

JunioTeoria2021.pdf



Anónimo



Tecnologias de los Sistemas Inteligentes



3º Grado en Ingeniería Informática



Escuela Técnica Superior de Ingenierías Informática y de Telecomunicación
Universidad de Granada



Reservados todos los derechos.

No se permite la explotación económica ni la transformación de esta obra. Queda permitida la impresión en su totalidad.

El verano es mejor si lees a Alice Kellen

Quie

Pregunta 1
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
? Marcar pregunta

Si comparamos el algoritmo Descenso Iterativo A* con la Búsqueda Primero el Mejor Recursiva

- no se pueden comparar en términos de memoria
- el segundo requiere almacenar menos nodos en memoria, pero podría necesitar regenerar más nodos
- el primero requiere almacenar menos nodos en memoria, pero podría necesitar regenerar más nodos

Quitar mi elección

Pregunta 2
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
? Marcar pregunta

Cuál de las siguientes afirmaciones es cierta

- El algoritmo A* no es un caso particular del algoritmo de búsqueda sobre agendas
- El algoritmo A* es un caso particular del algoritmo de búsqueda sobre agendas cuando no se considera el enlace al mejor parente
- El algoritmo A* es un caso particular del algoritmo de búsqueda sobre agendas cuando la combinación de las justificaciones se toma como el operador máximo sobre el coste del camino que llega al nodo
- El algoritmo A* es un caso particular del algoritmo de búsqueda sobre agendas cuando la combinación de las justificaciones se toma como el operador mínimo sobre el coste del camino que llega al nodo

Pregunta 3
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
? Marcar pregunta

Selecciona la etapa que sea válida del algoritmo Y/O*

- cuando se encuentra un nuevo camino a un nodo se actualiza la g del nodo si es necesario
- traza el mejor camino actual desde el inicio
- usa la lista de CERRADOS para almacenar los nodos explorados
- selecciona el mejor nodo

Pregunta 4
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
? Marcar pregunta

¿Cuál es el argumento principal usado en la demostración de que toda heurística obtenida por modelos simplificados es consistente?

- que toda función consistente es admisible
- que toda función consistente es monótona
- que las funciones h^* son siempre admisibles ?
- que las funciones h^* son siempre consistentes

Pregunta 5
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
? Marcar pregunta

El problema del marco está relacionado con

- simplificar la complejidad del proceso de búsqueda en planificación
- determinar qué efectos debieran describirse en una acción en función del contexto
- tratar con las precondiciones no explícitamente descritas en la acción cuando ésta falla
- deducir de forma eficiente aquello que no cambia cuando se aplica una acción

Reservados todos los derechos. No se permite la explotación económica ni la transformación de esta obra. Queda permitida la impresión en su totalidad.

Pregunta 6
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
 Marcar pregunta

¿Cómo gestiona el algoritmo Y/O* los nodos irresolubles?

- mediante un mecanismo de propagación de nodos irresolubles
- mediante el uso de un valor constante mayor que cualquier valor de coste posible de una solución
- no contempla nodos irresolubles ya que estos no aparecen en problemas descomponibles

Pregunta 7
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
 Marcar pregunta

La búsqueda por franjas

- está basada en el algoritmo de descenso iterativo A* pero hace uso de una tabla de estados repetidos y una lista de nodos explorados en la iteración anterior para tenerlos en cuenta en la siguiente iteración
- está basada en el algoritmo de descenso iterativo A* pero hace uso de una tabla de estados repetidos y una lista de nodos con los que continuar la exploración en la siguiente iteración
- está basada en el algoritmo A* pero hace uso de una tabla de estados repetidos y una lista de nodos con los que continuar la exploración en la siguiente iteración

Pregunta 8
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
 Marcar pregunta

El modelo de representación de planes mediante tablas triangulares pretende

- mejorar la eficiencia en el proceso de obtención de planes
- controlar inteligentemente la ejecución de un plan concreto
- disponer de un modelo homogéneo para representar los planes obtenidos por diferentes planificadores

Pregunta 9
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
 Marcar pregunta

Cuando tenemos dos heurísticas para un mismo problema y definimos una nueva como el valor máximo de las dos en cada nodo

- la nueva heurística es peor que las otras dos, en cualquier caso
- la nueva heurística es mejor que las otras dos bajo ciertas circunstancias
- la nueva heurística es mejor que las otras dos, en cualquier caso

Pregunta 10
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
 Marcar pregunta

El algoritmo Theta* básico es una variación del algoritmo A* que

- utiliza una estrategia retroactiva para almacenar menos nodos
- cuando expande un nodo n considera más de un camino para determinar el mejor padre de n
- utiliza un mecanismo de propagación de la heurística de los nodos hijos a los nodos padres

