知能プログラミング演習 II 最終発表

グループ1

グループ構成

担当

- 佐藤清隆 24115067:プランニング
- 寺部和紀 24115088 :GUI
- 早川 駿 24115109 :GUI
- 林 幸汰 24115110:プランニング
- 林 政行 24115113:グラフィック

- システムの仕様
- システムの概要
- システムの特長
- 実装上の工夫
- デモ
- 考察
- 感想

システムの仕様

GUI

- 初期状態と目標状態を変更可能
- planボタンでプランニング開始
- Graphicsでは過程をアニメーションで表示
 - 再生と一時停止機能
 - 1ステップずつ動かすこともできる
- Textでは目標状態を初期状態にするボタンと テキストを全消去するボタン有
- メニューのStateでGraphicsとTextを切り替え

- システムの仕様
- システムの概要
- システムの特長
- 実装上の工夫
- デモ
- 考察
- 感想

システムの概要

NOAHに基づくプランニング

 NOAH(Nets Of Action Hierarchies)とは 階層型プランニングのアルゴリズムの一つ STRIPS(サンプルプログラムの実装方式)とは違い、 非線形な問題を解くことができる

システムの概要

初期の達成すべき目標を副目標に展開しプランとして、以下の処理を繰り返しプランに適用し、解を求める

- 1.競合解消(副目標の順序づけ)
- 2.冗長除去
- 3.副目標の詳細化

- システムの仕様
- システムの概要
- システムの特長
- 実装上の工夫
- デモ
- 考察
- 感想

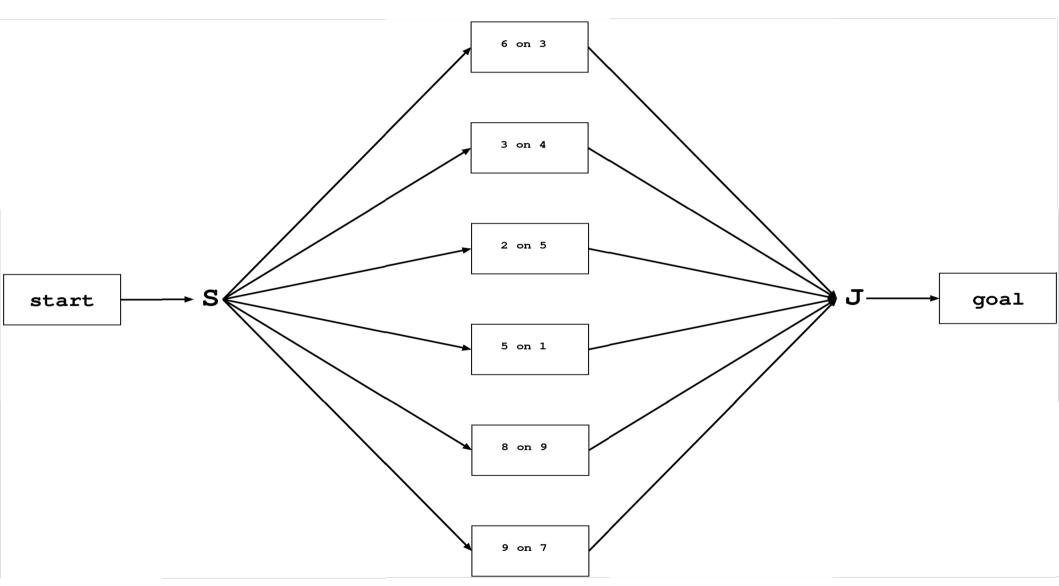
システムの特長

- NOAHに基づくプランニング
 - 複数の副目標を同時に処理するので、ある副目標の 達成が他の副目標の達成を妨害しない
 - 理論上は最適解が得られる
- グラフィカルに状態を変化させられる
- GUIに物理エンジン搭載

