APANHADO - INTELIGÊNCIA ARTIFICIAL

Questão 1 – As primeiras versões de algoritmos genéticos foram propostas primeiramente nos anos 1950, mas sua versão mais popular foi publicada em 1975 por John Henry Holland. Qual é a principalcaracterística dos algoritmos genéticos?

- São utilizados apenas na área de engenharia.
- Usam conceitos de biologia evolutiva para resolver problemas de otimização.
- Não criam uma população de soluções candidatas.
- Consideram os indivíduos menos aptos para reprodução e combinação.
- Encontram soluções ótimas para todos os problemas.

Página 48 e Página 117

Questão 2- Aprendizagem de máquina (machine learning) é uma subárea de inteligência artificial, queconcentra em desenvolver técnicas e algoritmos. Aprendizagem de máquina é dividida em três categorias principais: aprendizado supervisionado, aprendizado não supervisionado e aprendizado porreforço. O que é aprendizado por reforço?

- Treinar um algoritmo com dados rotulados.
- Treinar um algoritmo com dados não rotulados.
- Treinar um algoritmo por meio de uma série de ações e recompensas.
- Fazer com que o algoritmo generalize as entradas dos dados.
- Fazer com que o algoritmo aprenda a identificar padrões nos dados.

Página 125

Questão 3 – O perceptron é uma arquitetura simples de rede neural artificial, composta de uma únicacamada de neurônios, é uma das primeiras arquiteturas de redes neurais desenvolvida e tem sido utilizada como uma ferramenta básica para entender como as redes neurais aprendem. Qual é a principal limitação do perceptron?

- Não pode ser usado para resolver problemas de classificação binária.
- Não é capaz de ajustar os pesos dos neurônios durante o treinamento.
- Só é capaz de resolver problemas linearmente separáveis.
- Não pode ser usado par extrair características importantes dos dados de entrada
- Não é capaz de realizar operações matemáticas complexas.

Página 23

Questão 4 – Qual é a etapa responsável por criar um vetor de características com dados extraídos dosobjetos adquiridos em um sistema de reconhecimento de padrões?

- Aquisição de dados.
- Pré-processamento.
- Extração de características.
- Triagem de características.
- Classificador.

Página 107

Questão 5 – Qual é a definição de P (performance) em PEAS?

- O ambiente em que o agente opera e interage.
- Os atuadores que permitem que o agente realize ações no ambiente.
- Os sensores que permitem que o agente perceba o ambiente.
- A medida de desempenho usada para avaliar a eficácia do agente em realizar umatarefa.
- Nenhuma das anteriores

Página 37

Questão 6 – Qual é a finalidade dos sistemas baseados em conhecimento na inteligência artificial (IA)?

- Representar o conhecimento de forma não estruturada.
- Utilizar conhecimento aleatório para inferir novas informações.
- Adquirir conhecimento de forma ineficiente.
- Fornecer inteligência aos agentes através do uso de conhecimento estruturado.
- Resolver problemas simples que não exigem o uso de conhecimento estruturado.

Página 116

Questão 7 – Qual é a principal diferença entre entrevistas estruturadas e não estruturadas?

- Entrevistas estruturadas são realizadas por pesquisadores com habilidades específicas, enquanto as entrevistas não estruturadas são realizadas por qualquer pessoa.
- Entrevistas estruturadas são usadas para coletar informações qualitativas, enquantoentrevistas não estruturadas são usadas para coletar informações quantitativas.
- Entrevistas estruturadas seguem um roteiro fixo de perguntas, enquanto as entrevistas não estruturadas permitem que o entrevistado responda livremente.
- Entrevistas estruturadas são realizadas por meio de questionários escritos enquantoas entrevistas não estruturadas são realizadas por meio de conversas informais.
- Entrevistas estruturadas são menos objetivas e mais suscetíveis a viés de interpretação doque as entrevistas não estruturadas.

