابل قبول:

تابع  $h$  را که هزینه‌ای بیش از تخمین برای رسیدن به هدف نداشته باشد، یک کشف‌کنندگی قابل قبول (admissible heuristic) گویند.

### جستجوی $A^*$ :

جستجوی بهترین که  $f$  به عنوان تابع ارزیاب و یک تابع  $h$  قابل قبول استفاده می‌کند، به عنوان جستجوی  $A^*$  شناخته می‌شود.

## رفتار جستجوی $A^*$

نگاهی گذرا به اثبات کامل و بهینه بودن  $A^*$ :

مشاهده مقدماتی:

تقریباً تمام کشف‌کنندگی‌های مجاز دارای این ویژگی هستند که در طول هر مسیری از ریشه، هزینه  $f$  هرگز کاهش پیدا نمی‌کند.

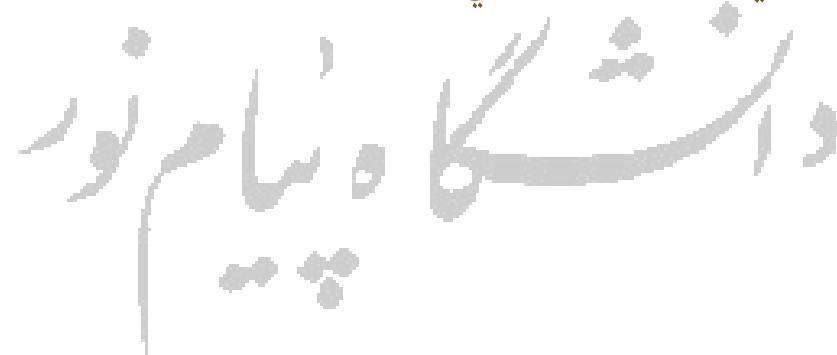
این خاصیت برای کشف‌کنندگی، خاصیت یکنواهی (monotonicity) گفته می‌شود.

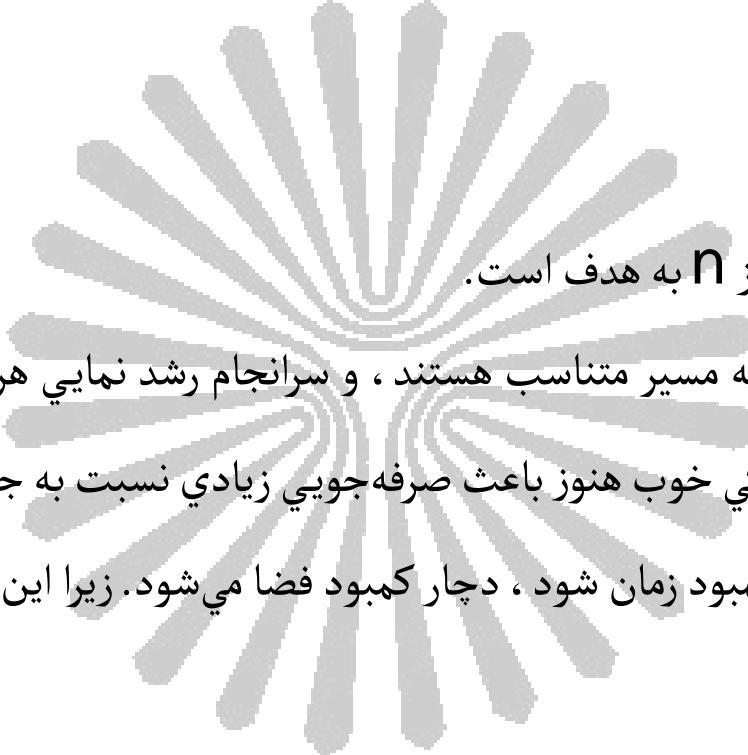
اگر یکنوا نباشد، با ایجاد یک اصلاح جزئی آن را یکنوا می‌کنیم.

بنابراین هر گره جدیدی که تولید می شود ، باید کنترل کنیم که آیا هزینه  $f$  این گره از هزینه  $f$  پدرش کمتر است یا خیر. اگر کمتر باشد ، هزینه  $f$  پدر به جای فرزند می نشیند:

بنابراین:

$f$  همیشه در طول هر مسیری از ریشه غیرکاہشی خواهد بود ، مشروط بر اینکه  $h$  امکان پذیر باشد.





$h^*(n)$ : هزینه واقعی رسیدن از  $n$  به هدف است.

در استفاده عملی ، خطاهای با هزینه مسیر متناسب هستند ، و سرانجام رشد نمایی هر کامپیوتر را تسخیر می کند.

البته ، استفاده از یک کشف کنندگی خوب هنوز باعث صرفه جویی زیادی نسبت به جستجوی نا آگاهانه می شود.

$A^*$  معمولاً قبل از اینکه دچار کمبود زمان شود ، دچار کمبود فضا می شود. زیرا این جستجو تمام گره های تولید شده را در حافظه ذخیره می کند.



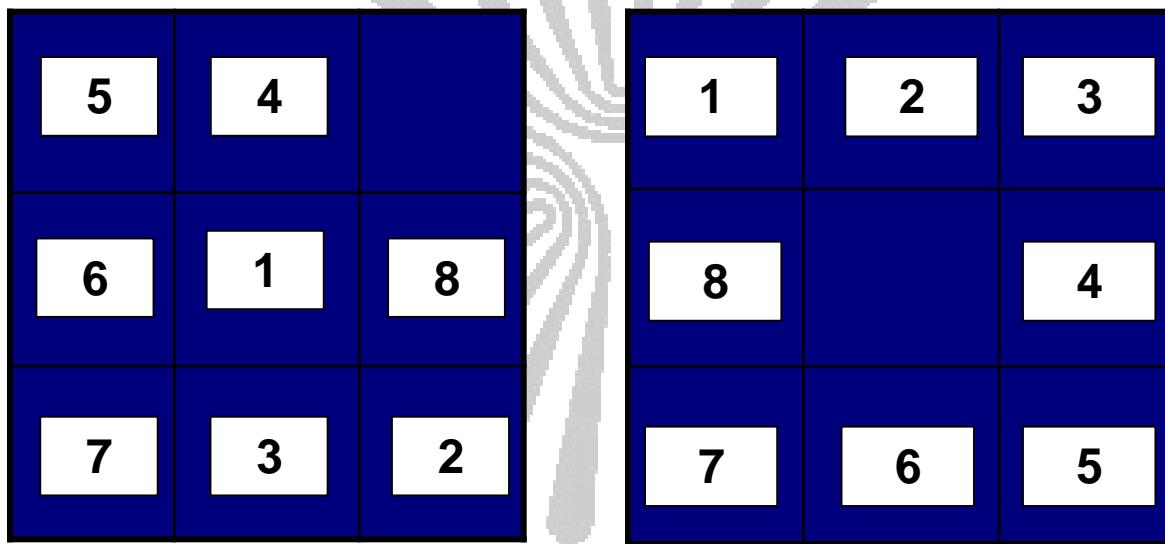
توابع کشف کننده:

مسئله 8 را بررسی می کنیم:

معمای 8 یکی از مسائل اولیه کشف کنندگی بود.

هدف: لغزاندن چهارخانه ها به طور افقی یا عمودی به طرف فضای خالی است تا زمانی که ساختار کلی مطابق با هدف (goal) باشد.





Start State

Goal State

اگر خواستار یافتن راه حل های کوتاه باشیم ، به یک تابع کشف کننده نیاز داریم که هرگز در تعداد مراحل به هدف اغراق نکند. در اینجا ما دو کاندید داریم:

$\square h_1$  = تعداد چهارخانه هایی که در مکان های نادرست هستند.  $h_1$  یک کشف کننده مجاز است ، زیرا واضح است که هر چهارخانه ای که خارج از مکان درست باشد حداقل یکبار باید جابجا شود.

$\square h_2$  = مجموع فواصل چهارخانه ها از مکان های هدف صحیح شان است. فاصله ای که ما حساب می کنیم ، مجموع فواصل عمودی و افقی است که بعضی وقتها **Manhattan city block distance** و یا **distance** نامیده می شود.

## اثر صحت کشف‌کنندگی بر کارایی:

یک راه برای تشخیص کیفیت کشف‌کنندگی فاکتور انشعاب مؤثر  $b^*$  است. اگر مجموع تعداد گره‌های بسط داده شده توسط  $A^*$  برای یک مسئله ویژه  $N$  باشد و عمق راه حل  $d$ ، سپس  $b^*$  فاکتور انشعابی است که یک درخت یکنواخت با عمق  $d$  خواهد داشت تا گره‌های  $N$  را نگهدارد. بنابراین:

$$N = 1 + b^* + (b^*)^2 \dots + (b^*)^d$$

■ معمولاً فاکتور انشعاب مؤثر که توسط کشف‌کنندگی نمایش داده می‌شود، مقدار ثابتی دارد.

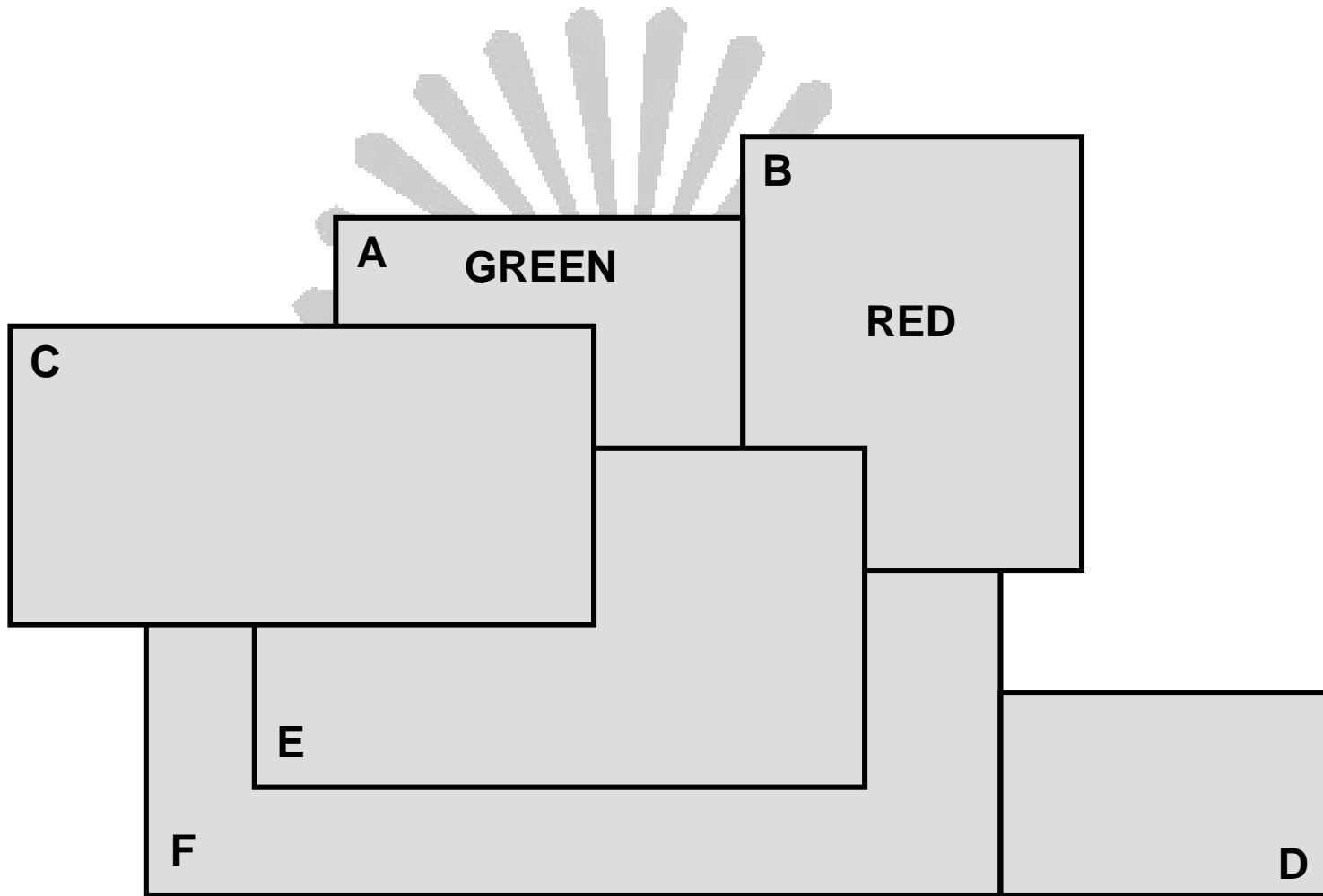
■ یک کشف‌کنندگی خوب طراحی شده،  $b^*$  در حدود 1 دارد.

## کشف‌کننده‌ها برای مسائل ارضا محدودیت:

- مسئله ارضا محدودیت شامل یک سری از متغیرهایی است که، ویژگی‌های زیر را دارا هستند:
- ✓ می‌توانند مقادیری را از دامنه داده شده دریافت کنند.
  - ✓ با یک سری از محدودیت‌ها، ویژگی‌های راه حل را مشخص کنند.

رنگ‌آمیزی نقشه نمونه‌ای از این کشف‌کننده‌هاست:

هدف رنگ‌آمیزی نقشه، اجتناب از رنگ‌آمیزی مشابه دو کشور همسایه است.



**ما حداقل از سه رنگ (قرمز ، آبی ، سبز) می توانیم استفاده کنیم:**

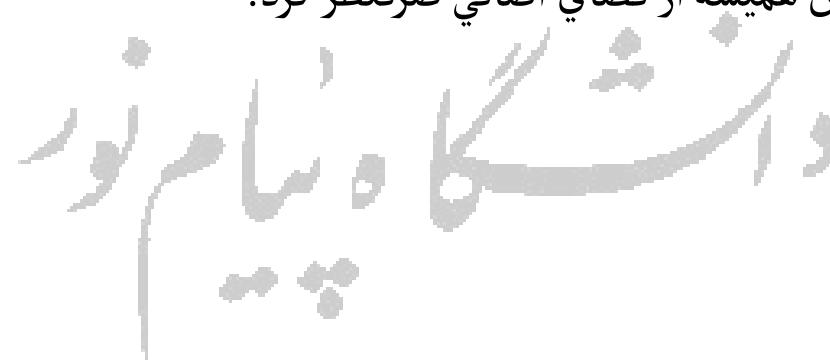
اگر رنگ سبز را برای کشور A ، قرمز را برای B ، انتخاب کنیم ، کشور E باید آبی باشد. در این صورت ما ناچاریم که C را به رنگ قرمز درآوریم و F سبز باشد. رنگ آمیزی D با رنگ آبی یا قرمز ، بستگی به راه حل دارد. در این حالت مسئله بدون هیچگونه جستجویی حل می شود.



## جستجوی :SMA\*

الگوریتم  $A^*$  محدود حافظه، جستجوی اجرایی SMA\* ساده شده (Simplified-Memory-BoundedA\*) می باشد.

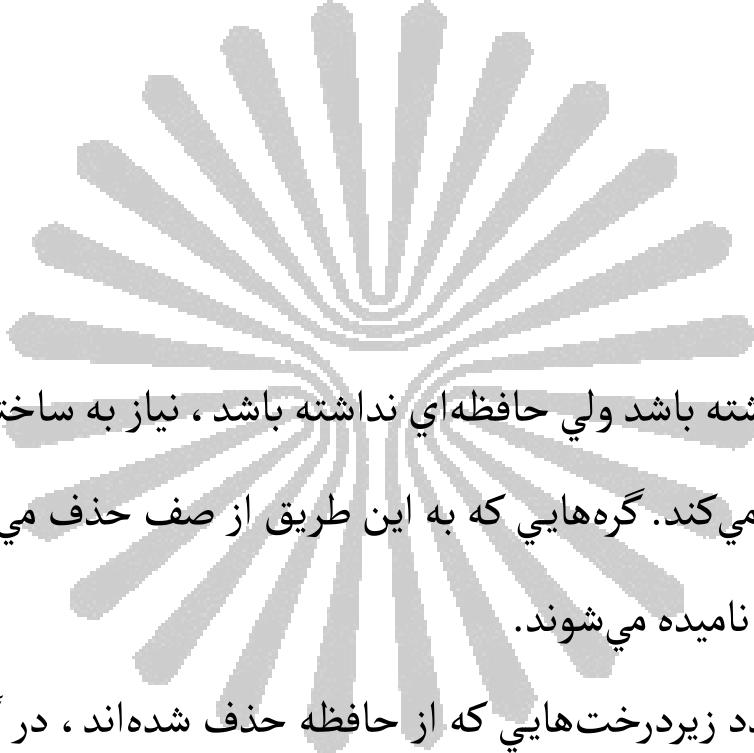
این الگوریتم، قادر است تا از تمام حافظه موجود برای اجرای جستجو استفاده کند. استفاده از حافظه بیشتر کارایی جستجو را وسعت می بخشد. می توان همیشه از فضای اضافی صرفنظر کرد.



## SMA\* دارای خواص زیر است:

- ❖ می تواند از تمام حافظه قابل دسترس استفاده کند.
- ❖ از حالات تکراری تا جایی که حافظه اجازه می دهد ، جلوگیری می کند.
- ❖ این الگوریتم کامل است به شرط آنکه حافظه برای ذخیره کم عمقدترین مسیر راه حل کافی باشد.
- ❖ این الگوریتم بهینه است ، اگر حافظه کافی برای ذخیره کم عمقدترین مسیر راه حل کافی باشد. بعلاوه بهترین راه حلی را برمی گرداند که بتواند با حافظه موجود مطابقت داشته باشد.

❖ زمانی که حافظه موجود برای درخت جستجوی کامل کافی باشد ، جستجو Optimally efficient است.



طراحی SMA\* ساده است.

- زمانی که نیاز به تولید فرزند داشته باشد ولی حافظه‌ای نداشته باشد ، نیاز به ساختن فضا بر روی صفحه دارد. برای انجام این امر ، یک گره را حذف می‌کند. گره‌هایی که به این طریق از صفحه حذف می‌شوند ، گره‌هایی فراموش شده یا (forgotten nodes) نامیده می‌شوند.
- برای اجتناب از جستجوی مجدد زیردرخت‌هایی که از حافظه حذف شده‌اند ، در گره‌های اجدادی ، اطلاعاتی در مورد کیفیت بهترین مسیر در زیر درخت فراموش شده ، نگهداری می‌شود.



## الگوریتم‌های اصلاح تکراری

بهترین راه برای فهم الگوریتم‌های اصلاح تکراری درنظر داشتن تمام حالتی است که روی سطح یک دورنمایی در معرض دید قرار داده شده است. ارتفاع هر نقطه در دورنمای مطابق با تابع ارزیاب حالت آن نقطه است. ایده اصلاح تکراری، حرکت کردن در اطراف دورنمای و سعی بر یافتن قله‌های مرتفع است، که همانا راه حل‌های بهینه هستند.

الگوریتم‌های اصلاح تکراری معمولاً اثر حالت جاری را فقط حفظ می‌کنند، و توجهی فراتر از همسایگی آن حالت ندارند.



evaluation



Current  
state

الگوریتم‌های اصلاح تکراری سعی بر یافتن قله‌هایی بروی سطح حالات دارند، جائی که ارتفاع  
توسط تابع ارزیابی تعريف می‌شود.

این الگوریتم‌ها به دو گره اصلی تقسیم می‌شوند.

- ❖ الگوریتم‌های تپه‌نوردی (Hill-climbing)
- ❖ Simulated annealing



## ۱- الگوریتم‌های جستجوی تپه‌نوردی (Hill-climbing)

یک اصلاح خوب این است زمانی که بیش از یک فرزند خوب برای انتخاب وجود دارد ، الگوریتم بتواند به طور تصادفی از میان آنها یکی را انتخاب کند.

این سیاست ساده ، سه زیان عمده دارد:

❖ **Local Maxima**: یک ماکریم محلی ، برخلاف ماکریم عمومی ، قله‌ای است که پائین‌تر از بلندترین قله در فضای حالت است. زمانی که روی ماکریم محلی هستیم ، الگوریتم توقف خواهد نمود. اگرچه راه حل نیز ممکن است دور از انتظار باشد.