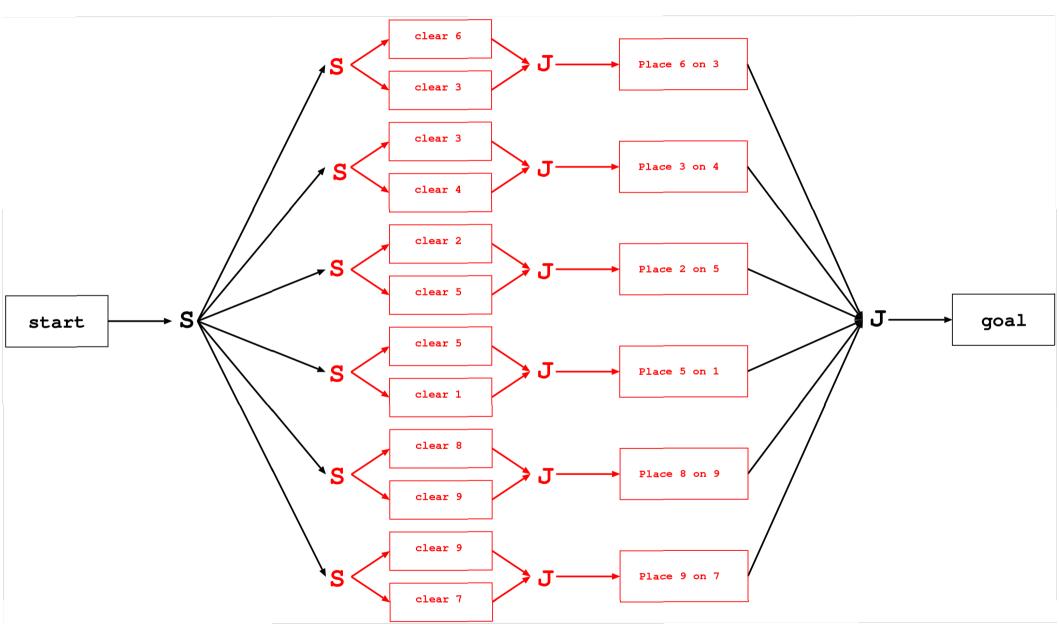
NOAHの動作

初期状態 目標状態

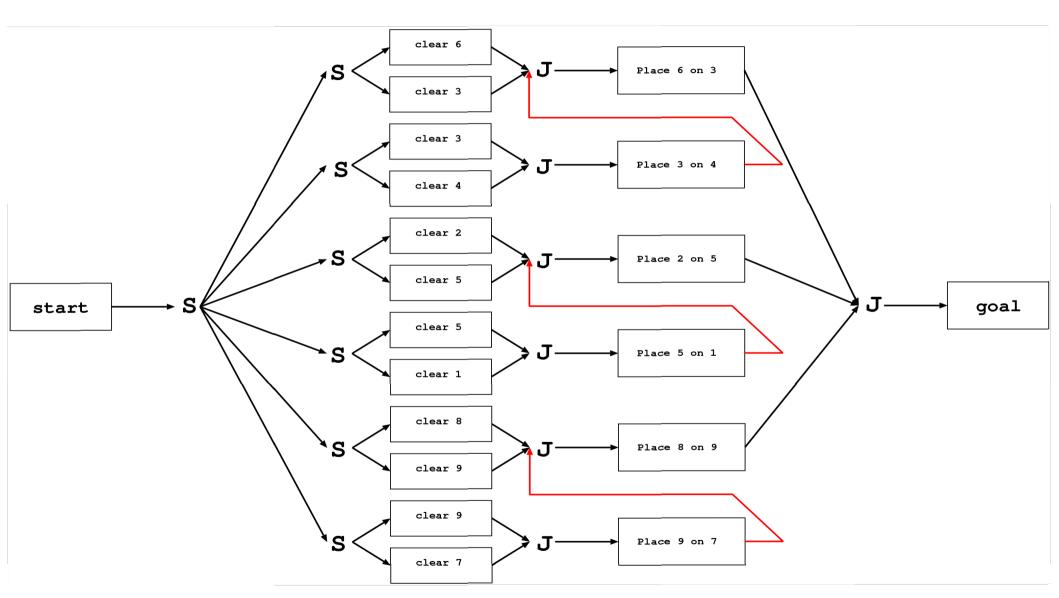
並行する複数の副目標からなるプラン