Página 109

Questão 8 – Qual o objetivo do teste de Turing proposto por Alan Turing em 1950?

- Avaliar a capacidade de uma maquina de pensar de forma autônoma.
- Determinar se uma maquina é capaz de simular a inteligência humana.
- Identificar se uma maquina é capaz de realizar operações logicas

- complexas.
- Mediar a eficácia de uma maquina na realização de tarefas repetitivas.
- Avaliar a capacidade de uma maguina de aprendizado de máguina.

Questão 9 – Qual foi a principal contribuição do artigo " A Lógica das Células Neurais" de WarrenMcCulloch e Walter Pitts publicado em 1943?

- Propor uma nova teoria da computação baseada em células musculares.
- Demonstrar que as células neurais não são adequadas para a computação
- Desenvolver um novo modelo de inteligência artificial baseado em conexões sinápticas.
- Propor que as células neurais podem ser usadas como elementos básicos decomputação.
- Demonstrar que as células neurais não atem relação com a logica e a computação.

Pàgina 22

Questão 10 – Qual a diferença entre agentes reativos simples e agente reativos baseados em modelo?

- Agentes reativos simples n\u00e3o possuem sensores, enquanto os agentes reativos baseadosem modelo possuem.
- Agentes reativos simples possuem um modelo interno do ambiente, enquanto osagentes reativos baseados em modelo não possuem.
- Agentes reativos simples tomam decisões baseadas apenas no estado anterior do ambiente, enquanto Agentes reativos baseados em modelos tomam decisões baseadas na percepção atual.
- Agentes reativos simples são usados em aplicações de alta complexidade, enquanto os agentesreativos baseados em modelo são uados em aplicações de baixa complexidade.
- Agentes reativos simples não possuem um estado interno, enquanto Agentes reativosbaseados em modelo possuem um modelo interno ambiente.

Página 38 e 41

Questão 11 – MLP (multi-layer perceptron) é uma arquitetura de rede neural artificial composta por várias camadas de neurônios, em que cada camada é composta por vários neurônios (como um cérebro humano). Podendo dividir as MLPs em duas classes: MLP não recorrentes e MLP recorrentes. Qual é a principal diferença entre MLP não recorrentes e MLP recorrentes?

- MLP não recorrentes possuem realimentação entre as saídas e as entradas, enquantoMLP recorrentes não possuem essa realimentação.
- MLP recorrentes possuem realimentação entre as saídas e as entradas, enquanto MLPnão recorrentes possuem essa alimentação.
- MLP não recorrentes possuem conexões entre neurônios de uma mesma camada, enquanto aMLP recorrentes não possuem essas conexões.
- MLP recorrentes possuem apenas uma camada de

- neurônios, enquanto MLP nãorecorrentes podem possuir várias camadas.
- MLP não recorrentes dependem das entradas atuais e das saídas anteriores, enquantoMLP recorrentes dependem apenas das entradas atuais.

Página 139 – Acredito que a alternativa esteja escrita errado

Questão 12 – Qual é a principal diferença entre a busca em profundidade limitada e a busca emprofundidade tradicional?

- A busca em profundidade limitada n\u00e3o usa pilha para armazenar os n\u00f3s adjacentes.
- A busca em profundidade limitada n\u00e3o tem um mecanismo para evitar looping infinito.
- A busca em profundidade limitada adiciona uma profundidade máxima para evitarlooping infinito.
- A busca em profundidade limitada sempre encontra a solução ótima.
- A busca em profundidade limitada não pode ser usada para resolver problemas em arvores.

Página 61

Questão 13 – Qual é a definição de um agente inteligente?

- Um software que executa tarefas sem intervenção humana.
- Uma maquina que executa tarefas de forma autônoma, mas não é capaz de aprender.
- Uma entidade capaz de perceber o ambiente, tomar decisões e realizar ações com oobjetivo de atingir metas especificas.
- Um robô que segue um conjunto de instruções pré-definidas para executar tarefas.
- Um sistema automatizado que não tem a capacidade de se adaptar a mudanças no ambiente.

