

Contenido



UNIVERSIDAD NACIONAL DE ENTRE RÍOS
FACULTAD DE INGENIERÍA
CENTRO DE MEDIO
BIBLIOTECA

Prólogo	XIX
Sobre los autores	XXV
1 Introducción	1
1.1 ¿Qué es la IA?	2
Comportamiento humano: el enfoque de la Prueba de Turing	3
Pensar como un humano: el enfoque del modelo cognitivo	3
Pensamiento racional: el enfoque de las «leyes del pensamiento»	4
Actuar de forma racional: el enfoque del agente racional	5
1.2 Los fundamentos de la inteligencia artificial	6
Filosofía (desde el año 428 a.C. hasta el presente)	6
Matemáticas (aproximadamente desde el año 800 al presente)	9
Economía (desde el año 1776 hasta el presente)	11
Neurociencia (desde el año 1861 hasta el presente)	12
Psicología (desde el año 1879 hasta el presente)	14
Ingeniería computacional (desde el año 1940 hasta el presente)	16
Teoría de control y cibernética (desde el año 1948 hasta el presente)	17
Lingüística (desde el año 1957 hasta el presente)	18
1.3 Historia de la inteligencia artificial	19
Génesis de la inteligencia artificial (1943-1955)	19
Nacimiento de la inteligencia artificial (1956)	20
Entusiasmo inicial, grandes esperanzas (1952-1969)	21
Una dosis de realidad (1966-1973)	24
Sistemas basados en el conocimiento: ¿clave del poder? (1969-1979)	26
La IA se convierte en una industria (desde 1980 hasta el presente)	28
Regreso de las redes neuronales (desde 1986 hasta el presente)	29
IA se convierte en una ciencia (desde 1987 hasta el presente)	29
Emergencia de los sistemas inteligentes (desde 1995 hasta el presente)	31
1.4 El estado del arte	32
1.5 Resumen	33
Notas bibliográficas e históricas	34
Ejercicios	35
2 Agentes inteligentes	37
2.1 Agentes y su entorno	37
2.2 Buen comportamiento: el concepto de racionalidad	40
Medidas de rendimiento	40
Racionalidad	41

	Omnisciencia, aprendizaje y autonomía	42
2.3	La naturaleza del entorno	44
	Especificación del entorno de trabajo	44
	Propiedades de los entornos de trabajo	47
2.4	Estructura de los agentes	51
	Programas de los agentes	51
	Agentes reactivos simples	53
	Agentes reactivos basados en modelos	55
	Agentes basados en objetivos	57
	Agentes basados en utilidad	58
	Agentes que aprenden	59
2.5	Resumen	62
	Notas bibliográficas e históricas	63
	Ejercicios	65
3	Resolver problemas mediante búsqueda	67
3.1	Agentes resolventes-problemas	67
	Problemas y soluciones bien definidos	70
	Formular los problemas	71
3.2	Ejemplos de problemas	72
	Problemas de juguete	73
	Problemas del mundo real	76
3.3	Búsqueda de soluciones	78
	Medir el rendimiento de la resolución del problema	80
3.4	Estrategias de búsqueda no informada	82
	Búsqueda primero en anchura	82
	Búsqueda de costo uniforme	84
	Búsqueda primero en profundidad	85
	Búsqueda de profundidad limitada	87
	Búsqueda primero en profundidad con profundidad iterativa	87
	Búsqueda bidireccional	89
	Comparación de las estrategias de búsqueda no informada	91
3.5	Evitar estados repetidos	91
3.6	Búsqueda con información parcial	94
	Problemas sin sensores	95
	Problemas de contingencia	96
3.7	Resumen	97
	Notas bibliográficas e históricas	98
	Ejercicios	100
4	Búsqueda informada y exploración	107
4.1	Estrategias de búsqueda informada (heurísticas)	107
	Búsqueda voraz primero el mejor	108
	Búsqueda A*: minimizar el costo estimado total de la solución	110
	Búsqueda heurística con memoria acotada	115
	Aprender a buscar mejor	118
4.2	Funciones heurísticas	119
	El efecto de la precisión heurística en el rendimiento	120
	Inventar funciones heurísticas admisibles	121
	Aprendizaje de heurísticas desde la experiencia	124
4.3	Algoritmos de búsqueda local y problemas de optimización	125

