

Vorlesung Wissen 1 Grundlagen adaptiver Wissenssysteme

Prof. Dr. Thomas Gabel

Frankfurt University of Applied Sciences
Faculty of Computer Science and Engineering
tgabel@fb2.fra-uas.de

Fachbereich 2 Informatik und Ingenieurwissenschaften



Organisatorisches (1)

Kontaktinformationen

- Prof. Dr. Thomas Gabel
- Gebäude 1, Raum 202
- tgabel@fb2.fra-uas.de
- Aktuelles unter: https://www.frankfurt-university.de/tgabel/



Veranstaltungsinformationen

- Vorlesung: dienstags um 10.00 Uhr
- Übung: dienstags um 11.45 Uhr
 - theoretische Aufgaben, die im Vorfeld bearbeitet werden sollten
 - zu Beginn des Semesters: teils VL in der Übungszeit, später gleich viel Übungszeit
- campUAS-Kurs: Folien und weitere Unterlagen
 - Einschreibeschlüssel: &zHnJi9
- Projekt und Prüfung: mündliche Prüfung zum Semesterende (ca. 20 Minuten)
 - in Präsenz



Organisatorisches (2)

Projekt und Prüfung

- mündliche Prüfung zum Semesterende (ca. 20 Minuten pro Person)
- Die Übungen betrachten theoretische Aufgaben.
 - die man auf einem Blatt Papier lösen kann
- Zusätzlich erfolgt in ca. 2-3 Wochen die Ausgabe einer Liste von Projektvorschlägen, für die gilt:
 - Vorschläge für ein von Ihnen im Laufe des Semesters umzusetzendes Projekt, in dessen Rahmen Sie einen der in der Vorlesung besprochenen Algorithmen implementieren und praktisch anwenden werden
 - Außerdem werden Sie ihr Projekt mit einer Live-Demo und kurzen Präsentation im Rahmen der mündlichen Prüfung zum Ende des Semesters präsentieren.
 - Die Projekte werden mittels Abstimmung in campUAS nach einer FCFS-Strategie vergeben und dürfen von Ihnen allein oder in Teams von bis zu zwei Personen bearbeitet werden.
 - Zusätzlich zu den von mir vorgeschlagenen Projekten dürfen Sie Ihrerseits auch gern eigenen Projektideen vorschlagen und nach Rücksprache mit mir als "Ihr Projekt" verwenden.
 - Bitte beachten Sie, dass Sie sich bis spätestens vier Wochen vor Semesterende bzw. vor dem Prüfungstermin für ein Projektthema entschieden haben müssen.



Vorlesungseinheit 1

Wissen, Lernen, Adaptivität





Motivation: Intelligente Systeme (1)





Video

1999: Sony kündigt den Verkauffstart eines vierbeinigen Unterhaltungsroboters mit Namen AIBO ERS-110 (Preis 2.500 \$) an: "AIBO is an autonomous robot that acts in response to external stimulation and its own judgment. AIBO is capable of interacting and co-existing with people as a new form of robotic entertainment."



Motivation: Intelligente Systeme (2)



RoboCup@Home

- "The RoboCup@Home league aims to develop service and assistive robot technology with high relevance for future personal domestic applications."
- größter internationaler, jährlich stattfindender Wettbewerb für autonome Service-Roboter
- Teil der RoboCup-Initiative
- verschiedene Benchmark-Tests, mit denen die Fähigkeiten der Roboter bewertet werden
- realistische nicht-standardisierte häusliche Umgebung



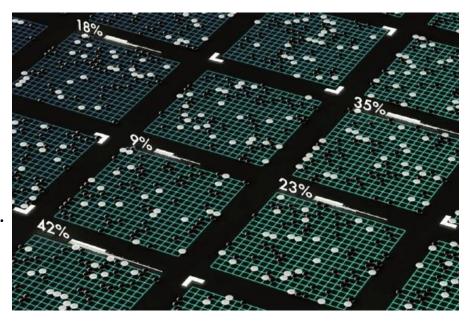
Video



Motivation: Intelligente Systeme (3)

