### 一.课前测试

1.何为"智能"、"人工智能"、"智能体"?

### 答:

智能:智能是智能体在多尺度、维度,与环境和社会交互,实现大量任务的过程中表现出来的现象.例如个体生存与环境交互、内心的认知活动、社会群体行为等.

人工智能:人工智能是对从环境中感知信息并执行行动的Agent的研究.

智能体:智能体是独立的、有自由意志的、可以与环境交互的实体.

# 2.如何评判一个智能体的行为?

#### 答:

或者像人类,或者具备理性.这里理性指的是行为目标是创造最好的结果,在不确定的环境下争取最大的期望.

理性依赖于性能标准、环境知识、驱动条件、感知序列等. 理性不是无所不知、永远成功或富有洞见, 而是看智能体能否在给定的条件下作出最佳的决策.

### 3.如何刻画针对具体任务的智能体?

答:通用的做法是PEAS描述,即从性能量度、环境、驱动设备、感受设备的角度刻画具体任务.

#### 4.一个智能体的结构诵常是怎样的?

**答:** 智能体由物理结构和智能体程序组成. 物理结构是带有物理传感器和驱动装置的计算设备, 智能体程序在其上运行, 并实现智能体函数.

5.一个智能体如何实现问题求解或完成既定任务?

### 答:

智能体通过运行智能体程序求解问题、完成任务.

## 有四种基本的智能体程序:

- 简单反射Agent: 感受环境,翻译为状态,并根据给定的状态—行为规则集做出行为.
- 基于模型的反射Agent: 相比于简单反射Agent, 通过建立模型实现了对世界演化、行为影响的判断.
- 基于目标的Agent: 与基于模型的反射Agent类似, 但宗旨是让世界趋近给定目标.
- 基于效用的Agent: 与基于目标的Agent类似, 但宗旨泛化为提高世界的某个效用值.

另外,这四者都可以改造为学习Agent. 学习Agent根据行为反馈进行学习,调整行为标准,以提高解决问题的能力.

### 二.对下述断言,请判断真假并给出解释或支持实例

1.一个Agent只能感知状态的部分信息,那么它不可能是完美理性的.

**答:** 这是错误的. 完美理性是指, 智能体在给定感知信息后总可以作出好的决策. 定义中并没有要求智能体获取状态的全部信息, 完美理性并不等于无所不知.

2.Agent程序与Agent函数的输入是相同的.

答: 这是错误的. Agent函数只需输入感知序列,而Agent程序需要获取性能标准、环境信息、驱动条件、感知序列等.

3.在不可预测的环境中,每个Agent都是理性的.

答:如果环境客观"不可预测",即任何行动的收益都无法评估,那任何行动都可以认为是最好的策略,因为我们找不出可证明的更好的策略.在这种情况下,我们可以认为每个Agent都是理性的,虽然这并没有什么意义.但是,现实中几乎不会出现这样的情况,环境的"不可预测"往往是主观而非客观的.一个理性的Agent应该尝试各种行动,观察对环境的影响,并建立对环境的认知模型,把"不可预测"变为"可预测".

4.一个完美理性的玩扑克Agent是不可能输的.

答: 这是错误的. 首先, 扑克游戏具有强随机性, 虽然完美理性的Agent能争取到最大的期望, 但在极端环境下这仍然不足以取胜. 其次, 完美理性不代表永远成功, 对于无平局的游戏, 两个完美理性的Agent对弈仍然会分出胜负.

三.请写出基于目标的Agent的伪代码Agent程序.

### 答:

```
function Goal_Based_Reflex_Agent(percept)
    persistent:
        state, the agents current conception of the world state
        model, a description of how the next state depends on current state and
action
        goal, an expected state
        action, the most recent action, initially none

state = Update_State(state, action, percept, model);
actionList = Generate_Actions(state, percept, model);
for (each possible act in actionList)
        Judge_Action(act, state, percept, model, goal);
return bestAction;
```