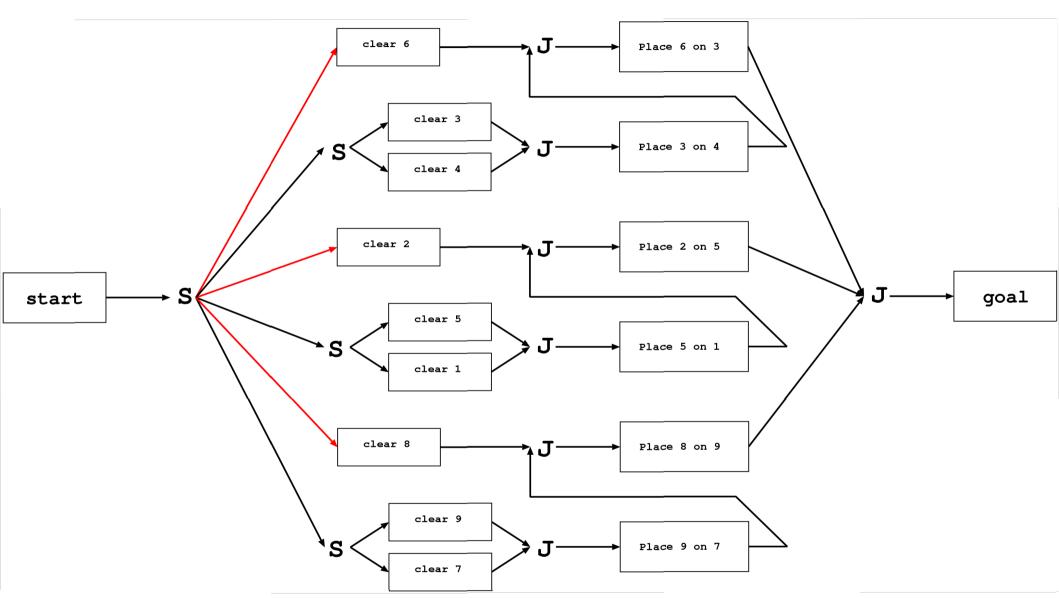
プランを展開



プランの順序付け(第一段階)

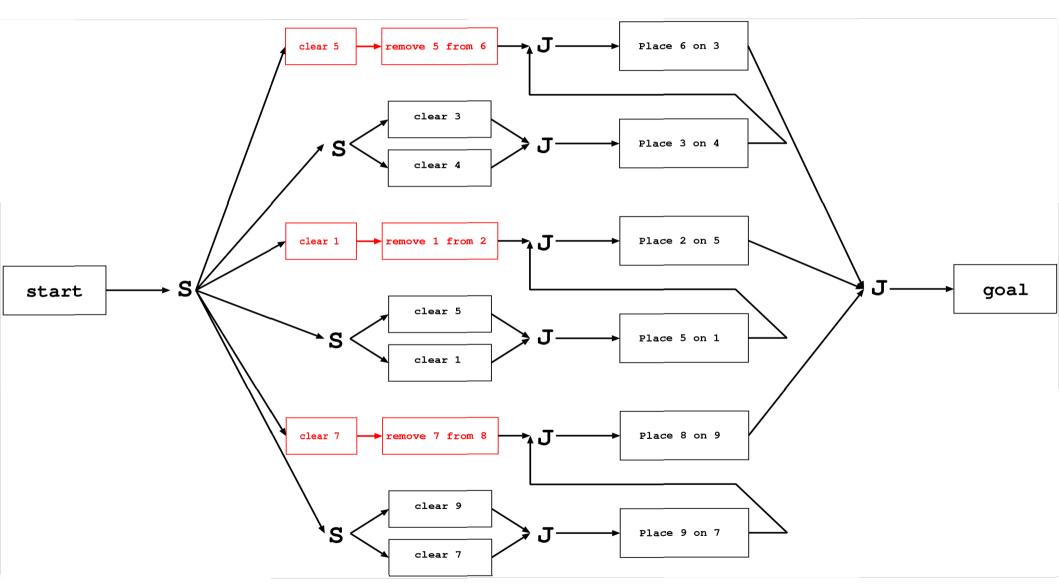


プランの冗長削除(第一段階)

