

2.5

a. 机器人足球运动员

性能 (P): 得分, 抢断, 助攻, 续航, 速度, 稳定性, 战术分析, 犯规规避

环境 (E): 机器人之间碰撞, 足球场地平坦程度, 其他机器人的智能程度, 天气

执行器 (A): 电机, 机械臂,

传感器 (S): 摄像头, 压力传感、红外传感, 风速传感, GPS, 麦克风

b. 因特网购书智能体

性能 (P): 搜索精度, 购买商品质量, 购买商品价格, 用户体验满意度

环境 (E): 用户评价, 互联网, 书籍数

执行器 (A): 购买操作、付款操作

传感器 (S): 摄像头, 麦克风, 语音处理与图像识别技术

c. 自主的火星漫游者

性能 (P): 续航时间、地形探测能力、恶劣环境适应程度、行走能力

环境 (E): 空气成分、地形、压强、光照强度、温度、风速

执行器 (A): 发动机, 机械臂, 通信系统

传感器 (S): 摄像头, 红外传感, 风速传感, GPS, 压强传感、光强传感

d. 数学家的定理证明助手

性能 (P): 数学定理证明的成功率、数学定理证明的正确性和完整性、证明定理的所需时间、证明效率

环境 (E): 待证明的数学定理。相关的数学公理, 已有的定理和数学知识库

执行器 (A): 数学推理引擎、数学公式的生成器、逻辑推理工具、证明策略生成器

传感器 (S): 语言处理模块