

I.2)

Lista aberta A(25)
Fechada

aberta B(25) D(26) c(60)
Fechada A(25)

aberta D(26) E(60) c(60) C(65)
Fechada A(25) B(25) expande D

A(31) F(37) E(60) c(60) c(65). como A(31) > A(25)
A(25) B(25) D(26) esquece A(31).
expande F.

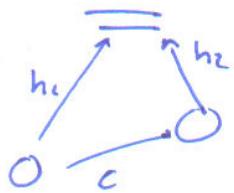
E(39) G(45) E(60) c(60) c(65) expande G
A(25) B(25) D(26) F(37)

G(41) G(45) E(60) c(60) c(65)
A(25) B(25) D(26) F(37) E(39)

Correções do Exame da Época Normal

I.1)

Heurística admissível tem de ser \leq ao custo do transitor de estado + a heurística do próximo



$$h_1 \leq c + h_2$$

$$x \leq 10 + 2 \leq 12$$

$$25 \leq 20 + x \Rightarrow x \geq 5$$

$$x \leq 10 + 21 \leq 31$$

$$15 \leq 15 + x \Rightarrow x \geq 0$$

Resp.: $[5; 12]$

I.2)

com dois valores iguais escolhe um aleatório.

caso os valores a seguir forem menores então sai.

sequências possíveis:

A - B (20) máx. local

A - C - F (36) máx. global.

I.4)

substituir o A e resolver a eq. para cd valor possível.

$$\textcircled{1} + 2B > 6 \Leftrightarrow 4B > 5 \Leftrightarrow B > 1,25$$

$$\textcircled{2} + 2B > 6 \Leftrightarrow -B > 2 \Leftrightarrow B < -2$$

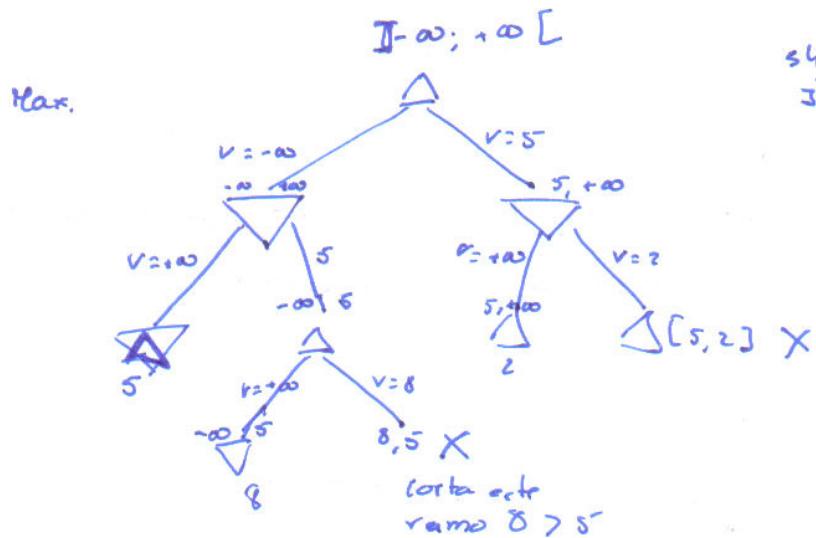
$$3 + 2B > 6 \Leftrightarrow B > 1,5$$

$$5 + 2B > 6 \Leftrightarrow B > 0,5$$

$$4 + 2B > 6 \Leftrightarrow B > 1$$

I.5)

I.5)

slides pag. 26
jogos - pdf.