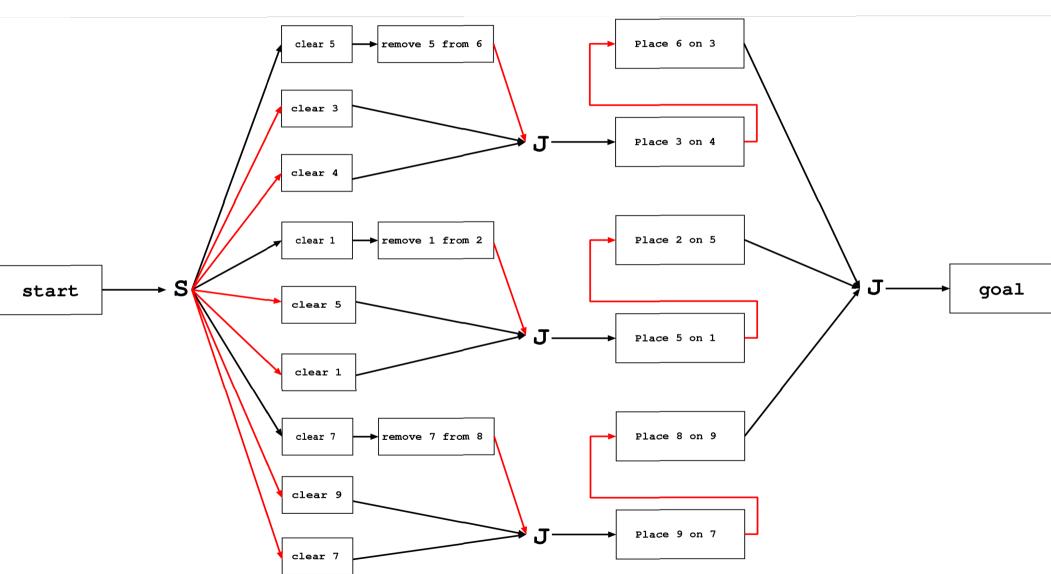


初期状態 目標状態

プランの詳細化(第一段階)

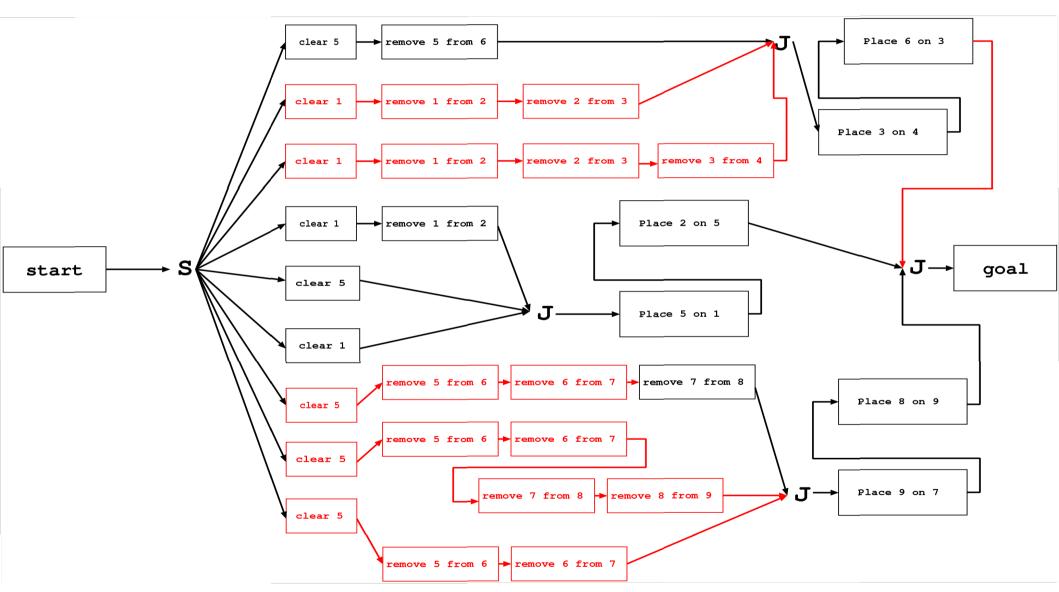


プランの順序付け(第二段階)

