Insper

Inteligência Artificial e Robótica

Design Review

Insper Fabrício Barth

Objetivos

Ao final da disciplina o estudante será capaz de:

- 1. Descrever os conceitos, técnicas e métodos para o desenvolvimento de **Agentes Autônomos**.
- Identificar quais tipos de problemas podem ser resolvidos através do uso de Agentes Autônomos.
- 3. Criar soluções para alguns **problemas clássicos** desta área.
- 4. Especificar, desenvolver e testar projetos que façam uso de Agentes Autônomos para resolver **problemas complexos**.
- 5. Planejar e executar um trabalho em equipe, fornecendo e assimilando devolutivas.

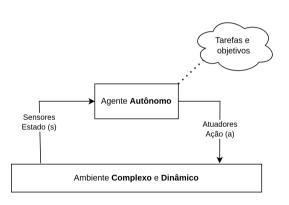
Como?

Primeira semana

Através de uma dinâmica de grupo, envolvendo **exemplos e contra-exemplos de aplicações de IA**, os estudantes irão:

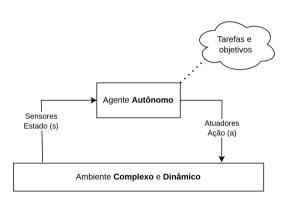
- 1. Criar uma definição para strong AI (general AI).
- 2. Enumerar diferenças entre strong AI e weak AI.
- 3. Criar uma definição para agente autônomo.
- 4. Listar capacidades que um agente autônomo deve ter (ementa desta disciplina e de disciplinas futuras).
- 5. Listar característica de ambientes.

Output da primeira semana



- 1. Problem-solving
- 2. Knowledge and reasoning
- 3. Learning
 - 3.1 Supervised Learning and Unsupervised Learning
 - 3.2 Reinforcement Learning
- 4. Communicating, perceiving, and acting
 - 4.1 Natural Language Processing
 - 4.2 Computer Vision
 - 4.3 Robotics

Output da primeira semana



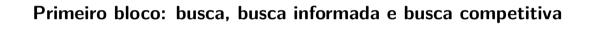
Ambientes:

- 1. *Single Agent*, determinístico, custo uniforme
- 2. *Single Agent*, determinístico, custo não uniforme
- 3. Single Agent, não-determinístico
- 4. *Multi Agent* Competitivo, determinístico

Fora do escopo: multi agent colaborativo.

Ementa da disciplina

- 1. Definições de Agente Autônomo e resolução de problemas.
- 2. Estratégias de busca: algoritmos de busca cega e algoritmos informados.
- 3. Heurísticas.
- 4. Implementação de agentes autônomos utilizando estratégias de busca.
- 5. Programação por restrições (CSP).
- 6. Ambientes competitivos e teoria de jogos.
- 7. Algoritmo Min-Max e função de utilidade.
- 8. Implementação de agentes autônomos para ambientes competitivos.
- 9. Aprendizagem por Reforço.
- 10. Implementação de agentes autônomos usando aprendizagem por reforço.
- 11. Algoritmo Q-Learning.
- 12. Implementações de agentes autônomos usando o projeto Gym.
- 13. Implementação de um agente robótico.



Questões e Exemplos de Problemas

- O que é relevante representar nos estados do mundo? Como os estados são estruturados (estrutura de dados) e qual o significado dela (dos campos)?
- Quais as operações sobre os estados?
- Qual a estimativa do tamanho do espaço de busca?
- Qual é a estimativa da árvore de busca?
- É necessário utilizar um algoritmo informado? Se sim, qual é a heurística? Existe heurística admissível?

- Aspirador de pó
- O homem, o lobo, o carneiro e o cesto de alface
- Banda U2 problema de custo não uniforme
- Cavalo e tabuleiro de xadrez
- Problema das N rainhas

Implementação (1/2)

```
ProblemSpecificationExample.py M X
src > ProblemSpecificationExample.pv > ...
       from aicode.search.SearchAlgorithms import BuscaProfundidadeIterativa
       from aicode.search.Graph import State
       class ProblemSpecification(State):
           def init (self, op):
               self.operator = op
           def sucessors(self):
               sucessors = []
               #TODO
 13
               return sucessors
                                                                                   Insber
```

Implementação (2/2)

```
is goal(self):
    def description(self):
        return "Descrição do problema"
    def cost(self):
        return 1
    def print(self):
        return str(self.operator)
    def env(self): --
def main():
    print('Busca em profundidade iterativa')
    result = algorithm.search(state)
    if result != None:
```

Conceitos explorados e a relação com outras disciplinas

- ► Algoritmos de Busca: Busca em Largura e Profundidade → Técnicas de Programação
- ► Recursão → **Técnicas de Programação**
- Busca em Profundidade Iterativa, Busca de Custo Uniforme, Busca Gananciosa, Busca A*
- ► Grafos e Árvores → Algoritmos e Estrutura de Dados
- Heurística
- Algoritmos de subida da montanha e outros relacionados com CSP
- Algoritmo Min-Max

Segundo bloco: Aprendizagem por Reforço

Aprendizagem por Reforço (RL)

- Para tratar problemas não determinísticos
- ► Heurística e Função de Utilidade que são aprendidas pelo próprio agente
- Agente Autônomo, Ambiente e Reforço
- ► Algoritmo *Q-Learning*
- Exemplo de programação dinâmica

Implementação

```
import gymnasium as gym
from QLearning import QLearning
env = gym.make("Taxi-v3", render mode='ansi').env
env = gym.make('FrozenLake-v1', render mode='ansi').env
env = gym.make("Blackjack-v1", render_mode='ansi')
qlearn = QLearning(env, alpha=0.1, gamma=0.6, epsilon=0.7, epsilon min=0.0
q table = qlearn.train('data/q-table-taxi-driver.csv', 'results/actions ta
from kaggle_environments import make
env = make("tictactoe", debug=True)
```

Terceiro bloco: Robótica

Implementação de um agente robótico



Avaliação

- ► Todos os projetos utilizam o Github Classroom
- Alguns projetos fazem uso de testes automatizados
- Alguns projetos são individuais, outros em grupo.

