# Inteligência Artificial para Robótica Móvel

Introdução

**Professor:** Marcos Maximo

# Apresentação do Curso

# Apresentação do Professor

- Marcos Maximo.
- Graduação no ITA (COMP-12).
- Mestrado e doutorado em robótica pelo ITA.
- Coordenador da ITAndroids.

# Apresentações dos Alunos

- Nome.
- Gradução ou pós-graduação.
- Área (Computação, Eletrônica, Mecânica etc.).
- Se pós, tema de pesquisa.
- Expectativas.

#### Contatos do Professor

- Sala 128 no corredor da COMP no prédio da ELE e COMP (pôster da ITAndroids na porta).
- E-mail: <u>maximo.marcos@gmail.com</u> / <u>mmaximo@ita.br</u>.
- WhatsApp: (12) 99165-7300.

# Estilo da Disciplina

- Sem provas.
- Aulas teóricas.
- Labs para casa.
- Apresentar técnicas e ferramentas, sem aprofundar.
- Foco em saber usar, menos em saber os porquês.
- Técnicas escolhidas com base na experiência do professor (ITAndroids).

# Avaliação

- ~1 lab por aula.
- 2 semanas de prazo.
- Labs "mastigados".
- Critério de atraso: 0,5 ponto por dia.
- Entrega dos labs:
  - Relatório.
  - Código.
- Exame: trabalho em grupo com até 3 alunos.
  - Técnica ou problema não apresentado no curso.
  - Relatório em formato de artigo (padrão IEEE conferência, até 8 páginas).

# Organização

- Google Classroom: material de apoio e entregas -> e-mail @ga.ita.br.
- E-mail (Google Groups).
- Atenção: se não for incluído até final do dia de hoje, mandar e-mail para maximo.marcos@gmail.com.

# Premissas Éticas nos Laboratórios

- Os labs são individuais.
- Confiança total na DC.
- Pode:
  - Consultar material didático de qualquer fonte.
  - Discutir ideia da solução com o colega.
  - Ajudar um colega a encontrar bugs.
- Não pode:
  - Copiar solução pronta da Internet.
  - Copiar código ou relatório do colega.
  - Fazer o lab (mesmo que parcialmente) pelo colega.
  - Escrever o código junto com outro colega.
- Na dúvida, consulte o professor!

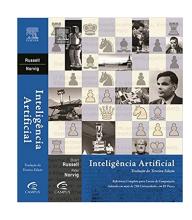
# Cronograma de Aulas

Semana	Data	Conteúdo
1	18/2	Introdução. Máquinas de estados finitos e árvore de comportamentos.
2	25/2	Busca informada.
3	4/3	Carnaval
4	11/3	Otimização: métodos de busca local
5	18/3	Feriado imprensado
6	25/3	Otimização: métodos de busca baseados em população
7	01/04	Otimização: estratégias evolutivas
8	8/4	Visão computacional clássica
Semaninha		
1	22/4	Aprendizado de máquina. Redes neurais.
2	29/4	Aprendizado de máquina profundo.
3	6/5	Redes neurais convolucionais (RNC).
4	13/5	Visão computacional com RNC.
5	20/5	Aprendizado por reforço.
6	27/5	Aprendizado por reforço.
7	3/6	Aprendizado por reforço profundo.
8	10/6	Aprendizado por reforço profundo.

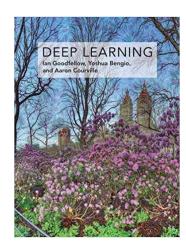
# Bibliografia

• Bíblia de IA:

NORVIG, Peter; RUSSELL, Stuart. *Artificial Intelligence: A Modern Approach*. Pearson, 2009.