AlphaGo by Google Deepmind

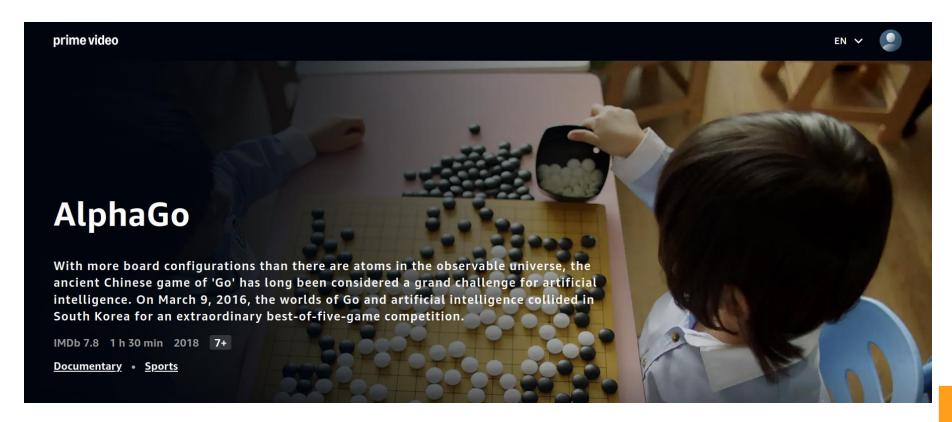
- In March 2016, AlphaGo, an Al-based system by Google Deepmind defeated, for the first time, a world-champion in the classical board game Go.
- This was a succes that was believed to be achievable not within the next decade.
- "The computer's defeat of one of the world's greatest Go players speaks to the potential for artificial-intelligence systems with real instincts. "



- Crucial to AlphaGo's success is a combination of reinforcement learning (RL), deep neural networks (DNN) and classical tree-based search stragies (MCTS).
 - Jene 3 Techniken werden im Rahmen des Studiengangs Allgemeine Informatik in verschiedenen Veranstaltungen thematisiert (RL@GAWS, DNN@ML, MCTS@KI).
 - 2017: AlphaZero als Nachfolger; danach weitere "Spin-Offs" (2019: AlphaStar, 2020: MuZero, 2021: AlphaFold2, 2022: DeepNash)



"Hausaufgabe": Film schauen!



https://www.primevideo.com/detail/AlphaGo/0KNQHKKDAOE8OCYKQS9WSSDYN0

oder

https://www.youtube.com/watch?v=WXuK6gekU1Y



Zutaten für ein intelligentes System

Fähigkeit ...

- zur Suche nach einer Problemlösung in einer vorgegebenen Umgebung
- zur (aktiven) Wahrnehmung der Umwelt
- eine interne Repräsentation für das Wissen über die Umwelt aufzubauen, zu warten und auszunutzen
- Schlussfolgerungen zu ziehen und so neues Wissen über die Umgebung zu gewinnen
- zur Planung einer Folge von Aktionen (um ein bestimmtes Ziel zu erreichen)
- zur Ausführung von Aktionen
- zum Handeln unter Ungewissheit bzw. unter verfälschten Informationen
- zur Adaptivität, d.h. neues Wissen durch Lernen zu gewinnen



Intelligente Systeme sind adaptiv und wissensbasiert.



Überblick über die Vorlesung

- 1. Wissen, Lernen, Adaptivität
- 2. Optimierendes Lernen und dynamisches Programmieren
- 3. Markov'sche Entscheidungsprozesse
- 4. Das Bellman-Prinzip
- 5. Das Wertiterationsverfahren
- 6. Das Strategieiterationsverfahren
- Zeitliche Differenz-Methoden
- Modellfreies Lernen
- 9. Q-Lernen
- 10. Repräsentation der Wertfunktion
- 11. Reinforcement Learning mit approximierter Wertfunktion
- 12. Anwendungsbeispiele
- 13. Fortgeschrittene Methoden des Reinforcement Learning (Übergang FAAWS / Wissen 2)





Begriff des Lernens

Begriff des Lernens wird in den unterschiedlichsten Disziplinen mit unterschiedlichen Bedeutungen und Schattierungen verwendet.

- Pädagogik
- Psychologie
- Kognitionswissenschaften
- Neurophysiologie
- künstliche Intelligenz

Mögliche "Schwerpunktbedeutungen":

- Mensch als Schüler
- Verarbeitung von Erfahrungen
- Betrachtung höherer intellektueller Fähigkeiten
- "mehr" als das reine Auswendiglernen
- Aufbauen adäquater Wissensstrukturen
- Bezug zu einem konkreten Lernziel
- voraussichtliche spätere Anwendung des (gelernten) Wissens



Begriff des Lernens aus Sicht der Pädagogik

Lernen charakterisiert den Prozess des Aufwachsens (und das gesamte Leben)

Baby lernt ...