	Búsqueda de ascensión de colinas	126
	Búsqueda de temple simulado	129
	Búsqueda por haz local	131
	Algoritmos genéticos	131
4.4	Búsqueda local en espacios continuos	136
4.5	Agentes de búsqueda <i>online</i> y ambientes desconocidos	138
	Problemas de búsqueda en línea (<i>online</i>)	138
	Agentes de búsqueda en línea (<i>online</i>)	141
	Búsqueda local en línea (<i>online</i>)	142
	Aprendizaje en la búsqueda en línea (<i>online</i>)	144
4.6	Resumen	145
	Notas bibliográficas e históricas	146
	Ejercicios	151
5	Problemas de satisfacción de restricciones	155
5.1	Problemas de satisfacción de restricciones	155
5.2	Búsqueda con vuelta atrás para PSR	159
	Variable y ordenamiento de valor	162
	Propagación de la información a través de las restricciones	163
	Comprobación hacia delante	163
	Propagación de restricciones	164
	Manejo de restricciones especiales	166
	Vuelta atrás inteligente: mirando hacia atrás	167
5.3	Búsqueda local para problemas de satisfacción de restricciones	169
5.4	La estructura de los problemas	171
5.5	Resumen	175
	Notas bibliográficas e históricas	176
	Ejercicios	178
6	Búsqueda entre adversarios	181
6.1	Juegos	181
6.2	Decisiones óptimas en juegos	183
	Estrategias óptimas	183
	El algoritmo minimax	185
	Decisiones óptimas en juegos multi-jugador	186
6.3	Poda alfa-beta	188
6.4	Decisiones en tiempo real imperfectas	191
	Funciones de evaluación	192
	Corte de la búsqueda	194
6.5	Juegos que incluyen un elemento de posibilidad	196
	Evaluación de la posición en juegos con nodos de posibilidad	198
	Complejidad del minimaxesperado	199
	Juegos de cartas	200
6.6	Programas de juegos	202
6.7	Discusión	205
6.8	Resumen	207
	Notas bibliográficas e históricas	208
	Ejercicios	212
7	Agentes lógicos	217
7.1	Agentes basados en conocimiento	219
7.2	El mundo de <i>wumpus</i>	221

7.3	Lógica	224
7.4	Lógica proposicional: una lógica muy sencilla	229
	Sintaxis	229
	Semántica	230
	Una base de conocimiento sencilla	233
	Inferencia	233
	Equivalencia, validez y <i>satisfacibilidad</i>	235
7.5	Patrones de razonamiento en lógica proposicional	236
	Resolución	239
	Forma normal conjuntiva	241
	Un algoritmo de resolución	242
	Completitud de la resolución	243
	Encadenamiento hacia delante y hacia atrás	244
7.6	Inferencia proposicional efectiva	248
	Un algoritmo completo con <i>backtracking</i> («vuelta atrás»)	248
	Algoritmos de búsqueda local	249
	Problemas duros de <i>satisfacibilidad</i>	251
7.7	Agentes basados en lógica proposicional	253
	Encontrar hoyos y <i>wumpus</i> utilizando la inferencia lógica	253
	Guardar la pista acerca de la localización y la orientación del agente	255
	Agentes basados en circuitos	256
	Una comparación	260
7.8	Resumen	261
	Notas bibliográficas e históricas	262
	Ejercicios	266
8	Lógica de primer orden	271
8.1	Revisión de la representación	271
8.2	Sintaxis y semántica de la lógica de primer orden	277
	Modelos en lógica de primer orden	277
	Símbolos e interpretaciones	278
	Términos	280
	Sentencias atómicas	281
	Sentencias compuestas	281
	Cuantificadores	281
	Cuantificador universal (\forall)	282
	Cuantificación existencial (\exists)	283
	Cuantificadores anidados	284
	Conexiones entre \forall y \exists	285
	Igualdad	286
8.3	Utilizar la lógica de primer orden	287
	Aserciones y peticiones en lógica de primer orden	287
	El dominio del parentesco	288
	Números, conjuntos y listas	290
	El mundo de <i>wumpus</i>	292
8.4	Ingeniería del conocimiento con lógica de primer orden	295
	El proceso de ingeniería del conocimiento	296
	El dominio de los circuitos electrónicos	297
	Identificar la tarea	298
	Recopilar el conocimiento relevante	298
	Decidir el vocabulario	299