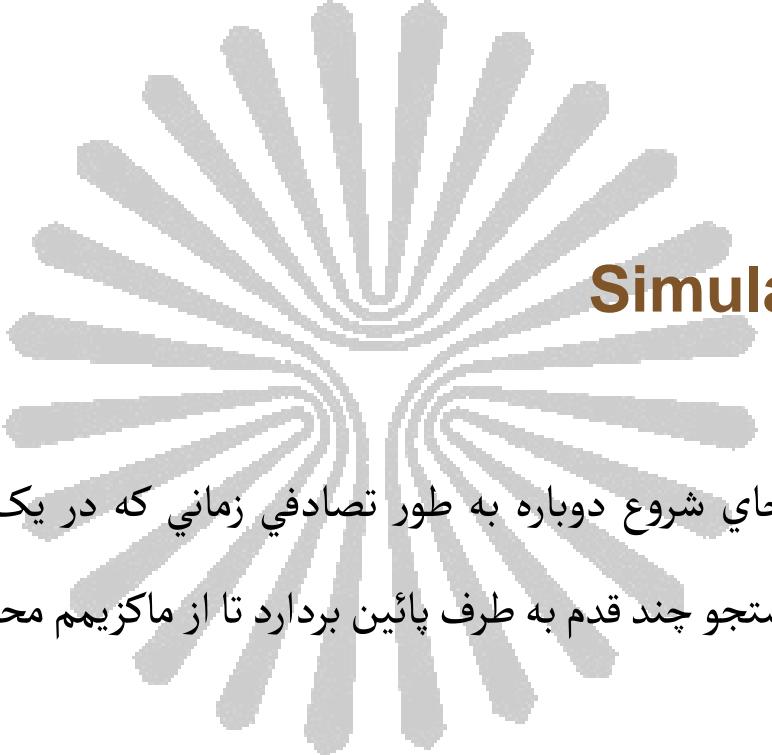
❖ **Plateaux**: یک فلات محوطه‌ای از فضای حالت است که تابع ارزیاب یکنواخت باشد. جستجو یک قدم تصادفی را برخواهد داشت.

❖ **Ridges**: نوک کوه ، دارای لبه‌های سراشیب است. بنابراین جستجو به بالای نوک کوه به آسانی می‌رسد ، اما بعد با ملایمت به سمت قله می‌رود. مگر اینکه عملگرهایی موجود باشند که مستقیماً به سمت بالای نوک کوه حرکت کنند. جستجو ممکن است از لبه‌ای به لبه دیگر نوسان داشته باشد و پیشرفت کمی را حاصل شود.

در هر مورد ، الگوریتم به نقطه‌ای می‌رسد که هیچ پیشرفتی نیست. اگر این اتفاق بیفتند ، تنها کار ممکن برای انجام دادن آغاز مجدد از نقطه شروع دیگری دوباره آغاز می‌شود.

موفقیت hill-climbing خیلی به ظاهر فضای حالت «سطح» بستگی دارد: اگر فقط ماکزیمم‌های محلی کمی وجود داشته باشد ، تپه‌نوردی با شروع تصادفی خیلی سریع راه حل خوبی را پیدا خواهد کرد.

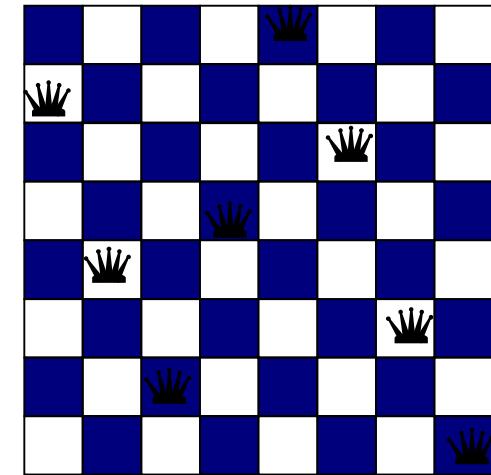
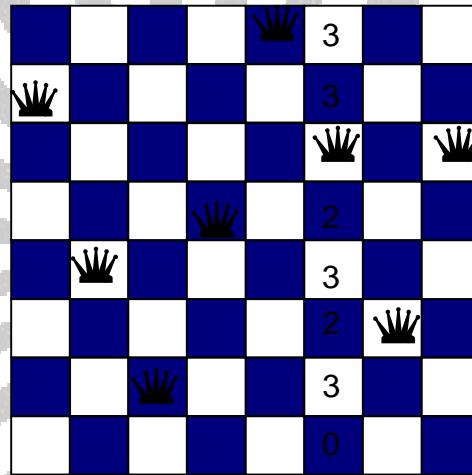
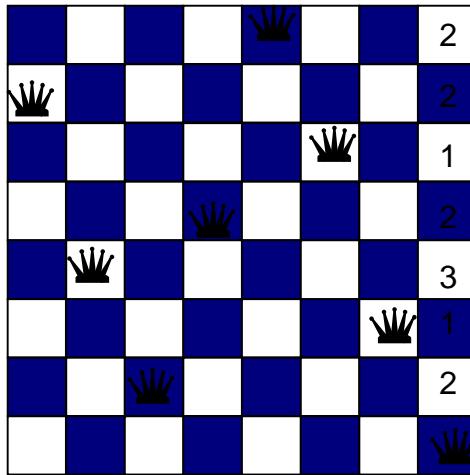




## Simulated annealing -2

در این گروه از الگوریتم‌ها به جای شروع دوباره به طور تصادفی زمانی که در یک ماکریم محلی گیر افتادیم، می‌توانیم اجازه دهیم که جستجو چند قدم به طرف پائین بردارد تا از ماکریم محلی فرار کند.





راه حل دو مرحله‌ای برای مسئله 8 وزیر با استفاده از حداقل برخوردها را نشان می‌دهد. در هر مرحله یک وزیر به منظور تعیین مجدد ستون انتخاب می‌شود. تعداد برخوردها (در این مورد ، تعداد وزیرهای حمله‌کننده) در هر چهارخانه نشان داده شده است. الگوریتم وزیر را به چهارخانه‌ای که حداقل برخورد را داشته باشد ، برای از بین بردن تصادفی برخوردها ، حرکت می‌دهد.

دانشکده سامانه های پژوهش



اگر حرکت واقعاً شرایط را بهبود بخشد، آن حرکت همیشه اجرا می‌شود.

پارامترهای مؤثر به شرح زیر می‌باشند:

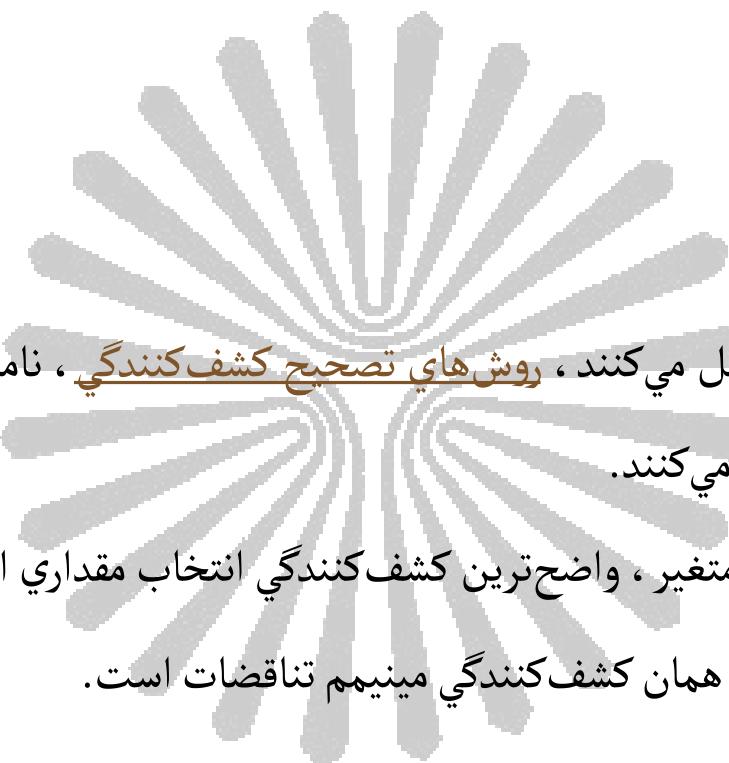
- $\Delta E$ : چگونگی ارزیابی.
  - $T$ : تعیین احتمال.
- الگوریتم شباخت صریحی با annealing (پردازشی که به طور آهسته مایعی را تا زمانی که یخ بیند سرد می‌کند)، گسترش یافته است. مقدارتابع مطابق با انرژی ورودی اتم‌های ماده است، و  $T$  با دما مطابقت دارد. جدول میزان دما را در جایی که پائین آمده است، تعیین می‌کند.

## کاربردها در مسائل ارض املاک محدودیت

مسائل ارض املاک محدودیت (CSP)، می‌توانند توسط روش‌های اصلاح تکراری با استفاده از موارد زیر حل شوند.

- ❖ مقدار دادن به تمام متغیرها.
- ❖ به کاربردن عملگرهای تغییر به منظور حرکت دادن ساختار به طرف یک راه حل.





الگوریتم‌هایی که CSP‌ها را حل می‌کنند، روش‌های تصحیح کشف‌کنندگی، نامیده می‌شوند، زیرا آنها تناقضات را در ساختار جاری مسئله اصلاح می‌کنند.

در انتخاب مقدار جدید برای یک متغیر، واضح‌ترین کشف‌کنندگی انتخاب مقداری است که کمترین مقدار تناقضات را با دیگر متغیرها نتیجه دهد، که همان کشف‌کنندگی مینیمم تناقضات است.

دانشگاه سامانه  
پژوهش

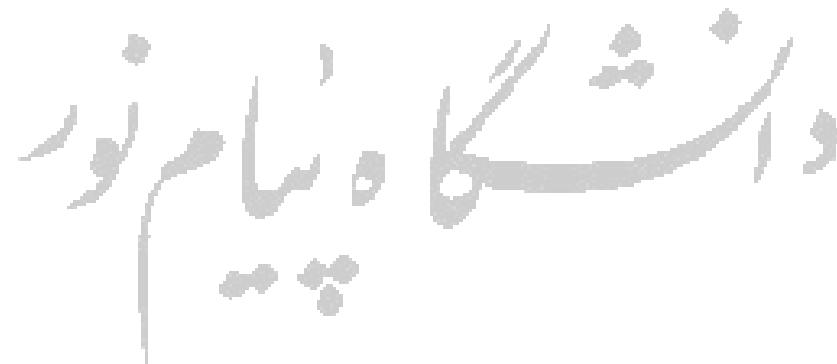
فصل پنجم :

# تئوری بازی

## بازی‌ها در نقش مسائل جستجو

رقبت انتزاعی، که در بازی‌های صفحه‌ای دیده می‌شود، موجب شده تا تئوری بازی جزء تحقیقات AI قرار بگیرد.

وضعیت بازی برای بازنمایی آسان است و عامل‌ها معمولاً به تعداد کمی از عملیات محدود می‌شوند.



دلايili که محققين قدیم ، شطرنج را به عنوان موضوعی در AI برگزیدند:

- ❖ بازي شطرنج کامپیوتري اثباتی بر وجود ماشینی است که اعمال هوشمندانه‌ای را انجام می‌دهند.
- ❖ سادگی قوانین
- ❖ وضعیت دنیا کاملاً برای برنامه شناخته شده است. (بازنمایی بازي به عنوان یک جستجو از طریق فضای موقعيت‌های ممکن بازي ، ساده است.)



عدم قطعیت به علت وجود اطلاعات گم شده رخ نمی‌دهد، اما به علت اینکه فرد زمانی برای محاسبه دقیق نتایج حرکت ندارد عدم قطعیت بوجود می‌آید.

در این مورد، فرد بر اساس تجربیات گذشته می‌تواند بهترین حدس را بزند.

# دانشگاه سامنور

پیچیدگی بازی‌ها، به طور کامل نوعی از عدم قطعیت را معرفی می‌کنند.

تصمیمات کامل در بازی‌های دونفره:

مورد کلی از یک بازی با دو بازیکن را در نظر می‌گیریم که آن را MIN, MAX می‌نامیم.



یک بازی به طور رسمی می‌تواند به عنوان نوعی از مسئله جستجو به همراه قسمت‌های زیر تعریف شود:

- ❖ حالت اولیه شامل مکان صفحه و تعیین نوبت حرکت هر بازیکن است.
- ❖ مجموعه‌ای از عملگرها که حرکات صحیح را که بازیکن می‌تواند انجام دهد، تعیین می‌کند.
- ❖ آزمون پایانی زمان بازی را تعیین می‌کند. حالتی را که بازی در آنها به پایان رسیده است حالات پایانی نامیده می‌شوند.
- ❖ تابع سودمندی (تابع امتیاز payoff) که مقدار عددی برای نتیجه بازی را تعیین می‌کند.



اگر به آن به عنوان یک مسئله جستجو نگاه شود ، جستجو برای دنبالهای از حرکات که منتهی به حالت پایانی می شد (مطابق با تابع سودمندی) ، و سپس پیشروی و ساخت اولین حرکت در دنباله بود.

اما حرکات **MIN** غیر قابل پیش‌بینی است :

بنابراین:

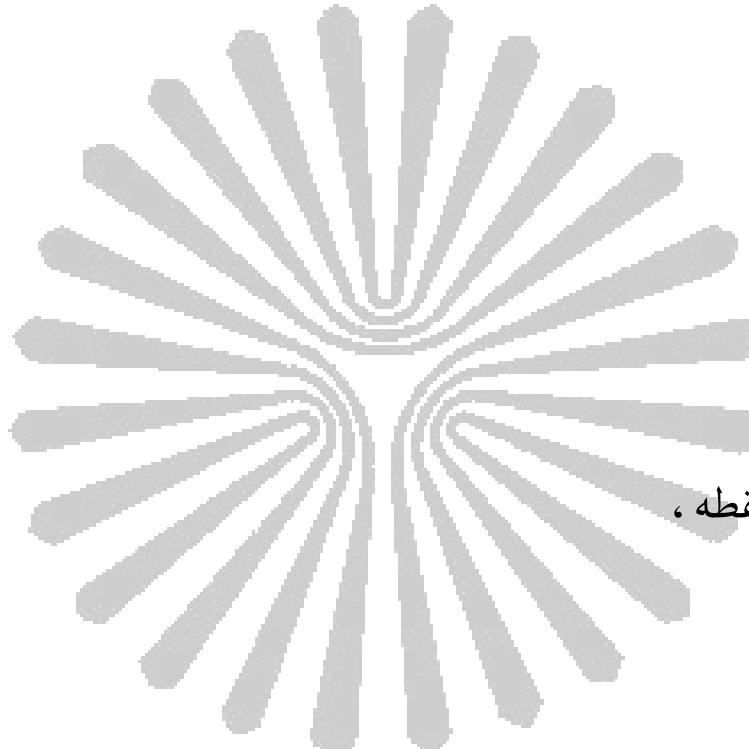
**MAX** باید استراتژی ای را بیابد که به یک حالت پایانی برنده بدون توجه به عملکرد **MIN** منجر شود ، که این استراتژی شامل حرکات درست برای **MAX** برای هر حرکت ممکن از **MIN** می باشد.



الگوریتم MINMAX به منظور تعیین استراتژی بهینه برای MAX طراحی شده است و از این رو می‌توان

بهترین حرکت را تصمیم‌گیری کرد. الگوریتم شامل ۵ مرحله است:

- . ۱ تولید درخت کامل بازی ، تمام راه تا مراحل پایانی
- . ۲ درخواست تابع سودمندی برای هر حالت پایانی به منظور بدست آوردن مقدارش.
- . ۳ از سودمندی حالات پایانی به منظور تعیین سودمندی گره‌ها یک مرحله بالاتر در درخت جستجو استفاده کنید.
- . ۴ بررسی مقادیر را از گره‌های برگی تا ریشه ، یک لایه در هر لحظه ، ادامه دهید.
- . ۵ احتمالاً مقادیر به بالای درخت می‌رسند ، MAX حرکتی را انتخاب می‌کند که به بالاترین مقدار منتهی می‌شود.



اگر:

$m$ : حد اکثر عمق درخت ،

$b$ : تعداد حرکات قانونی در هر نقطه ،

آنگاه:

زمان پیچیدگی الگوریتم  $O(b^m)$ ، **minimax** است.

الگوریتم یک جستجو عمیقی است.

تصمیمات ناقص:

الگوریتم **minimax** فرض می کند که برنامه زمان لازم برای جستجوی تمامی راههای ممکن وضعیت‌های پایانی را دارد که این فرض معمولاً عملی نیست.

الگوریتم مینی‌ماکس، به دو راه تغییر باید:

□ تابع سودمندی با تابع ارزیابی **EVAL** جایگزین شود.

□ آزمون پایانی با آزمون قطع **CUTOFF-TEST** جایگزین گردد.

تابع ارزیابی:

تابع ارزیابی تخمینی از سودمندی مورد انتظار بازی را اzmوقعيت داده شده برمی‌گرداند.

واضح است که ارائه یک برنامه بازی بی نهایت به کیفیت تابع ارزیابی بستگی دارد.



## چگونه به طور دقیق کیفیت را می‌توان اندازه‌گرفت؟

1. تابع ارزیابی با تابع سودمندی در مورد حالت پایانی باید به توافق برسند.
2. نباید زیاد طول بکشد! (اگر پیچیدگی را محدود نکنیم **minimax** به عنوان یک زیربرنامه فراخوانی می‌شود و مقدار دقیق وضعیت محاسبه می‌شود.) از این رو، معامله‌ای بین صحت تابع ارزیابی و هزینه زمان آن وجود دارد.
3. تابع ارزیابی باید به درستی شانس‌های واقعی برای برد را منعکس کند.

تابع ارزیابی فرض می‌گیرد که مقدار هر مهره می‌تواند به طور مستقل از دیگر مهره‌ها روی صفحه قضاوت شود. این نوع از تابع ارزیابی، تابع خطی وزن دار نامیده می‌شود.

این تابع می‌تواند به صورتی ذکر شود که  $W$ ‌ها وزن‌ها هستند و  $f$ ‌ها اعداد هر نوع مهره روی صفحه خواهند بود.



## قطع جستجو:

صریح‌ترین رهیافت برای کنترل میزان جستجو قراردادن محدودیتی برای داشتن یک عمق ثابت است ، بنابراین تست قطع برای تمام گره‌ها در زیر عمق  $d$  موفق می‌شود. عمق طوری انتخاب می‌شود که میزان زمان استفاده شده از آنچه که قوانین بازی اجازه می‌دهد تجاوز نکند.

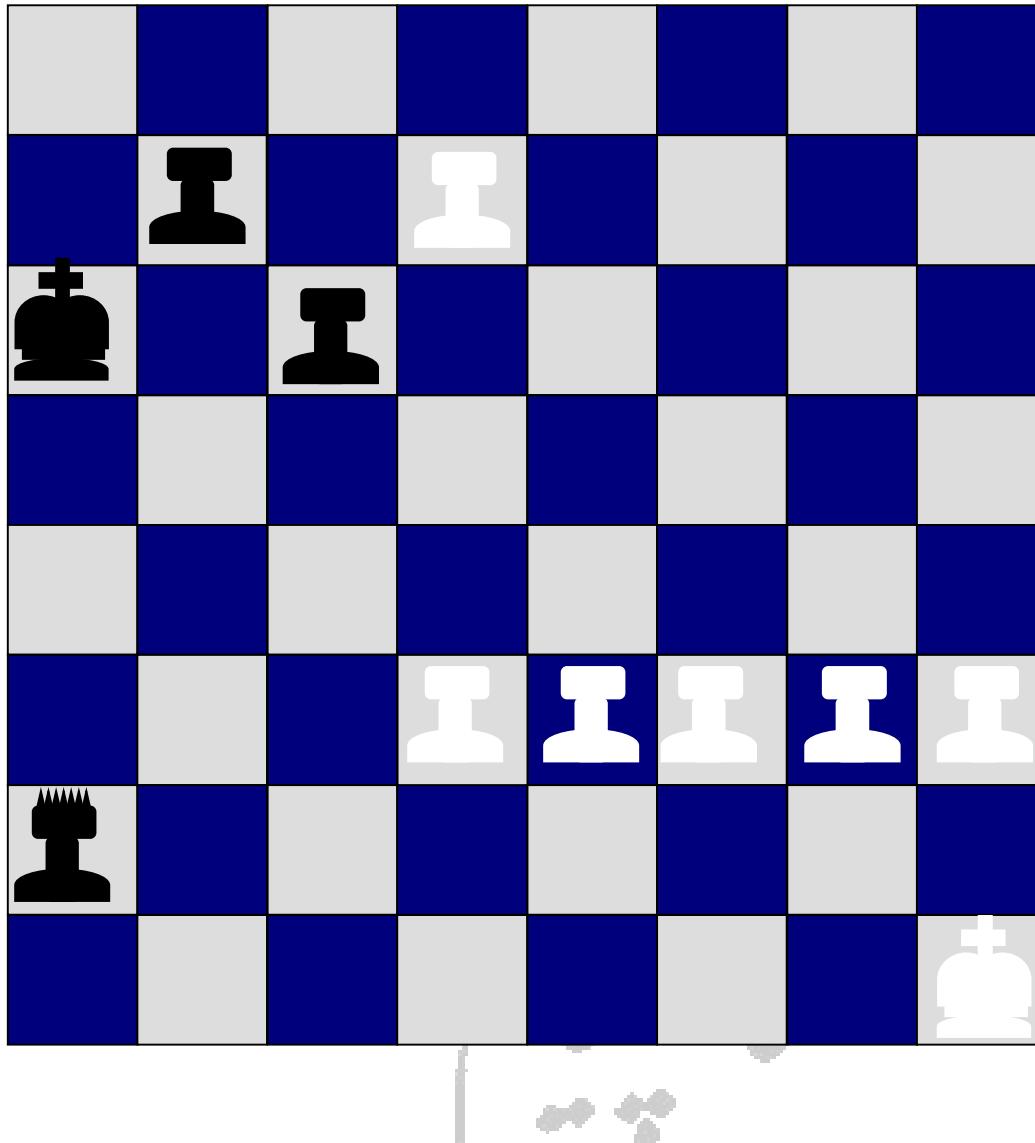
زمانی که ، وقت تمام می‌شود ، برنامه حرکت انتخابی توسط عمیق‌ترین جستجوی کامل شده را برمی‌گرداند.

