Version 4

Raisonner et prendre des décisions pour résoudre des problèmes avec une information partielle est une difficulté à laquelle doit faire face tout être : virtuels, synthétiques ou biologiques. Les tentatives de résolution d’un tel problème dont l’information spatial est partielle débouchent sur un nombre exorbitant d’actions possibles ayant chacune une probabilité de réussite propre. Ceci rend la résolution de tels problèmes difficile lors de l’emploi des méthodes de planning traditionnelles.

Par l’éducation et de l’auto-apprentissage, l’être humain a su acquérir la capacité d’agir dans les situations où l’incertitude est omniprésente. Les intelligences artificielles ou les robots auraient à bénéficier de cette capacité afin de résoudre de manière optimale des tâches qui sont partiellement spécifiées et donc où l’incertitude règne.

Un grand nombre de travaux scientifiques ont mis l'accent sur ​​le transfert du comportement humain aux robots via la programmation par apprentissage. Cette méthode permet au robot d’apprendre à imiter les comportements humains. Des tâches contenants des éléments telles que la manipulation d’objets ou la locomotion bipède ont été encodées par des fonctions symboliques, statistiques ou dynamiques. Cependant, des exemples de transfert de comportement cognitif de plus haut niveaux aux robots sont plus rares, ainsi que les compétences en résolution de problèmes et les stratégies d’exploration.

L’objectif de ce mémoire est de créer des modèles mathématiques correspondant au raisonnement humain à l’égard de l’incertitude présente durant des tâches d’exploration dans le domaine de la navigation spatial sans information visuelle. Ces modèles de raisonnement sont transférés à un robot apprenti. Cette méthode évite un long apprentissage de notre savoir au robot.

Le choix de la navigation spatial sans information visuelle a été motivé par le fait qu'il existe de nombreux domaines d’application robotique où l’incertitude résultante d’une absence de perception visuelle est fréquente. L’entretien des fonds marins, l’exploration planétaire et des tâches de manipulation avec des occlusions fréquentes en sont quelques exemples.

Pour ce travail les scénarios suivants sont étudiés : la localisation d’un objet dans une pièce et l'établissement d’une connexion avec une prise électrique.

Une difficulté présente dans l’apprentissage du raisonnement humain, dans les scénarios de recherche que nous considérons, réside dans le fait que les pensées et sensations (haptique et tactile) humaines sont inobservables et varient entre les personnes. Lors d’expérimentations, les sensations perçues par les sujets en fonction de la géométrique de leur environnement ont pu être déduit par l’observation de leurs relation cinématiques. Pour d’autres prises de données les sujets ont été équipés d’un capteur de force de façon à déduire leurs sensations. Ces mesures sont ensuite transformées en un vecteur binaire générique à toutes les tâches considérées.

Les données ainsi obtenues sont utilisée pour modéliser les pensées humaines via une fonction de densité de probabilité. Celle-ci est actualisée au travers d’une estimation bayésienne récursive ; ce qui est similaire au processus d’intégration d’information en continu humain.

La modélisation des processus de raisonnement des sujets humains effectuant les tâches exploratoires nous apprend une distribution conjointe des pensées et actions (vitesses de l’effecteur) qui ont été enregistrées au cours de l'exécution de la démonstration. La dimensionnalité élevée de l’état de la pensé et de sa complexité exige sa simplification aux états les plus probables tout en conservant l'information de l'entropie. Les résultats montrent que le rebot effectue plus effectivement ses tâches qu'avec les méthodes traditionnelles.

Nous considérons une deuxième tâche qui consiste à connecter une fiche à une prise électrique. Nous prenons la même approche, que nous perfectionnons en intégrant un système automatique de renforcement d'apprentissage. Nous démontrons qu’une simple fonction objective des coûts de la qualité améliore significativement les capacités du robot.

Les deux tâches d’exploration mentionnées ci-dessus peuvent être considérées comme des problèmes de localisation-actif où l’incertitude est uniquement présente dans la relation entre la position de l’humain vis-à-vis du cadre de référence, le monde. Nous considérons maintenant un problème d’exploration où l’incertitude se trouve à la fois dans la position du robot (ou l’humain) et dans des aspects de l'environnement comme la position d’objets. Étant donné la nature non structurée de l’incertitude un histogramme est choisi pour paramétrer la distribution conjointe des positions du robot et de l'environnement. Cependant, cette paramétrisation devient rapidement intenable comme le coût de résolution devient exponentiel en termes du nombre de paramètre.

Nous démontrons qu'en utilisant seulement les probabilité marginales et les paramètres des mesurement nous pouvons reproduire la solution identique de l'histogramme avec une complexité linear au lieu d'exponentielle.

Nous démontrons qu'en utilisant seulement les paramètres de marginales et en mémorisant les paramètres des fonctions de mesure nous pouvons reproduire la même solution que la paramétrisation de l’histogramme à une complexité linéaire (espace et temps) contre une exponentielle.