

Mestint 2. előadás

PJT

2020. február 18.

Példán keresztüli magyarázat:

$$A = \left\{ \begin{bmatrix} A_{11} & & \\ & & \\ & & A_{33} \end{bmatrix} \subseteq VALAMI \right\}$$

$$C \subseteq A$$

$$\sigma = \{f : fel, l : le, b : balra, j : jobbra\}$$

$$le : dom(le) \rightarrow A$$

$$dom(le) = \left(\begin{bmatrix} A_{11} & & \\ & & \\ & & A_{33} \end{bmatrix} \subseteq A \mid A_{31}, A_{32}, A_{33} \neq 0 \right)$$

$$le \left(\begin{bmatrix} A_{11} & & \\ & & \\ & & A_{33} \end{bmatrix} \right) = \begin{bmatrix} A_{11} & & \\ & & \\ & & A_{33} \end{bmatrix}$$

Fogalmak:

- **Közvetlen elérhetőség:** Legyen $a \in A, b \in A$. Az a állapotból a b állapot közvetlenül elérhető, ha van olyan operátort tudunk alkalmazni az a állapotra és célállapota a b állapot.
Jelölés: $a \Rightarrow b$

- **Elérhetőség:** Legyen $a, b \in A$. Az a állapotból b állapot elérhető, ha ezek
 - $a = b$
 - Van olyan o_1, o_2, \dots, o_k operátorsorozat, $o_n \in o, i = 1, 2, \dots, k, i > 1$, amelyre $a_i \Rightarrow a_{i+1} \Rightarrow \dots \Rightarrow b$Jelölés: $a \Rightarrow^* b$

$\langle A, kezdő, C, o \rangle$ megoldható, ha a kezdőállapotból elérhető valamely célállapot.
 $C \neq \emptyset$

Ágensszemlélet

Ágens: Bármilyen lehet, aminek van

- Érzékelője/Szenzora: információt nyerhetnek a környezetről
- Beavatkozója/Aktuátor: valamilyen módosítást hajtanak végre a környezeten

Érzékelés \longrightarrow cselekvés?

Ágensfüggvény érzékeléssorozathoz 1 darab cselekvést rendel.