I.6)

- o alg. testar se um conj de clausulas é satisfazivel
- e um alg. completo $\neg a \wedge \neg d = \neg a \vee \neg b = a \vee b$
- junta-se a clausula ^(negado) $\neg a \wedge \neg d = \neg a \vee \neg b$ ao conj e provar se q é inconsistente.

$$\begin{array}{ll}
 \begin{array}{l}
 \neg a \\
 \neg b \\
 b \vee d \\
 a \vee b \vee c \\
 \neg c \vee \neg e \\
 b \vee e \\
 a \vee d
 \end{array} & \xrightarrow{(1)} \begin{array}{l}
 \neg a \\
 \neg b \\
 a \vee b \vee c \\
 \neg c \vee \neg e \\
 b \vee e
 \end{array} \\
 & \xrightarrow{(2)} \begin{array}{l}
 \neg b \\
 b \vee c \\
 \neg c \vee \neg e \\
 b \vee c
 \end{array} \\
 & \xrightarrow{(2)} \begin{array}{l}
 c \\
 \neg c \vee \neg e \\
 e
 \end{array} \\
 & \xrightarrow{(2)} \begin{array}{l}
 c = \text{true} \\
 \neg e \\
 e
 \end{array} \\
 & \xrightarrow{(2)} \begin{array}{l}
 e = \text{false} \\
 \square \text{ inconsistente}
 \end{array}
 \end{array}$$

$\neg a \wedge \neg d = a \vee d$

$\neg a \wedge \neg d = a \vee d$

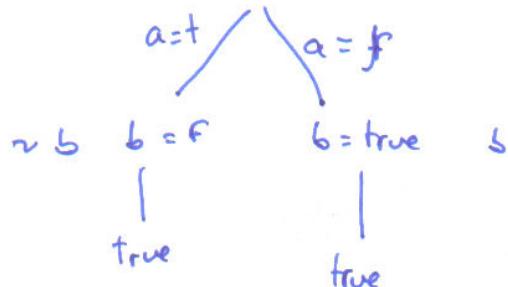
(1) procura simbolos puros e retira as clausulas q
é sp true.

(2) procura clausulas unitárias

Provar-se que as clausulas são inconsistentes então $\neg a \wedge \neg d$
é consequencia lógica das clausulas

outro exemplo:

$a \vee b$ não existem símbolos puros nem
 $\sim a \vee \sim b$ cláusulas unitárias entai;

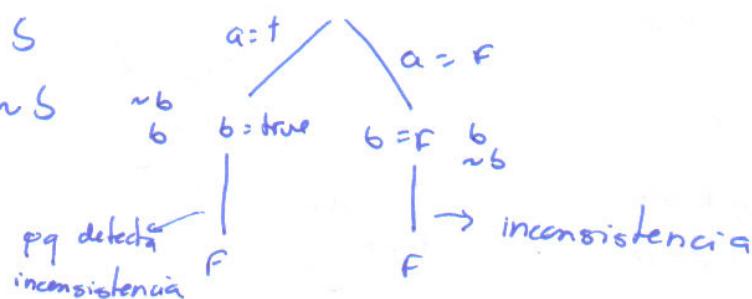


constroi-se um árvore classificadora com os valores possíveis.

-11-

~avS

a v ~ 5



工.7)

$d:-c$, not d é uma forma de autorizar uma restrição de integridade. É igual a $:=c$.

(- -)

$$\frac{P}{M} = \frac{P}{\{a, b\}} = \begin{cases} a := b. \\ b. \\ d := -c. \end{cases}$$

Mode 6 min.
do posag.

7

↓
assume-se à
a e b são f
td q te nota e ... o c: - nota a.
not b vai para. d: - c, nota d

$$f^{-1}(P(\frac{p}{n})) = \{a, b\}$$

I.8)

tem-se q entrar:

:- ponto(x), água(x), interessante(x).