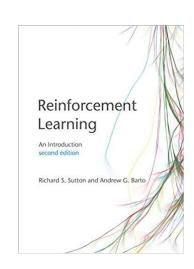


- Livro mais famoso de Deep Learning:
- GOODFELLOW, Ian; BENGIO, Yoshua; COURVILLE, Aaron. *Deep Learning*. The MIT Press, 2016.
  - Disponível em: <a href="https://www.deeplearningbook.org/">https://www.deeplearningbook.org/</a>



# Bibliografia

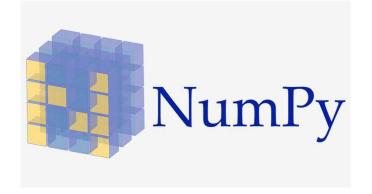
- Livro mais famoso de Reinforcement Learning:
- SUTTON, R. S.; BARTO, A. G. Reinforcement Learning: An Introduction, second edition. The MIT Press, 2017.
  - Disponível em: <a href="http://incompleteideas.net/book/the-book.html">http://incompleteideas.net/book/the-book.html</a>

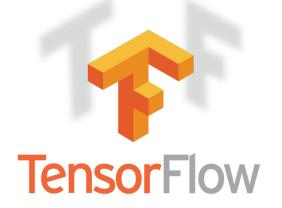


# Tecnologias

- Python;
- Numpy;
- Tensorflow;
- OpenAl Gym.









# Ferramentas de Python recomendadas

- Anaconda: gerenciador de pacotes.
- PyCharm: IDE.
  - Licença de estudante é de graça (e-mail @ga.ita.br).
- Visual Studio Code é boa alternativa ao PyCharm, se preferir.
- Labs devem funcionar em Windows ou Linux.

# Motivação





# THE PERSON IN THE DRIVER'S SEAT IS ONLY THERE FOR LEGAL REASONS

HE IS NOT DOING ANYTHING.
THE CAR IS DRIVING ITSELF.

# Offici Deiecion

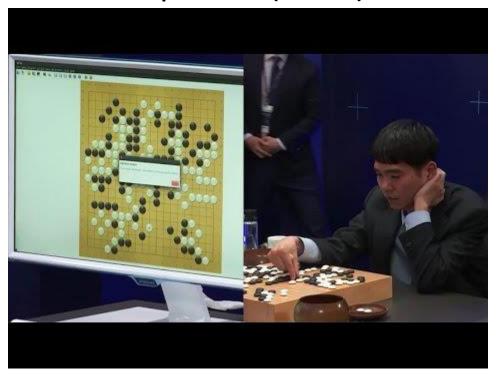
# starring

# Deep Mind

Atari (NIPS 2013)



AlphaGo (2016)



# OpenAl

- OpenAl Five: venceu time 99,95% percentil de humanos no Dota 2.
- 180 anos de treino por dia. 128k núcleos de CPUs e 256 GPUs.





