

Firma:

Dni:

## Universida<sub>de</sub>Vigo

N/C

NOMBRE:		Resultados		
APELLIDOS:	Mal	Bien		
FECHA:				

Lee atentamente las preguntas antes de contestar. Todas las preguntas tienen una única respuesta posible, 5 respuestas mal contestadas restan una bien contestada, las preguntas en blanco no cuentan negativo.

 Al hablar de Sistemas Basados en Conocimiento definimos Información como ...

Profesor: Juan Carlos González Moreno

- El aprendizaje automático suele clasificarse en
  - d) Supervisado, no supervisado y con refuerzo
- 4) El aprendizaje supervisado en Machine Learning ...
  - a) Precisa de una realimentación, ya sea de un experto o directamente del entorno, que proporcione los valores correctos para los ejemplos utilizados.
- c) El conjunto de datos básicos, sin interpretar, que se obtienen como entrada del sistema
- 2) Al hablar de Sistemas Basados en Conocimiento definimos Conocimiento como
- 5) n esquema de representación de conociniento en su parte dinámica precisa de ...
- c) El conjunto de datos básicos, sin interpretar, que se obtienen como entrada dol sistema
- d) Métodos que nos permiten decidir cuándo usamos el conocimiento y como éste guía los procesos de decisión

- Un esquema de representación de conocimiento en su parte estática NO precisa de
  - •••
  - b) Procedimientos para interpretar los datos del problema
    - ,
- 7) En una neurona artificial ...
  - a) Las entradas de estímulo solo pueden provenir del sistema sensorial externo.
  - b) La información que recibe se modifica con un vector de pesos sinápticos.
  - c) Los valores que se obtienen de los pesos sinápticos se pueden asimilar a ganancias que no se pueden atenuar o amplificar en la propagación.
  - d) Las afirmaciones anteriores son falsas.
- 8) En relación con una neurona artificial ...
  - a) Su activación depende de una función llamada de activación.
  - b) La salida de la neurona solo puede propagarse a la salida de la red.
  - c) El bias o umbral es una variable que modula el comportamiento de la neurona
  - d) La entrada neta no determina la activación de la neurona.
- 9) En relación con los sistemas de representación de conocimiento es **cierto** que ...
  - a) Los frames representan las relaciones entre conceptos identificados en el conocimiento
  - b) Los métodos de los frames definen el comportamiento de cada frame a partir de una serie de propiedades entre las que se encuentran el dominio y la composición
  - Los demons representan procedimientos que se ejecutarán si sucede un evento en el slot o en la relación donde se definen
  - d) El dominio de un slot son los valores que puede tener el slot

- 10) En relación con los sistemas de representación de conocimiento es **falso** que ...
  - a) Una red semántica puede representar información taxonómica
  - b) Un frame es fundamentalmente una colección de slots que puede tener o no métodos
  - Mediante frames no se pueden representar redes semánticas
  - d) Una red semántica puede mediante el uso de relaciones representar demons de un frame
- En relación con las redes bayesianas podemos negar que ...
  - a) Dos variables X e Y son independientes si se tiene que P(X/Y) = P(X).
  - b) Variable proposicional es una variable aleatoria que toma un conjunto exhaustivo y no excluyente de valores.
  - c) Los nodos de una red bayesiana deben ser variables proposicionales.
  - d) Las hipótesis de independencia condicional establecen que cada nodo debe ser independiente de los otros nodos de la red.
- 12) El aprendizaje máquina en el contexto de los sistemas inteligentes ...
  - e) Es la capacidad de un experto para aprender soluciones nuevas utilizando una máquina.
  - f) Es la capacidad de un agente para mejorar su comportamiento basado en la experiencia.
  - g) Es la capacidad de una entidad para aprender nuevas reglas sin ninguna experiencia previa.
  - h) Es la capacidad que demuestran las maquinarias modernas en la toma de consciencia.
- Para poder explicar los resultados y el proceso de razonamiento utilizado un SBC ...
  - a) No precisa un interfaz de comunicación con el entorno y/o el usuario.
  - No precisa un subsistema de aprendizaje.
  - No necesita almacenar el estado del problema.
  - d) No necesita interpretar el conocimiento almacenado.