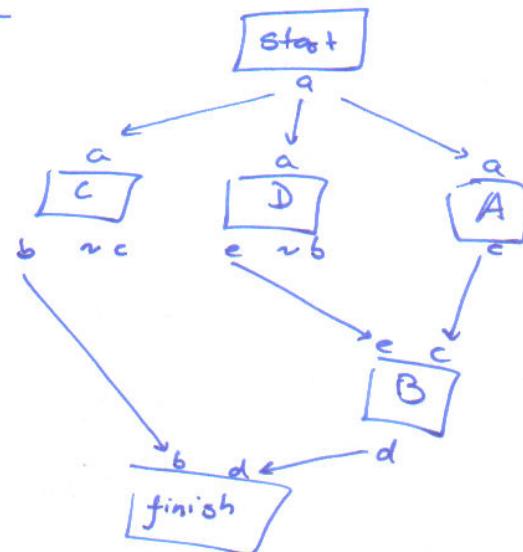
I.9)

Quais são as ameaças:

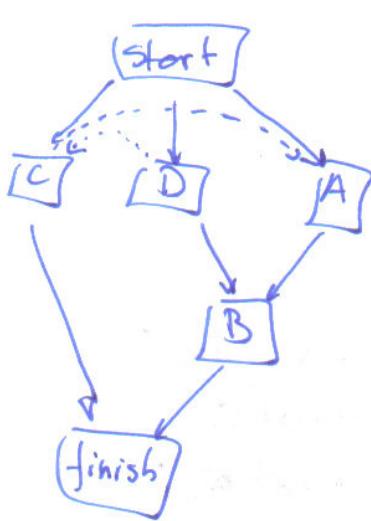
- o passo c ameaça a ligação causal de A-B.
- o passo D ameaça C-finish.

DUAS FORMAS DE RESOLVER UMA AMEAÇA:

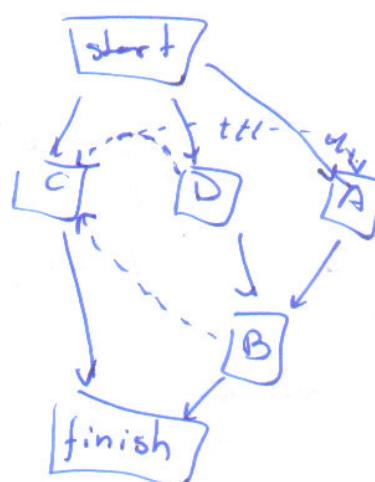
- por D à frente de C
- por D depois de finish
(D não pode acontecer)
- por C antes de A
- por C depois do B



Assim existem 2 planos possíveis:



seq. possível: D C A B



seq. possível:

D A B C
A D B C

I.10)

$$w_j \leftarrow w_j + \eta \times \text{Err} \times g'(in) \times x_j$$

Perceptron
(regra delta generalizada)

$$w_3 = w_1 + 0,1 \times \text{Err} \times \underbrace{6,378(1 - 0,378)}_{\substack{\text{a regra delta net} \\ \text{tem isto } (g'(in))}} \times (-2)$$

\downarrow
valor de entrada.

$$\text{Err} = \frac{1}{2} (y - h_w(x))^2$$

$$= 0,8 - 0,378$$

$$g'(in) = \text{valor de saída} (1 - \text{valor de saída})$$
$$= 0,378 (1 - 0,378)$$

Grupo III

III.1) $s \rightarrow a \rightarrow s \rightarrow c$ robot

$t \rightarrow$ objeto

$c \rightarrow t$ robot

custo: 5

III.2) estado inicial

final

...

sucessores: mover o robot p/ um vértice adjacente livre.

mover s das obstruções para um vértice adjacente livre.

IV.3)

basta ser admissível.

tb pode ser consistente, pois tem-se a garantia q n se tira da lista fechada.

H. Admissível é uma heur. q nc subestima o custo real.

- a) sim., pq tem-se q passar por esse caminho.
- b) não. contra-exemplo
se se está
- c) sim. pq a ?, c.
- d) sim.
- e) não

IV.4)

não, pq interessa o caminho, ~~quando vamos~~ interessante mover os objetos, e os alg. de procura local esquece o caminho.
Este problema é NP-completo.