به دلیل تخمینی بودن توابع ارزیابی این رهیافت‌ها می‌توانند نتایج ناخوشایندی را به همراه داشته باشند.

تابع ارزیابی فقط باید برای مواقعي به کاربرده شود که خاموش هستند، یعنی اينکه تقاوتهای چشمگیر در مقدار ، در آينده نزديك بعيد به نظر مي رسد.

این جستجوی فوق العاده حستحوي خاموش ناميده مي شود.





### مسئله افقی (horizonproblem)

رخ سیاه مانع از حرکت وزیر سفید به حالت افقی شده است و این موقعیت به نفع سیاه است. در حالی که برگ برنده در دست سفید است.

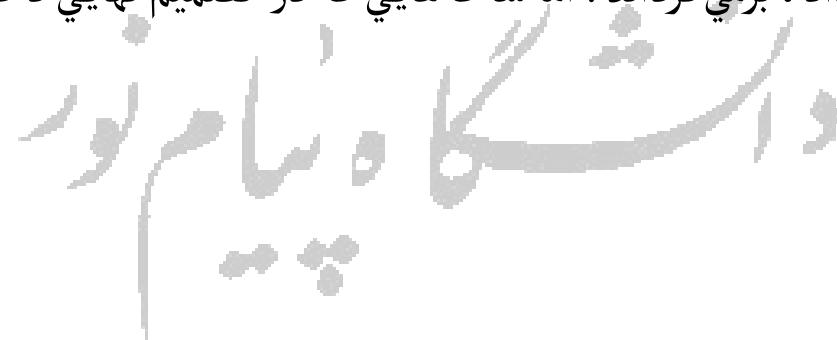


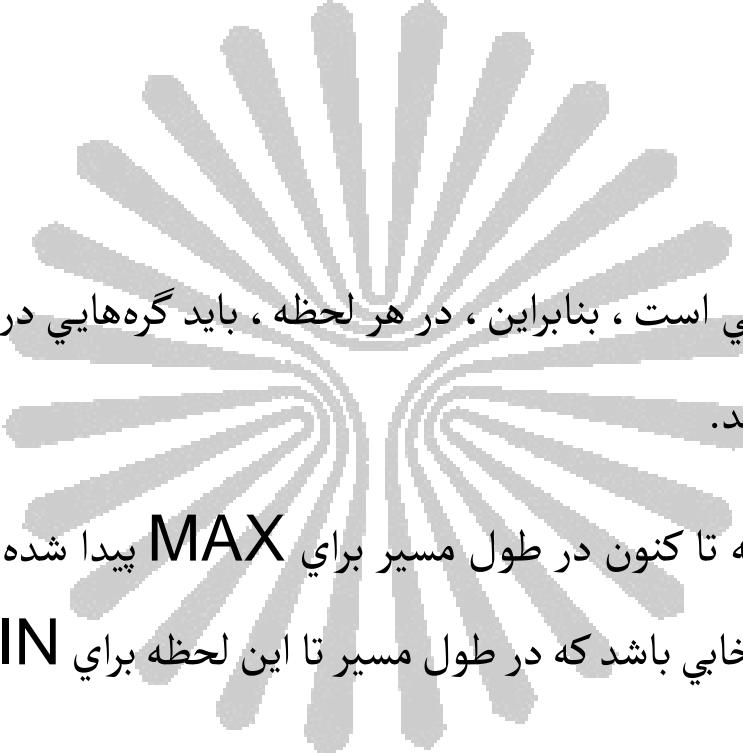
هرس آلفا-بتا:

هرس درخت حستحو:

پردازش حذف شاخه‌ای از درخت جستجو ، با در نظر داشتن و بدون آزمایش ، هرس درخت جستجو نامیده می‌شود.

زمانی که این تکنیک برای یک درخت **minimax** استاندارد ، به کار برد **می‌شود** ، حرکت مشابهی همانطور که **minimax** انجام می‌داد ، برمی‌گرداند ؛ اما شاخه‌هایی که در تصمیم نهایی دخالتی ندارند را هرس می‌کند.





جستجوی **minimax** عمقی است ، بنابراین ، در هر لحظه ، باید گره‌هایی در نظر گرفته شوند که در طول یک مسیر مجزا در درخت هستند.

$\alpha$  مقدار بهترین انتخابی باشد که تا کنون در طول مسیر برای **MAX** پیدا شده است. و  $\beta$  مقدار بهترین (به طور مثال ، پایین‌ترین مقدار) انتخابی باشد که در طول مسیر تا این لحظه برای **MIN** پیدا شده است.



## درخت جستجوی آلفا-بتا:

این درخت ، مقدار  $\alpha$  و  $\beta$  را همچنانکه جلو می رود ، به روز درمی آورد ، و زیر درخت را هرس می کند (فراخوانی بازگشته را قطع می کند) به محض اینکه معلوم می شود که این زیر درخت بدتر از مقدار  $\alpha$  یا  $\beta$  جاری است.



## مزایای هرس آلفا-بتا

مزایای آلفا-بتا به مرتبه‌ای که در آن گره‌های فرزندی آزمایش شده‌اند، برمی‌گردد.

پیچیدگی  $O(b/\log b)d$  می‌باشد.

(1) در عمل، یک تابع ساده مرتب‌کننده شما را به نتیجه بهترین حالت بر خلاف نتیجه تصادفی سوق می‌دهد.

(2) رهیافت مشهور دیگر انجام جستجوی عمیق‌کننده تکراری و استفاده از مقادیر **backed-up** از یک تکرار برای تعیین ترتیب جانشین‌ها در تکرار بعدی است.

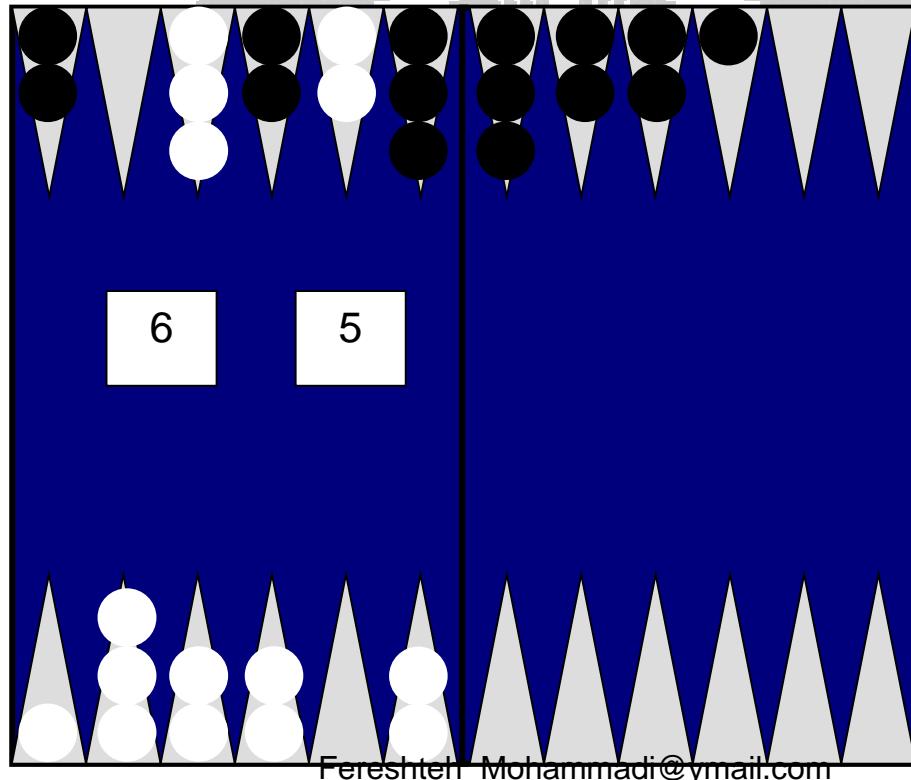


نتایج بازی‌ها نیز قابل ملاحظه هستند (و در حقیقت، مسائل جستجو در حالت کلی) و باید به صورت یک مدل درخت مطلوب فرض شوند تا نتایجشان را به دست آورند.



بازی‌هایی که شامل عنصر شанс هستند:

تخته نرد یک بازی عمومی است که شанс و مهارت را با هم ترکیب می‌کند.



تاس‌های سفید 6-5، چهار حرکت زیر را  
می‌تواند انجام دهد:

(5-11 و 11-16) و (5-10 و 10-16) و (5-19 و 19-24) و (5-11 و 11-16) و (5-10)

- 
- درخت بازی در تخته نرد باید شامل گره های شанс برای گره های MIN و MAX باشد.
  - مرحله بعدی فهم چگونگی ساخت تصمیمات صحیح است.
  - محاسبه مقادیر انتظاری گره ها ، صریح است. برای گره های پایانی ، از تابع سودمندی مانند بازیهای قطعی استفاده می کنیم.
  - با پیش روی در درخت جستجو به اندازه یک مرحله ، به یک گره شанс برخورد می کنیم.

# دانشگاه سامانه

اگر ما فرض کنیم که  $S(C, d_i)$  مجموعه موقعیت‌های تولید شده توسط اعمال حرکات قانونی برای پرتاپ در موقعیت  $C$  باشد، می‌تواند مقدار  $C$  **expectimax** را با استفاده از فرمول زیر محاسبه نمود:

$$\text{Expectimax}(c) = \sum_i P(d_i) \max_{s \in S} S(c, d_i) (\text{utility}(s))$$

این فرمول، سودمندی مورد انتظار در موقعیت  $C$  را با فرض بهترین بازی ارائه می‌دهد.



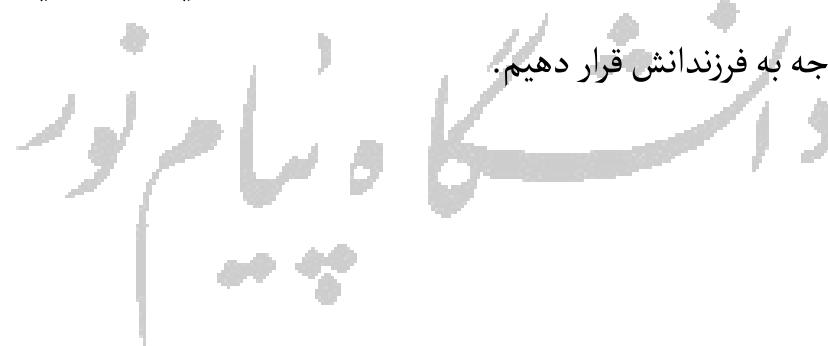
ارزیابی موقعیت در بازی‌ها با گره‌های شانس:

حضور گره‌های شانس بدین معناست که باید در مورد آنچه که به معنای مقادیر ارزیابی است، دقیق بود.  
اگر ما تغییری را در مقیاس مقادیر ارزیابی ایجاد کنیم، برنامه در مجموع به طور متفاوت رفتار می‌کند.



## پیچیدگی:

- بدلیل اینکه تمام دنباله‌های پرتاب تاس را در نظر می‌گیرد، زمانی معادل  $O(b^m n^m)$  می‌برد، که  $n$  تعداد پرتاپهای محدود است.
- مزیت آلفا-بتا، با داشتن بهترین بازی نادیده گرفتن پیشرفت‌ها در آینده است که احتمال وقوعشان کم است.
- در بازیهای به همراه تاس، دنباله‌های محتملی از حرکات وجود ندارد، چون برای آن حرکاتی که باید انجام بگیرند، ابتدا تاس باید به روش درستی پرتاب شود تا آن حرکات منطقی شوند.
- اگر بگوئیم که تمام مقادیر سودمندی بین  $+1$  و  $-1$  هستند، سپس مقدار گره‌های برگی محدود می‌شوند و در عوض ما می‌توانیم حد بالایی روی مقدار گره شانسی بدون توجه به فرزندانش قرار دهیم.



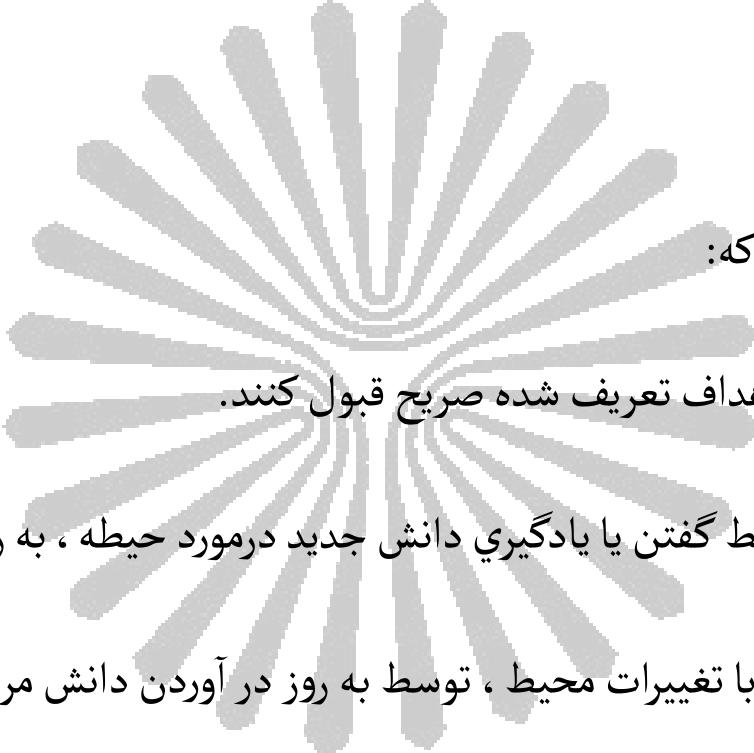
فصل ششم :

## عامل‌هاییکه به طور منطقی استدلال می‌کنند

## معرفی طراحی پایه‌ای برای یک عامل مبتنی بر دانش:

رهیافت مبتنی بر دانش روش قدرتمندی از ساخت برنامه عامل است. هدف آن پیاده‌سازی نمایی از عامل است که بتواند به عنوان دانش در مورد دنیای آنها و استدلال در مورد گونه‌هایی ممکن از رفتار آنها به کار می‌رود.





عامل‌های مبتنی بر دانش قادرند که:

1. وظایف جدید را به صورت اهداف تعریف شده صریح قبول کنند.
2. آنها می‌توانند به سرعت توسط گفتن یا یادگیری دانش جدید درمورد حیطه ، به رقابت برسند.
3. آنها می‌توانند خود شانس را با تغییرات محیط ، توسط به روز در آوردن دانش مربوطه ، تطبیق دهند.



عامل مبتنی بر دانش به موارد زیر نیاز دارد:

(1) چه چیزهایی را بداند؟

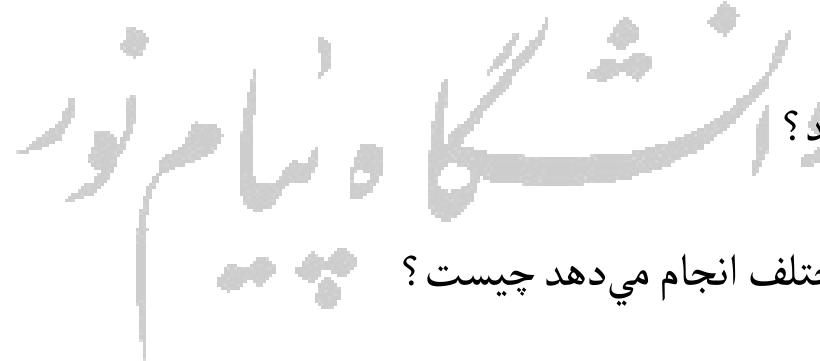
(2) وضعیت جاری دنیا؟

(3) چطور توسط ادراک به خواص نادیده دنیا رجوع کند؟

(4) چطور دنیا زمان را می‌گشاید؟

(5) عامل به چیزی می‌خواهد برسد؟

(6) فعالیت‌هایی که در شرایط مختلف انجام می‌دهد چیست؟



بخش مرکزی عامل مبتنی بر دانش پایگاه دانش (knowledge base) آن ، یا KB است.

پایگاه دانش: مجموعه‌ای از نمایش حقایق در مورد نیاز است.

جمله: هر نمایش اختصاصی یک جمله (sentence) نامیده می‌شود.

جملات: جملات در یک زبانی که بازنمایی دانش (knowledge representation) نامیده می‌شود ، بیان می‌شوند.

ASK: به منظور افزودن جملات جدید به پایگاه دانش به کار برده می‌شود.  
TELL: به منظور پرسش اینکه چه چیزهایی شناخته شده است.  
تشخیص اینکه چه چیزی باید پس از KB دنبال شود، مسئولیت مکانیزمی به نام استنتاج (inference) است، که قسمت مهم دیگر عامل مبتنی بر دانش را تشکیل می‌دهد.

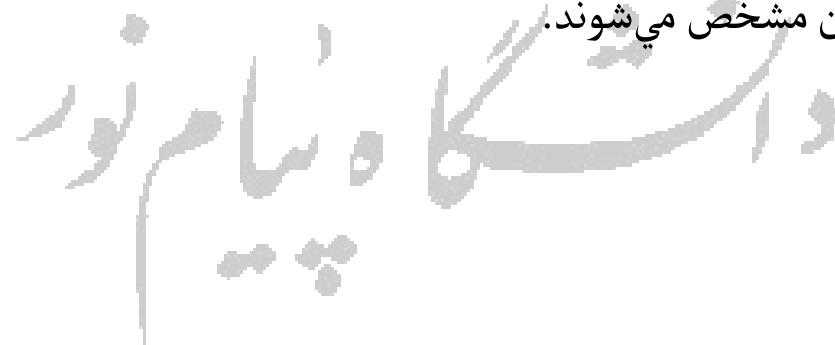


هر زمان که برنامه دانش صدا زده می شود ، دو عمل انجام می شود:

1. به پایگاه دانش گفته می شود (TELL) که چه دریافت کرده است.

2. از پایگاه دانش سؤال می شود (ASK) که چه عملی باید انجام شود.

در فرآیند پاسخ به این پرسش ، استدلال منطقی برای اثبات اینکه کدام عمل بهتر از بقیه است استفاده می شود و  
دانسته های عامل و اهداف آن مشخص می شوند.



می توانیم یک عامل مبتنی بر دانش را در سه سطح تعریف کنیم:

1. سطح دانش **epistemological knowledge level** که خلاصه‌ترین سطح است؛ می‌توانیم عامل را توسط گفتن اینکه عامل چه می‌داند، تعریف نماییم.
2. سطح منطقی **logical level** سطحی است که دانش به صورت جملات رمزگذاری می‌شود.
3. سطح پیاده‌سازی **Implementation Level** سطحی است که در معماری عامل اجرا می‌شود و بازنمایی‌های فیزیکی از جملات سطح منطقی، در این سطح وجود دارد.

انتخاب پیاده‌سازی در کارآئی بهتر عامل بسیار اهمیت دارد، اما به سطح منطقی و سطح دانش مربوط نمی‌شود.

## دنیای WUMPUS

مشابه دنیای مکش ، دنیای Wumpus شبکه‌ای از مربع است که توسط دیوارهایی احاطه شده‌اند ، که هر مربع می‌تواند شامل عامل‌ها و اشیاء باشد.

وظیفه عامل یافتن طلا و بازگشتن به نقطه شروع و بالا رفتن از غار است.



برای مشخص نمودن وظیفه عامل، ادراکات، عملیات و اهداف آن را باید مشخص کنیم. در دنیای **Wumpus**، اینها به صورت زیر هستند:

- از مربعی که شامل **Wumpus** است و مربع‌های مجاور (نه قطري) عامل بوی بدی را دریافت می‌کند.
- در مربع‌هایی که مستقیماً مجاور با چاله‌ها هستند، عامل نسیمی را دریافت می‌کند.
- در مربعی که طلا وجود دارد، عامل یک درخششی را درک می‌کند.
- زمانی که یک عامل به داخل دیواره قدم بر می‌دارد، ضربه‌ای را دریافت می‌کند.
- زمانی که **Wumpus** کشته می‌شود، فریادی سر می‌دهد که هر جایی از غار شنیده می‌شود.
- ادراکات به عامل به صورت لیستی از پنج سیمبول داده می‌شود.

■ مانند دنیای مکش ، عملایتی برای جلو رفتن ، چرخیدن ۹۰ به سمت چپ ، چرخیدن ۹۰ به سمت راست وجود دارد.