- 14) En relación a las relaciones que se establecen entre los nodos de una red bayesiana se puede **afirmar** que ...
  - a) Conocer el valor del padre no cierra la comunicación entre sus hijos.
  - b) La comunicación entre los nodos raíz y hoja no se cierra, aunque se conozcan los valores de los nodos intermedios
  - c) Los nodos de una red bayesiana deben ser variables proposicionales.
  - d) La comunicación entre dos nodos padre con un hijo común se abre al conocer el valor de dicho hijo.
- 15) Sobre la lógica difusa se puede afirmar:
  - a) La T-conorma equivale a la disyunción de la lógica de predicados
  - b) No es posible representar la negación
  - c) La T-norma se usa para la inferencia
  - d) Todas son falsas
- 16) En relación con el algoritmo ACO implementado en Jason, la manera más eficiente de representar el grafo con vértices y la matriz de conexiones ...
  - a) Es utilizar un agente especial (hormiga reina) con el que se comunicarán todas las hormigas para conocer su ubicación y decidir a donde ir
  - El entorno proporcionará al inicio el grafo a todas las hormigas y se encargará de actualizar en cada paso la posición de cada una de ellas de manera individualizada
  - c) Cada agente tendrá una representación interna del terreno, con la que decidirá qué camino seguir
  - d) Es representarlo en el entorno y utilizar percepciones para actualizar en cada movimiento la creencia de posición para cada hormiga
- 17) En una red bayesiana ...
  - a) Las variables de observación se usan para modelar los objetos sobre los que nos gustaría razonar.
  - b) Las variables objetivo no suelen utilizarse para modelar fenómenos que no son directamente observables.
  - c) Las variables de observación afectan (condicionan) a las variables objetivo.
  - d) Podemos dividir las variables factor en (promotor, inhibidor, requerido, preventivo)

- 18) Un perceptron ...
  - a) Es una red neuronal multicapa con alimentación hacia atrás con unidades ocultas.
  - Es una red neuronal multicapa con alimentación hacia delante sin unidades ocultas.
  - c) Es una red neuronal monocapa con alimentación hacia delante sin unidades ocultas.
  - d) Es una red neuronal monocapa con alimentación hacia atrás con unidades ocultas.
- 19) En la lógica difusa en relación con el esquema [X es A] es **falso** que ...
  - a) Define un conjunto difuso
  - b) X representa una variable
  - c) A representa un término lingüístico
  - d) X y A no están relacionados
- 20) En relación con las redes bayesianas podemos negar que ...
  - a) Utilizar relaciones causales conduce a modelos más sencillos de especificar y entender.
  - b) Cambiar la dirección de un arco no cambia su significado.
  - c) Dos causas que por separado e independientemente entre ellas pueden causar el mismo síntoma, se modelan con una relación tipo OR.
  - d) Inicialmente en una red bayesiana basta con proporcionar las probabilidades a priori de los nodos raíz y las probabilidades condicionales del resto de los nodos.
- 21) En relación con los Sistemas de Razonamiento Basados en Conocimiento podemos **negar** que ...
  - a) El aprendizaje es más sencillo en los SRBC.
  - b) La justificación en SRBR suele realizarse mediante trazado de la información asociada a sus reglas.
  - c) En los SRBC la resolución de problemas depende de un Motor de Inferencia cerrado que no requiere aprendizaje durante su actuación
  - d) Los SRBC reutilizan casos anteriores para razonar la solución del problema actual

- 22) El Subsistema de almacenamiento de conocimiento de un SRBC ...
  - a) Divide el conocimiento en módulos de meta-reglas.
  - b) Almacena los datos iniciales mediante los objetos de la ontología del dominio.
  - Posee una base de datos donde almacena los casos.

sobre reglas que son raches de adquirir a partir del experto.

