

۱	<p>..... نگاهی از ادراک به عمل در حین بهنگام سازی وضعیت داخلی عامل است. (۰/۲۵)</p> <p>الف) اهداف عامل (ب) برنامه عامل (ج) اعمال عامل (د) معماری عامل</p>
۲	<p>در این نوع محیط تجربه عامل به بخش های مجزا تقسیم شده و تصمیم گیری در هر مرحله به مرحله قبل آن ربطی ندارد. (۰/۲۵)</p> <p>الف) ایستا (ب) گسسته (ج) اتمی (د) قطعی</p>
۳	<p>کدام روش جستجو بهترین روش است و اگر در آن $h(n)=0$ باشد تبدیل به جستجوی با هزینه یکسان می گردد. (۰/۲۵)</p> <p>الف) حریمانه (ب) اول سطح (ج) A^* (د) عمقی تکراری</p>
۴	<p>کدام یک از مولفه های زیر در تعریف رسمی یک مسئله (فرموله کردن آن) تاثیری ندارد. (۰/۲۵)</p> <p>الف) حالت اولیه و نهایی (ب) توصیفی از فعالیت ها و عملیات عامل (ج) هزینه مسیر و آزمون هدف (د) یافتن راه حل در فضای جستجو</p>
۵	<p>کدام گزینه توصیف کننده محیط وظیفه یک عامل جدول کلمات متقاطع است. (۰/۵)</p> <p>الف) کاملا مشاهده پذیر، تصادفی، پویا، چند عاملی، زنجیره ای، پیوسته ب) مشاهده پذیر نسبی، تصادفی، پویا، چند عاملی، اتمی، پیوسته ج) کاملا مشاهده پذیر، قطعی، ایستا، تک عاملی، اتمی، گسسته د) مشاهده پذیر نسبی، قطعی، ایستا، تک عاملی، زنجیره ای، گسسته</p>
۶	<p>در گراف جستجوی زیر، گره شروع و گره های پایان مشخص شده اند. برای هر کدام از روش های جستجوی زیر، مشخص کنید که کدام گره هدف پیدا می شود (یا هیچ گره ای پیدا نمی شود) و تا رسیدن به هدف، کدام گره ها و با چه ترتیبی بسط داده می شوند. در صورتیکه در زمان انتخاب گره بعدی، تمام شرایط انتخاب مساوی بود، انتخاب بر اساس ترتیب حروف الفبا انجام شود. توجه کنید که تمام یال ها جهت دار هستند.</p> <p>۱- جستجوی اول سطح (۰/۷۵) ۳- جستجوی تپه نوردی (۰/۵) ۲- جستجوی A^* (۱) ۴- جستجوی عمقی (۰/۷۵)</p> <div style="text-align: right;"> <p>KEY</p> <p>\xrightarrow{X} cost of traversing this arc is X</p> <p>\bigcirc_Y estimated cost to nearest goal is Y</p> </div>
۷	<p>هر کدام از روش های جستجوی عمقی محدود شده ، حریمانه، هزینه یکسان را از لحاظ کامل بودن و بهینه بودن بررسی کنید. (۱/۵)</p>
۸	<p>مشکلات روش تپه نوردی چیست و چگونه می توان آنها را برطرف نمود. (میتوانید با رسم شکل توضیح دهید) (۱)</p>