■ عامل نابود خواهد شد زمانی که وارد یک مربع شامل سیاده چاله و یا کی Wumpus زنده می شود.

■ هدف عامل یافتن طلا و برگرداندن آن به خانه شروع با سرعت تمام است ، بدون آنکه کشته شود.



بازنمایی، استدلال و منطق:

بازنمایی و استدلال با همدیگر ، عملکرد یک عامل مبتنی بر دانش را حمایت خواهند کرد.

بازنمایی دانش (knowledge representation) دانش را در فرم حل شدنی کامپیوتر مطرح می سازد ، که به عامل ها کمک می کند تا ارائه بهتری داشته باشند.



زبان بازنمایی دانش متوسط دو خاصیت تعریف می‌شود:

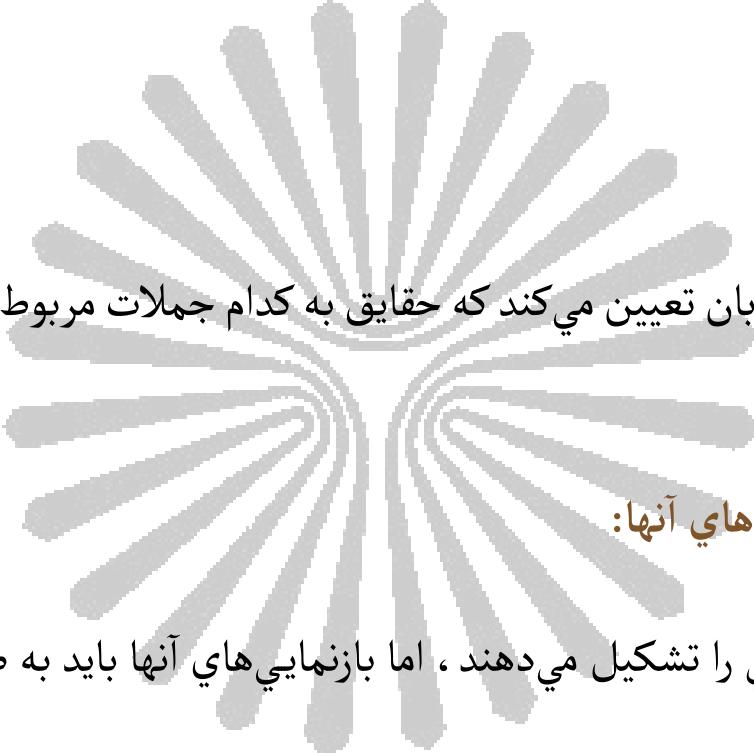
نحو (Syntax): یک زبان ساختاری ممکن برای تشکیل جملات را ایجاد می‌کند.

بازنمایی واقعی در داخل کامپیوتر: هر جمله توسط یک ساختار فیزیکی یا خاصیت فیزیکی قسمتی از عامل پیاده‌سازی می‌شود.

معنی (Semantic): تعیین می‌کند که حقایق موجود در دنیا به چه جملاتی نسبت داده شوند.

با Semantic ها، می‌توانیم بگوییم زمانی که ساختار ویژه با یک عامل وجود

دارد، عامل به جملات مربوطه، اعتقاد دارد.



معنی‌های زبان تعیین می‌کند که حقایق به کدام جملات مربوط می‌شوند.

تفاوت بین حقایق و بازنمایی‌های آنها:

حقایق قسمتی از دنیای واقعی را تشکیل می‌دهند، اما بازنمایی‌های آنها باید به صورتی که بتواند به طور فیزیکی در یک عامل ذخیره شود.



جملات قسمتی از ساختار فیزیکی عامل هستند و استدلال باید پردازشی از ایجاد ساختار جدید فیزیکی از نمونه های قدیمی تر باشد.

استدلال مطلوب باید این اطمینان را حاصل کند که ساختار جدید حقایقی را بازنمایی می کند که از حقایقی که ساختار قدیمی ایجاد کرده بود ، پیروی کنند.



Representation

World

SENTENCES

SENTENCES

Entails

Semantics

Semantics

FACTS

FOLLOWS

FACTS

ارتباط بین جملات و حقایق توسط معنای زبان تولید می شوند.

## استلزم:

ارتباط بین حقایقی که دنباله رو یکدیگر هستند را نشان می دهد.

در علائم ریاضی ، ارتباط استلزم بین یک پایگاه دانش  $KB$  و یک جمله  $a$  به صورت «KB **مستلزم**  $a$ » است» تلفظ می شود و به صورت  $KB \models a$  نوشته می شود.



رویه استنتاج می تواند یکی از دو عامل ذیل را انجام دهد:

۱. با داشتن پایگاه دانش  $KB$  می تواند جملات تازه‌ای از  $a$  تولید کند که مفهوم آن استلزم توسط  $KB$  باشد.

۲. یا با داشتن یک پایگاه دانش  $KB$  و جمله  $a$  دیگری، این رویه می تواند گزارش دهد که  $a$  توسط  $KB$  مستلزم شده است یا خیر.



رویه استنتاج  $\alpha$  می‌تواند توسط جملاتی که آنها را مشتق می‌کند، تعریف شود. اگر  $\alpha$  بتواند  $a$  را از  $KB$  مشتق کند، منطقدان می‌تواند بنویسید:  $|_a KB \vdash \alpha$  که خوانده می‌شود «آلفا از  $KB$  توسط  $\alpha$  مشتق شده است یا « $\alpha$  مشتق می‌کند آلفا از  $KB$ ».

ثبت عملیات رویه استنتاج صحیح ، اثبات (Proof) نامیده می‌شود.



کلید استنتاج صحيح:

داشتن مراحل استنتاج است که به جملات مورد عمل قرار گرفته ، توجه داشته باشد.



بازنمایی:

زبان‌های برنامه‌نویسی (مانند C یا پاسکال یا Lips) برای تعریف الگوریتم‌ها مناسب هستند و بین ساختارهای داده پیوستگی ایجاد می‌کنند.

زبان‌های طبیعی بیشتر محتاج محاوره برخلاف بازنمایی هستند.

دانشگاه سامانه  
پژوهش

## مزایا و معایب زبان طبیعی:

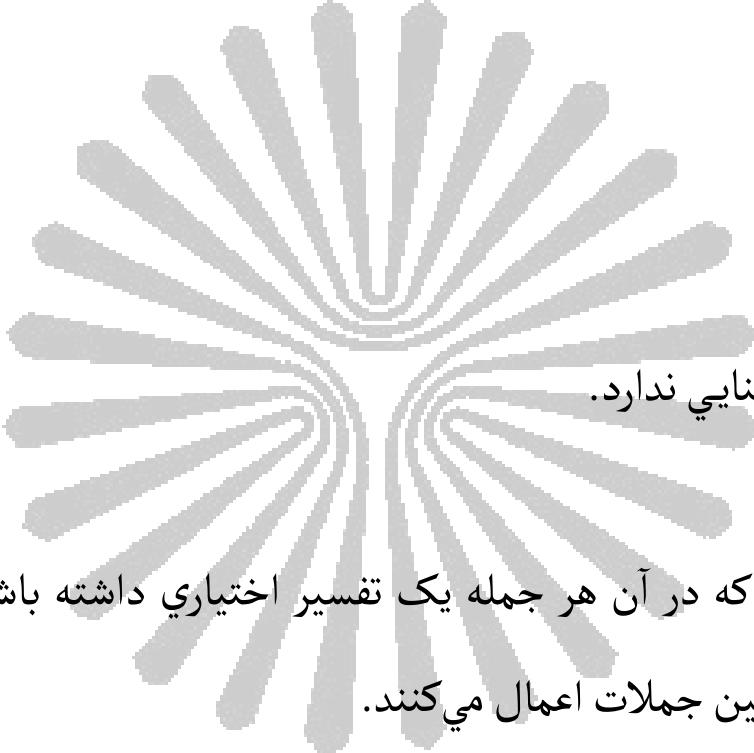
زبان طبیعی راهی خوب برای سخنگو است تا مخاطب را متوجه منظور خود سازد؛ اما اغلب این تقسیم دانش بدون بازنمایی صریح خود دانش انجام می‌شود. زبان‌های طبیعی هم چنین از ابهامات رنج می‌برند، مانند عبارت «سگ‌ها و گربه‌های کوچک»، روشن نیست که آیا سگ‌ها نیز کوچک هستند یا خیر.



یک زبان باز نهایی خوب می بایست:

- مزایای زبان های طبیعی و رسمی را با هم داشته باشد.
- پرمعنی و رسا باشد.
- دقیق و غیر مبهم
- مستقل از متن
- قابل استنتاج





معانی:

یک جمله خودش به تنها ممکن ندارد.

می‌توان زبانی را تعریف نمود که در آن هر جمله یک تفسیر اختیاری داشته باشد. اما در عمل تمام زبان‌های بازنمایی ارتباط سیستماتیکی بین جملات اعمال نمی‌کنند.

# دانشگاه سامانه

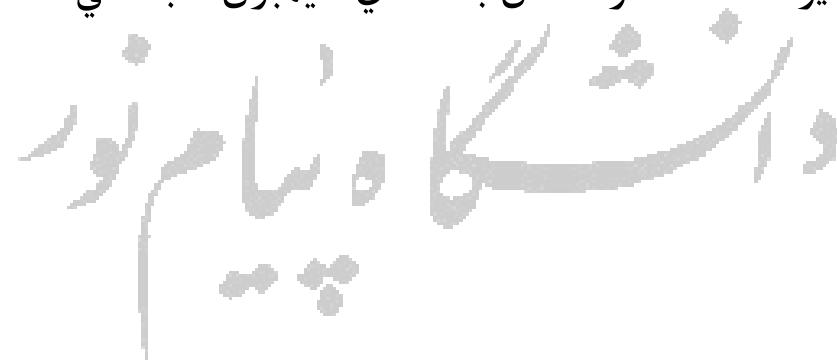
صدق پذیری:

یک جمله معتبر (Valid) یا لزوماً صحیح است اگر و فقط اگر تحت تمام تفسیرهای ممکن در تمام دنیا ممکن ، بدون توجه از آنچه که تصور می شد که معنا دهد و بدون توجه به حالت آن مطلب در کل ، تعریف شده باشد.



یک جمله صدق‌پذیر (satisfiable) است اگر و فقط اگر تفسیری در دنیایی برای صحت آن وجود داشته باشد. جمله در خانه Satisfiable [1,2] وجود دارد "Wumpus" است زیرا امکان دارد که Wumpus در آن خانه باشد، حتی اگر چنین اتفاقی نیفتاده باشد، جمله‌ای که صدق‌پذیر نباشد صدق ناپذیر (unsatisfiable) است.

جملات خود تناقضی صدق‌ناپذیر هستند، اگر تناقض به معنای سیمبول‌ها بستگی نداشته باشد.



## استنتاج در کامپیوترها:

معتبر بودن و صدق ناپذیری به قابلیت کامپیوتری که استدلال می‌کند، بستگی دارد.

### کامپیوترها از دور نقطه ضعف رنج می‌برند:

□ کامپیوتر لزوماً تفسیری را که شما برای جملات در پایگاه دانش به کار می‌بردید، نمی‌داند.

□ چیزی در مورد دنیا نمی‌داند به جز آنچه که در پایگاه دانش ظاهر می‌شود.

چیزی که استنتاج رسمی را قدرت می‌بخشد، نبودن محدودیت بر روی پیچیدگی جملاتی است که کامپیوتر باید آنها را مورد عمل قرار دهد.

بزرگترین چیز در مورد استنتاج رسمی، قابلیت آن برای بدست آوردن نتایج صحیح است حتی زمانی که کامپیوتر اطلاعی از تفسیر استفاده شده توسط شما نداشته باشد.

کامپیوتر فقط نتایج معتبر را گزارش می‌کند، که بایست بدون توجه به تفسیر شما، صحیح باشد.



منطق شامل موارد زیر می‌شود:

1- یک سیستم رسمی برای تعریف حالت‌های مطلب که شامل:

الف- نحو (**syntax**) زبان ، که روش درست کردن جملات را شرح می‌دهد.

ب- معانی (**semantic**) زبان ، که محدودیت‌های سیستماتیکی را روی چگونگی ارتباط جملات با حالات

موضوع قرار می‌دهند.

2- تئوری اثبات- مجموعه‌ای از قوانین برای استنباط استلزمی یک سری از جملات.



ما روی دو نوع منطق تمرکز خواهیم کرد:

- منطق بولین یا گزاره‌ای ،
- منطق مرتبه اول (دقیق تر بگوییم ، حساب گزاره مرتبه اول با تساوی.)
- ✓ در منطق گزاره‌ای سیمبول‌ها تمام گزاره‌ها را بازنمایی می‌کنند.
- ✓ سیمبول‌های گزاره‌ای می‌توانند با استفاده از ربط‌دهنده‌های بولین (Boolin connectives) جملات را با معناهای پیچیده‌ترین تولید کنند.





منطق مرتبه اول با بازنمایی دنیاهایی به نام اشیاء (**Objects**) و گزاره ها روی اشیاء (به عنوان مثال ، خواص اشیاء یا ارتباط بین اشیاء) ، به خوبی استفاده از ربط دهنده ها و سورها (**quantifiers**) ، به جملات اجازه می دهند تا در مورد چیزی در دنیا به سرعت نوشته شوند.

در منطق مرتبه اول گزاره ای یک جمله یک حقیقت را بیان می کند و عامل باور دارد که جمله صحیح است ، یا جمله نادرست است یا قادر نیست تا از راه دیگری تنبیجه گیری کند.





سیستم‌هایی که مبتنی بر منطق شولا (Fuzzy) هستند، می‌توانند در جایی از اعتقاد را در یک جمله داشته باشند و همچنین به درجات حقیقت نیز اجاره دهند: یک حقیقت نیازی به درست یا نادرست بودن در دنیا ندارد ، اما می تواند تا یک میزانی صحت داشته باشد.

# دانشگاه سامانه پویا

منطق گزاره‌ای: یک منطق بسیار ساده:

علائم منطق گزاره‌ای:

❖ ثابت‌های منطقی (true, False)

❖ علائم گزاره‌ای: Q, P

❖ رابطه‌ای  $\neg$ ,  $\Rightarrow$ ,  $\wedge$ ,  $\vee$

❖ پرانتز ( )

دانشگاه سامنده

تمام حملات توسط قرار دادن این علائم با هم و با استفاده از قوانین زیر ، ساخته می شوند:

- ثابت‌های منطقی (**true**, **False**) خودشان جمله محسوب می‌شوند.
- علامات گزاره‌ای نظیر  $Q$ ,  $P$  هر کدام به تنها‌ی یک جمله هستند.
- پرانتزهای اطراف یک عبارت ، آن عبارت را تبدیل به یک جمله واحد می‌سازند مثل  $(P \wedge Q)$ .
- یک جمله می‌تواند توسط ترکیب جملات ساده‌تر با یکی از پنج رابط منطقی ایجاد می‌شود.

روش رفع ابهام منطق گزاره‌ای بسیار شبیه عبارت ریاضی است.

معانی:

یک سیمبول گزاره‌ای می‌تواند آنچه که خواست شما است، معنی بدهد. یعنی اینکه، تفسیر آن هر حقیقت اختیاری می‌تواند باشد.

یک جمله پیچیده، معنایی مرکب از معناهای هر قسمت از جمله را دارد، هر رابط می‌تواند به عنوان یک تابع تصور شود.

دانشگاه سامانه  
پویه

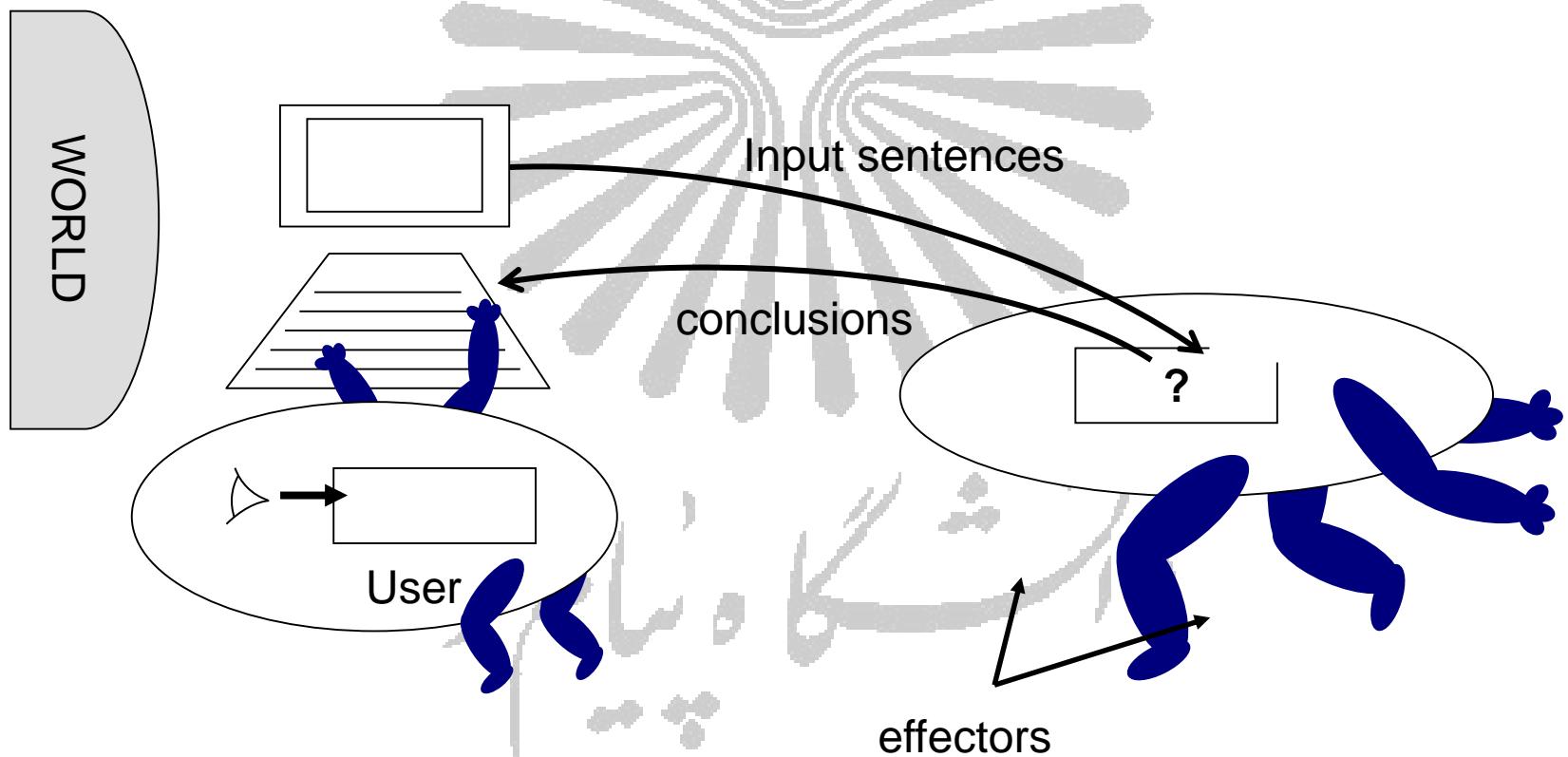
## اعتبار و استنتاج:

جدول درستی برای تعریف رابطها و برای کنترل جملات معتبر به کار می‌رود.

ماشین هیچ ایده‌ای از معنای نتایج ندارد، کاربر می‌تواند نتایج را بخواند و از تفسیر خود برای سیمboleای گزاره‌ای به معنای نتیجه پی ببرد.



وجود یک سیستم استدلال ضروری است تا قادر باشد ، نتایجی را استخراج کند که از مقدمها ، بدون توجه به دنیا که اولویت رجوع جملات را مشخص می کند ، پیروی کنند.



جملات اغلب به دنیا بجهت عوامل دسترسی مستقل نداشته باشد.  
Fereshteh\_Mohammadi@gmail.com

## مدل‌ها :Models

دنیایی که در آن جمله‌ای تحت تفسیری ویژه ، درست باشد. یک مدل (Model) از آن جمله نامیده می‌شود.

مدل‌ها در منطق بسیار حائز اهمیت هستند زیرا ، دوباره استلزم را مطرح می‌کنند ، جمله  $a$  توسط یک پایگاه دانش KB مستلزم می‌شود ، اگر مدل‌های  $KB$  تمام مدل‌های  $a$  باشند. سپس زمانی که  $KB$  درست باشد ،  $a$  نیز درست خواهد بود.



«دنهای واقعی» متفاوت بسیاری وجود دارند که مقادیر درستی مشابهی برای آن سیمبول‌ها دارند. تنها تقاضایی که برای کامل شدن تصفیه لازم است، درستی یا نادرستی هر سیمبول گزاره‌ای در هر دنیا است



## قوانين استنتاج برای منطق گزاره‌ای:

پردازشی که توسط هر کدام از آنها ، صحت یک استنباط از طریق جداول درستی بدست آمده است ، می‌توند به کلاس‌های استنتاج‌ها گسترش داده شود.