- 23) Un perceptron ...
  - a) Puede representar sólo funciones no lineales no separables.
  - b) Puede representar sólo funciones lineales no separables.
  - c) Puede representar sólo funciones no lineales separables.
  - d) Puede representar sólo funciones lineales separables.
- 24) Para implementar el algoritmo PSO en Jason ...
  - a) Cada partícula tiene como objetivo alcanzar el mejor resultado posible en una búsqueda competitiva con el resto de partículas
  - Todas las partículas tienen un objetivo común, por lo que no necesitan compartir sus logros parciales con el resto de partículas mediante el envío de mensajes
  - c) El entorno es el encargado de servir como mecanismo de colaboración entre las partículas mediante el envío de la posición de cada una de las partículas
  - d) Cada partícula (agente) a partir de su posición inicial solo necesita compartir su mejor localizado.
- 25) En cualquier implementación del algoritmo PSO en Jason ...
  - a) Es la función de fitness la encargada de proporcionar el máximo global que busca el enjambre
  - b) La función de fitness es la que se utiliza para implementar la inercia de cada partícula
  - c) Todas las partículas en cada paso obtienen el mismo resultado de su función de fitness
  - d) No existe una función de fitness.

- 26) El aprendizaje automático es un proceso que tiene lugar ...
  - a) En un número indeterminado de fases
  - b) En tres fases: identificación, clasificación v resolución
  - c) En dos fases: elección y adaptación
  - d) En una única fase de clasificación
- 27) En relación con el subsistema de comunicación es **falso** que ...
  - a) Deba permitir introducir los datos del problema a resolver.
  - b) No deba permitir preguntar sobre el estado de la memoria de trabajo.
  - c) Deba permitir preguntar al usuario sobre confirmaciones de resultados.
  - d) Deba permitir una interacción más natural con el usuario.
- 28) ¿Cuál de las siguientes afirmaciones es falsas?
  - a) La familia Yager y la familia Sugeno se usan para representar la negación
  - b) Una función de negación debe cumplir la propiedad de monotonía.
  - No hay funciones de negación sin la propiedad de involución
  - d) Todas son falsas
- 29) En lógica difusa es cierto que ...
  - a) Toda T-norma carece de Elemento Neutro
  - b) Todas las T-normas han de ser monótonas
  - c) la algebraica es una T-norma
  - d) I odas son falsas
- 30) Para implementar el algoritmo ACO en Jason, siendo cada hormiga un agente, se precisa ...
  - a) Que cada hormiga envíe al resto de hormigas avisos sobre la localización de la comida
  - b) Que cada hormiga investigue todos los caminos posibles, elija el más corto a la fuente de comida, lo comparta con el resto de hormigas y se compare los resultados de todos los ejemplares para decidir el meior camino
  - c) Que las hormigas dejen marcas en el entorno que puedan ser percibidas por sus compañeras
  - d) Que cada agente implemente un algoritmo de búsqueda de caminos lo más óptimo posible