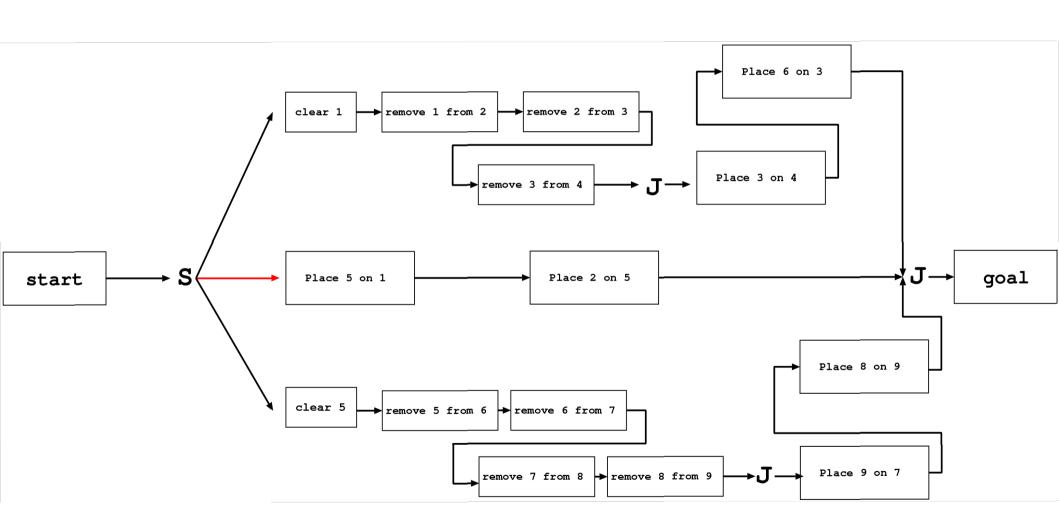


初期状態 目標状態

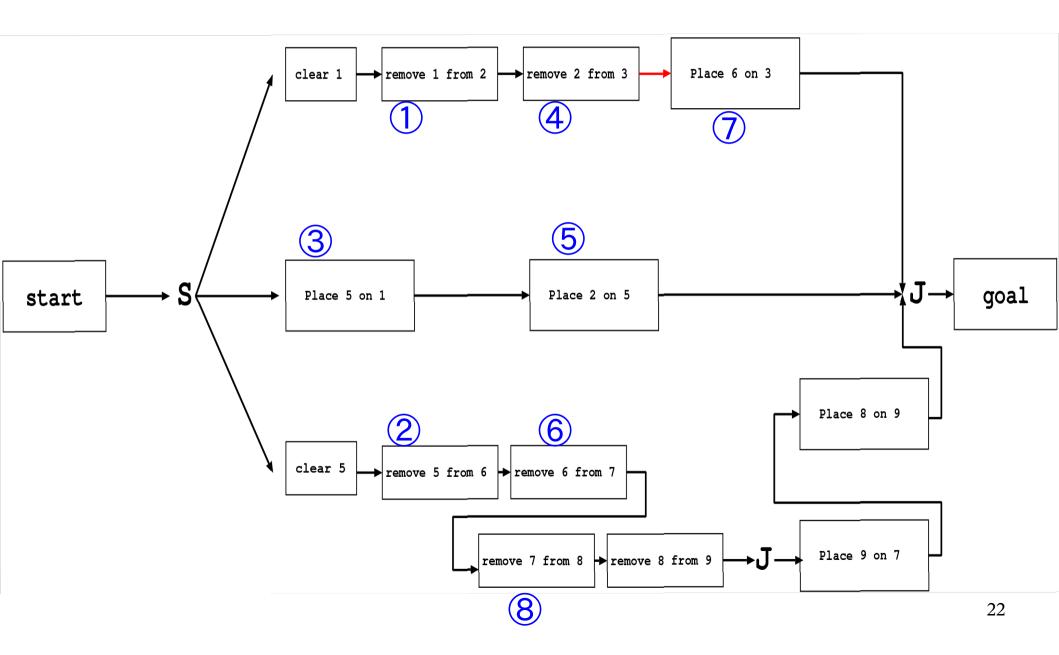
プランの詳細化(第二段階)