Página 34

Questão 14 – Qual é a principal características dos agentes baseados em conhecimento?

- Eles usam representações numéricas para representar conhecimento.
- Eles usam redes neurais para tomar decisões.
- Eles usam uma base de conhecimento explicita para resolver problemas.
- Eles são projetados para simular o processo de raciocínio animal.
- Eles s\u00e3o capazes de aprender com experiencias passadas.

Página 85

Questão 15 – A busca em largura é um algoritmo de busca cega. O que é a busca em largura?

- Um método de busca que expande os nós em largura a partir do nó inicial e visitatodos os nós vizinhos antes de se mover para o próximo nível.
- Um método de busca que visita todos os nós em profundidade a partir do

- nó inicial.
- Uma entidade capaz de perceber o ambiente, tomar decisões e realizar ações com o objetivo deatingir metas especificas.
- Um robô que segue um conjunto de instruções pré-definidas pra executar tarefas.
- Um sistema automatizado que não tem a capacidade de se adaptar a mudanças no ambiente.

Questão 16- Aprendizagem de máquina (machine learning) é uma subárea de inteligência artificial, queconcentra em desenvolver técnicas e algoritmos. Aprendizagem de máquina é dividida em três categorias principais: aprendizado supervisionado, aprendizado não supervisionado e aprendizado por reforço. O que é um aprendizado supervisionado?

- Treinar um algoritmo com dados rotulados.
- Treinar um algoritmo com dados não rotulados.
- Treinar um algoritmo com dados que já tem uma classificação ou saída desejada.
- Fazer com que o algoritmo generalize as entradas dos dados.
- Fazer com que o algoritmo aprenda a identificar padrões nos dados.

Página 107

Questão 17 - Qual a principal característica dos algoritmos genéticos?

- São utilizados para problemas de baixa dimensionalidade.
- Utilizam operações de soma e subtração para evoluir a população de soluções.
- Não são altamente parametrizáveis, permitindo ajustes para problemas específicos.
- Utilizam uma função de fitness para avaliar as soluções candidatas.
- Não evoluem a população de soluções candidatas ao longo de várias gerações.

Página 75

Questão 18 - Qual é a definição de pensamento em inteligência artificial?

- Capacidade das maquinas entender e gerar texto e fala em linguagem natural.
- Capacidade das maquinas de raciocinar e agir de forma semelhante aos sereshumanos.
- Capacidade das maquinas de inferir conclusões a partir de premissas.
- Capacidade das maquinas de representar conhecimento em forma de símbolos.
- Capacidade das maquinas de treinar sistemas em IA a partir de dados.

Questão 19 – Agentes baseados em logica proposicional são agentes de inteligência artificial que utilizam a lógica proposicional para representar seu conhecimento e raciocinar sobre ele. O que é alógica proposicional?

Uma forma de inteligência artificial.

- Uma técnica de analise de dados.
- Uma técnica de programação.
- Uma forma de logica que lida com proposições e conectores lógicos.
- Uma for de logica que lida com números.

Questão 20 – Qual é o objetivo do Business Intelligence(BI)?

- Coletar dados aleatórios sem uma finalidade especifica.
- Transformar dados em informações significativas para a tomada dedecisões estratégicas.
- Ajudar empresas a esconder informações dos concorrentes.
- Analisar apenas dados internos da empresa.
- Criar relatórios estáticos e não personalizados.

Página 34

Questão 21 – A primeira rede neural foi concebida por Warren McCulloch e Walter Pitts em 1943. Elesescreveram um artigo seminal sobre como os neurônios devem funcionar e, então, modelaram suas ideias criando uma rede neural simples com circuitos elétricos. Qual é a definição de redes neurais?