	Codificar el conocimiento general del dominio	300
	Codificar la instancia del problema específico	300
	Plantear peticiones al procedimiento de inferencia	301
	Depurar la base de conocimiento	301
8.5	Resumen	302
	Notas bibliográficas e históricas	303
	Ejercicios	304
9	Inferencia en lógica de primer orden	309
9.1	Lógica proposicional vs. Lógica de primer orden	310
	Reglas de inferencia para cuantificadores	310
	Reducción a la inferencia proposicional	311
9.2	Unificación y sustitución	312
	Una regla de inferencia de primer orden	313
	Unificación	314
	Almacenamiento y recuperación	315
9.3	Encadenamiento hacia delante	318
	Cláusulas positivas de primer orden	318
	Un algoritmo sencillo de encadenamiento hacia delante	320
	Encadenamiento hacia delante eficiente	322
	Emparejar reglas con los hechos conocidos	322
	Encadenamiento hacia delante incremental	324
	Hechos irrelevantes	326
9.4	Encadenamiento hacia atrás	326
	Un algoritmo de encadenamiento hacia atrás	327
	Programación lógica	328
	Implementación eficiente de programas lógicos	330
	Inferencia redundante y bucles infinitos	332
	Programación lógica con restricciones	334
9.5	Resolución	335
	Formas normales conjuntivas en lógica de primer orden	336
	La regla de inferencia de resolución	338
	Demostraciones de ejemplo	338
	Completitud de la resolución	341
	Manejar la igualdad	345
	Estrategias de resolución	346
	Resolución unitaria	346
	Resolución mediante conjunto soporte	347
	Resolución lineal	347
	Subsunción	347
	Demostradores de teoremas	348
	Diseño de un demostrador de teoremas	348
	Ampliar el Prolog	349
	Demostradores de teoremas como asistentes	350
	Usos prácticos de los demostradores de teoremas	351
9.6	Resumen	352
	Notas bibliográficas e históricas	353
	Ejercicios	359
10	Representación del conocimiento	363
10.1	Ingeniería ontológica	363
10.2	Categoría y objetos	366

	Objetos compuestos	368
	Medidas	369
	Sustancias y objetos	371
10.3	Acciones, situaciones y eventos	373
	La ontología del cálculo de situaciones	373
	Descripción de acciones en el cálculo de situaciones	375
	Resolver el problema de la representación del marco	377
	Resolver el problema de la inferencia del marco	379
	El tiempo y el cálculo de eventos	380
	Eventos generalizados	381
	Procesos	383
	Intervalos	384
	Flujos y objetos	386
10.4	Eventos mentales y objetos mentales	387
	Una teoría formal de creencias	387
	Conocimiento y creencia	389
	Conocimiento, tiempo y acción	390
10.5	El mundo de la compra por Internet	391
	Comparación de ofertas	395
10.6	Sistemas de razonamiento para categorías	397
	Redes semánticas	397
	Lógica descriptiva	401
10.7	Razonamiento con información por defecto	402
	Mundos abiertos y cerrados	403
	Negación como fallo y semánticas de modelado estables	405
	Circunscripción y lógica por defecto	406
10.8	Sistemas de mantenimiento de verdad	409
10.9	Resumen	411
	Notas bibliográficas e históricas	412
	Ejercicios	419
11	Planificación	427
11.1	El problema de planificación	428
	El lenguaje de los problemas de planificación	429
	Expresividad y extensiones	431
	Ejemplo: transporte de carga aéreo	433
	Ejemplo: el problema de la rueda de recambio	434
	Ejemplo: el mundo de los bloques	434
11.2	Planificación con búsquedas en espacios de estado	436
	Búsquedas hacia-delante en el espacio de estados	436
	Búsquedas hacia-atrás en el espacio de estados	438
	Heurísticas para la búsqueda en el espacio de estados	439
11.3	Planificación ordenada parcialmente	441
	Ejemplo de planificación de orden parcial	445
	Planificación de orden parcial con variables independientes	448
	Heurísticas para planificación de orden parcial	449
11.4	Grafos de planificación	450
	Grafos de planificación para estimación de heurísticas	453
	El algoritmo GRAPHPLAN	454
	Interrupción de GRAPHPLAN	457
11.5	Planificación con lógica proposicional	458