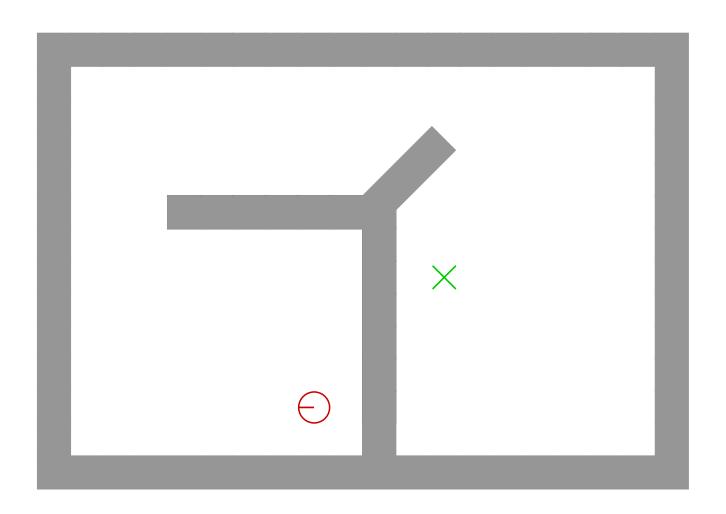
#### Para Saber Mais

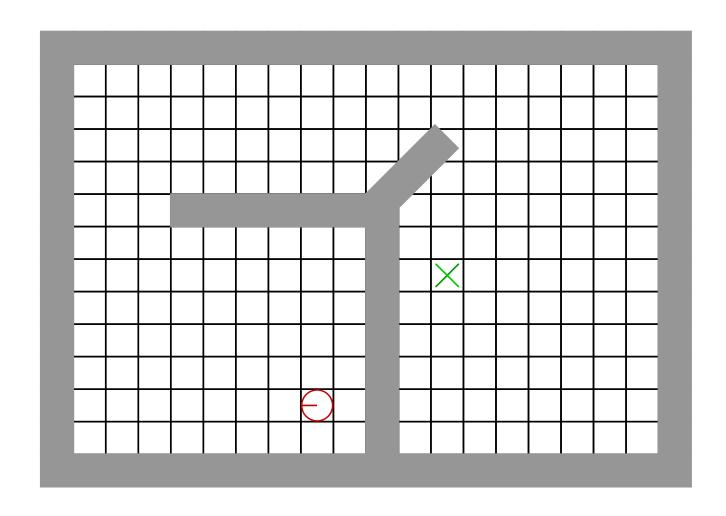
- Vídeo completo da Tesla: <a href="https://www.youtube.com/watch?v=VG68SKoG7vE">https://www.youtube.com/watch?v=VG68SKoG7vE</a>
- Atari breakout DRL: <a href="https://www.youtube.com/watch?v=V1eYniJORnk">https://www.youtube.com/watch?v=V1eYniJORnk</a>
- Documentário do AlphaGo no Netflix.
- Post sobre OpenAl Five: <a href="https://blog.openai.com/openai-five/">https://blog.openai.com/openai-five/</a>
- Demonstração de técnicas do OpenAl Five: <a href="https://www.youtube.com/watch?v=eHipy\_j29Xw">https://www.youtube.com/watch?v=eHipy\_j29Xw</a>

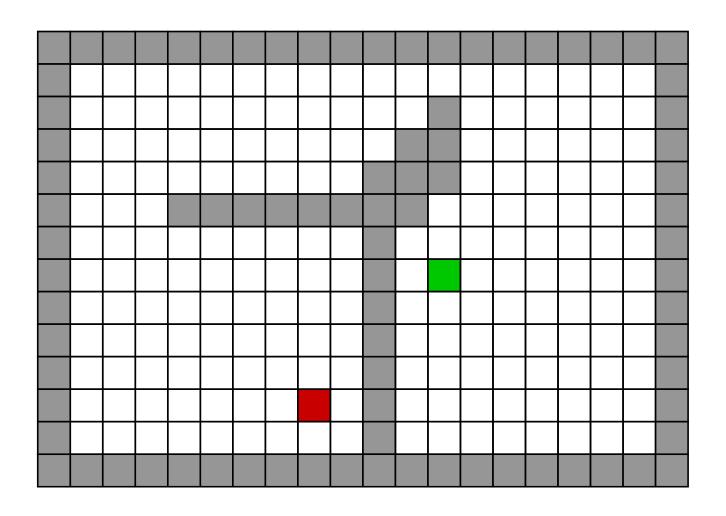
# Conteúdo do Curso

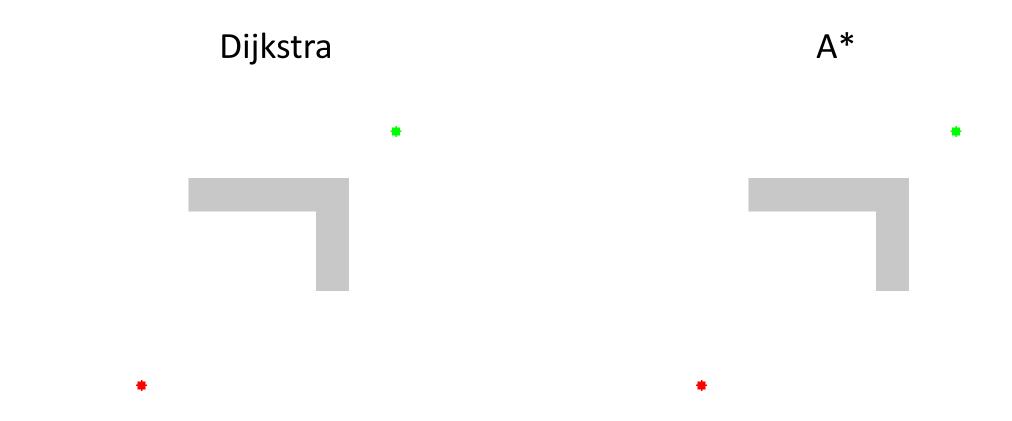
# Arquitetura de Agente

- Agente = programa de IA.
- Algumas tarefas necessitam de agentes complexos, e.g. jogar futebol.
- Difícil pensar de "uma vez só".
- Quebrar agente em "comportamentos" (behaviors).
- Como organizar os comportamentos?
- Quando trocar entre eles?
- Duas abordagens: máquinas de estados finitos e behavior trees.









