|  |  |
| --- | --- |
| **Término** | **definición** |
| Agente resolvente-problemas | Estos agentes **deciden qué hacer** para **encontrar secuencias de acciones** que **conduzcan a los estados deseables** |
| Secuencia de percepciones | Refleja el **historial completo** de las **entradas** que el agente ha recibido |
| Búsqueda de costo uniforme | En vez de expandir el nodo más superficial, esta búsqueda **expande** el **nodo** n con el **camino de costo más pequeño** |
| Agente racional | Es aquel que actúa con la intención de alcanzar el mejor resultado o, cuando hay incertidumbre, el mejor resultado esperado |
| Entorno secuencial | Un **entorno** donde la **decisión** presente **puede afectar** a decisiones **futuras** |

|  |  |
| --- | --- |
| Programa del agente | Es una **implementación** completa de la **función del agente** que se **ejecuta sobre la arquitectura** del mismo |
| Formulación del problema | Es el **proceso** de **decidir qué acciones** y **estados** tenemos que **considerar** para satisfacer el objetivo |
| Lisp | Nombre del **lenguaje de programación** de alto nivel dominante en la IA y fue definido en el **MIT** durante **1958** |
| Medidas de rendimiento | Incluyen los criterios que determinan el éxito en el comportamiento del agente |
| búsqueda primero en anchura | Es una estrategia sencilla en la que **expande primero el nodo raíz** y a continuación se **expanden todos los hijos** del nodo raíz, es decir, se expanden todos los nodos de un nivel antes de continuar al siguiente nivel |

|  |  |
| --- | --- |
| SNARC | Nombre del **primer computador** construido a partir de una **red neuronal** en 1951 |
| Dinámico | Si el **entorno puede cambiar** cuando el agente está deliberando, entonces se dice que el entorno es: |
| Recopilación de información | Llevar a cabo **acciones** con la **intención** de **modificar percepciones futuras** es el proceso denominado |
| Búsqueda bidireccional | **Búsqueda** que **ejecuta dos búsquedas simultáneas**, una hacia adelante desde el estado inicial y la otra hacia atrás desde el objetivo |
| Alan Turing | Quién sugirió una prueba basada en la incapacidad de diferenciar entre entidades inteligentes indiscutibles y seres humanos? |

|  |  |
| --- | --- |
| Solución óptima | Es un **camino** desde el estado inicial a un estado objetivo que tiene el **costo más pequeño** del camino entre todas las soluciones |
| Entornos de trabajo | Son esencialmente los <<**problemas**>> para los que los agentes son las <<soluciones>> |
| Búsqueda no informada | En esta búsqueda **no se tiene información** adicional acerca de los estados más allá de la que proporciona la definición del problema |
| Racionalidad | Enfoque donde se **hace <<lo correcto>> en función del conocimiento** y que implica una combinación de matemáticas e ingeniería |
| Entorno determinista | Si el **siguiente** **estado** del **medio** está totalmente **determinado** por el estado actual y la acción ejecutada por el agente es la propiedad conocida como: |

|  |  |
| --- | --- |
| Agente reactivo simple | Estos agentes seleccionan las acciones sobre la base de las percepciones actuales, **ignorando el resto de las percepciones históricas** |
| Búsqueda primero en profundidad | Esta búsqueda siempre expande el nodo más profundo en la frontera actual del árbol de búsqueda |
| Ciencia cognitiva | En esta ciencia convergen modelos computacionales de IA y técnicas experimentales de **psicología** para elaborar teorías precisas y verificables del funcionamiento de la mente humana |
| Abstracción | Al proceso de eliminar detalles irrelevantes de una representación de un problema |
| Agente de aprendizaje | Este agente **codifica el conocimiento** de cómo evoluciona el mundo y el efecto que causan sus acciones para actualizar la información de su estado interno del modelo del mundo |

|  |  |
| --- | --- |
| Búsqueda de profundidad limitada | Esta **búsqueda define con un límite** **de profundidad predeterminado**, es decir, los nodos a la profundidad establecida se tratan como si no tuvieran ningún sucesor |
| Inteligencia artificial | Es una de las ciencias más recientes que se esfuerza en construir entidades inteligentes |
| Problema de juguete | Se utiliza para ilustrar o ejercitar los métodos de resolución de problemas y se pueden escribir de forma exacta y concisa |
| Agente basado en objetivos | Este agente se basa en la información sobre su **meta** para elegir las acciones que permitan alcanzar el objetivo |
| Totalmente observable | El acceso al estado completo del medio en cada momento es la propiedad del entorno conocida |

|  |  |
| --- | --- |
| Racionalidad limitada | El actuar adecuadamente cuando no se cuenta con el tiempo suficiente para efectuar todos los cálculos que serían deseables se le conoce como: |
| Completitud  Optimización  Complejidad en tiempo  Complejidad en espacio | Mencione una de las cuatro formas de medir el rendimiento de la resolución de un problema |
| Agente basado en utilidad | Este agente utiliza un modelo del mundo junto con una **función de utilidad** para seleccionar la acción que le lleve a alcanzar la mayor utilidad esperada. |
| Búsqueda A\* | En las **búsquedas informadas**, a la forma **más ampliamente conocida** de la búsqueda primero el mejor se le llama: |
| Silogismos | Son **esquemas** de estructuras de **argumentación** mediante las que siempre se llega a conclusiones correctas si se parte de premisas correctas |

|  |  |
| --- | --- |
| Problemas de contingencia | **Cuando el entorno es tal que el agente puede obtener nueva información de sus sensores** después de su actuación se dice que el agente afronta: |
| Elemento de aprendizaje | Este elemento se realimenta con las críticas sobre la actuación del agente y determina cómo modificar el elemento de actuación para proporcionar mejores resultados en el futuro |
| Generador de problemas | Es **responsable de sugerir acciones** que guiarán al agente hacia experiencias nuevas e informativas |
| árbol | Estructura de datos que se utiliza generalmente en la búsqueda no informada de soluciones |
| Aprendizaje automático | **Adaptarse a nuevas circunstancias para detectar y extrapolar patrones** es una capacidad que un computador debería tener para superar la prueba Turing y se le conoce como |