



## 人工智能引论

00、课程复习

授课教师

张牧涵

2024年6月3日



期末考试安排	6月16日下午2:00-4:00,二教410,题目类型和期中类似,可带计算器,二张A4 cheat sheet
主题	知识点与考点
Part2: 编程与数学基础	样本空间,随机事件,古典概型,条件概率,全概率公式,Bayes公式,事件的独立性,随机变量,数学期望、方差和标准差
	深搜、广搜,搜索树/图,UCS,启发搜索(A*),蒙特卡洛树搜索,minimax and its alpha beta variant(以及和后面多智能体博弈的关联),CSP问题和SAT问题(DPLL和CDCL,不考)
	k近邻、线性回归(平方损失、梯度下降)、逻辑回归(最大对数似然框架)、Softmax回归、L2正则化(L1不考)、k折交叉 检验(不考)、决策树与随机森林(信息增益、增益率、基尼系数;标签/特征离散化不考)、多层感知机(能够模拟前向传播 和反向传播,包括线性层、ReLU/Sigmoid激活函数、Softmax层;矩阵形式不考)、各种特殊神经网络(不考)
Part5:计算机视觉	图像分类数据集(不考),图像特征:HOG特征,图像分类器:线性分类器、最近邻法、Fisher判别(不考)、SVM(不考)、 神经网络(不考),三维重建:针孔模型、摄像机几何、三维重建
Part6:自然语言处理	上下文无关的文法、句法分析(CYK算法)、n元模型(不考)、分词(不考)、基于马尔科夫模型的文本生成(不考)、词袋 模型、朴素贝叶斯模型、信息检索(tf-idf)、词表示(one-hot,word2vec)、基于神经网络的自然语言处理方法(了解原 理)、Transformer
	知识图谱知识抽取:实体抽取(不考)、关系抽取(不考),知识图谱知识表示:逻辑表示法、一阶谓词逻辑,知识图谱知识推理:逻辑等价式、自然演绎推理、归结演绎推理
	机器人概览(不考)、机器人硬件(不考)、机器人智能算法与系统:定位与地图创建(MCL算法)、运动规划(RRT算法)、 运动控制(PID算法)
	强化学习:问题定义,Bellman方程,策略估值、策略提升、策略迭代、价值迭代、Q-Learning(迭代计算过程) 博弈论:非合作博弈,囚徒困境问题,纳什均衡(根据定义判断,以及对零和博弈计算),多智能体强化学习(不考)
	几何表达:隐式表示与显式表示,SDF,三角网格;绘制:lambertian反射模型,相机投影模型(透视投影、正交投影),着色计算;仿真:空间和时间的离散化,显式/隐式/半隐式欧拉积分,稳定性问题(不考);动画:角色表示,动作捕捉,动作生成方法(不考)

## 谢谢各位一起走过这段AI的旅程, 请大家积极评教哈!