Descripción de problemas de planificación en lógica proposicional	458
Complejidad de codificaciones proposicionales	462
11.6 Análisis de los enfoques de planificación	463
11.7 Resumen	465
Notas bibliográficas e históricas	466
Ejercicios	469
12 Planificación y acción en el mundo real	475
12.1 Tiempo, planificación y recursos	475
Programación con restricción de recursos	478
12.2 Redes de planificación jerárquica de tareas	481
Representación de descomposición de acciones	482
Modificación de planificadores para su descomposición	484
Discusión	487
12.3 Planificación y acción en dominios no deterministas	490
12.4 Planificación condicional	493
Planificación condicional en entornos completamente observables	493
Planificación condicional en entornos parcialmente observables	498
12.5 Vigilancia de ejecución y replanificación	502
12.6 Planificación continua	507
12.7 Planificación multiagente	512
Cooperación: planes y objetivos conjuntos	512
Planificación condicional en entornos parcialmente observables	514
Mecanismos de coordinación	515
Mecanismos de coordinación	517
12.8 Resumen	517
Notas bibliográficas e históricas	518
Ejercicios	522
13 Incertidumbre	527
13.1 Comportamiento bajo incertidumbre	527
Manipulación del conocimiento incierto	528
Incertidumbre y decisiones racionales	530
Diseño de un agente de decisión teórico	531
13.2 Notación básica con probabilidades	532
Proposiciones	532
Sucesos atómicos	534
Probabilidad priori	534
Probabilidad condicional	536
13.3 Los axiomas de la probabilidad	537
Utilización de los axiomas de probabilidad	539
Por qué los axiomas de la probabilidad son razonables	540
13.4 Inferencia usando las distribuciones conjuntas totales	541
13.5 Independencia	544
13.6 La Regla de Bayes y su uso	546
Aplicación de la regla de Bayes: el caso sencillo	547
Utilización de la regla de Bayes: combinación de evidencia	548
13.7 El mundo <i>wumpus</i> revisado	550
13.8 Resumen	554
Notas bibliográficas e históricas	555
Ejercicios	557

14	Razonamiento probabilista	561
14.1	La representación del conocimiento en un dominio incierto	561
14.2	La semántica de las redes bayesianas	564
	La representación de la distribución conjunta completa	564
	Un método para la construcción de redes bayesianas	565
	Compactación y ordenación de nodos	566
	Relaciones de independencia condicional en redes bayesianas	568
14.3	Representación eficiente de las distribuciones condicionales	569
	Redes bayesianas con variables continuas	571
14.4	Inferencia exacta en redes bayesianas	574
	Inferencia por enumeración	575
	El algoritmo de eliminación de variables	577
	La complejidad de la inferencia exacta	580
	Algoritmos basados en grupos	580
14.5	Inferencia aproximada en redes bayesianas	581
	Métodos de muestreo directo	582
	Muestreo por rechazo en redes bayesianas	583
	Ponderación de la verosimilitud	585
	Inferencia por simulación en cadenas de Markov	587
14.6	Extensión de la probabilidad a representaciones de primer orden	590
14.7	Otros enfoques al razonamiento con incertidumbre	595
	Métodos basados en reglas para razonamiento con incertidumbre	596
	Representación de la ignorancia: teoría de Dempster-Shafer	598
	Representación de la vaguedad: conjuntos difusos y lógica difusa	599
14.8.	Resumen	601
	Notas bibliográficas e históricas	601
	Ejercicios	606
15	Razonamiento probabilista en el tiempo	611
15.1	El tiempo y la incertidumbre	611
	Estados y observaciones	612
	Procesos estacionarios e hipótesis de Markov	613
15.2	Inferencia en modelos temporales	616
	Filtrado y predicción	617
	Suavizado	619
	Encontrar la secuencia más probable	622
15.3	Modelos ocultos de Markov	624
	Algoritmos matriciales simplificados	624
15.4	Filtros de Kalman	627
	Actualización de distribuciones gaussianas	628
	Un ejemplo unidimensional sencillo	629
	El caso general	632
	Aplicabilidad del filtrado de Kalman	633
15.5	Redes bayesianas dinámicas	635
	Construcción de RBDs	636
	Inferencia exacta en RBDs	640
	Inferencia aproximada en RBDs	641
15.6	Reconocimiento del habla	645
	Sonidos del habla	647
	Palabras	649
	Oraciones	651