- Redes de computadores que se conectam entre si para trocar informacões.
- Tecnica de inteligência artificial que simula a estrutura do cérebro humano.
- Conjunto de neurônios que se comunicam por meio de sinapses elétricas.
- Tecnica de programação utilizada pra criar sistemas web.
- Algoritmo que busca informações em redes sociais.

Página 133

Questão 22 – Aprendizado de maquina é um subcampo da inteligência artificial que ???? computação.Qual é o objetivo da aprendizagem de maquina?

- Criar maquinas que possuam pensar como humanos.
- Programar maquinas para seguir instruções especificas.
- Desenvolver técnicas para que as maquinas possam aprender com dados.
- Treinar maquinas para realizar tarefas repetitivas.
- Aumentar a velocidade do processamento de dados.

Página 125

Questão 23 – Qual é a operação básica realizada por um neurônio artificial?

- Divisão das entradas.
- Multiplicadas das entradas
- Soma simples das entradas.
- Concatenação das entradas.
- Derivada nas entradas.

Página 133 – No livro diz que a operação é uma SOMA PONDERADA, e não uma somasimples.

Questão 24 - Qual é a função dos sensores em um agente?

- Realizar ações no ambiente.
- Interpretar a representação interna do estado do ambiente.
- Ajudar o agente a aprender com a interação com o ambiente.
- Definir o objetivo do agente.
- Permitir ao agente perceber o

ambiente ao seu redor. Página 35

Questão 25 – O que são agentes reativos simples?

- Agentes que tomam decisões baseadas no estado anterior do ambiente.
- Agentes que possuem um estado interno e planejam ações futuras baseadas em objetivos.
- Agentes que possuem uma estrutura complexa, incluindo vários sensores e aturadores.
- Agentes que são usados apenas em aplicações de jogos complexos.
- Agentes que tomar decisões baseadas apenas na percepção atual, sem sepreocupar com o estado anterior do ambiente.

Página 38

Questão 26 – Os parâmetros genéticos são uma parte importante do algoritmo genético (AG) e sãousados para controlar o comportamento do algoritmo. Eles incluem a taxa de crossover, taxa de mutação, tamanho da população, numero de gerações, entre outros. Qual é a definição da taxa de crossover em um algoritmo genérico.

- A taxa de mutação dos indivíduos durante a reprodução.
- A probabilidade de que um indivíduo seja selecionado para reprodução.
- A probabilidade de que um par de indivíduos sofra troca de informação genética.
- O numero de gerações que serão usadas no algoritmo genético.
- O tamanho da população que será utilizada no algoritmo genético.

Página 143

Questão 27 – Os conceitos básicos de algoritmos genético incluem: população, fitness, seleção, cruzamento (crossover), mutação e iteração. Qual é a função da mutação em algoritmos genéticos?

- Aumentar a aptidão dos indivíduos selecionados.
- Escolher os indivíduos mais aptos para reprodução.
- Introduzir nova diversidade genética na população.
- Combinar os cromossomos de dois indivíduos para produzir novos indivíduos.
- Avaliar como bem um indivíduo se adapta as restrições e objetivos doproblema. Página 142

Questão 28 - Qual é a principal vantagem dos algoritmos de busca informada?

- Eles são capazes de percorrer todos os nós de um grafo ou árvore.
- Eles não precisam de informações adicionais para guiar a busca em direção ao objetivo.
- Eles são uteis em problemas onde o grafo é pequeno e a busca em profundidade oubusca em largura são eficientes o suficiente.
- Eles são capazes de guiar a busca para as áreas mais promissoras do grafo, reduzindo o numero de nós visitados.
- Eles garantem sempre encontrar a solução ótima do problema.

Questão 29 – Qual foi o objetivo do primeiro wokshop de inteligência artificial realizado na DartmouthCollege em 1955?