نمونه‌های مطمئنی از استنتاج‌ها وجود دارند. که بیشتر و بیشتر بوجود می‌آیند ، و صحت آنها می‌تواند یکبار برای همیشه نشان داده شوند.

زمانی که یک قانون پیاده شد ، می‌توان به منظور ساخت استنتاج‌ها بدون ساخت جداول درستی ، استفاده شود.

$$\frac{\alpha}{\beta}$$

این جمله نیست ، اما یک قانون استنتاج است.

یک قانون استنتاج زمانی درست است اگر نتیجه آن در تمام موارد درست باشد و مقدمها نیز درست باشند.

یک اثبات منطقی شامل دنباله‌ای از کاربردهای قوانین استنتاج است که ابتدا با جمله‌های موجود در KB آغاز می‌شود ، و منجر به تولید جمله‌ای می‌شود که اثبات را پایان می‌دهد.



## یکنواهی:

استفاده قوانین استنتاج به منظور یافتن نتیجه از یک پایگاه دانش ، به طور صریح مبتنی بر خواص عمومی منطقهای قطعی (شامل گزاره‌ای و منطق مرتبه اول) است که یکنواهی (monotonicity) نامیده می‌شود.

می‌توانیم خواص یکنواهی منطق را به طور زیر شرح دهیم:

$$\text{if } KB_1 \models_{\alpha} \text{ then } (KB_1 \cup KB_2) \models \alpha$$

منطق مرتبه اول و گزاره‌ای در این حالت ، یکنوا هستند.

تئوری احتمال ، یکنوا نیست.

کلاس مفیدی از جملات برای زمانی که رویه استنتاجی با زمان چند جمله‌ای وجود دارد که این کلاس جملات هورن (Horn sentences) نامیده می‌شود. یک جمله هورن فرمی به صورت زیر دارد:

$$P_1 \wedge P_2 \dots \wedge P_n \Rightarrow Q$$

که  $P_i$  و  $Q$  اتمهای خنثی هستند. دو مورد مهم وجود دارد: اول ، زمانی که  $Q$  ثابت  $\text{False}$  است.



ما به جمله‌ای می‌رسیم که برابر است با:

$$\neg P_1 \vee \dots \vee \neg P_n$$

دوم اینکه ، زمانی که  $P_1=True$  و  $n=1$  می‌رسیم که برابر است با جمله اتمی  $Q$ .



منطق گزاره‌ای به ما اجازه می‌دهد که به تمام نکات مهم درمورد منطق و چگونگی استفاده از آن به منظور ارائه استنتاج که نهایتاً به عملیات تبدیل می‌شود، برسیم. اما منطق گزاره‌ای بسیار ضعیف است.

### مشکل کند شدن رویه استنتاج:

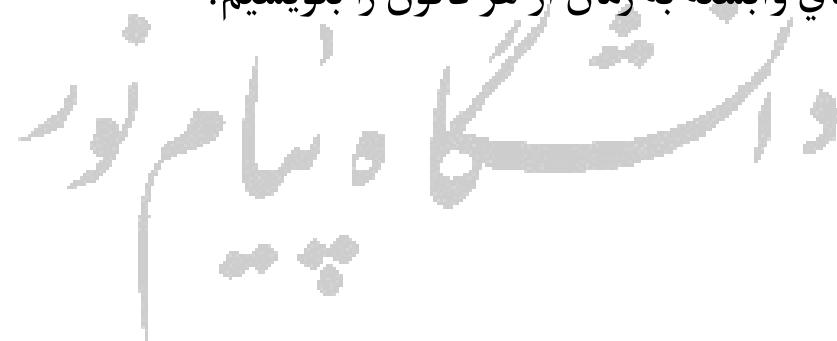
- 1) مشکل فقط نوشتن این قوانین نیست بلکه تعداد زیاد آنها، باعث مشکل می‌شود.
- 2) مشکل دیگر، روبرو شدن با تغییرات محیط است. ما جزیی از عامل استدلال کننده را در یک مکان و زمان ویژه نشان دادیم، و تمام گزاره‌ها در پایگاه دانش در آن زمان خاص، درست بودند. اما در حالت کلی، دنیا هر لحظه در حال تغییر است.

اندازه یک جدول درستی  $n^2$  است. که  $n$  تعداد سیمboleای گزاره‌ای در پایگاه دانش است.

برای اجتناب از سردرگمی ، ما به سیمبول های گزاره ای متفاوتی ، برای تشخیص مکان عامل در هر مرحله نیاز داریم.

1- ما نمی دانیم که بازی چه مدت طول خواهد کشید ، بنابراین نمی دانیم که چه تعداد از این گزاره های وابسته به زمان ، نیاز داریم.

2- اکنون باید برگردیم و حالت های وابسته به زمان از هر قانون را بنویسیم.



فصل هفتم :

## منطق مرتبه اول

منطق گزاره‌ای هستی شناسی بسیار محدودی دارد و فقط برای دنیاگیری که شامل حقایق باشد، تعهد قبول می‌کند و این امر باز نمایی مسائل ساده را نیز مشکل ساخته است.

منطق مرتبه اول (First-Order logic) تعهدات هستی شناسانه قوی‌تری را نسبت به منطق گزاره‌ای ایجاد می‌کند.



احزابی که در این منطق وجود دارند:

اشیاء (**Objects**): مردم ، خانه‌ها ، اعداد ، تئوریها ، رنگها ، بازیهای بیس‌بال ، جنگلها ، کشورها...  
روابط (**Relations**): برادر ، بزرگتر از ، داخل ، قسمتی از ، رنگ ...دارد ، بدھکار است ، اتفاق افتاد بعد

از ...

خواص (**Properties**): قرمز ، گرد: غیرواقعي ، رسمي ...

توابع (**Functions**): پدر ، بهترین دوست ، یکی بیشتر از ، نوبت سوم ...

ما ادعا نمی کنیم که دنیا واقعاً از اشیاء و روابط بین آنها ساخته شده است ، بلکه این جداسازی به ما کمک می کند با بهتر در مورد دنیا قضاوت کنیم.

- منطق مرتبه اول قادر است تا حقایقی را در مورد تمام اشیاء جهان بیان دارد.
- اگرچه منطق مرتبه اول ، موجودیت اشیاء و روابط آنها را ممکن می سازد ، اما هیچ تعهد هستی‌شناسی را برای چیزهایی مثل طبقات ، زمان و حوادث قبول نمی کند.
- منطق مرتبه اول از این نظر جهانی است که قادر است تا هر چیزی را که قابل برنامه‌ریزی باشد ، بیان کند.



نحو و معانی:

منطق مرتبه اول جملاتی دارد ، اما همچنین واژه هایی term نیز دارد که اشیاء را بازنمایی می کنند.

سیمبول های ثابت ، متغیرها و سیمبول های تابع برای ساخت واژه ها استفاده می شوند ، و  
کمیت سنجها و سیمبول های گزاره ای برای ساخت جملات به کار برده می شوند.



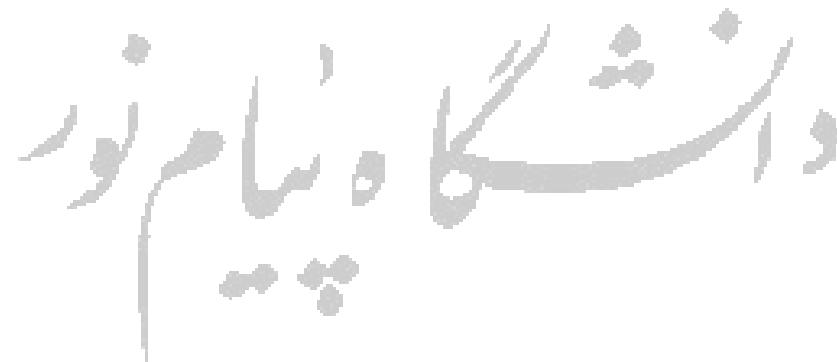


تعريف دقیق هر عنصر به صورت زیر است:

## سیمبولهای ثابت (Constant Symbols)

یک تفسیر می‌بایست معین کند که کدام شيء توسط کدام سیمبول ثابت در اشیاء ارجاع داده می‌شود.

هر سیمبول ثابت ، دقیقاً به اسم یک شيء نامگذاری می‌شود ، اما تمام اشیاء نیازی به داشتن نام ندارند و بعضی از آنها می‌توانند چند اسم داشته باشند.



## سیمولهای گزاره (Predicate Symbols)

یک تفسیر معین می کند که یک سیمول گزاره به یک رابطه ویژه در مدل رجوع می کند.

## سیمولهای تابع (Function Symbols)

بعضی از روابط تابع هستند ، بدین معنا که هر شیء دقیقاً به شیء دیگری توسط رابطه رجوع می کند.

انتخاب ثابت ، گزاره ، و سیمولهای تابع به کلی به کاربرد بستگی دارد.

## ترم‌ها : (Terms)

یک ترم ، یک عبارت منطقی است که به یک شیء رجوع می‌کند.

معانی رسمی ترم‌ها بسیار صریح است. تفسیر ، یک رابطه تابعی ارجاع داده شده توسط سیمبول تابع ، و اشیاء ارجاع داده شده توسط واژه‌ها را اختصاص می‌دهد که آرگومان‌هایش هستند. از این رو ، تمام ترم به شیء رجوع می‌کند که به عنوان  $(n+1)$  امین مدخل در آن tuple در رابطه‌ای که اولین  $n$  عنصر آن اشیاء ارجاع شده توسط آرگومان‌ها هستند ، ظاهر می‌شود.

## جملات اتمی (Atomic sentences)

می توانیم با استفاده از ترم‌هایی برای ارجاع به اشیاء و گزاره‌هایی برای ارجاع به روابط، جملات اتمی به وجود آوریم، که حقایق را پایه‌گذاری می‌کنند.

یک جمله اتمی از یک سیمبول گزاره‌ای تشکیل یافته و توسط یک لیست پرانتز از واژه‌ها دنبال می‌شود.



یک جمله اتمی درست است اگر رابطه ارجاع شده توسط سیمبول گزاره با اشیاء ارجاع شده توسط آرگومان‌ها مطابقت داشته باشد.

رابطه در صورتی صحت دارد که tuple اشیاء در رابطه باشد.

حقیقت یک جمله بنابراین هم به تفسیر و هم به دبیا بستگی دارد.



## جملات پیچیده:

ما می توانیم از رابطه های منطقی برای تشکیل جملات پیچیده تر فقط در محاسبات گزاره ای استفاده کنیم.  
معانی جملات که با استفاده از رابطه های منطقی فرم گرفته اند، از لحاظ گزاره ای با آن یکسان هستند.



## سورها : (Quantifiers)

زمانی که ما منطقی در اختیار داریم که شامل اشیاء است ، طبیعی است که ذکر خواص کلی اشیاء را بر شمارش اشیاء توسط نام ترجیح می دهیم . سورها به ما اجازه این کار را می دهند .

منطق مرتبه اول دو سور استاندارد دارد :

❖ عمومی (universal)

❖ وجودی (existential)

دانشگاه سامن زر  
پژوهش

## سور عمومی: (Universal Quantification)

$\forall$  معمولاً به معنی «برای تمام» است.

شما یک جمله را می‌توانید به صورت  $P_x^{\forall}$  که  $P$  یک عبارت منطقی است تصور کنید. و  $P$  معادل با ترکیب عطفی تمام (All) جملات حاصل شده توسط جانشینی نام یک شیء برای متغیر  $X$  هرجا که در  $P$  ظاهر شود، است.

## سور وجودی (Existential)

به صورت «وجود دارد...» تلفظ می‌شود. در حالت کلی  $\exists P_x$  زمانی درست است که برای بعضی از اشیاء در دنیا درست باشد. بنابراین می‌تواند به عنوان معادلی برای ترکیب فصلی جملات بدست آمده توسط جانشینی اسم یک اشیاء برای متغیر  $X$ ، تصور شود.

بنابراین، یک جمله شرطی با سور وجودی در دنیایی شامل هر شیع که مقدم آن ترکیب شرطی نادرست باشد، درست است. از این رو همچنین جملاتی اصلاً چیزی برای گفتن ندارند.

## سورهای لانه‌ای (Nested Quantifiers)

$\forall y, \forall x$  معادل با  $\forall x \forall y$  است

ترتیب سورها بسیار مهم است. اگر ما آنها را در پرانتز قرار دهیم روشن‌تر می‌شود.

در حالت کلی،  $(\exists x \forall y P(x,y))$  جمله دلخواهی است که شامل  $y, x$  می‌باشد. می‌گوید که هر

شیئی در دنیا یک خاصیت ویژه‌ای دارد، و آن خاصیت به چند شیئی توسط رابطه  $P$  مربوط می‌شود.

از طرف دیگر،  $(\forall x \exists y P(x,y))$  می‌گوید که در دنیا شیئی وجود دارد که خاصیت ویژه‌ای دارد و

خاصیت توسط  $P$  به هر شیئی در دنیا مربوط می‌شود

# دانشگاه سامنده

قانون این است که متغیر به داخلی ترین سور که آن را بیان می‌کند، پس این متغیر ارتباطی با دیگر سورها نخواهد داشت.

مشکل اساسی زمانی بوجود می‌آید، که دو سور با یک متغیر استفاده می‌شوند.

## ارتباط بین $\forall$ $\exists$

در واقع دو سور وجودی و عمومی از طریق تناقض با هم در ارتباط هستند.

بدلیل اینکه  $\forall$  در واقع رابط عاطفی در دنیای اشیاء است و  $\exists$  رابط فصلی است، تعجب آور نخواهد بود که آنها از قوانین دمورگان پیروی کنند. قوانین دمورگان در ارتباط با جملات سوری به شرح زیر است:

$$\forall x \neg P \equiv \neg \exists x P$$

$$\neg P \wedge \neg Q \equiv \neg(P \vee Q)$$

$$\neg \forall x P \equiv \exists x \neg P$$

$$\neg(P \wedge Q) \equiv \neg P \vee \neg Q$$

$$\forall x P \equiv \neg \exists x \neg P$$

$$P \wedge Q \equiv \neg(\neg P \vee \neg Q)$$

$$\exists x P \equiv \neg \forall x \neg P$$

$$P \vee Q \equiv \neg(\neg P \wedge \neg Q)$$



برای اهداف AI، محتوا و از این رو قابلیت خواندن جملات مهم هستند.

نایابان:

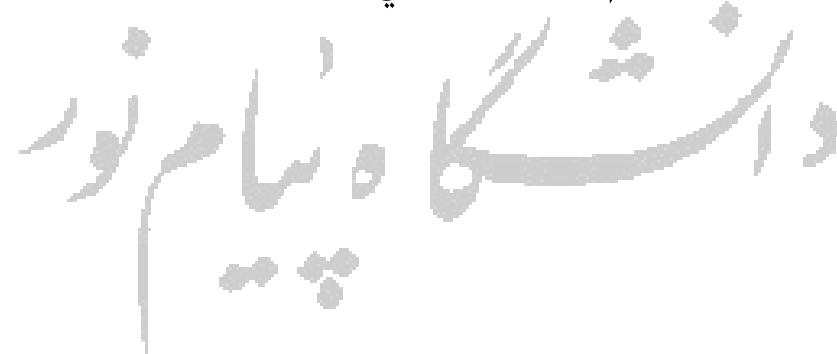
ما هر دو سور را نگه می داریم.

دانشگاه سامانه  
پوچ

## تساوي (Equality):

به غير از گزارهها و ترمهايی که قبلاً به آنها اشاره مي توانيم از سيمبول تساوي (equality symbol) برای ساختن عباراتي که دو ترم به شيئي مشابه رجوع کنند ، استفاده مي کنيم.

سيمبول تساوي : مي تواند به منظور شرح خواص يك تابع داده شده ، استفاده شود. اين سمبول هم چنین مي تواند با علامت نقيض برای نشان دادن عدم تشابه دو شيئي استفاده شود.



توسعه‌ها و تمایزات نگارشی:

سه نوع از روش‌های که روی منطق مرتبه اول اعمال می‌شود:



1- منطق مرتبه بالاتر

2- عبارات تابعی و گزاره‌ای با استفاده از عملگر  $\lambda$

2- سور یکتایی

3- عملگر یکتایی

3- انواع علائم

دانشگاه سامانه  
پویه

منطق مرتبه بالاتر:

- ❖ ما را قادر می‌سازد تا بتوانیم کیفیت روابط و توابع اشیاء را به خوبی تعیین کنیم.
- ❖ قدرت معنا دارتری نسبت به منطق اول دارد.



## عبارات تابعی و گزاره‌ای با استفاده از عملگر $\lambda$ :

- اغلب مفید است که توابع و گزاره‌های پیچیده را از قسمت‌های ساده‌تری تشکیل دهیم.
- عملگر  $\lambda$  مرسوم است که برای این منظور استفاده شود.
- این  $\lambda$ -expression می‌تواند برای آرگومان‌ها نیز به کار برد شود تا به یک ترم منطقی منتهی شود.

برای مثال گزاره «از جنیست متفاوت و از آدرس مشابه هستند.» را می‌تواند به صورت زیر نوشت:

$$\lambda x, y \ Gender(x) \neq gender(y) \wedge Address(x) = Address(y)$$

سور یکتایی:

راه دقیقی برای گفتن اینکه یک شیئی منحصر به فرد یک گزاره را قانع می‌کند، وجود ندارد. بعضی از مؤلفان علامت  $\exists$  را استفاده می‌کنند.

جمله بالا بدین معناست که «یک شیئی منحصر به فرد  $X$  وجود دارد که  $King(x)$  را قانع می‌کند «یا غیر رسمی تر بگوییم» دقیقاً یک  $King$  وجود دارد.

عملگر یکتایی:

$\exists!$  برای مفهوم یکتایی استفاده می‌کنیم.

علامت  $\exists!$  عموماً برای بازنمایی مستقیم شیئی مورد نظر استفاده می‌شود.

دانشگاه سامانه  
پویه

## انواع علائم:

تعدادی از علائم رایج در منطق مرتبه اول:

Syntax item	This book	Others
<b>Negation (not)</b>	$\neg P$	$\sim P \bar{P}$
<b>Conjunction (and)</b>	$P \wedge Q$	$P \& Q \quad P.Q \quad PQ \quad P,Q$
<b>Disjunction (or)</b>	$P \vee Q$	$P   Q \quad P;Q \quad P + Q$
<b>Implication (if)</b>	$P \Rightarrow Q$	$P \rightarrow Q \quad P \supset Q$
<b>Equivalence (iff)</b>	$P \Leftrightarrow Q$	$P \equiv Q \quad P \leftrightarrow Q$
<b>Universal (all)</b>	$\forall x P(x)$	$(\forall x) P(x) \wedge xP(x) \quad P(x)$
<b>Existential (exists)</b>	$\exists x P(x)$	$(\exists x) P(x) \vee xP(x) \quad P(Skolem_i)$
<b>Relation</b>	$R(x, y)$	$(Rxy) \quad Rxy \quad xRy$

استفاده از منطق مرتبه اول:

دامنه Kinship

اصل موضوعات ، تعاریف و قضایا

دامنه مجموعه‌ها

علائم خاص برای مجموعه‌ها ، لیست‌ها و محاسبات

طرح پرسش و گرفتن پاسخ



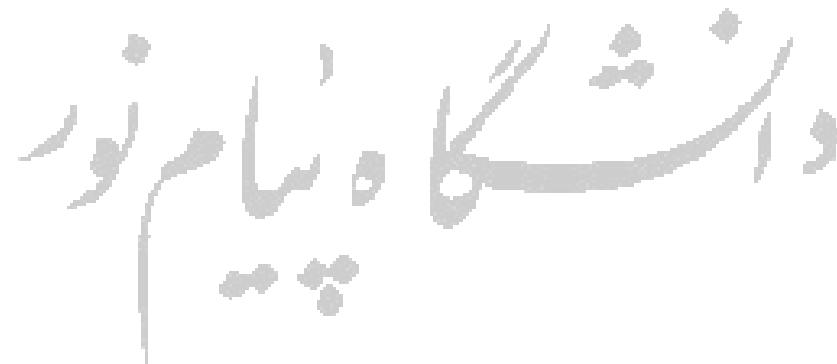
## عامل‌های منطق برای دنیای **Wumpus**

ما معماری سه عامل را در نظر می‌گیریم:

- (1) عامل‌های **reflex** که فقط ادراکات و عملیاتشان را مطابق هم طبقه‌بندی می‌کنند.
- (2) عامل‌های مبتنی بر مدل **model-based** که بازنمایی داخلی از دنیا را تشکیل می‌دهند و از آن برای عملکردشان استفاده می‌کنند.
- (3) عامل‌های مبتنی بر هدف **goal-based** که اهداف را صورت می‌دهند و سعی دارند تا به آنها برسند.  
(عامل‌های مبتنی بر هدف معمولاً عامل‌های مبتنی بر مدل نیز هستند.)