	Construcción de un reconocedor del habla	654
15.7	Resumen	656
	Notas bibliográficas e históricas	656
	Ejercicios	659
16	Toma de decisiones sencillas	663
16.1	Combinación de creencias y deseos bajo condiciones de incertidumbre	664
16.2	Los fundamentos de la teoría de la utilidad	665
	Restricciones sobre preferencias racionales	666
	... y entonces apareció la utilidad	668
16.3	Funciones de utilidad	669
	La utilidad del dinero	669
	Escalas de utilidad y evaluación de la utilidad	671
16.4	Funciones de utilidad multiatributo	674
	Predominio	674
	Estructura de preferencia y utilidad multiatributo	677
	Preferencias sin incertidumbre	677
	Preferencias con incertidumbre	678
16.5	Redes de decisión	679
	Representación de un problema de decisión mediante una red de decisión	679
	Evaluación en redes de decisión	681
16.6	El valor de la información	682
	Un ejemplo sencillo	682
	Una fórmula general	683
	Propiedades del valor de la información	685
	Implementación de un agente recopilador de información	685
16.7	Sistemas expertos basados en la teoría de la decisión	686
16.8	Resumen	690
	Notas bibliográficas e históricas	690
	Ejercicios	692
17	Toma de decisiones complejas	697
17.1	Problemas de decisión secuenciales	698
	Un ejemplo	698
	Optimalidad en problemas de decisión secuenciales	701
17.2	Iteración de valores	704
	Utilidades de los estados	704
	El algoritmo de iteración de valores	705
	Convergencia de la iteración de valores	707
17.3	Iteración de políticas	710
17.4	Procesos de decisión de Markov parcialmente observables	712
17.5	Agentes basados en la teoría de la decisión	716
17.6	Decisiones con varios agentes: teoría de juegos	719
17.7	Diseño de mecanismos	729
17.8	Resumen	732
	Notas bibliográficas e históricas	733
	Ejercicios	736
18	Aprendizaje de observaciones	739
18.1	Formas de aprendizaje	739
18.2	Aprendizaje inductivo	742

