

# 实现思路

## 与人工智能区别：

人工智能是使用自然人的思维编写的智能程序。

人造智能是自然人创造一个会自己编写智能程序的智能。

## 概述：

基础使用强化深度学习。核心理念是以目标驱动，更新网络。是由我思考人类大脑和身体机制运行而设计出的思路。

## 原理：

由思考人体运行机制得出：

第一步、由目标模块发出一个目标。

第二步、由初始网络模块生成一个初始化的神经网络。

第三步、由数据采集模块采集数据，并传入神经网络。

第四步、由环境模块给出结果，并激励网络模块，对网络模块该扩展深度的扩展深度、该添加神经元的添加神经元、该添加网络复杂度的添加网络复杂度。

第五步、把数据放入训练集，并根据环境模块的结果在训练集中归类。

第六步、执行一次网络训练，并保存网络。

第七步、循环第三步到第六步。

第八步、当准确率达到 99%，复制此网络，保存网络与参数到记忆存储区，下一次需要执行此目标就直接调用，并把训练集中的数据集生成知识图谱。

第九步、由数据采集模块采集数据，然后并行执行第七步与第八步，并且数据保存在记忆存储区。

第十步、当第七步中准确率超过第八步，那就在执行一次第八步。

以上十步为一次目标，而一个人造智能是不可能只有一个目标，人造智能的目标模块必须有目标生成功能。

其中使用的核心技术为：强化深度学习、自编程系统、知识库建立等。其中自编程系统可以自己修改网络代码与生成初始网络，所以一般以脚本语言为主，在执行第八步的时候，可以使用编译语言为主。

## 理念：

由于参考了人体运行机制，首先思考婴儿学走路。

第一、外界环境的大人都是两脚走路的，婴儿的大脑就发出一个目标，需要走路。

第二、脑部神经元先初始一个网络，假设看到的人是两腿走路的，那就使用遗传信息来生成一个初始化网络。

第三、婴儿观察周围环境，并试图使用两脚站立，这些信息都会传入大脑。

第四、站立的成与不成都会给出结果，并且由大脑调整神经元。

第五、把刚才站立的数据信息记住。

第六、分析并推理为什么站立不起来。

第七、继续第三到第六。

第八、当扶着能走、不扶能走几步，则把走路的感觉（网络与参数）记住，并且把这些感觉记忆到腿脚，身体手臂肌肉骨骼里（其实核心就是人体经脉，人体是由经脉发出指令的）。并且在大脑中记住怎么学习到走路的，为何能走路的整个关系网。

第九、观察周围的环境，比如墙、门之类的，不断的练习走路，并配合其他目标如开门、开窗等走出花样来。

第十、走路花样继承走路，并且执行第八。

由上述概念得知，DNA 就相当于网络生成器（人工智能系统），生成了一个婴儿之后，婴儿的智能如何发展，全靠这个婴儿。所以由此得出结论：不可让真正的人工智能控制人类整个网络，而应该以一个人造智能系统赋予各个不同网络或机器人，而这些网络或机器人则都是独立的个体，也就不会对人类存在危害。**若要实现真正的不危害，还得在目标生成网络中添加规则过滤，碰到这些危害人类的目标将不予生成。**

## 实现方式与步骤：

### 一、目标模块实现：

- 1、在目前的智能情况下，可以先人为定义几个目标，然后在外部输入目标，只要目标被认为是定义的，则可以选择出待实现目标。
- 2、在目标网络稍微成熟时候，可以通过外部刺激，随机选择已经定义好的目标作为待实现目标。
- 3、在目标网络成熟时候，可以通过外部刺激自己生成目标或不用外部刺激自己生成目标。
- 4、目标网络加入继承概念，实现目标搜索树，当发现需要生成的目标其实和之前已经生成的目标功能一样则直接转到之前目标功能区域。当发现需要生成的目标接近之前生成的目标，则给初始网络模块发送之前目标已经训练成熟的网络与参数做学习。

### 二、初始网络实现：

- 1、使用自编程系统，凭空生成一个单层单神经元的 BP 算法的网络，此网络可以使用 Python 等脚本语言，也就是自编程系统自动生成的即时可执行代码。
- 2、使用自编程系统复制现有的网络代码，并复制参数文件。

### 三、环境模块实现：

- 1、环境图像视频模块，专门负责图像处理。
- 2、环境视频模块，专门负责视频处理。

- 3、环境文本模块，专门负责文本处理。
- 4、环境嗅觉模块，专门负责空气情况处理。
- 5、环境味觉模块，专门负责实体物质情况处理。
- 6、环境触觉模块，专门负责物体检测。
- 7、环境超级模块，有红外、热能探测、超声探测等等一系列人类无法感知的探测器。
- 8、环境推理模块，根据之前几个模块所测出的参数，经过一个环境推理网络，得出好坏等各种结果。
- 9、环境激励模块，根据结果给出响应的激励，传给网络。

#### 四、网络更新实现：

- 1、使用自编程系统，更改网络代码，如：添加网络层次等。
- 2、使用自编程系统，更改网络参数（更改配置文件），如：添加神经元等。

#### 五、训练模块实现：

使用自编程系统，调用训练参数与测试参数，传入网络做训练，并记录每一次的准确率，权重，偏置，方差等参数，并从中挑选准确率最高，方差最小的参数作为训练结果。

#### 六、循环步骤实现：

传入循环块，执行这些块的循环。

#### 七、成熟网络复制模块实现：

复制训练模块挑选出结果的参数存入到记忆模块，复制网络更新模块最终网络放入记忆模块。

#### 八、数据记忆模块实现：

可以使用数据库、文本、文件夹等各种方式存储数据。

#### 九、知识网络模块实现：

使用推导和神经网络的方式，得出数据的相关性。

#### 十、数据采集模块实现：

从各个传感器等物联网的终端设备取得数据信息。