- Discutir a possibilidade de criar robôs autônomos para realizar tarefas domesticas.
- Desenvolver técnicas de programação para a criação de jogos eletrônicos.
- Investigar novas formas de armazenamento de dados em computadores.
- Explorar a possibilidade de criar sistemas de computação capazes de pensar eaprender como os humanos.
- Criar um método de criptografia para garantir a segurança de informações confidenciais.

Página 24

Questão 30 – Qual foi a contribuição de outras áreas para o desenvolvimento da inteligência artificial?

- Nenhuma contribuição externa é considerada relevante para a IA.
- Apenas a filosofia e a matemática contribuíram para a IA.
- Diversas áreas foram importantes para o desenvolvimento da
- Apenas as ciências exatas, como matemática e engenharia de computadores, contribuírampara a IA.
- Apenas as ciências sociais, como economia e psicologia contribuíram para a IA.

Páginas 11 a 22

Questão 31 – A lógica de primeira ordem (LPO) é uma extensão da logica proposicional. O que é alogica de primeira ordem?

- Uma técnica que permite representar quantificadores e variáveis.
- Uma técnica de analise de dados.
- Uma técnica de programação.
- Uma extensão da logica proposicional que permite representar apenas proposições simples.
- Uma forma de logica que lida com números.

Página 95

Questão 32- Aprendizagem de máquina (machine learning) é uma subárea de inteligência artificial, queconcentra em desenvolver técnicas e algoritmos. Aprendizagem de máquina é dividida em três categorias principais: aprendizado supervisionado, aprendizado não supervisionado e aprendizado por reforço. O que é aprendizado não supervisionado?

- Treinar um algoritmo com dados rotulados.
- Treinar um algoritmo com dados não rotulados.
- Treinar um algoritmo com dados que já tem uma classificação ou saída desejada.
- Fazer com que o algoritmo generalize as entradas dos dados.
- Fazer com que o algoritmo aprenda a identificar padrões nos dados.

Página 125

Questão 33 – Qual é o objetivo da técnica de busca em profundidade na inteligência artificial?

- Explorar completamente cada ramo antes de passar para o próximo nó.
- Encontrar a solução com o menor numero de passos.
- Visitar todos os nós vizinhos antes de se mover para o próximo nível.
- Buscar através de todos os nós de forma sistemática e uniforme.
- Encontrar a solução com o menor numero de nós.

Página 55

Questão 34 – Qual a diferença entre problemas padronizados e problemas do mundo real?

- Os problemas padronizados são mais complexos do que os problemas do mundo real.
- Os problemas do mundo real são mais fáceis de serem modelados do que os problemaspadronizados.
- Os problemas padronizados são usados para avaliar o desempenho de sistemas deIA, enquanto os problemas do mundo real são encontrados no ambiente cotidiano.
- Os problemas padronizados são tarefas como conduzir um carro ou planejamento de rotasem um mapa, enquanto os problemas do mundo real são jogos de tabuleiro.
- Os problemas padronizados são mais difíceis de serem resolvidos do que os problemas domundo real.

Páginas 49 e 50

Questão 35 – Qual é a estratégia do algoritmo IDDFS (iterative deepening depth- first Search)?

- Busca em largura.
- Busca em profundidade.
- Busca em profundidade limitada.
- Execução de múltiplas buscas em largura.
- Execução de múltiplas

buscas em profundidade.Página 623

Questão 36- Aprendizagem de máquina (machine learning) é uma subárea de inteligência artificial, queconcentra em desenvolver técnicas e algoritmos. Aprendizagem de máquina é dividida em três categorias principais: aprendizado supervisionado, aprendizado não supervisionado e aprendizado por reforço. O que é um aprendizado supervisionado?

- Treinar um algoritmo SEM dados rotulados.
- Treinar um algoritmo com dados não rotulados.
- Treinar um algoritmo com dados que já tem uma classificação ou saída desejada.
- Fazer com que o algoritmo generalize as entradas dos dados.
- Fazer com que o algoritmo aprenda a identificar padrões nos dados.