18.3	Aprender árboles de decisión	744
	Árboles de decisión como herramienta de desarrollo	744
	Expresividad de los árboles de decisión	745
	Inducir árboles de decisión a partir de ejemplos	746
	Elección de los atributos de test	750
	Valoración de la calidad del algoritmo de aprendizaje	752
	Ruido y sobreajuste	753
	Extensión de la aplicabilidad de los árboles de decisión	755
18.4	Aprendizaje de conjuntos de hipótesis	756
18.5	¿Por qué funciona el aprendizaje?: teoría computacional del aprendizaje	760
	¿Cuántos ejemplos se necesitan?	761
	Aprendizaje de listas de decisión	763
	Discusión	765
18.6	Resumen	766
	Notas bibliográficas e históricas	767
	Ejercicios	769
19	Conocimiento en el aprendizaje	773
19.1	Una formulación lógica del aprendizaje	773
	Ejemplos e hipótesis	774
	Búsqueda mejor-hipótesis-actual	776
	Búsqueda de mínimo compromiso	778
19.2	Conocimiento en el aprendizaje	782
	Algunos ejemplos sencillos	784
	Algunos esquemas generales	784
19.3	Aprendizaje basado en explicaciones	786
	Extraer reglas generales a partir de ejemplos	787
	Mejorar la eficiencia	789
19.4	Aprendizaje basado en información relevante	791
	Determinar el espacio de hipótesis	792
	Aprender y utilizar información relevante	792
19.5	Programación lógica inductiva	795
	Un ejemplo	795
	Métodos de aprendizaje inductivo de arriba a abajo (<i>Top-down</i>)	798
	Aprendizaje inductivo con deducción inversa	801
	Hacer descubrimientos con la programación lógica inductiva	803
18.6	Resumen	805
	Notas bibliográficas e históricas	806
	Ejercicios	809
20	Métodos estadísticos de aprendizaje	811
20.1	Aprendizaje estadístico	811
20.2	Aprendizaje con datos completos	815
	Aprendizaje del parámetro de máxima verosimilitud: modelos discretos	815
	Modelos de Bayes simples (Naive Bayes)	818
	Aprendizaje de parámetros de máxima verosimilitud: modelos continuos	819
	Aprendizaje de parámetros Bayesiano	821
	Aprendizaje de la estructura de las redes bayesianas	823
20.3	Aprendizaje con variables ocultas: el algoritmo EM	825
	Agrupamiento no supervisado: aprendizaje de mezclas de gaussianas	826
	Aprendizaje de redes bayesianas con variables ocultas	829

	Aprendizaje de modelos de Markov ocultos	831
	Forma general del algoritmo EM	832
	Aprendizaje de la estructura de las redes de Bayes con variables ocultas	833
20.4	Aprendizaje basado en instancias	834
	Modelos de vecinos más cercanos	835
	Modelos núcleo	837
20.5	Redes neuronales	838
	Unidades en redes neuronales	839
	Estructuras de las redes	840
	Redes neuronales de una sola capa con alimentación-hacia-delante (perceptrones) .	842
	Redes neuronales multicapa con alimentación hacia delante	846
	Aprendizaje de la estructura de las redes neuronales	851
20.6	Máquinas núcleo	851
20.7	Caso de estudio: reconocedor de dígitos escritos a mano	855
20.8	Resumen	857
	Notas bibliográficas e históricas	859
	Ejercicios	863
21	Aprendizaje por refuerzo	867
21.1	Introducción	867
21.2	Aprendizaje por refuerzo pasivo	869
	Estimación directa de la utilidad	870
	Programación dinámica adaptativa	871
	Aprendizaje de diferencia temporal	872
21.3	Aprendizaje por refuerzo activo	876
	Exploración	876
	Aprendizaje de una Función Acción-Valor	880
21.4	Generalización en aprendizaje por refuerzo	882
	Aplicaciones a juegos	885
	Aplicación a control de robots	886
21.5	Búsqueda de la política	887
21.6	Resumen	890
	Notas bibliográficas e históricas	891
	Ejercicios	894
22	La comunicación	897
22.1	La comunicación como acción	898
	Fundamentos del lenguaje	899
	Etapas de la comunicación	900
22.2	Una gramática formal para un fragmento del español	903
	El léxico de e0	904
	La Gramática de e0	904
22.3	Análisis sintáctico	905
	Análisis sintáctico eficiente	908
22.4	Gramáticas aumentadas	914
	Subcategorización del verbo	916
	Capacidad generativa de las gramáticas aumentadas	918
22.5	Interpretación semántica	919
	La semántica de un fragmento en español	920
	Tiempo y forma verbal	921
	Cuantificación	922