- "Mama" zu sagen
- nach Bausteine zu greifen
- nicht mehr alles direkt in den Mund zu stecken.
- einen Turm aus den Bausteinen zu bauen

→ Lernen ist eine Kerneigenschaft und eine Voraussetzung für intelligentes Verhalten.





Begriff des Lernens in der Psychologie

Lernen bezieht sich auf die

- Veränderungen im Verhalten oder
- Veränderungen im Verhaltenspotenzial

eines Organismus hinsichtlich einer bestimmten Situation, die auf wiederholte Erfahrungen des Organismus in dieser Situation zurückgeht.

Voraussetzung ist dabei, dass diese Verhaltensänderung nicht auf

- angeborene Reaktionstendenzen,
- Reifung oder
- vorübergehende Zustände (wie Müdigkeit, Trunkenheit o.ä.) zurückgeht.



[G. Bower, E. Hilgard: Theorien des Lernens, 1983]



Begriff des Lernens in der Neurophysiologie

(...) der Prozess des Herausbildens relativ überdauernder neuronaler Leitungsbögen durch simultane Aktivität der den Bogen konsultierenden neuronalen Elemente, so dass mit fortschreitender Veränderung der Zellstrukturen eine schnellere Aktivierung des gesamten Bogens dann erfolgen kann, wenn nur eines der neuronalen Elemente gereizt (aktiviert) wird.

[Bugelski. The Psychology of Learning. 1956]





Begriff des Lernens in der künstlichen Intelligenz

Fakt: Lernen ist ein substanzielles Merkmal von Intelligenz.

Ziel: Übertragung der Fähigkeit zum Lernen auf künstliche Systeme

Praktische Vorteile:

- vereinfachte Programmierung: Training vs. Kodieren
- Ausnutzen vorliegender Erfahrungen (z.B. Datenbanken, Nutzerdaten etc.)
- Entdecken neuer Zusammenhänge in großen Datenbeständen
- vereinfachte Akquisition von Zusammenhängen in großen Datenbeständen
- automatische Anpassung an sich verändernde Bedingungen
 - Benutzer, technische Prozesse, Wissens- und Datenbestände, Rechnerumgebung, Aufgabenstellung, ...
- Korrektur von Fehlern



Begriff des Lernens in der künstlichen Intelligenz

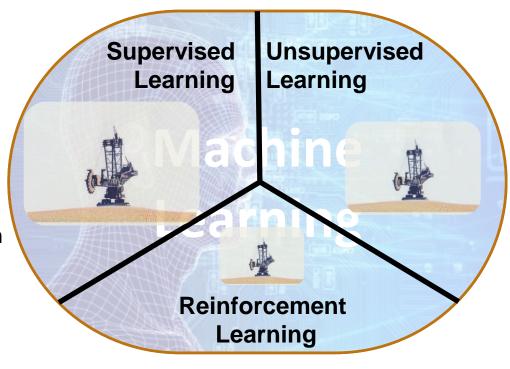
Die künstliche Intelligenz (KI) zielt darauf ab,

- · Agenten zu konstruieren, die sich intelligent verhalten, und
- die zugrundeliegenden Prozesse und Mechanismen zu verstehen.

Maschinelles Lernen (ML) ist eines der wichtigsten Teilgebiete der KI.

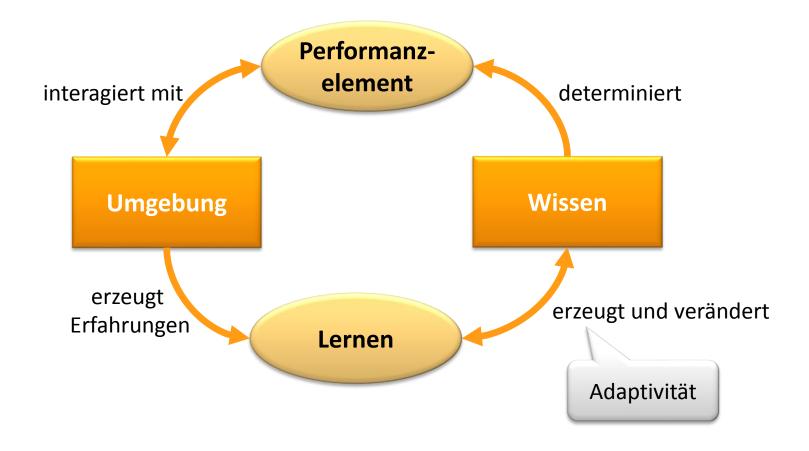
Unterarten / Kategorien des Lernens:

- Lernen von einem Lehrer
 - → überwachtes Lernen
 - → Supervised Learning
- Lernen aus Erfahrungen
 - → optimierendes Lernen
 - → Reinforcement Learning
- Lernen (Erkennung) von Strukturen in empirischen Datenmengen
 - → unüberwachtes Lernen
 - → Unsupervised Learning
- Meta-Lernen: Lernen zu Lernen





Allgemeines Lernmodell



Kategorien des maschinellen Lernens (1)



Unüberwachtes Lernen

- Daten strukturieren
- Clustering

Überwachtes Lernen

- Lernen aus Beispielen
- gegebene Ein- / Ausgabe-Beziehungen

Reinforcement Learning

- selbständiges Lernen
- biologisch motiviert
- auf Basis vonVersuch und Irrtum



Begriffsbildung

Definition: Attribute, die bestimmte Eigenschaften einer Situation oder eines Objektes bezeichnen, werden Merkmale genannt.

- Man unterscheidet reellwertige und diskrete Merkmale.
- Beispiele
 - Temperatur am heutigen Tag → reellwertig
 - durchschnittlicher Anstieg der Temperatur an den letzten 10 Tagen → reellwertig
 - Grauwert eines Pixels → reellwertig
 - Glocke läutet → binär, diskret
 - Monat → diskret, 12 mögliche Werte
 - Geschlecht einer Person → diskret

Definition: Unter einem **Eingabemuster** versteht man einen Vektor von Merkmalen, der eine Situation / ein Objekt beschreibt.

- Im überwachten Lernen gehört zu jedem Eingabemuster zusätzlich der gewünschte / tatsächliche Ausgabewert / Zielwert. Zusammen spricht man von einem Trainingsmuster.
- Beispiel: Im Falle einer Klassifikationsaufgabe die Klassenzugehörigkeit.

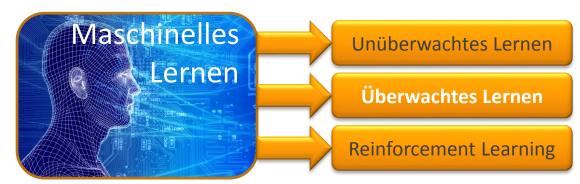
Definition: Die Menge alle Trainingsmuster nennt man Trainingsdatenmenge.

Kategorien des maschinellen Lernens (2)

Überwachtes Lernen (Supervised Learning)

Voraussetzung: Zusammenhänge liegen in Form von bekannter Ein-/Ausgabebeziehungen vor





Ziel: Aus wenigen Beispielen soll auf einen "vernünftigen" Zusammenhang geschlossen werden.

→ Modellbildung und Generalisierung

Anwendungen:

Mustererkennung, Klassifikation, Prognose ...

- Klassifikation von handgeschriebenen Ziffern, Spam-eMails oder Kundenverhalten
- Prognose durch Lernen aus vergangenen Ereignissen (z.B. Finanzmärkte, Wechselkurse)
- autonomes Autofahren durch Beobachten eines Lehrers



Überwachtes Lernen eines Modells (1)

Formalisierung

- Gegeben ist eine Trainingsdatenmenge
- Merkmalsvektor der Trainingsmuster
- Zielwerte des Trainingsmuster

$$\rightarrow D = \{(x_1, t_1), ..., (x_N, t_N)\}$$

- $\rightarrow x_i \in \Re^n$
- $\rightarrow t_i \in \mathfrak{R}^m$

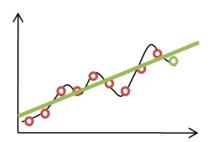
Ziel des Lernvorgangs:

- Lerne ein Modell in Form einer parametrisierten Funktion F_p, die die Eingabemuster auf Ausgaben abbildet.
- Lernen bedeutet dann, einen Satz von Parametern P zu finden, so dass für alle
 Trainingsmuster gilt:

Beispiel:

Finde w₁ und w₂, so dass

$$F_P(x_i) = w_1 x_i + w_2 \approx t_i$$



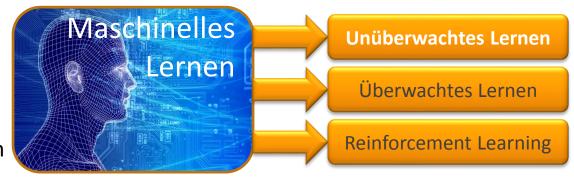
Kategorien des maschinellen Lernens (3)

Unüberwachtes Lernen (Unsupervised Learning)

- Trainingsdaten bestehen aus einer Menge von Beschreibungen von Situationen / Objekten
- Lernaufgabe lautet: Lerne, was
 - typisch
 - ähnlich
 - interessant
 - besonders

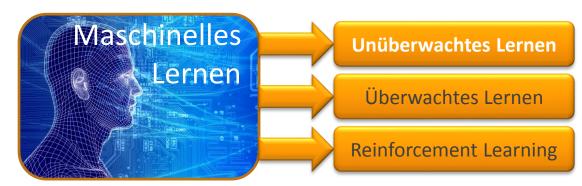
innerhalb der gegebenen Daten ist!

- Beispiele:
 - Clustering → gruppiere Dinge zueinander, die auf natürliche Weise zueinander gehören
 - z.B. unterscheide Pflanzen von Tieren; finde Ausreißer in Messexperimenten



Kategorien des maschinellen Lernens (4)

Unüberwachtes Lernen (Unsupervised Learning)



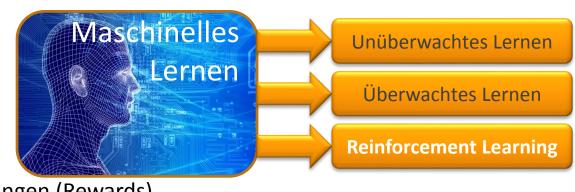
Beispiel: Pavlov'scher Hund

- 4 verschiedene Ereignisse:
 - Glocke läutet, Futter wird gegeben, Besitzer trifft ein, Licht an
- Repräsentation mit Vektoren der Länge 4 (G,F,B,L), deren Einträge 0 oder 1 sind
- Trainingsmuster durch Experimente gesammelt:
 - (0; 0; 1; 0), (1; 1; 0; 1), (0; 0; 1; 1), (0; 0; 0; 0), (1; 1; 0; 0), (1; 1; 1; 0), (1; 1; 1; 1), (0; 0; 0; 0), (1; 1; 1; 0), (0; 0; 0; 1), (1; 1; 0; 0)
- Während des Lernens passt sich ein neuronales Netz auf die spezielle Struktur der Trainingsmuster hin an.
 - z.B. viele Muster der Form (1; 1; *; *)
 - → Hund lernt, dass es Futter gibt, sobald eine Glocke läutet (Speichelfluss)

Kategorien des maschinellen Lernens (5)

Reinforcement Learning (optimierendes Lernen)

 Trainingsdaten bestehen aus eine Sequenz von Zuständen und ausgeführten Aktionen sowie von erhaltenen Belohnungen (Rewards)



- Lernsituation
 - kein Vorwissen über eine gute Strategie
 - Kein Lehrer vorhanden!
 - Lernen aus Erfolg / Misserfolg → biologisch inspiriert
 - Belohnungen und Kosten, die zeitverzögert sein können
- Lernaufgabe:

Erlerne eine Strategie, um die Belohnungen zu maximieren.

- Beispiele
 - Gehen lernen
 - Radfahren lernen
 - Wagen-Stab-Balancierer → Lernen, einen Stab zu balancieren (sh. nächste Folie)



Beispiel (Reinforcement Learning)

Wagen-Stab-Balancierer

- Gut: Stab steht oben, Wagen ist in der Mitte.
- Schlecht: Stab ist umgefallen oder Wagen fährt an den Rand.



Video

Ziel

- Das System soll sich aus eigener Erfahrung verbessern.
- Der Lehrer gibt nicht an, wie, sondern nur, ob das Ziel erreicht wurde.



Zusammenfassung: Überblick Lernaufgaben