Página 126

Questao 37: Qual é a definição de inteligencia artificial

- A área da ciência que estuda o cérebro humano
- A área da ciência que se dedica ao desenvolvimento de tecnicas que permitem que asmaquinas simulem a inteligência humana
- A área da ciencia que estuda a inteligencia natural
- A área da ciencia que se dedica ao desenvolvimento de robos autonomos
- A área da ciencia que se dedica ao estudo da robotica industrial

Página 10

Questão 38: Em uma rede neural, os neurônios podem ser organizados em três camadas:

camada de entrada, camada intermediária e camada de saída. Qual a função das camadas intermediárias em uma rede neural artificial?

A)
Receber
os dados
de
entradaB)
Produzir
a saída
de rede
C) Extrair características
importantes dos dados de entadaD)
Realizar uma soma ponderada das
entradas

E) Aplicar uma função de ativação ao resultado da soma ponderada

Pg 134

DISSERTATIVAS:

Questão 1 – O que diferencia uma MLP (multi-layer perceptron) de uma perceptron? Descreva asestruturas, seus tipos de conexão de neurônios e os problemas que podem ser resolvidos.

Resposta: Perceptron simples, que é constituída por uma única camada de neurônios já umaMLP e composta de várias camadas de neurônios, sendo que cada camada possui vários neurônios (como um cérebro humano) Estrutura: capacidade de aprendizdo, robustez,

Capacidade de generalização ,Capacidade de representação ,Flexibilidade e Escalabilidade, oque possibilita resolverproblemas não linearmente separáveis.

Questão 2 – O que é aprendizagem por reforço e como os agentes aprendem a tomar açõesapropriadas em um ambiente através dela?

Resposta: * É uma categoria de aprendizado de máquina que se concentra em ensinar umagente a tomar ações apropriadas em um ambiente através da experimentação e do recebimento de recompensas ou punições o agente aprende tomar ações apropriadas

através de tentativa e erro

Questão 3 – Como funciona o aprendizado não supervisionado? Explique a técnica de clustering e dedetecção de outliers.

Reposta: *Aprendizado não supervisionado é uma categoria de aprendizado de máquina emque um algoritmo é treinado com dados não rotulados. Seu objetivo é explorar os dados e encontrar padrões ou estruturas escondidas neles.-Clustering é uma técnica de agrupamento em que os algoritmos tentam encontrar padrões ou estruturas nos dados, agrupando-os em conjuntos de dados similares

-Outliers é uma técnica de detecção de anomalia que busca identificar pontos de dadossignificativamente diferentes dos demais

Questão 4 – Como a lógica proposicional é usada pelos agentes de inteligência artificial para representar e raciocinar sobre seu conhecimento? Descreva como esses agentes utilizam as regras deinferência para modelar o seu comportamento.

Resposta: A lógica proposicional é uma linguagem formal utilizada na inteligência artificialpara representar o conhecimento e raciocinar sobre o mundo. Ela é um ramo da lógica matemática que lida com proposições, ou seja, declarações que podem ser verdadeiras ou falsas.

Inferência, que são aqueles agentes de inteligência artificial que usam o conhecimento para deduzir novas informações. Neles, as proposições são empregadas para representar fatos conhecidos e as regras de inferência são utilizadas para deduzir novas informações a partir desses fatos.

Questão 5 – Como a busca em profundidade limitada difere da busca em profundidade tradicional eminteligência artificial? Cite as vantagens e desvantagens de se utilizar a busca em profundidade limitada.

Resposta: A busca em profundidade limitada é uma variação da técnica de busca em profundidade em inteligência artificial (IA) que adiciona uma profundidade máxima paraevitar looping infinito.

A busca em profundidade tradicional tem como objetivo percorrer todos os nós de um grafo ou árvore, explorando completamente cada ramo antes de passar para o próximo, mas essa técnica pode entrar em looping infinito se não houver um mecanismo para evitar isso. Vantagem: a busca limitada, aciona uma profundidade máxima para evitar looping infinito Desvantagem: pode não garantir que se encontre a solução ótima, pois pode haver soluçõesmelhores além da

profundidade estabelecida.

