

人工智能原理与技术第 2 次作业

2154312 郑博远

类型 Agent Type	性能度量 Performance Measure	环境 Environment	执行器 Actuators	传感器 Sensors	性质分析 Character
足球运动	进球得分、射门命中率、传球失误率、运球速度、犯规次数、续航时间	足球场、草坪、足球、队友、对手	马达、机械腿	摄像头、雷达、速度传感器、加速度传感器、陀螺仪、GPS	部分可观察的、多 Agent、随机的、延续式的、动态的、连续的、未知的
探索 Titan 的地下海洋	续航时间、航行速度、下潜深度、勘测精度	水压、水温、洋流、海底光照强度、海底地形、海洋生物	马达、螺旋桨、排水泵	压力传感器、温度传感器、红外传感器、雷达、摄像头、GPS	部分可观察的、单 Agent、随机的、延续式的、动态的、连续的、未知的
在互联网上购买 AI 旧书	书本质量、书本价格、用户满意度	互联网、二手书交易平台、书本信息、其他买家	“付款下单”	模糊搜索技术、文段处理技术、图片识别技术	部分可观察的、单 Agent、确定的、延续式的、静态的、离散的、已知的
演奏小提琴	音准、节奏、乐句处理、情绪表达、观众评价	音乐厅、收声设备、音响、观众	马达、机械臂、机械手	麦克风、摄像头、红外传感器、压力传感器	完全可观察的、单 Agent、确定的、延续式的、静态的、连续的、已知的

问诊	判断速度、诊断准确率、药品是否对症、病人治愈率	病房、病人症状、现存药品	机械臂（诊断病情）、显示屏、扬声器	麦克风、摄像头、温度传感器	完全可观察的、单 Agent、确定的、片段式的、静态的、离散的、已知的
国际象棋对弈	决策时间、子力价值、胜率	比赛场地、棋盘、棋子、对手	机械臂、机械手	摄像头	完全可观察的、多 Agent、确定的、延续式的、半动态的、连续的、已知的
问题抢答	抢答速度、知识涵盖面、答案正确率	教室、问题信息、其他抢答者、互联网（实时搜索信息）	机械臂、显示屏或扬声器	麦克风、摄像头、模糊搜索技术（搜索答案）	完全可观察的、多 Agent、随机的、片段式的、静态的、离散的、已知的
校园内快递送货	驾驶速度、路线规划能力、目的地定位精准度	校园地形、当前校内交通、快递件数、行人车辆	马达、机械臂、显示屏、扬声器	摄像头、雷达、红外传感器、速度传感器、加速度传感器、GPS	部分可观察的、多 Agent、随机的、延续式的、动态的、连续的、未知的