## عامل واکنشی ساده:

ساده‌ترین نوع ممکن عامل، قوانینی دارد که مستقیماً ادراکات را به عملیات مرتبط می‌سازد. این قوانین مشابه واکنش یا غرایز هستند.



## محدودیت‌های عامل‌های واکنشی ساده:

- ❖ وجود مسائلی که باید به عامل از طریق بازنمایی دنیا فهمانده شود.
- ❖ عامل‌های واکنشی نمی‌توانند از حلقه‌های نامحدود اجتناب ورزند.

دانشگاه سامانه  
پژوهی

## بازنمایی تغییر در دنیا:

در طراحی عامل ، تمام ادراکات به پایگاه دانش اضافه می شود ، و در اصل تاریخچه ادراک تمام آن چیزهایی است که در مورد دنیا باید دانسته شود. اگر ما قوانینی داشته باشیم که به گذشته به همان خوبی زمان جاری رجوع کنند ، می توانیم قابلیت های یک عامل را برای یافتن جایی که عملکرد بهینه دارد ، افزایش دهیم.



هر سیستمی که تصمیماتی را بر پایه ادراکات گذشته می‌گیرد، می‌تواند برای استفاده مجدد از جملاتی در مورد حالت جاری، دوباره نوشته شود، به شرط اینکه این جملات به محض رسیدن هر درک تازه‌ای و در عمل تازه‌ای که انجام می‌شود، به روز درآورده شود.

قوانينی که روش‌هایی در آن دنیا می‌تواند تغییر کند (تغییر نکند) را تعریف می‌کنند، قوانین diachronic نامیده می‌شوند که از زبان یونانی به معنای «سرتاسر زمان» برگرفته شده است. بازنمایی تغییرات یکی از مهم‌ترین حیطه‌ها در بازنمایی دانش است.

ساده‌ترین راه برای کنار آمدن با تغییرات، تغییر باگاه دانش است.



یک عامل می‌تواند در فضای گذشته و حالات ممکن آینده، به جستجو پردازد، و هر حالت توسط پایگاه دانش متفاوتی بازنمایی می‌شود.

در اصل، بازنمایی موقعیت و عملیات تقاوی با بازنمایی اشیاء واقعی یا روابط واقعی ندارد. ما نیاز داریم که در مورد اشیاء و روابط مناسب، تصمیم‌گیری کنیم و سپس قضایایی در رابطه با آنها بنویسیم.





محاسبه موقعیت:

محاسبه موقعیت (**Situation Calculus**) روش خاصی برای تعریف تغییرات در منطق مرتبه اول است.

تصویری که از دنیا می‌شود، آن را به صورت دنباله‌ای از موقعیت‌ها در نظر می‌گیرد، که هر کدام از آنها یک "snapshot" از حالت دنیا است.



## استنتاج خواص پنهانی دنیا:

زمانی که عامل بتواند تشخیص دهد که کجا قرار دارد، می‌تواند کیفیت‌ها را با محل، به جای موقعیت تطبیق دهد.

## قوانين همزمان:

قضایایی را که ما برای تسخیر اطلاعات ضروری برای این استنباط‌ها خواهیم داشت، قوانين همزمان نامیده می‌شوند، زیرا آنها خواص حالت یک دنیا را به دیگر خواص حالت دنیایی مشابه، مربوط می‌کنند.





دو نوع اصلی از قوانین همزمان وجود دارند:

## قوانين :Causal

قوانين سببی جهت مفروض شده علت را در دنیا منعکس می‌کنند: بعضی از خواص پنهانی دنیا، ادراکات مطمئنی را برای تولید شدن باعث می‌شوند.



## (2) قوانین تشخیصی (Diagnostic rules)

قوانین تشخیصی مستقیماً دلالت بر حضور خواص پنهان شده از اطلاعات مبتنی بر ادراک دارند.

اگرچه قوانین تشخیصی به نظر می‌آید که اطلاعات مطلوبی را مستقیماً تولید کنند، خیلی حیله‌گیرانه است، اطمینان داشته باشیم که آنها قوی‌ترین نتایج ممکن را از اطلاعات موجود به دست می‌آورند.



مهم‌ترین مسئله برای به خاطر سپردن این است که اگر قضايا به درستی و کمال ، روش عملکرد دنیا و روشي که ادراکات تولید می‌شوند را تعریف کنند ، رویه استنتاج به درستی قوی‌ترین شرح ممکن از حالت دنیا با ادراکات داده شده را استخراج خواهد کرد.

# دانشگاه سامانه پژوهی

## اولویت بین عملیات:

تغییرات عقاید عامل در مورد بعضی از چهره‌های دنیا نیاز به تغییرات در قوانینی که با دیگر چهره‌ها سروکار دارند، دارد.

- ✓ عامل ما به سادگی توسط پرسش برای رسیدن به چیزی متفاوت، می‌تواند دو مرتبه برنامه‌ریزی شود.
- ✓ اهداف، مطلوب بودن حالات حاصل را بدون توجه به روش به دست آمدن آنها توضیح می‌دهند.

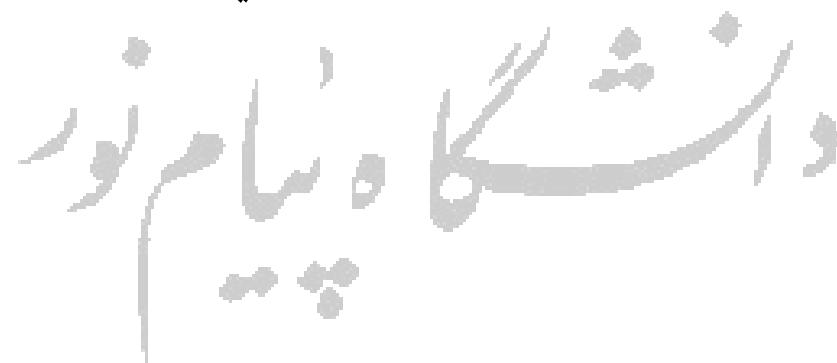


اولین قدم ، شرح مطلوبیت خود عملیات (**action**) ، و ترک ماشین برای انتخاب بهترین عمل است.

از یک مقیاس ساده استفاده می کنیم:

عملیات می توانند عالی ، خوب ، متوسط ، رسکی و یا مهلک باشند.

عامل همیشه باید یک عمل فوق العاده ای را در صورت یافتن انجام دهد ؛ در غیر اینصورت ، یک عمل خوب در غیر اینصورت ، یک عمل متوسط ، و یک عمل رسکدار اگر تمام قبلی ها شکست بخورند.



### سیستم مقدار عملیاتی:

سیستمی که حاوی قوانینی از این نوع است یک سیستم مقدار عملیاتی (action-value) نامیده می‌شود.

توجه کنید که قوانین به آنچه که واقعاً عملیات انجام می‌دهند، رجوع نمی‌کنند، فقط به مطلوب بودن آنها توجه دارند. ◀



به سوی یک عامل هدفدار:

حضور یک هدف دقیق به عامل اجازه می‌دهد تا دنباله‌ای از عملیاتی که منجر رسیدن به هدف می‌شوند را پیدا کند.

حداقل سه روش برای یافتن چنین دنباله‌ای وجود دارد:

(1) استنتاج

(2) جستجو

(3) برنامه‌ریزی



استنتاج:

نوشتن قضایایی که به ما اجازه KB ASK را برای دنبالهای از عملیات بدهد که ضمانت رسیدن به هدف را به طور امن بکند ، چندان مشکل نیست.

مشکلات این روش:

- برای دنیاهای بزرگ ، تقاضاهای محاسباتی بسیار زیاد است.

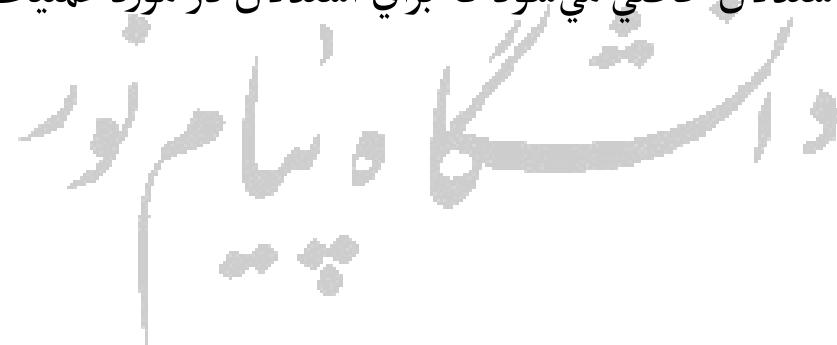
- مشکل تشخیص راه حل های خوب از راه حل های بیهوده وجود دارد.

**جستجو:**

ما می توانیم از رویه جستجوی سطحی برای یافتن مسیری به هدف استفاده کنیم. این از عامل درخواست می کند تا دانش خود را به صورت مجموعه ای از عملگرها درآورد ، و بازنمایی حالات را دنبال کند ، بنابراین الگوریتم حستجو می تواند به کار برد شود.

**برنامه ریزی:**

شامل استفاده از سیستم های استدلال خاصی می شود که برای استدلال در مورد عملیات طراحی شده اند.



## فصل هشتم :

### استنتاج در منطق مرتبه اول

قوانين استنتاج مربوط به سورها:

قوانين استنتاج برای منطق گزاره‌ای:

1. Modus Ponens
2. And – Elimination
3. And – Introduction
4. Or – Introduction
5. Resolution

سه قانون استنتاجی جدید:

## ۱- حذف سور عمومی (Universal Elimination)

برای هر جمله  $\alpha$  متغیر  $v$  ، و ترم زمینی  $g$  داریم:

$$\frac{\forall v, a}{SUBST(\{v/g\}, a)}$$

## ۲- حذف سور وجودی:

برای هر جمله  $\alpha$  ، متغیر  $v$  ، و سیمبول ثابت  $k$  که جای دیگری از پایگاه دانش ظاهر نشده است ، داریم:

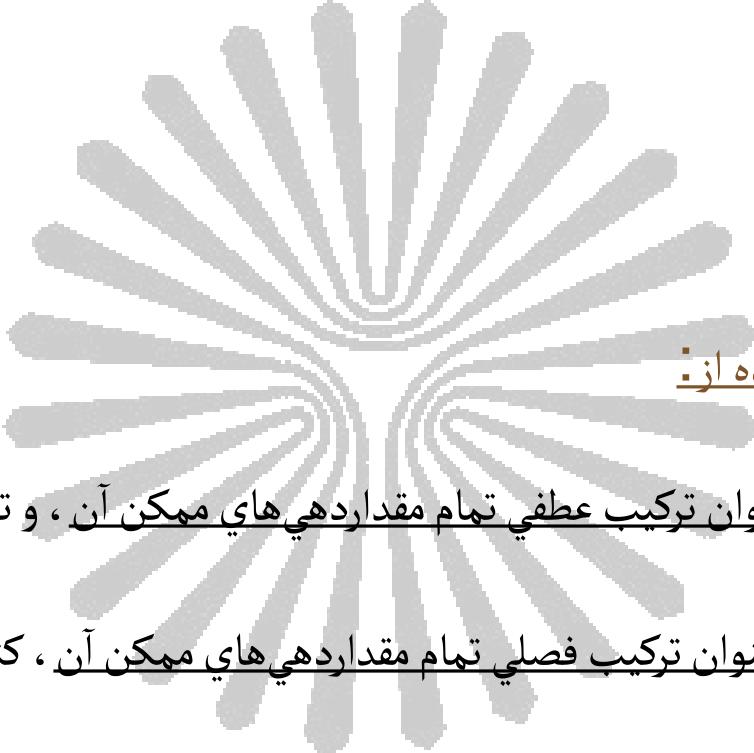
$$\frac{\exists v, a}{SUBST(\{v / K\}, a)}$$

## (Existential Introduction) -۳

برای هر جمله  $\alpha$  ، متغیر  $v$  که در  $\alpha$  واقع نباشد ، و ترم زمینی  $g$  که در  $\alpha$  واقع نشود داریم:

$$\frac{a}{\exists v \ SUBST(\{g/v\}, a)}$$

دانشگاه هنر اسلامی تهران



می توان این قوانین را با استفاده از:

یک حمله با سور عمومی به عنوان ترکیب عطفی تمام مقداردهی های ممکن آن ، و تعریف

یک حمله با سور وجودی به عنوان ترکیب فصلی تمام مقداردهی های ممکن آن ، کنترل کرد.

# دانشگاه سامانه پوچ

کاربرد قوانین استنتاج ، در واقع پرسشی از مطابقت نمونه‌های پیش‌فرضیات آنها با جملات موجود در KB و سپس افزودن نمونه‌های جدید آنهاست.

اگر ما فرایند یافتن اثبات را به عنوان یک پردازش جستجو فرموله‌سازی کنیم ، پس واضح است که اثبات همان راه حل مسئله جستجو است و روشن است که باید برنامه‌ای هوشمند برای یافتن اثبات بدون دنبال کردن هر

گونه مسیر نادرست موجود باشد.





تعمیم یافته: **Modus Ponens**

❖ فرم Canonical

❖ یکسان سازی (Unification)

دانشگاه هامبورگ  
پوپل

## فرم Canonical

تمام جملات موجود در پایگاه دانش باید به صورتی باشند که با یکی از پیشفرضیات قانون Modus Ponens مطابقت داشته بشاند، فرم Canonical برای Modus Ponens متضمن این نکته است که هر جمله در پایگاه دانش از چه نوع اتمی یا شرطی با یک ترکیب عطفی از جملات اتمی در طرف چپ و یک اتم منفرد در طرف راست باید باشد.

ما جملات را به جملات Horn زمانی تبدیل می‌کنیم که ابتدا وارد پایگاه دانش ، با استفاده از حذف سور وجودی و حذف And شده باشند.

## یکسان‌سازی (Unification)

وظیفه روتین یکسان‌ساز **Unify** ، گرفتن دو جمله اتمی  $p$ ،  $q$  و برگرداندن یک جانشین که  $p$ ،  $q$  را مشابه هم خواهد ساخت ، است. (اگر چنین جانشینی موجود نباشد ، **fail** برمی‌گردد.)

$$\text{UNIFY}(p, q) = \theta, \text{SUBST}(\theta, p) = \text{SUBST}(\theta, q)$$

**UNIFY** ، عمومی‌ترین یکسان‌ساز (Most General Unifier) یا (MGU) را برمی‌گرداند ، که جانشینی است که کمترین تعهد را در قبل محدودسازی متغیرها دارد.

زنجیره‌سازی به جلو و عقب (Forward AND Backward Chaining)

زنجیره‌سازی به جلو (forward chaining)

قانون Modus Ponens تعمیم یافته به دو صورت استفاده می‌شود. می‌توانیم با جملات موجود در پایگاه دانش شروع کنیم و نتایج جدیدی را که می‌توانند استنباط‌های بیشتری را بسازند، تولید کنیم. این روش زنجیره‌سازی به جلو نامیده می‌شود.

این روش زمانی استفاده می‌شود که حقیقت جدیدی به پایگاه داده ما اضافه شده باشد و خواسته باشیم نتایج آن را تولید کنیم.



# دانشگاه سامانه پویا

## زنگیره‌سازی به عقب (Backward Chaining)

می‌توانیم با چیزی که قصد اثباتش را داریم آغاز کنیم و جملات شرطی را پیدا کنیم که به ما اجازه بدنهن نتیجه را از آنها استنتاج کنیم ، و سپس سعی در ایجاد پیش‌فرضیات آنها داشته باشیم.

این روش زمانی استفاده می‌شود که هدفی برای اثبات وجود داشته باشد.

## الگوریتم زنجیره‌سازی به جلو:

زنجیره‌سازی به جلو توسط افزودن یک حقیقت جدید  $P$  به پایگاه دانش ، فعال می‌شود و می‌تواند به عنوان قسمتی از پردازش **TELL** برای مثال ، همکاری داشته باشد. در اینجا ایده ، یافتن تمام ترکیبات شرطی است که  $P$  را به عنوان پیش‌فرض داشته باشد ، سپس اگر بقیه پیش‌فرضیات برقرار باشند ، می‌توانیم نتیجه ترکیب شرطی را به پایگاه دانش توسط راه‌اندازی استنتاج‌های بعدی اضافه کنیم.



ما به ابده ترکیب (Composition) جانشینی نیز نیاز داریم.  
جانشینی است که اثر آن با اثر اعمال هر جانشینی به نوبت ، برابر است. زیرا:

$$SUBST(COMPOSE(\theta_1, \theta_2), P) = SUBST(\theta_1, P)$$

زنگیره سازی به جلو ، تصویری تدریجی از شرایط در حالی که داده های جدید وارد می شوند ، می سازد.

پردازش های استنتاجی آن مستقیماً با حل مسئله ویژه در ارتباط نیستند ،

به همین دلیل روش data-directed یا data-driven نامیده می شود.

## الگوریتم زنجیره‌سازی به عقب:

زنجیره‌سازی به عقب به منظور یافتن تمام پاسخ‌ها برای سؤال طرح شده، به وجود آمده است. بنابراین زنجیره‌سازی به عقب، وظیفه‌ای که از رویه **ASK** خواسته شده را انجام می‌دهد. الگوریتم زنجیره‌سازی به عقب **BACK-CHAIN** ابتدا توسط کنترل درمی‌یابد که آیا پاسخ‌ها مستقیماً از جملات پایگاه دانش، تولید می‌شوند یا خیر. سپس تمام ترکیبات شرطی که نتایجشان با پرسش (**query**) مطابقت دارد را پیدا می‌کند و سعی دارد تا پیش‌فرض‌های آن ترکیبات شرطی را توسط زنجیره‌سازی به عقب ایجاد کند.

اگر پیش‌فرض، یک ترکیب عطفی باشد، سپس **BACK-CHAIN** ترکیبات عطفی را عطف به عطف پردازش می‌کند، تا یکسان‌ساز را برای تمام پیش‌فرض بسازد.

## کامل بودن :Completeness

تصور کنید که ما پایگاه دانش زیر را در اختیار داریم:

$$\forall x \quad P(x) \Rightarrow Q(x)$$

$$\forall x \quad \neg P(x) \Rightarrow R(x)$$

$$\forall x \quad Q(x) \Rightarrow S(x)$$

$$\forall x \quad R(x) \Rightarrow S(x)$$

سپس ما می خواهیم که  $S(A)$  را نتیجه بگیریم ،  $S(A)$  درست است ،

اگر  $R(A)$  یا  $Q(A)$  درست باشد ، و یکی از آنها باید درست باشد زیرا:

یا  $P(A)$  یا  $\neg P(A)$  درست است.

متأسفانه ، زنجيره‌سازی با **Modus Ponens** نمی‌تواند  $S(A)$  را نتیجه بگیرد.

مشکل این است که مشکل این است که **Horn** نمی‌تواند به صورت  $\forall x \neg P(x) \Rightarrow R(x)$  دربیاید ، و از این رو توسط

**Modus Ponens** نمی‌تواند استفاده شود.

این بدان معنی است که رویه اثباتی که از **Modus Ponens** استفاده می‌کند ناکامل است: (incomplete)

حملاتی که در بابگاه دانش مستلزم شده‌اند ولی رویه نمی‌تواند آنها را استنتاج کند.

پرسش در مورد وجود رویه‌های اثبات کامل بحثی است که ارتباط مستقیم با ریاضیات دارد. اگر یک رویه اثبات کامل بتواند برای عبارات ریاضی پیدا شود ، دو چیز دنبال می‌شود:

❖ تمام مفروضات می‌توانند به طور مکانیکی ایجاد شوند.

❖ تمام ریاضیات می‌توانند به عنوان نتیجه منطقی مجموعه‌ای از اصل موضوع‌های پایه‌ای ایجاد شوند.



یک رویه اثبات کامل برای منطق موتیه اول ارزش بسیاری در AI دارد:

❖ نظریه‌های عملی در رابطه با پیچیدگی کامپیوتروی.

❖ فعال ساختن یک ماشین برای حل هر گونه مسئله که در زبان می‌تواند قرار داده شود.