Questão 6 – Quais são as duas categorias principais de algoritmos de busca e como elas diferem emrelação às informações que usam para encontrar a solução para um problema complexo?

Resposta: A busca nao informada e um algoritmo que nao possui dados adicionais sobre oproblema, ja a busca informada usa informacoes adicionais para resolver o problema.

Questão 7 – Quais são os quatro tipos básicos de programas de agentes que incorporam subjacentes aquase todos os sistemas inteligentes, e como ele diferem entre si em termos de tomada decisão e estrutura interna? Resposta:* agentes reativos simples; • agentes reativos baseados em modelo; • agentesbaseados em objetivos; • agentes baseados na utilidade.

- -Agentes reativos simples são uma subclasse de agentes que tomam decisões baseadasapenas na percepção atual, sem se preocupar com o estado anterior do ambiente
- -Agentes reativos baseados em modelo são uma subclasse de agentes que além de tomardecisões baseadas apenas na percepção atual, também mantêm um modelo interno do ambiente.
- Agentes baseados em objetivos são uma subclasse de agentes que possuem metas ou objetivos específicos a serem alcançados.
 Esses agentes possuem uma estrutura mais complexa do que os agentes reativos simples ou baseados em modelo, incluindo sensores,ações, uma lógica de tomada de decisão avançada e uma capacidade de planejar ações futuras baseadas em objetivos
- Agentes baseados em utilidade são uma subclasse de agentes baseados em objetivos queutilizam a Teoria da Utilidade para tomar decisões

Questão 8 – Quais as principais características de um agente inteligente e como ele aprende a partir desua interação com o ambiente?

Resposta: *Um agente inteligente é uma entidade capaz de perceber o seu ambiente, tomar decisões e realizar ações com o objetivo de atingir metas específicas. Esses agentes são projetados para funcionar autonomamente e aprender a partir de sua interação com o ambiente, afim de melhorar sua performance ao longo do tempo. Um agente percebe o ambiente através de sensores e outras formas de entrada de dados. Esses dados são processados e interpretados pelo agente para produzir uma representação interna do estadoatual do ambiente.

Questão 9 – O teste de Turing foi um teste proposto por Alan Turing em 1950 com o objetivo deavaliar a inteligência de uma maquina. Ele é considerado um marco importante na historia da inteligência artificial e é ainda hoje um tópico de debate.

Explique como ele funciona?

Resposta: * O teste consiste em uma conversa entre um juiz humano e dois participantes, um humano e uma máquina, que estão escondidos da vista do juiz. Se o juiz não conseque distinguir qual dos participantes é a máquina, ela é considerada inteligente. A ideia por trásdo teste é que se uma máquina consegue simular a inteligência humana de forma tão eficazque é indistinguível de um ser humano,

então ela é inteligente.

Questão 10 – Qual a diferença entre a logica de primeira ordem e a logica proposicional, e como a LPOé utilizada na inteligência artificial?Resposta: RESPOSTA: * A principal diferença entre a lógica proposicional e a lógica de primeira ordem éo compromisso ontológico, ou seja, o que cada linguagem pressupõe sobre a natureza da realidade Ela é usada na inteligência artificial para representar conhecimento mais complexo do que a lógica proposicional permite. Por exemplo, na LPO é possível caracterizarafirmações como "Todos os gatos são animais" e "Existe um cachorro que late". Isso possibilita que os agentes de inteligência artificial representem e manipulem conhecimento mais sofisticado sobre o mundo

Questão 11 – Como os algoritmos genéticos (AGs) usam conceitos da biologia evolutiva para encontrarsoluções para problemas complexos? Cite as vantagens e limitações dos AGs em comparação com outras técnicas de inteligência artificial.

