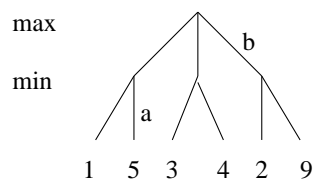


Université Paris 7 - Master 1 Informatique - Intelligence
Artificielle

Examen du 9 janvier 2006 - Durée : 2 heures

Informations : Tous les documents reliés sont autorisés. Le barème est donné à titre indicatif et peut être modifié. **Répondez uniquement à l'intérieur des espaces encadrés.**

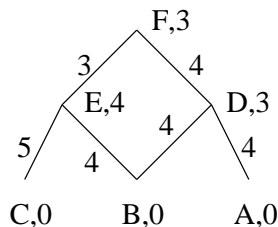
Considérez l'arbre de jeu suivant:



Question 1 (2 points) Donnez des valeurs **initiales** à α et β de sorte que l'algorithme α - β coupe exactement les branches a et b , si on parcourt l'arbre de gauche à droite.

$\alpha = \square \quad \beta = \square$

Considérez le graphe suivant. Le coût de chaque chemin est indiqué ainsi que la valeur heuristique h de chaque état. L'état initial est F . Les états finaux sont A, B et C .

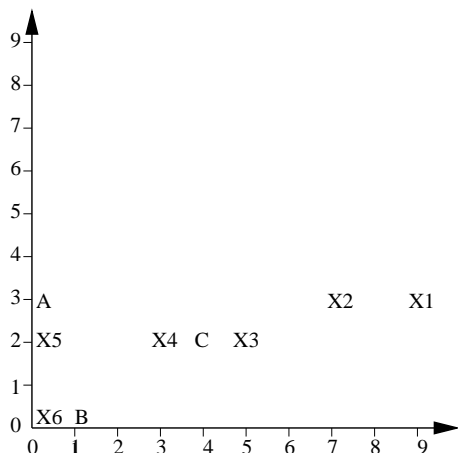


Question 2 (1 points) Quelle est le coût du chemin trouvé par la recherche gloutonne ?

Question 3 (1 points) Quelle est le coût du chemin trouvé par la recherche à coût uniforme ?

Question 4 (1 points) Donnez une valeur de l'heuristique admissible h pour le nœud E pour que la recherche gloutonne trouve le meilleur chemin.

Considérez les points suivants :



$X1 = (9, 3), X2 = (7, 3), X3 = (5, 2), X4 = (3, 2), X5 = (0, 2), X6 = (0, 0), A = (0, 3), B = (1, 0), C = (4, 2)$

Question 5 (2 points) En appliquant l'algorithme k -means avec distance euclidienne et les trois barycentres initiaux A, B et C sur l'ensemble des points $\{X1, X2, X3, X4, X5, X6\}$ on obtient à la fin trois groupes avec les trois barycentres suivants:

$A =$ $B =$ $C =$

Question 6 (1 point) En appliquant l'algorithme du regroupement hiérarchique avec lien complet on obtient après trois étapes les trois classes $\{X1, X2\}, \{X3, X4\}$ et $\{X5, X6\}$.

Lesquelles de ces trois classes regroupe l'algorithme ensuite ? avec

On considère un perceptron spécial avec trois entrées x_1 , x_2 , et x_3 , trois poids w_1 , w_2 et w_3 et deux seuils θ_1 et θ_2 . La sortie de ce perceptron spécial est 1, si $\theta_1 < w_1*x_1+w_2*x_2+w_3*x_3 < \theta_2$ et 0 sinon.