CÓMO SERÍAS DE
SUPERHÉROE
O SUPERHEROÍNA
SI FUERES MS MARVEL.

serás dotado con el superpoder de
quitar la publicidad de tus apuntes y
del cariño de toda esta gente



dibújate aquí

MARVEL STUDIOS
MS MARVEL

Pregunta 11
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
▼ Marcar pregunta

La Búsqueda Primero el Mejor Recursiva (BPMR) requiere de un mecanismo de propagación basado en el

- promedio
- máximo
- mínimo

Pregunta 12
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
▼ Marcar pregunta

Si h es admisible y decidimos usar como función heurística para un problema

$$f(n) = g(n) + w * h(n)$$

en un algoritmo A*, entonces se obtiene la solución óptima para los siguientes valores del parámetro w

Seleccione una:

- w mayor que 1
- w menor o igual que 1
- w perteneciente al intervalo cerrado [0,1]
- para cualquier valor del parámetro w

Pregunta 13
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
▼ Marcar pregunta

En el modelo de regla tipo STRIPS la lista de supresión es

- una lista de predicados con variables cuantificadas universalmente que se usa para construir el estado en el que se ha aplicado la regla
- una lista de predicados con variables cuantificadas existencialmente que se usa para construir el estado en el que se ha aplicado la regla
- una fórmula bien formada de la lógica para determinar cuando se puede aplicar una regla
- una lista de predicados con variables libres que se usa para construir el estado en el que se ha aplicado la regla

Pregunta 14
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
▼ Marcar pregunta

En el modelo de regla tipo STRIPS la fórmula de precondición es

- una fórmula bien formada de la lógica en la que los predicados contienen tan solo variables cuantificadas existencialmente y que se usa para construir el estado en el que se ha aplicado la regla
- una fórmula bien formada de la lógica en la que los predicados contienen tan solo variables libres y que se usa para construir el estado en el que se ha aplicado la regla
- una fórmula bien formada de la lógica en la que los predicados contienen tan solo variables cuantificadas universalmente y que se usa para construir el estado en el que se ha aplicado la regla
- una fórmula bien formada de la lógica en la que los predicados contienen tan solo variables cuantificadas existencialmente y que se usa para determinar cuando se puede aplicar una regla

Pregunta 15
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
▼ Marcar pregunta

¿Cómo se trató el problema del marco en el sistema de Green (Cálculo de Situaciones)?

- incluyendo un nuevo modelo de acción
- definiendo un nuevo proceso de razonamiento
- incluyendo axiomas del marco para los diferentes predicados

El verano es mejor si lees a Alice Kellen

Quie

Pregunta 16
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
▼ Marcar pregunta

¿En qué consiste la operación **descomponer** del planificador STRIPS?

- Cuando se detecta que el objetivo de la parte superior de la pila es un objetivo compuesto, que no es cierto en el estado actual, añade los literales de ese objetivo en la parte superior de la pila, eliminando el objetivo compuesto.
- Cuando se detecta que el objetivo de la parte superior de la pila es un objetivo compuesto, añade los literales de ese objetivo en la parte superior de la pila, eliminando el objetivo compuesto.
- Cuando se detecta que el objetivo de la parte superior de la pila es un objetivo compuesto, que no es cierto en el estado actual, añade los literales de ese objetivo en la parte superior de la pila, manteniendo el objetivo compuesto.
- Cuando se detecta que el objetivo de la parte superior de la pila es un objetivo compuesto, añade los literales de ese objetivo en la parte superior de la pila, manteniendo el objetivo compuesto.

Pregunta 17
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
▼ Marcar pregunta

La heurística de los mínimos conflictos se aplica en

- en problemas de satisfacción de restricciones para seleccionar variables usando la formulación incremental
- en problemas de satisfacción de restricciones para seleccionar variables usando la formulación completa en estados
- en problemas de satisfacción de restricciones para seleccionar valores usando la formulación completa en estados
- en problemas de satisfacción de restricciones para seleccionar valores usando la formulación incremental.