- 31) En aprendizaje automático ...
  - a) Los clasificadores lineales solo sirven en la solución de ciertos problemas de aprendizaje.
  - b) Los clasificadores lineales y los clasificadores basados en árboles de decisión son representaciones que permiten construir modelos más sofisticados, no solo servir para solucionar ciertos problemas de aprendizaie.
  - c) Los clasificadores basados en árboles de decisión se emplean exclusivamente en problemas de regresión.
  - d) No se utilizan clasificadores lineales.
- 32) Para poder predecir el resultado a un problema utilizando aprendizaje automático ...
  - a) Se requiere siempre la participación de un experto.
  - b) Se puede realizar a partir de un histórico de resultados a dicho problema siempre utilizando una función de refuerzo adecuada.
  - c) Se precisa que el sistema aprenda (con o sin supervisión) a partir de un conjunto histórico de resultados obtenidos a partir de una serie de propiedades observables de entrada.
  - d) Las afirmaciones anteriores son todas ciertas.
- 33) En relación al algoritmo ID3 es **cierto** que ...
  - a) Existe una única versión del algoritmo ID3
  - b) Es equivalente al Método de Hayes-Roth
  - c) Se emplea normalmente en problemas de regresión en aprendizaje no supervisado
  - d) Tiene un nivel de precisión alto y se utiliza en aprendizaje supervisado frecuentemente
- 34) El algoritmo PRISM implementa el método ...
  - a) De recursión primitiva
  - Separa y reinaras, que también se conoce como divide y vencerás
  - c) Más simple de construcción de un árbol de decisión de un único nivel
  - d) Iterativo sobre cada atributo seleccionando las reglas con mayor proporción de error

- 35) En relación con el ciclo de resolución de los SRBC es **falso** que ...
  - a) En la fase de reuso se escoge como solución inicial la que aparece en el caso recuperado.
  - b) En la fase de recuperación se identifican los casos almacenados de mayor similitud.
  - c) En la fase de retención se evalúa si es útil guardar la información de la nueva solución.
  - d) La fase de revisión no necesita de un proceso de razonamiento.
- 36) Un tipo de aprendizaje supervisado es ...
  - a) El aprendizaje por memorización
  - b) El aprendizaje por instrucción
  - c) El aprendizaje por inducción
  - d) Todos son tipos de aprendizaje supervisado
- 37) El aprendizaje bayesiano ...
  - a) Es un tipo de aprendizaje supervisado.
  - b) Se basa en la aplicación de una distribución estadística previamente establecida y que describe la solución del problema planteado.
  - c) Formula el aprendizaje como una forma de inferencia probabilística.
  - d) Todas las afirmaciones anteriores son ciertas.
- 38) En relación con el algoritmo ACO implementado en Jason, la manera más eficiente de representar la cantidad de feromona en cada tramo de camino ...
  - a) Que cada hormiga envíe al resto de hormigas avisos sobre su localización y la cantidad de feromona depositada
  - Que el entorno decida para cada hormiga la cantidad de feromona que debe dejar y cuando lo haga avise al resto de la cantidad depositada y su localización
  - Que se guarde en el entorno cada depósito y se informe a cada hormiga al llegar a cada posición de la cantidad depositada en cada tramo por recorrer
  - d) Cualquier representación que se haga de la feromona es igual de eficiente, ya que no afecta al resultado final.

- 39) El aprendizaje por refuerzo en las redes neuronales ...
  - a) Requiere la presencia de un experto que indique al agente que lo implementa que hacer ante una situación no prevista
  - Requiere la presencia de un experto que indique al agente cuanto se ha equivocado en su resultado
  - No requiere la presencia de expertos humanos y se basa en el empleo de funciones de recompensa
  - d) No requiere la presencia de expertos humanos y se basa en la combinación y comparación de casos sin precisar nuevas funciones en la toma de decisiones.

- 40) Al implementar el algoritmo PSO en Jason ...
  - a) La actualización del mejor global es preferible que se realice en el entorno
  - b) La actualización del mejor global la realiza cada partícula en función de sus datos locales
  - c) Nunca coincide con el mejor personal de alguna de las partículas
  - d) La actualización del mejor global lo hace cada partícula a partir de las nuevas creencias comunicadas por cada partícula.





Firma:

Dni:

## Universida<sub>de</sub>Vigo

## **PLANTILLA TIPO TEST**

1)	2)	3)	4)	5)	6)	7)	8)
9)	10)	11)	12)	13)	14)	15)	16)
17)	18)	19)	20)	21)	22)	23)	24)
25)	26)	27)	28)	29)	30)	31)	32)
33)	34)	35)	36)	37)	38)	39)	40)

CORRECTAS	INCORRECTAS	SIN RESP.	RESULTADO