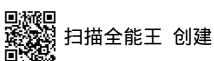


24 0足球运动 以足球	医功灵力 agent)		
Performance Measure	Environment	Actuators	Sensors
	足球员 数刺	<b>脚.</b> 手	眼睛软
	<u> </u>	海巴	
助攻 失误次数			
	的, 为agent, 政绩大学	的 动态的,连	续的 动的
O. 探索 Titan 叙地下海洋			
Performance Measure	Environment	Actuators	Sensors
海洋组名、深度、	大量的流产P发达U发	」。显示油门、	水压使感 器
治鲜怎麽 海洋贫深村	和学	斜轴	温化文文学
		上為赤洋推供為	
❷ 新河观察. 随机会	4. 单agent, 延续式车	1、动态的, 连续	的. 未知的.
③ 在互联网上面又AII	书。(从购买者为agent	)	
Performance Measure	Environment	Actuators	Sensors
AI归为的价格。	不同的网店	未鼠标	眼睛
配美妇长短			••
新知忆塞的,确定	的、单agent、延续尤	的, 静态的, 其	高散的. 已知的.
图打-场网球比赛.(从	考裏号为agent)		•
Performance Measure	Environment	Actuators	Sensors
一、	网珠场、	手腿,	<b></b> 理時,其余
是否某胜	对4.数制	球拍	,
		年	. 月 日



完全可观察的, 00	机的, g agent, 片	反式的 动态的道	连续的 已知的
⑤对着瑞星练网珠	(以打网球的人)	gagont)	
Performance Measure			Sensors
	培建	手琳梅腿	
"完全了双家的, 随机			
② 完成一次跳高(以	此高者是agent	)	
Performance Measure		Actuators	Sensors
	跳专场地	腿,手,	眼睛
_ 完全可观象的, 随机	的, 单agent, 延	支式的, 静态的, 连红	益的, 已知的
① 玖-丹毛衣(从纹毛			
Performance Measure	Environment	Actuators	Sonsors.
毛衣质量.	纹毛衣的场地	手	驱精.
<b>少长大斗河</b>			•
	的,单agent, 延续	大角, 静态的, 连续:	的. 巴知的.
②在一次拍卖中对一个约而才			
Performance Measure	Environment	Actuators	Sensors
	拍卖场.	4	眼睛. 联
	投标記義		
, 完全可处东的, 策略	生的, 多agent, 延	笑大的, 静态的, 高高	设的. 己知的.
		•	
•		1	





2-6 a. 是的. 存在私 个 age	此程序可以实现经定的 agent 函数。
如:特化是一个agant和车	中梅人不到南新出的语句便实现了这个标。
b. 有玉法用任何 agent	
	不存在任何 agent 程序能够实现」
C.这样是可以的。	, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,
当机器乱结构结定社	对于一个agent 在任意对刘有的每个成为为我有一个基于没
d. 这样于乾红有2°科不同:	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
e. 不一定会议交 agent 函数	$\mathcal{J}$
	那么让机器速度提高.可能经度得智能作表现
•	如果环境是影志的, egent 正支不改变。
¥ 1	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
	年 月 日



#### **University of Chinese Academy of Sciences**

2.8 def 环境特征:
大小: nxn
· 1345: 正法形网格.
<u> </u>
Jef. sensor:
· 获取当前企置
类取当前网络的状态(dirty or clean).
def actuatod:
调用 SenSor 基数
if 当南位置 divty:
then suck
else 移动到下位置.
def measure_performance:
记录清理约归在的网格
每清理一个, 评为+1
调用Sensor 函数, 获取当前企置
汗 当前住置 != 初始住置
·



年



2.9 实现真宝w生器世界的简单反射 agent
function REFLEX_VACUUM_AGENT (present_location, status)
if status == Dirty
return Suck
else if $present_location == A$
yetum Right
else if present_location ==B
return left
QS.