	Interpretación pragmática	925
	Generación de lenguajes con DCGs	926
22.6	Ambigüedad y desambigüedad	927
	Desambiguación	929
22.7	Comprensión del discurso	930
	Resolución por referencia	931
	La estructura de un discurso coherente	932
22.8	Inducción gramatical	934
22.9	Resumen	936
	Notas bibliográficas e históricas	937
	Ejercicios	941
23	Procesamiento probabilístico del lenguaje	945
23.1	Modelos probabilísticos del lenguaje	945
	Gramáticas probabilísticas independientes del contexto	949
	Aprendizaje de probabilidades para PCFGs	950
	Aprendizaje de la estructura de las reglas para PCFGs	951
23.2	Recuperación de datos	952
	Evaluación de los Sistemas de RD	955
	Refinamientos RD	956
	Presentación de los conjuntos de resultados	957
	Implementar sistemas RD	959
23.3	Extracción de la información	961
23.4	Traducción automática	964
	Sistemas de traducción automáticos	966
	Traducción automática estadística	967
	Probabilidades de aprendizaje para la traducción automática	970
23.5	Resumen	972
	Notas bibliográficas e históricas	972
	Ejercicios	975
24	Percepción	979
24.1	Introducción	979
24.2	Formación de la imagen	981
	Imágenes sin lentes: la cámara de orificio o pinhole	982
	Sistemas de lentes	983
	Luz: la fotometría de la formación de imágenes	983
	Color: la espectrofotometría de la formación de imágenes	985
24.3	Operaciones de procesamiento de imagen a bajo nivel	986
	Detección de aristas	987
	Segmentación de la imagen	990
24.4	Extracción de información tridimensional	991
	Movimiento	993
	Estereoscopia binocular	996
	Gradientes de textura	997
	Sombreado	999
	Contorno	1000
24.5	Reconocimiento de objetos	1004
	Reconocimiento basado en la intensidad	1007
	Reconocimiento basado en las características	1008
	Estimación de postura	1010

24.6	Empleo de la visión para la manipulación y navegación	1012
24.7	Resumen	1014
	Notas bibliográficas e históricas	1015
	Ejercicios	1018
25	Robótica	1023
25.1	Introducción	1023
25.2	<i>Hardware</i> robótico	1025
	Sensores	1025
	Efectores	1027
25.3	Percepción robótica	1029
	Localización	1031
	Generación de mapas	1036
	Otros tipos de percepción	1039
25.4	Planear el movimiento	1039
	Espacio de configuración	1040
	Métodos de descomposición en celdas	1043
	Métodos de esqueletización	1046
25.5	Planificar movimientos inciertos	1047
	Métodos robustos	1048
25.6	Movimiento	1051
	Dinámica y control	1051
	Control del campo de potencial	1054
	Control reactivo	1055
25.7	Arquitecturas <i>software</i> robóticas	1057
	Arquitectura de subsumpción	1058
	Arquitectura de tres capas	1059
	Lenguajes de programación robóticos	1060
25.8	Dominios de aplicación	1061
25.9	Resumen	1064
	Notas bibliográficas e históricas	1065
	Ejercicios	1069
26	Fundamentos filosóficos	1075
26.1	IA débil: ¿pueden las máquinas actuar con inteligencia?	1075
	El argumento de incapacidad	1077
	La objeción matemática	1078
	El argumento de la informalidad	1079
26.2	IA fuerte: ¿pueden las máquinas pensar de verdad?	1081
	El problema de mente-cuerpo	1084
	El experimento del «cerebro en una cubeta»	1085
	El experimento de la prótesis cerebral	1086
	La habitación china	1088
26.3	La ética y los riesgos de desarrollar la Inteligencia Artificial	1090
26.4	Resumen	1095
	Notas bibliográficas e históricas	1095
	Ejercicios	1098
27	IA: presente y futuro	1099
27.1	Componentes de los agentes	1099
27.2	Arquitecturas de agentes	1102

27.3	¿Estamos llevando la dirección adecuada?	1104
27.4	¿Qué ocurriría si la IA tuviera éxito?	1106
A	Fundamentos matemáticos	1109
A.1	Análisis de la complejidad y la notación $O()$	1109
	Análisis asintótico	1109
	Los problemas inherentemente difíciles y NP	1110
A.2	Vectores, matrices y álgebra lineal	1112
A.3	Distribuciones de probabilidades	1114
	Notas bibliográficas e históricas	1115
B	Notas sobre lenguajes y algoritmos	1117
B.1	Definición de lenguajes con Backus-Naur Form (BNF)	1117
B.2	Algoritmos de descripción en pseudocódigo	1118
B.3	Ayuda en línea	1119
	Bibliografía	1121
	Índice alfabético	1179