

(۱) ست دور دنیا مربوط به کدام تخریب هوش مصنوعی است و عملکرد این ست را شرح دهید.

مربوط به هوش مصنوعی قوی است به معنی اینکه زمانی که انسان نتواند تفاوت آن را با انسان واقعی تشخیص دهد به هوش مصنوعی واقعی دست یافته است.

عملکرد: در این ست گامی انسان باید مایشینی و گامی انسان دیگر از لحاظ صحنی ارتباط برقرار کند. اگر انسان نتواند تشخیص دهد طرف مقابل مایشینی است یا انسان ما ست صوفی بوده است.

(۲) رهیافت عامل فرزند نسبت به رهیافت قوانین تفکر دو امتیاز دارد با توجه به شرح هر یک به طور مجزا آن دو امتیاز را بیان فرمایید؟

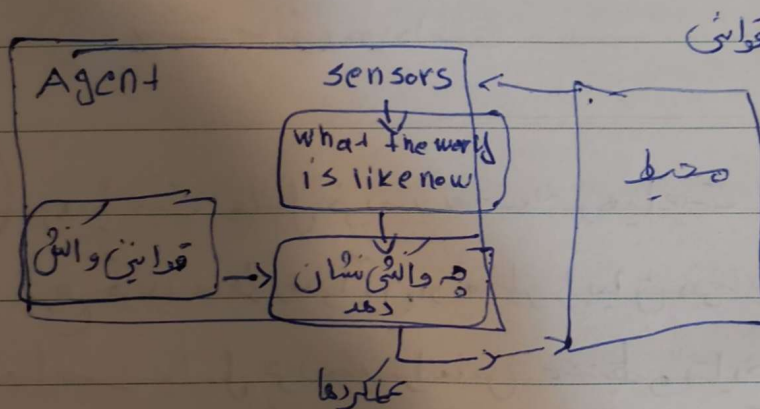
رهیافت عامل فرزند بر اساس محیط و نتایج قابل پیش بینی عملی کند و انعطاف پذیرتر است
۱- قدرت تصمیم گیری بر سودمندی
۲- توانایی تطبیق با تغییرات محیطی

(۳) تفاوت فردمندی با کمال مطلوب؟

فردمندی به معنای تصمیم گیری براساس اطلاعات و وضعیت موجود است. در حالی که کمال مطلوب به دنبال بهترین نتیجه ممکن بدون توجه به محدودیتها

(۴) عامل مبتنی بر سوزمندی و ویژگی‌های آن‌ها که عامل‌ها تصمیمات خود را بر اساس حد اکثر کردن سوزمندی یا نتیجه مثبت آن‌ها می‌گیرند. ویژگی آن‌ها شامل تفهیم با محیط و بینایی است.

(۵) عامل واقعی یادگیرنده را با رسم نمودار شما تکمیل کنید.
انتخاب محیط عمل فقط بر اساس دریافت فعلی صورت می‌گیرد.



(۶) محدوده‌ترین مسئله عاملی که عامل در صورتی که نتواند به درستی تابع خود را برآورد با مسئله مواجه می‌شود.

(۷) مفهوم عقلانیت و پیش نیازهای آن که عقلانیت به معنای انتخاب بهترین اقدام است و پیش نیاز آن مدل دانش و محدودیت‌های زمانی و اطلاعات موجود است.

(۸) برای طراحی مدل عامل هوشمند چرخشی نیازمند وقایع و عوامل هوشمند به توانایی تصمیم‌گیری بر اساس اطلاعات و یادگیری از محیط نیاز داریم
 مدل ربات جاروبرقی

(۹) انواع محیط‌های ایستا - پویا - حاصل - ناقص

(۱۰) انواع محیط‌های نام‌برده و در رابطه با محیط‌های مربوط به جدول‌های متقاطع و برخی‌های آن را بررسی کنید. محیط مربوط به جدول‌های متقاطع
 از نوع محیط‌های کاملاً قابل مشاهده و محیط ایستا است زیرا تمام اطلاعات لازم برای حل مسئله در دسترس هست.

(۱۱) تابع عامل در چه صورت عامل را تشویق می‌کند و محدودت‌های مسئله‌ای ناشی از کار در محیط
 زمانی عدم توانایی در انطباق با تغییرات محیط یا بین‌سازی عملکرد می‌تواند
 مشکلات محدودی برای عامل ایجاد کند.

(۱۲) مکانیسم‌های اجزاء عامل و وظیفه عامل
 حسگرها: وظیفه دریافت داده‌ها از محیط
 مکانیزم تغییر: براساس داده‌های دریافتی بهترین عمل را انتخاب می‌کند.
 محرک‌ها: وظیفه اجرای اعمال انتخاب شده را دارد.
 هوشمند آن تحلیل برای انجام بهترین تصمیم هست.

(۱۳) مسه له جابرو برقی و جیار آن ګر مسه له بصورت ^{دین} شکل څی نده اګر لیس بود
حمل کلس ما اګر تیر بود چپ و راست حرکت څی نده
جیار آن شامل قیزی که مصرف پېوېږدینه اثر څی ده.