Pregunta 18
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
▼ Marcar pregunta

La comprobación hacia adelante permite

- modificar los dominios de las variables para mantener tan solo los valores legales para las variables no asignadas
- seleccionar el valor más apropiado para el proceso de búsqueda de la variable elegida
- eliminar las variables irrelevantes para el problema entre las variables no asignadas
- seleccionar la variable más apropiada para el proceso de búsqueda entre las variables no asignadas

Pregunta 19
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
▼ Marcar pregunta

En problemas de satisfacción de restricciones una asignación se dice completa si

- si es monótona
- no viola ninguna restricción
- no se usa ese nombre en problemas de satisfacción de restricciones
- aparecen todas las variables

Pregunta 20
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
▼ Marcar pregunta

Cuando un algoritmo A* usa una heurística es monótona entonces

- el algoritmo es admisible
- el algoritmo es monótono
- el algoritmo no tiene por que alcanzar la solución óptima



Pregunta 21
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
[Marcar pregunta](#)

En el estudio de las propiedades formales del algoritmo A* ¿qué representa la función g^* de un cierto nodo n ?

- el coste del camino mínimo entre el nodo n y un nodo objetivo al que se llega mediante un camino óptimo
- el coste del camino mínimo entre el nodo n y un nodo objetivo
- el coste del camino mínimo entre el nodo s y el nodo n

Pregunta 22
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
[Marcar pregunta](#)

El planificador STRIPS utilizó un algoritmo de resolución de problemas que no estaba basado directamente en progresión y esto fue debido a que

- los modelos de progresión no estaban aún formalizados
- los autores vieron que la progresión no era eficiente
- los autores no descubrieron una forma para definir una heurística eficiente e independiente del dominio
- razonar hacia adelante siempre es más ineficiente que razonar hacia atrás

Pregunta 23
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
[Marcar pregunta](#)

La planificación de orden parcial está basada en

- usar razonamiento hacia adelante y búsqueda en un espacio de estados
- usar razonamiento hacia atrás y búsqueda en un espacio de estados
- usar descomposición y una búsqueda en un espacio de planes

Pregunta 24
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
[Marcar pregunta](#)

Se dice que X es arco consistente con Y si existe una restricción entre X e Y y

- para todo valor y_i de Y hay algún valor x_i de X permitido
- para algún valor x_i de X todos los valores y_j de Y están permitidos
- para algún valor y_j de Y todos los valores x_i de X están permitidos
- para todo valor x_i de X hay algún valor y_j de Y permitido

Pregunta 25
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
[Marcar pregunta](#)

¿Cuál es el supuesto básico que permite al algoritmo A* ignorar caminos con ciclos?

- el suponer que el coste es estrictamente positivo por arco
- el tomar la función heurística para que verifique la propiedad de ser admisible
- el suponer que el grafo es localmente finito

Pregunta 26
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
 Marcar pregunta

En el modelo de regla tipo STRIPS la lista de adición es

- una lista de predicados con variables cuantificadas universalmente que se usa para construir el estado en el que se ha aplicado la regla
- una lista de predicados con variables cuantificadas existencialmente que se usa para construir el estado en el que se ha aplicado la regla
- una fórmula bien formada de la lógica para determinar cuando se puede aplicar una regla
- una lista de predicados con variables libres que se usa para construir el estado en el que se ha aplicado la regla

Pregunta 27
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
 Marcar pregunta

Se produce una amenaza a un vínculo causal cuando

- hay una acción que elimina el literal protegido por el vínculo causal y dicha acción está ordenada antes de la primera acción del vínculo
- hay una acción que añade el literal protegido por el vínculo causal y dicha acción podría ordenarse entre las dos acciones del vínculo
- hay una acción que elimina el literal protegido por el vínculo causal y dicha acción está ordenada después de la última acción del vínculo
- hay una acción que elimina el literal protegido por el vínculo causal y dicha acción podría ordenarse entre las dos acciones del vínculo

Pregunta 28
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
 Marcar pregunta

La hipótesis del mundo cerrado

- permite manejar un tipo de incertidumbre muy limitada
- permite manejar la incertidumbre usando disyunciones entre los literales
- no permite manejar ningún tipo de incertidumbre
- permite manejar la incertidumbre usando probabilidades

Pregunta 29
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
 Marcar pregunta

El problema de la cualificación en planificación está relacionado con

- los efectos de las acciones
- las precondiciones de las acciones
- la eficiencia en el razonamiento sobre las acciones

Pregunta 30
Sin responder aún
Puntúa como 1,00
 Marcar pregunta

La diferencia entre usar el algoritmo A* sobre grafos de visibilidad frente a cuadrículas en problemas de planificación de caminos es que

- para los grafos de visibilidad A* requiere menos complejidad y podría obtener una mejor solución
- para los grafos de visibilidad A* requiere más complejidad, aunque podría obtener una mejor solución
- para los grafos de visibilidad A* requiere más complejidad, aunque podría obtener una peor solución
- para los grafos de visibilidad A* requiere menos complejidad y podría obtener una peor solución