Question 7 (1 point) Donnez w_1 , w_2 , w_3 , θ_1 et θ_2 de sorte que le perceptron classe correctement l'échantillon suivant:

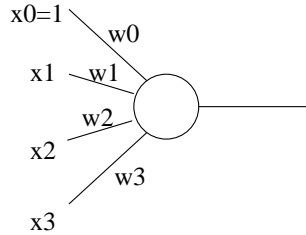
x_1	x_2	x_3	classe
0	0	1	0
0	1	1	1
1	0	1	1
1	1	1	0

$w_1 = \square$ $w_2 = \square$ $w_3 = \square$ $\theta_1 = \square$ et $\theta_2 = \square$

Question 8 (2 points) Complétez les classes de l'échantillon suivant de sorte qu'on ne peut trouver aucun perceptron spécial qui le classe correctement.

x_1	x_2	x_3	classe
0	0	0	1
0	0	1	0
0	1	0	0
0	1	1	
1	0	0	0
1	0	1	
1	1	0	
1	1	1	0

Considérez le perceptron et l'échantillon suivant :



	x_1	x_2	x_3	classe
\vec{z}_1 :	1	0	0	0
\vec{z}_2 :	0	1	1	1
\vec{z}_3 :	0	1	0	1
\vec{z}_4 :	1	0	1	0

Question 9 (1 points) Donnez des valeurs aux poids w_0, w_1, w_2 et w_3 de sorte que le perceptron classe correctement l'échantillon. $w_0 = \square$ $w_1 = \square$ $w_2 = \square$ $w_3 = \square$

Question 10 (1 points) Donnez des valeurs aux poids w_0, w_1, w_2 et w_3 de sorte que le perceptron classe correctement l'échantillon inversé (vecteur \vec{z}_1 classe 1, \vec{z}_2 classe 0, \vec{z}_3 classe 0, \vec{z}_4 classe 1)

$w_0 = \square$ $w_1 = \square$ $w_2 = \square$ $w_3 = \square$

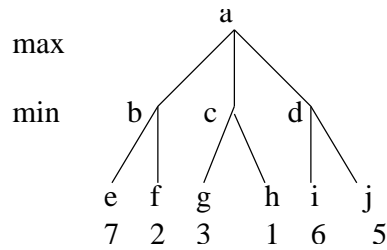
Considérez l'échantillon suivant :

	classe			
\vec{y}_1 :	0	0	1	1
\vec{y}_2 :	0	1	1	1
\vec{y}_3 :	1	1	0	0
\vec{y}_4 :	1	0	0	1

Question 11 (2 points) Si on applique l'algorithme d'apprentissage par correction d'erreur en commençant par le vecteur $\vec{w} = (0, 0, 0, 0)$ on obtient le vecteur de poids (à quatre dimensions, le premier pour le seuil) suivant :

Question 12 (1 points) On veut construire un arbre de décision pour l'échantillon. On considère le test t qui teste la dernière composante du vecteur. Donnez le gain réalisé par ce test en utilisant la mesure gini :

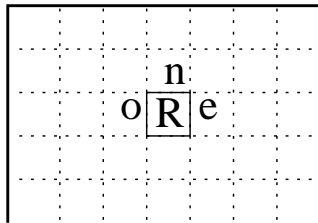
Considérez l'arbre de jeu suivant:



Question 13 (1 points) Si on applique l'algorithme SSS* à l'arbre on obtient après un certain nombre de pas la pile $(e, f, 7), (i, f, 6), (g, f, 3)$. Après une étape supplémentaire de l'algorithme on obtient la pile:

Question 14 (1 point) En tout, combien des six feuilles sont évaluées par l'algorithme ?

On considère un robot dans un espace rectangulaire. Le robot a trois capteurs booléens (e, o, n) qui indiquent si dans cette direction il y a un mur (capteur correspondant est vrai) ou pas. Il peut faire trois actions : aller au nord, à l'ouest et à l'est.



Le robot devrait aller vers le nord jusqu'au mur. Ensuite il devrait longer le mur vers l'est. Quand il arrive dans un coin, il devrait faire demi-tour. Le robot à un état c qui est un booléen (au début vrai).

Question 15 (2 points) Complétez le système de productions suivant pour accomplir cette tâche.

n et $\neg e$ et c	\rightarrow	$est, c := vrai$
n et e	\rightarrow	$ouest, c := faux$
	\rightarrow	
	\rightarrow	
$true$	\rightarrow	$nord, c := vrai$