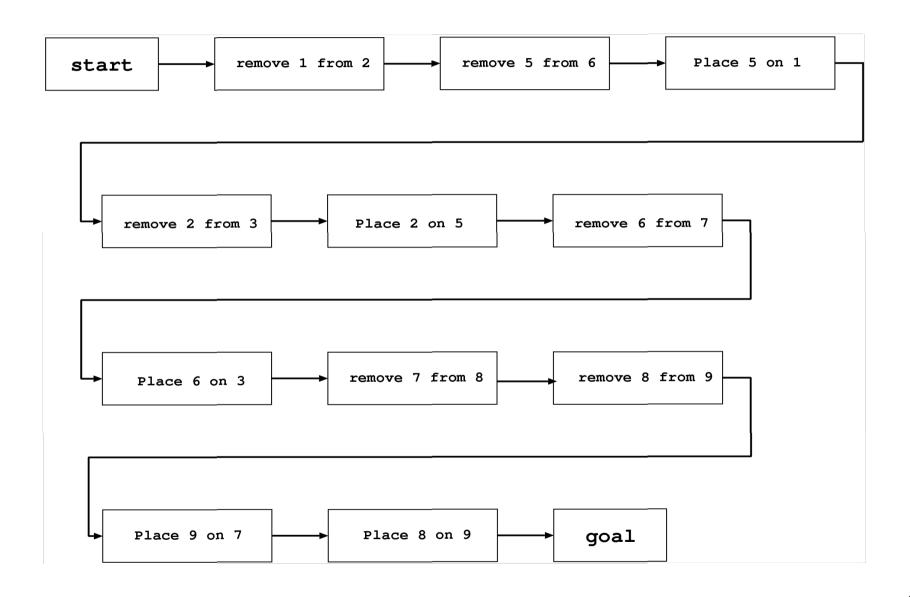
プランの冗長削除(第二段階)



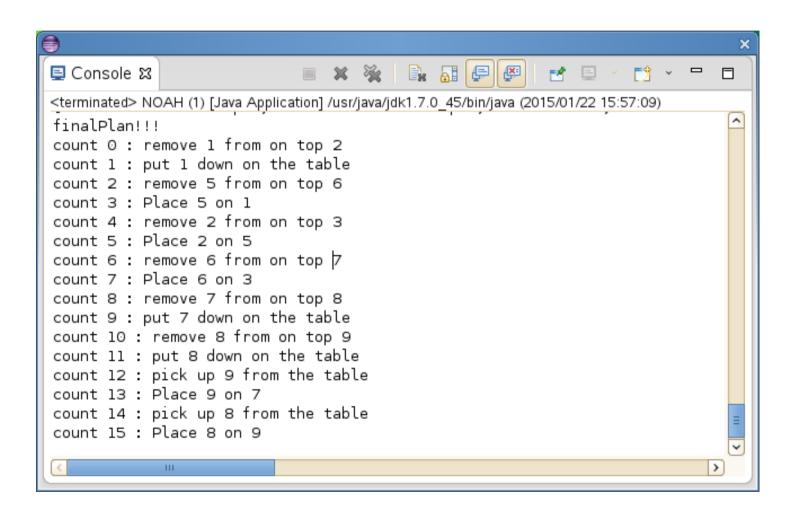
プランの冗長削除(第三段階)



プランを最終形にする



最終プラン



- システムの仕様
- システムの概要
- システムの特長
- 実装上の工夫
- デモ
- 考察
- 感想

実装上の工夫

- オペレーターを「remove」と「place」の2つに絞り、実装しやすくした
- ノードとリンクを使って各目標の状態や処理の 関係を表した

- システムの仕様
- システムの概要
- システムの特長
- 実装上の工夫
- デモ
- 考察
- 感想

デモ

- システムの仕様
- システムの概要
- システムの特長
- 実装上の工夫
- デモ
- 考察
- 感想

考察

おそらく正しいオペレータを選択しているので、最 適解が得られていると考えている

無駄な動作が含まれている可能性があり、プログラムの構造を簡単にできる

• グラフィック処理の細かい部分が調整できていない

- システムの概要
- システムの仕様
- システムの特長
- 実装上の工夫
- 考察
- 感想

感想

- NOAHが実装できるか分からなかったが、満足いくものが作れた
- 各担当の成果を結合するときにバグが複数出てきて大変だった

おわり