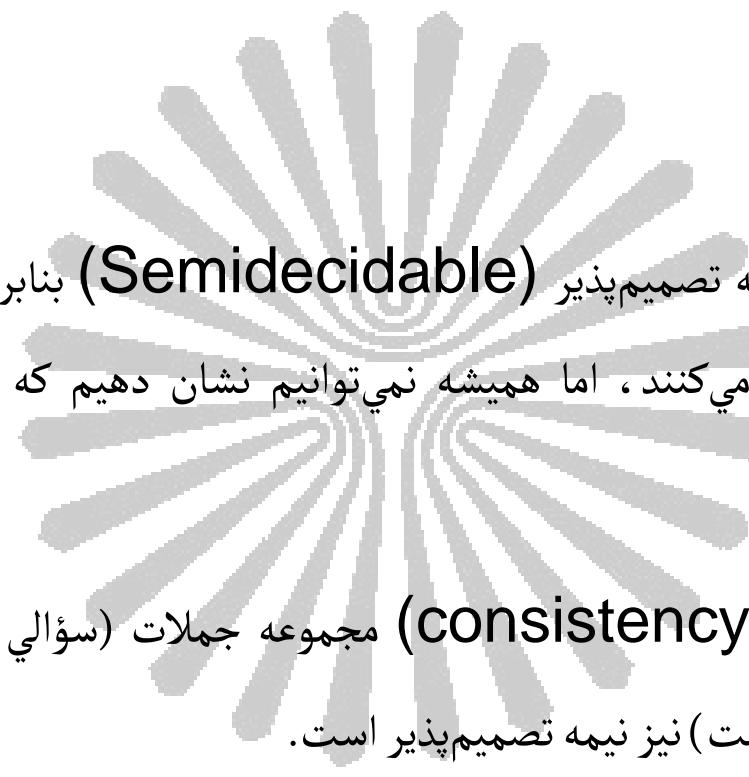
قضیه کامل بودن گodel نشان داد که ، برای منطق مرتبه اول ، هر جمله‌ای که توسط مجموعه جملات دیگری مستلزم شود می‌تواند از آن مجموعه اثبات شود. بنابراین می‌توانیم قوانین استنتاجی را که به یک رویه اثبات کامل  $R$  اجازه می‌دهد ، پیدا کنیم:

$$\text{if } KB \models \text{then } KB \vdash \alpha_R$$

این قضیه کامل بودن مشابه این است که بگوییم رویه‌ای برای یافتن سوزنی در یک پشته کاه وجود دارد و این ادعای بیهوده نیست زیرا جملات با سود عمومی و سیمبول‌های تابع لانه‌ای دلخواهی در پشته‌های کاه با اندازه نامحدود ، استفاده می‌شوند.

گodel نشان داد که رویه اثباتی وجود دارد اما هیچ رویه‌ای را ذکر نکرد.

دانشگاه سامانه  
پژوهش



استلزم در منطق مرتبه اول ، نیمه تصمیم‌پذیر (Semidecidable) بنابراین می‌توانیم نشان دهیم که جملات از پیش‌فرضیات تبعیت می‌کنند ، اما همیشه نمی‌توانیم نشان دهیم که آنها از پیش‌فرضیات تبعیت نمی‌کنند.



به عنوان یک فرضیه ، سازگاری (consistency) مجموعه جملات (سؤالی در مورد وجود راه حلی برای تبدیل تمام جملات به جملات درست) نیز نیمه تصمیم‌پذیر است.

## دانشگاه سامانه

## **Resolution: یک رویه استنتاج کامل**

از دو ترکیب شرطی می‌توانیم ترکیب سومی را مشتق کنیم که پیش‌فرض اولی را به نتیجه دومی متصل می‌کند.

به ما اجازه استخراج ترکیب شرطی جدید را نمی‌دهد و فقط نتایج اتمی را استخراج می‌کند. از این رو قانون **Modus Ponens** قدرتمندتر از **resolution** است.



## قانون استنتاج :resolution

در فرم ساده قانون resolution، پیشفرضیات دارای دقیقاً دو ترکیب فصلی هستند. ما می‌توانیم این قانون را برای دو ترکیب فصلی به هر طولی وسعت بخشیم، که اگر یکی از قسمت‌های ترکیب فصلی در یک ( $P_j$ ) clause با تقيض قسمت دیگر ترکیب فصلی ( $q_k$ ) يکسان باشند، سپس ترکیب فصلی از تمام

قسمت‌ها استنتاج می‌شود بغير از آن دو:

Resolution  $\square$  تعیین یافته (ترکیبات فصلی)

Resolution  $\square$  تعیینی یافته (ترکیبات شرطی)

## تعیین یافته (ترکیبات فصلی): Resolution

برای  $P_i$  و  $q_i$  فرضی که  $P_j \neg q_k = \theta$

$$\begin{array}{ccccc} P_1 & \vee & \dots & P_j & \dots \\ q_1 & \vee & \dots & q_k & \dots \\ & & & & \vee \\ & & & & P_m \\ & & & & q_n \end{array}$$

---

$$SUBST(\theta, (P_1 \vee \dots \vee P_{j-1} \vee P_{j+1} \dots p_m \vee q_1 \vee \dots \vee q_{k-1} \vee q_{k+1} \dots q_n))$$

معادلاً، می‌توانیم این عبارت را به صورت ترکیب شرطی بنویسیم.

## Resolution تعمیم یافته (ترکیبات شرطی):

برای اتم‌های  $P_i$  و  $q_i$  و  $r_i$  و  $s_i$  که

$$\text{UNIFY } (P_j, q_k) = \theta$$

$$\begin{array}{c} P_1 \wedge \dots \wedge P_j \wedge \dots \wedge P_{n1} \Rightarrow r_1 \vee \dots \vee r_{n2} \\ s_1 \wedge \dots \wedge s_{n3} \Rightarrow q_1 \vee \dots \vee q_k \dots \vee q_{n4} \end{array}$$

$$SUBST(\theta, (P_1 \wedge \dots \wedge P_{j-1} \vee P_{j+1} \wedge p_{n1} \wedge s_1 \wedge \dots \wedge s_{n3} \Rightarrow r_1 \vee \dots \vee r_{n2}) \vee (q_1 \vee \dots \vee q_{k-1} \vee q_{k+1} \vee \dots \vee q_{n4}))$$



## فرم‌های Canonical برای resolution

در نسخه اولیه قانون **resolution**، هر جمله یک ترکیب فصلی از حروف فرضی است.

تمام ترکیبات فصلی در KB فرض شده‌اند که در یک ترکیب عطفی صریح (مانند یک معمولی) به هم متصل شده‌اند، بنابراین این فرم، فرم نرمال عطفی Conjunctive normal form (CNF) نامیده می‌شود.

اگرچه هر جمله به تنهایی یک ترکیب فصلی است.

در صورت ثانویه قانون **resolution**، هر جمله یک ترکیب شرطی با یک ترکیب عطفی از اتم‌ها در سمت چپ و یک ترکیب فصلی از اتم‌ها در طرف راست است.

این حالت، فرم نرمال شرطی (**implicative normal form (INF)**) نامیده می‌شود.

هر مجموعه از جملات می‌توانند به دو فرم ترجمه شوند. فرم نرمال عطفی رایج‌تر است، اما فرم نرمال شرطی طبیعی‌تر به نظر می‌آید.



Modus Ponens تعمیمی از Resolution است.

فرم نرمال شرطی رایج‌تر از فرم Horn است، به دلیل اینکه طرف سمت راست می‌تواند یک ترکیب شرطی باشد و نه فقط یک اتم تنها.

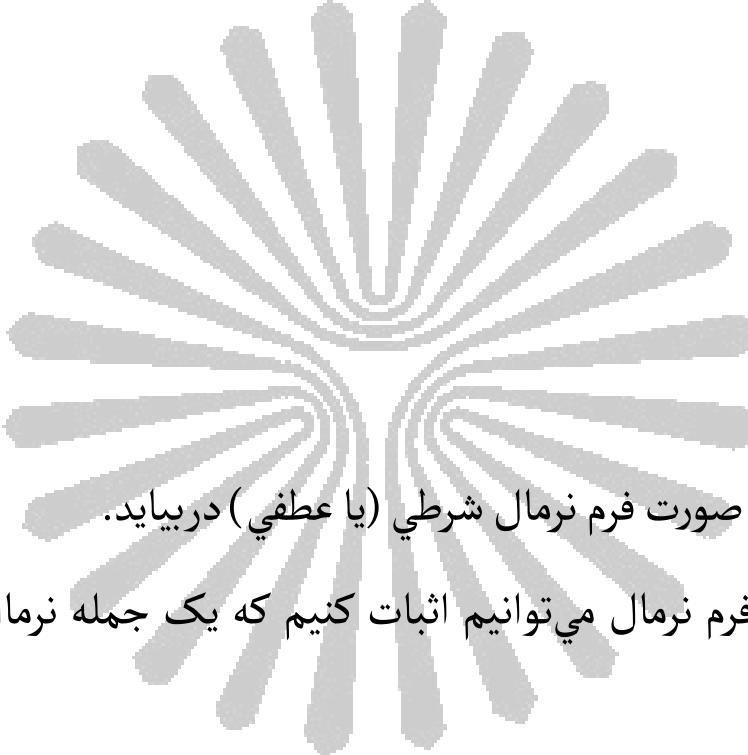
قابلیت ترکیب اتم‌ها با یک ترکیب شرطی را به منظور استخراج نتیجه به صورتی دارد که resolution قادر به انجام آن نیست.



زنجیره‌سازی با **Modus Ponens** قدرتمندتر از زنجیره‌سازی با **resolution** است، اما هنوز کامل نیست.

برهان خلف:

رویه استنتاج کاملی که از **refutation** استفاده می‌کند برهان خلف (**reduction**) نامیده می‌شود و همچنین به عنوان اثبات توسط تناقض (**proof by contradiction**) و **and absurdum** شناخته شده است.



تبديل به فرم نرمال:

- ✓ هر جمله مرتبه اولی می‌تواند به صورت فرم نرمال شرطی (یا عطفی) دربیاید.
- ✓ از یک مجموعه از جملات به فرم نرمال می‌توانیم اثبات کنیم که یک جمله نرمال از مجموعه پیروی خواهد کرد.

دانشگاه سامانه  
پوچ

رویه‌ای برای تبدیل به فرم نرمال:

۱) حذف ترکیب شرطی:

می‌توان تمام ترکیبات شرطی را با معادل فصلی جایگزین نمود.

۲) حذف ۷:

نقیض فقط برای فرم نرمال عطفی مجاز است ، و برای تمام فرم‌های نرمال شرطی قدغن است.

۳) استاندارد کردن متغیرها:

این عمل بعداً از ایجاد ابهام زمان حذف سورها جلوگیری می‌کند.

۴) انتقال سورها به سمت چپ:

## :Skolemize (5)

پردازشی است که در آن تمام سورهای وجودی حذف می‌شوند.

## 6) توزيع ∧ بر ∨

7) ترکیبات فصلی و عطفی لانه‌ای مسطح شده:

در این مورد ، جمله به فرم نرمال عطفی (CNF) است.

## 8) تبدیل ترکیبات فصلی به ترکیب شرطی:



## برخورد با مسئله تساوی:

یکسان سازی یک تست نحوی مبتنی بر ظاهر ترم های آرگومانی است و تست صحیح معنایی مبتنی بر اشیایی که نمایش می دهند ، نیست.

## دو روش برای انجام این امر:

1) بدیهی نمودن تساوی به وسیله ذکر خواص آن:

باید ذکر شود که تساوی ، انعطاف پذیر ، متقارن و (متعدی) است.

۲) استفاده از یک قانون استنتاج از یک قانون استنتاج:

می‌توانیم قانون استنتاج را به صورت زیر تعریف کنیم:

$\text{UNIFY}(x, y) = \theta$  که  $z, y, x$  برای تمام ترم‌های  $x$ : Demodulation

$$x = y, (\dots z \dots)$$

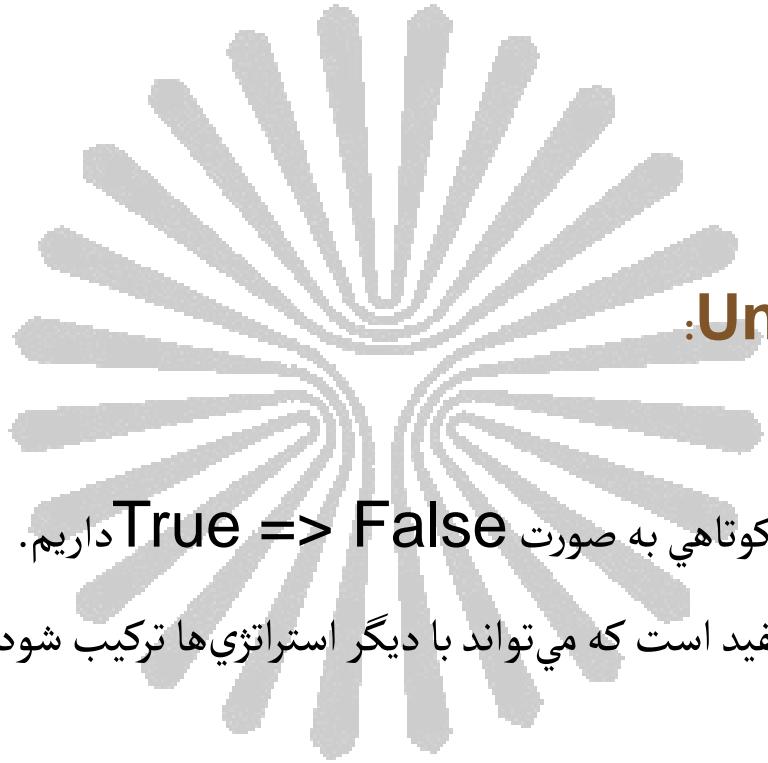
$$\underline{(\dots \text{SUBST}(\theta, y) \dots)}$$



## استراتژی‌های :Resolution

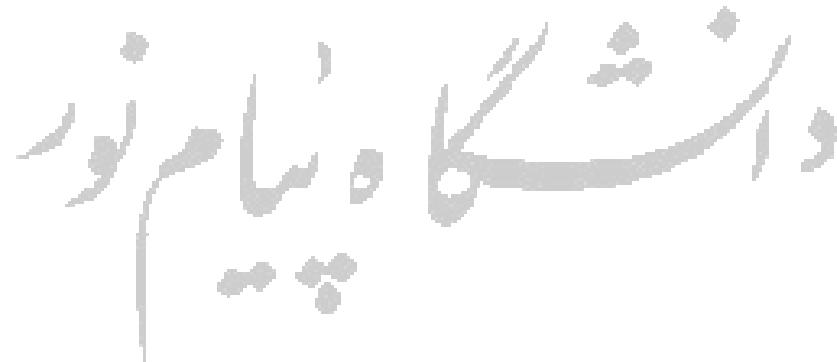
4 استراتژی که برای راهنمایی جستجو به سمت یک اثبات استفاده می‌شوند، را بررسی خواهیم کرد:





## :Unit preference (1

در اینجا ما سعی بر تولید جمله کوتاهی به صورت **True => False** داریم.  
این استراتژی یک کشف‌کننده مفید است که می‌تواند با دیگر استراتژی‌ها ترکیب شود.



## ۲) مجموعه Support

هر جمله‌ای را از مجموعه Support با جمله دیگری ترکیب می‌کند و نتیجه را به مجموعه Support اضافه می‌کند. اگر مجموعه Support به نسبت تمام پایگاه دانش کوچک باشد، فضای جستجو را قطع خواهد کرد.

یک انتخاب بد برای مجموعه Support الگوریتم را ناکامل خواهد ساخت.

استراتژی مجموعه Support دارای این مزیت است که درخت‌های اثباتی تولید می‌کند که اغلب برای درک افراد آسان هستند، زیرا آنها هدف‌گرا هستند.

## روودی Resolution (3)

در استراتژی query KB ورودی هر resolution یکی از جملات ورودی را (از KB یا با جمله دیگر ترکیب می کند.

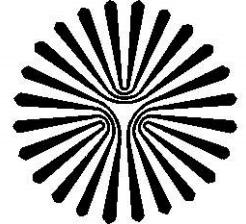
در پایگاههای دانش resolution نوعی از استراتژی Modus Ponens، Horn ورودی است، زیرا یک ترکیب شرطی از KB اصلی را با دیگر جملات ترکیب می کند. از این رو شگفتی آور نخواهد بود که resolution ورودی برای پایگاههای دانشی که به صورت Horn هستند، کامل باشد اما در حالت کلی ناکامل است.

## :Subsumption (4)

متدهای Subsume، KB تمام جملاتی که توسط یک جمله موجود در KB می‌شوند، را حذف می‌کند.

KB به نگهداری Subsumption کوچک کمک می‌کند، و در نتیجه فضای جستجو را کوچک می‌سازد.





دانشگاه پیام نور

فصل نهم :

## برنامه ریزی



تفاوت عامل برنامه‌ریزی با عامل حل مسئله در سه چیز است:

### بازنمایی اهداف، حالات و عملیات

استفاده از بازنمایی‌های منطقی و صریح برنامه‌ریز را قادر می‌سازد تا سنحش عامل را معقولانه هدایت کند.

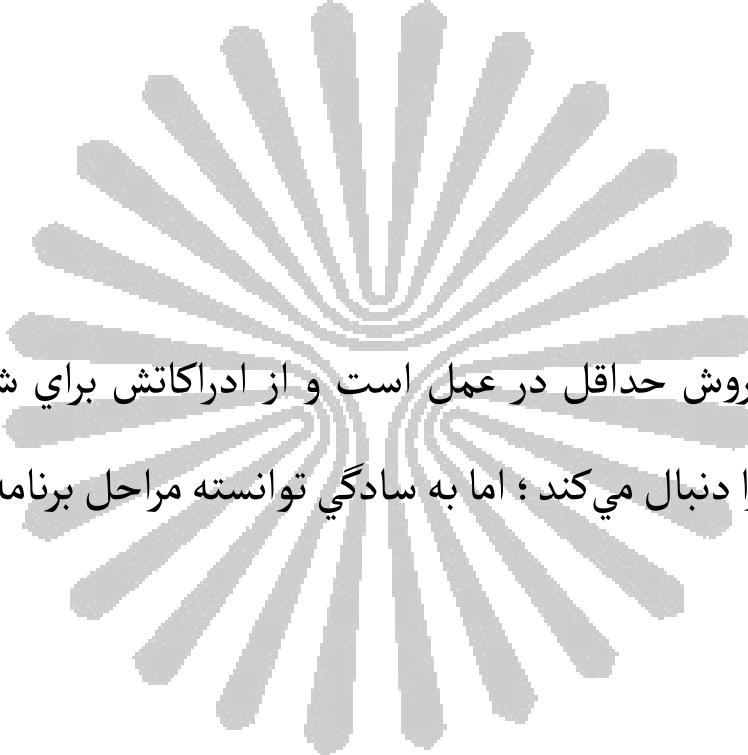
عامل برنامه‌ریزی همچنین در روش بازنمایی و حستحو برای راه حل‌ها نیز تفاوت دارد.

دانشگاه سامانه  
پژوهش

## یک عامل ساده برنامه‌ریزی:

زمانی که حالت دنیا قابل دسترسی است ، عامل می‌تواند از ادراکات تولید شده توسط محیط استفاده کرده و مدل کامل و صحیحی از حالت دنیای جاری بسازد. سپس ، با داشتن هدف ، می‌تواند الگوریتم برنامه‌ریزی مناسبی را برای تولید برنامه عمل فراخوانی کند. عامل سپس می‌تواند در طی مراحل برنامه ، هر لحظه یک عمل را اجرا کند.





عامل با محیط از طریق یک روش حداقل در عمل است و از ادراکاتش برای شرح حالت اولیه استفاده می‌کند و از این رو هدف اولیه را دنبال می‌کند؛ اما به سادگی توانسته مراحل برنامه را تشکیل بدهد.

# دانشگاه سامانه پویه



از حل مسئله به برنامه‌ریزی:

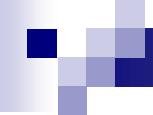
برنامه‌ریزی و حل مسئله موضعات متفاوتی هستند زیرا در بازنمایی اهداف و حالات و عملیات و هم چنین بازنمایی ساختار دنباله‌های عملیاتی متفاوت عمل می‌کنند.

# دانشگاه سامانه پژوهش



عناصر اولیه یک حل مسئله مبتنی بر جستجو:

- ❖ بازنمایی عملیات.
- ❖ بازنمایی حالات.
- ❖ بازنمایی اهداف.
- ❖ بازنمایی برنامه‌ها.



بازنمایی عملیات:



عملیات توسط برنامه‌هایی که شرح حالت مانع را تولید می‌کند، تعریف می‌شود.

دانشگاه سامانه  
پژوهی

بازنمایی حالات:

در حل مسئله ، شرح کامل حالت اولیه داده شده است و عملیات توسط برنامه‌ای که شرح کامل حالت را تولید می‌کنند ، بازنمایی می‌شوند.

بنابراین:

تمام بازنمایی‌های حالت ، کامل هستند.

دستگاه سامانه  
پوشه

## بازنمایی اهداف:

تنها دانشی که عامل در مورد هدف در اختیار دارد ، تست هدف و تابع کشف کننده است. هر دو اینها بر روی  
حالت ها اعمال می شوند تا مطلوبیت آنها مورد ارزیابی قرار گیرد.



## بازنمایی برنامه‌ها:

در حل مسئله یک راه حل دنباله‌ای از عملیات است. در طول تشکیل راه حل‌ها، الگوریتم‌های جستجو فقط دنباله‌های پیوسته عملیات را که از حالت اولیه آغاز می‌شوند (یا در مورد جستجوی دوطرفه، خاتمه دادن به حالت هدف) در نظر می‌گیرند.