* Os algoritmos genéticos são usados para resolver problemas de otimização em que é necessário encontrar a melhor solução dentro de um conjunto de possíveis soluções. Essesalgoritmos são baseados na seleção natural e na Teoria da Evolução, em que soluções melhores são selecionadas e combinadas para gerar soluções ainda melhores. Vantagens :capazes de lidar com problemas altamente complexos e de alta dimensionalidade.

Questão 12 – Como funciona a busca gulosa e em que tipo de problema é geralmente utilizada? Resposta: * A busca gulosa é um algoritmo de busca heurística que é usado para encontrar soluções aproximadas em problemas de otimização em que o objetivo é encontrar a melhor solução possível entre muitas possíveis soluções. Nesse algoritmo, a cada passo, é feita a escolha que parece ser a melhor no momento, sem levar em consideração as consequênciasfuturas dessa escolha. E utilizada principalmente para problemas de roteamento em redes, problemas de programação linear, problemas de encaixe, problemas de escalonamento e muitos outros.

Questão 13 – Qual a diferença entre o algoritmo de busca em largura e o algoritmo de busca emprofundidade? Descreva cada técnica.

RESPOSTA: * O algoritmo de busca em largura é uma técnica que busca através de todos os nós de um grafo ou árvore de forma sistemática e uniforme. Ele começa pelo nó inicial e adiciona todos os nós adjacentes à lista de nós a serem visitados. Ele então continua visitando cada nó na lista até encontrar a solução desejada ou determinar que não há solução O algoritmo de busca em profundidade é outra técnica comum, que busca através dos nós de um grafo ou árvore seguindo uma pré-ordem recursivamente, explorando cada ramo completamente antes de passar para o próximo. Ele também começa no nó inicial e adicionatodos os nós adjacentes à pilha. Ele então continua visitando cada nó na pilha até encontrar a solução desejada ou determinar que não há solução. Esse algoritmo pode ser mais eficiente em espaços de busca maiores, mas pode não garantir que todos os nós sejamvisitados e pode ser propenso a cair em looping infinito.

Questão 14 - A respeito da matéria de Inteligência Artificial, me responda a seguinte questão: comoos mecanismos de inferência em lógica de primeira ordem podem ser incorporados em sistemas de inteligência artificial para automatizar o processo de raciocínio e tomada de decisão?

Resposta: *Inferência em lógica de primeira ordem é o processo de deduzir conclusões a partir de um conjunto de premissas na forma de cláusulas O objetivo da inferência em lógicade primeira ordem na IA é automatizar o processo de raciocínio e tomada de decisão em sistemas de conhecimento baseados em LPO. Isso é feito por meio de mecanismos de inferência que podem ser incorporados em sistemas especialistas, agentes inteligentes, sistemas de recomendação e outros aplicativos de IA que envolvem raciocínio sobre informações complexas

Questao 15 - Qual a definição de PEAS e quais sao seus quatro componentes? Explique cada um deles.

Resposta* (Performance): a medida de desempenho usada para avaliar a eficácia do agente em realizar

<u>uma tarefa. A medida de desempenho deve estar relacionada aos objetivos da tarefa e pode</u>

<u>incluir métricas como tempo de resposta, precisão, economia, segurança, entre outros.</u>

(Environment): o ambiente em que o agente opera e interage. O ambiente pode ser físico, virtual

<u>ou ambos, e pode incluir vários elementos como objetos, outros agentes, obstáculos, informações, entre outros.</u>

(Actuators): os atuadores são os mecanismos que permitem que o agente realize ações no

<u>ambiente. Os atuadores podem incluir dispositivos físicos, como</u> braços robóticos, bem como

softwares que controlam a interação com o ambiente.

(Sensors): os sensores são os mecanismos que permitem que o agente perceba o ambiente e

receba informações relevantes para realizar ações. Os sensores podem incluir câmeras, sensores de temperatura, microfones, entre outros