حال ببینیم چطور این تصمیمات بر روی قابلیت عامل تأثیر می‌گذارند، تا مسئله ساده زیر را حل کنند:  
«یک لیتر شیر و یک خوشه موز و یک مته چندسرعته را بخر.»

حالت اولیه: عامل در خانه است اما بدون هیچ یک از اشیاء موردنظر.

عملگر: تمام کارهایی که عامل قادر به انجام آن است.

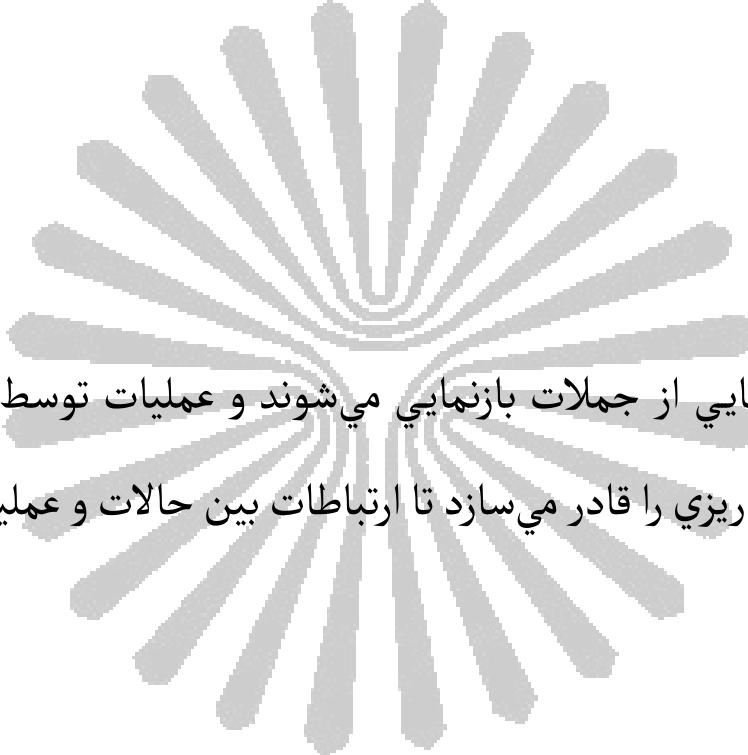
تابع کشف کننده: تعداد چیزهایی که هنوز به دست آورده نشده‌اند.



اولین ایده کلیدی در ورای برنامه‌ریزی:

«بسط دادن» بازنمایی حالات ، اهداف و عملیات است. الگوریتم‌های برنامه‌ریزی از تعاریفی به زبان‌های رسمی استفاده می‌کنند که معمولاً منطق مرتبه اول و یا زیرمجموعه‌ای از آن است.

# دانشگاه سامانه



حالات و اهداف توسط مجموعه‌هایی از جملات بازنمایی می‌شوند و عملیات توسط شرح پیش‌شرط‌ها و تأثیرات منطقی بازنمایی می‌شوند که برنامه‌ریزی را قادر می‌سازد تا ارتباطات بین حالات و عملیات را هدایت کند.

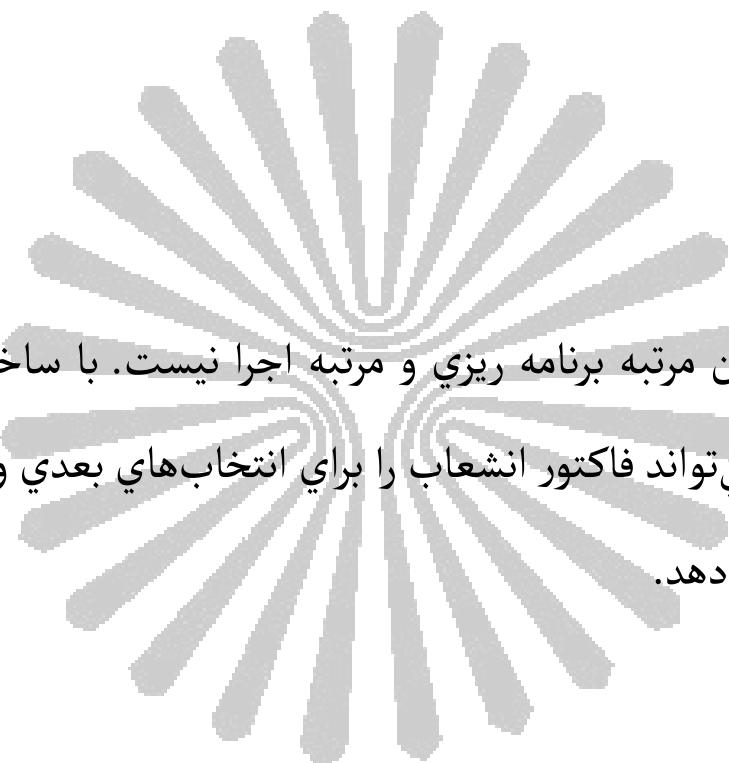
# دانشگاه سامانه



## دومین ایده کلیدی در ورای برنامه‌ریزی:

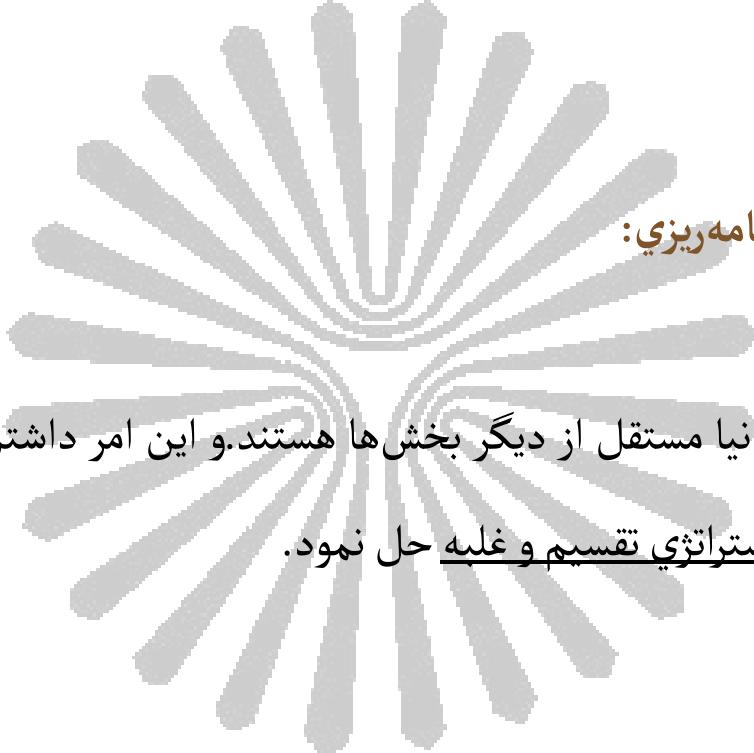
این است که برنامه‌ریز آزاد است تا عملیات را به برنامه هر زمان که لازم باشد، اضافه کند. هرچند که دنباله افزایشی در حالت اولیه وجود داشته باشد.





هیچ الزامی بر وجود ارتباط بین مرتبه برنامه ریزی و مرتبه اجرا نیست. با ساختن تصمیمات «مشخص» و «مهم» در ابتدا ، برنامه ریزی می تواند فاکتور انتساب را برای انتخاب های بعدی و نیاز به پی جویی به عقب را برای تصمیمات اختیاری کاهش دهد.

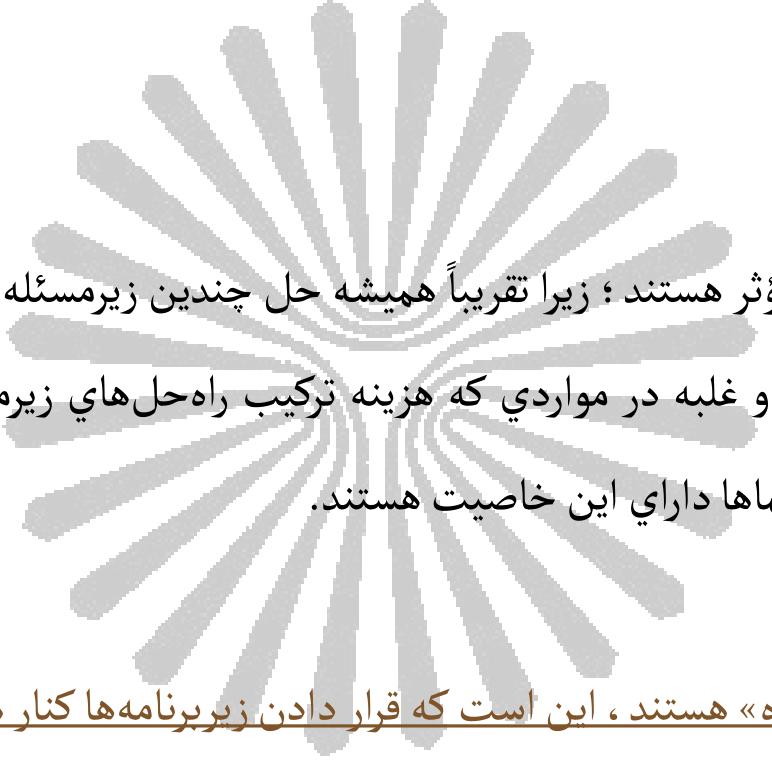
# دانشگاه سامانه پژوهی



### سومین ایده کلیدی در ورای برنامه‌ریزی:

این است که بیشتر بخش‌های دنیا مستقل از دیگر بخش‌ها هستند. و این امر داشتن یک هدف عطفی را ممکن می‌سازد و می‌توان آن را با یک استراتژی تقسیم و غلبه حل نمود.

دانشگاه سامانه  
پژوهی



الگوریتم‌های تقسیم و غلبه مؤثر هستند؛ زیرا تقریباً همیشه حل چندین زیرمسئله کوچک آسان‌تر از یک مسئله بزرگ است. بهر حال تقسیم و غلبه در مواردی که هزینه ترکیب راه‌حل‌های زیرمسئل زیاد باشد، با شکست مواجه می‌شود. بسیاری از معماها دارای این خاصیت هستند.

دلیل اینکه معماها «گول‌زننده» هستند، این است که قرار دادن زیربرنامه‌ها کنار هم کار دشواری است.

# دانشگاه سامانه

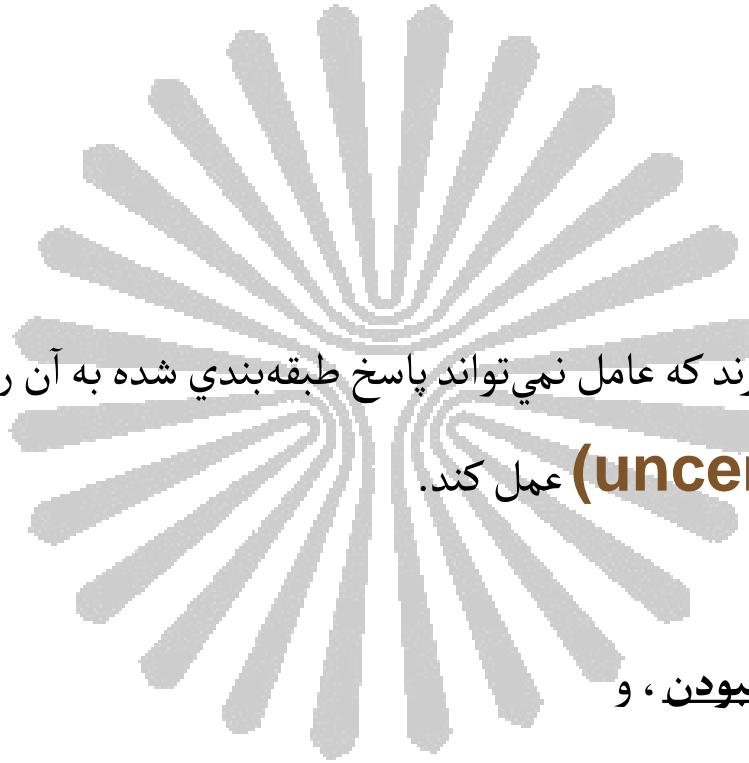
فصل دهم :

## عدم قطعیت

مسئله‌ای که با منطق مرتبه اول و بنابراین با رهیافت عامل منطق‌گرا وجود دارد این است که:

عامل‌ها اغلب هیچگاه دسترسی کامل به تمام حقیقت درباره محیط خود را ندارند.

# دانشگاه سامانه



سؤالات بسیار مهمی وجود دارند که عامل نمی‌تواند پاسخ طبقه‌بندی شده به آن را بیابد. بنابراین باید تحت عدم قطعیت (**uncertainty**) عمل کند.

عدم قطعیت به علت کامل نبودن ، و

عدم صحت درک عامل از خواص محیط ناشی می‌شود.

دانشگاه سامانه  
پژوهی

مسئله کیفیت:

قوانين بسیاری در دامنه کامل نیستند؛ زیرا:

1) شرایط بسیار زیادی باید دقیقاً شمارش شوند،

یا

2) برخی از شرایط ناشناخته هستند.



## برخورد با دانش غیرقطعی:

ابزار اصلی ما برای کنار آمدن با درجات باور، تئوری احتمالات خواهد بود که درجه عددی از باور را بین ۰ و ۱ به جملات اختصاص می‌دهد.

احتمالات روشنی از خلاصه‌سازی عدم قطعیت را به وجود می‌آورد که از تنبیه و حجه ما ناشی می‌شوند.

احتمال ۰ برای باور مبهمنی که دارای جملات نادرست است، و

احتمال ۱ برای باور مبهمنی که دارای جمله درست است، تخصیص داده می‌شود.

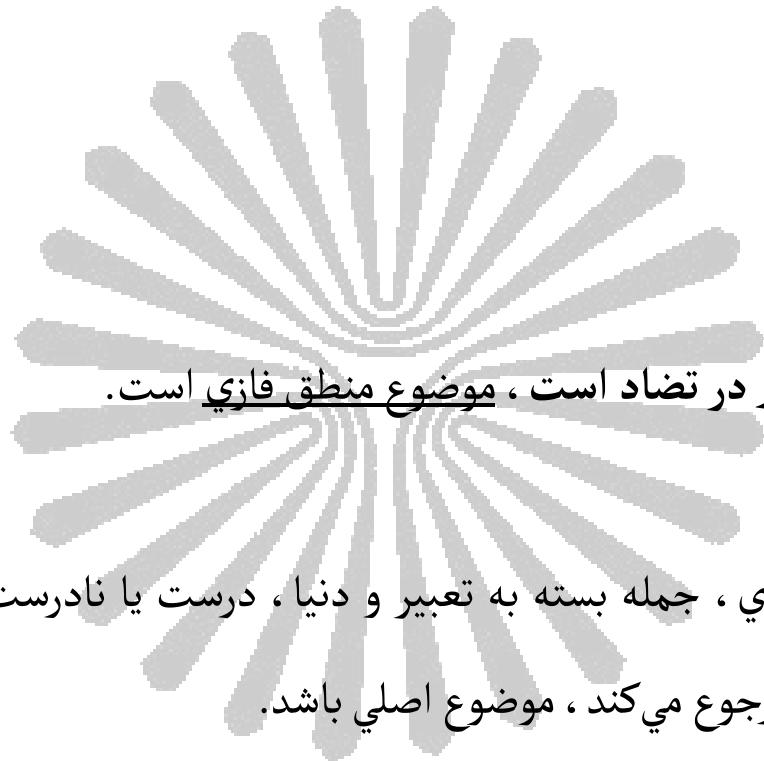
دانشگاه سلام لور  
پژوهش

تئوري احتمالات تعهد ontological را همانند منطق ايجاد مي کند ، که حقاًيق در دنيا هم وجود دارند و هم ندارند.

حمله در حقيقت خودش هم درست و هم نادرست است.

مهم است توجه داشته باشيم که درجه باور با درجه درستي متفاوت است.





درجه درستی که با درجه باور در تضاد است ، موضوع منطق فازی است.

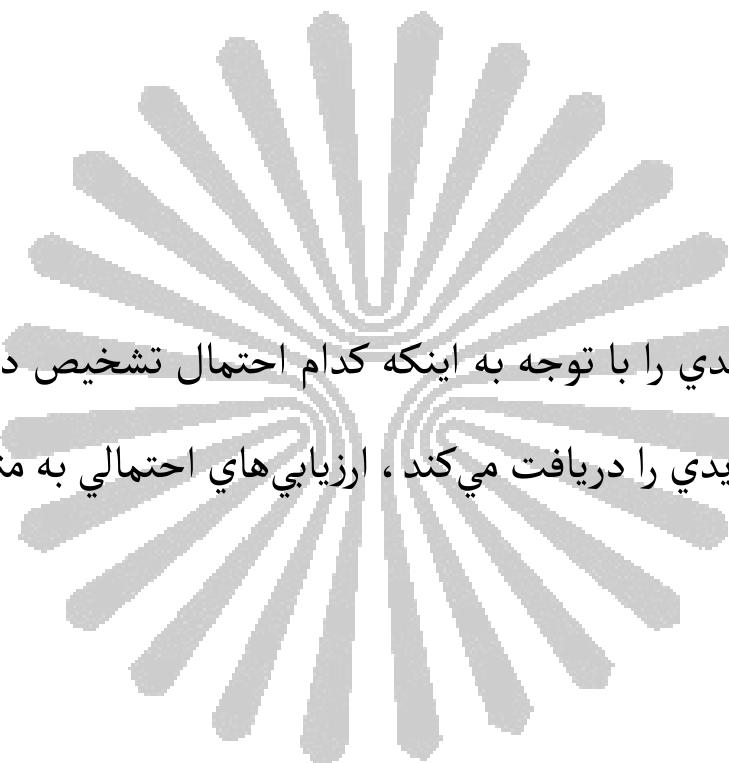
در منطق مرتبه اول و گزاره‌ای ، جمله بسته به تعبیر و دنیا ، درست یا نادرست خواهد بود و زمانی درست است که حقیقتی را که به آن رجوع می‌کند ، موضوع اصلی باشد.

# دانشگاه هامبورگ

عبارات احتمالی کاملاً مشابه این نوع معناها نیستند. به آن علت است که احتمالاتی که عامل به یک گزاره تخصیص می‌دهد به ادراکاتی که تا آن لحظه دریافت کرده است بستگی دارد.

در بحث استدلال غیرقطعي ، ما آن را شاهد (**evidence**) مي ناميم.

همانطور که وضعیت استلزم زمانی که جملات بیشتری به پایگاه دانش اضافه می‌شوند تغییر می‌کند ، احتمالات نیز در صورت وجود شواهد بیشتر ، تغییر خواهند کرد .



تمام عبارات احتمالی باید شواهدی را با توجه به اینکه کدام احتمال تشخیص داده شده است ، تعیین کنند.  
همانگونه که عامل ادراکات جدیدی را دریافت می کند ، ارزیابی های احتمالی به منظور انعکاس شاهد جدیدی ،  
به روز درآورده می شوند.

# دانشگاه سامنور

## عدم قطعیت و تصمیمات عقلانی:

حضور عدم قطعیت روش‌های تصمیم‌گیری عامل را تغییر داده است. عامل منطقی عموماً هدف واحدی دارد و هر برنامه‌ای که امکان رسیدن به آن قطعی است را اجرا می‌کند. یک عمل می‌تواند انتخاب و یا رد شود، چه به هدف برسد و چه نرسد و بدون توجه به آنچه که دیگر عملیات انجام می‌دهند.



## تئوري سودمندي:

اين تئوري اين گونه بيان مي شود:

هر وضعیت درجه اي از فایده يا سودمندي را برای يک عامل دارد و عامل به حالتی با سودمندي بالاتر رجوع خواهد کرد.

سودمندي يک حالت به عاملی وابسته است که مفروضاتش توسط تابع سودمندي بازنمایی شده است.

تئوري سودمندي رعایت حال دیگران را نیز می کند. برای يک عامل کاملاً منطقی است که سودمندي بالاتر را به وضعیتی اختصاص دهد که عامل خودش از آن رنج ولي دیگران منفعت می برند.

مفروضات که به عنوان سودمندی‌ها ، مطرح شدند با احتمالات در تئوری عمومی تصمیمات عقلانی که تئوری تصمیم‌گیری نامیده می‌شود ، ترکیب می‌شوند:

## Dicision theory=probability+utility theory

ایده اساسی در مورد تئوری تصمیم‌گیری این است که یک عامل منطقی است

اگر و فقط اگر

عملی را که منتهی به بالاترین سودمندی می‌شود ، انتخاب کند.

این اصل سودمندی مورد انتظار ماکزیمم (MEU) نامیده می‌شود.

احتمالات و سودمندی‌ها در ارزیابی یک عمل توسط توزین سودمندی یک نتیجه ویژه و با احتمالی که پدید آورده است ، ترکیب می‌شوند.

طراحی برای یک عامل تصمیم‌گیری نظری:

ساختار عاملی که از تئوری تصمیم‌گیری برای انتخاب عملیات استفاده می‌کند ، در سطح انتزاعی با عامل منطقی یکسان است.