Fonte: <a href="https://en.wikipedia.org/wiki/A\* search\_algorithm">https://en.wikipedia.org/wiki/A\* search\_algorithm</a>

# Otimização

- Otimização matemática: achar o máximo ou mínimo de uma função.
- Depende de convenção: maximizar ou minimizar a função?
- Mudança entre convenções: g(x) = -f(x).
- Quando a função é simples:

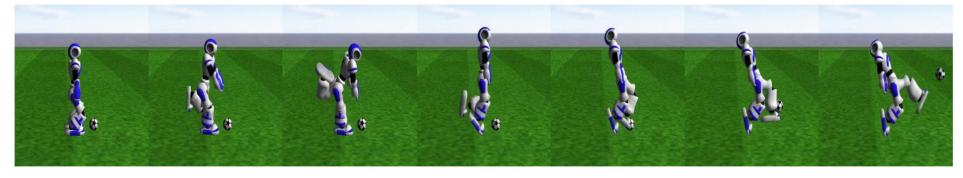
$$f'(x) = 0$$
 ou  $\nabla f(\mathbf{x}) = 0$ 

 Aplicação: muitos problemas podem ser escritos como minimização de função de custo.

# Otimização

• Exemplo:

f=distância que a bola andou após o robô chutar a bola.  $\mathbf{x}$ =sequência de ângulos das juntas do robô humanoide.

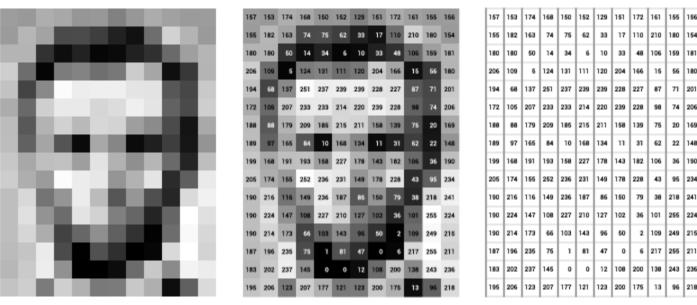


- Quantos parâmetros? 22 juntas x 7 keyframes: 154 parâmetros.
- Qual a expressão de *f* ?



# Visão Computacional

- Para computador, imagem é matriz de números.
- Antes de machine learning, usava-se algoritmos codificados "na mão".
- Algoritmos "clássicos" tem custo computacional baixo.



Fonte: https://blog.algorithmia.com/introduction-to-computer-vision/

# Aprendizado de Máquina

- IA **não** é só *machine learning*.
- Área de IA mais ativa atualmente.
- Aprendizado Supervisionado: mostrando exemplos (professor).
- Aprendizado Não-supervisionado: encontrar padrões.
- Aprendizado por Reforço: recompensas.
- Desempenho super-humano em tarefas complexas.
  - Visão (em algumas competições).
  - Jogos de Atari.
  - Dota.

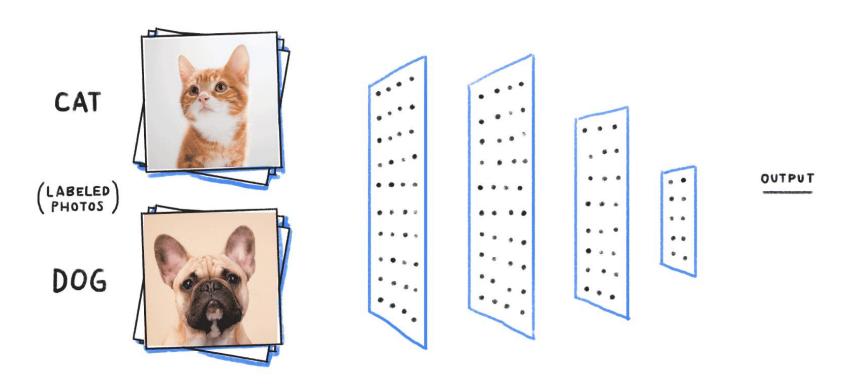
# Aprendizado Supervisionado

Cats Dogs

Sample of cats & dogs images from Kaggle Dataset

Fonte: http://adilmoujahid.com/posts/2016/06/introduction-deep-learning-python-caffe/

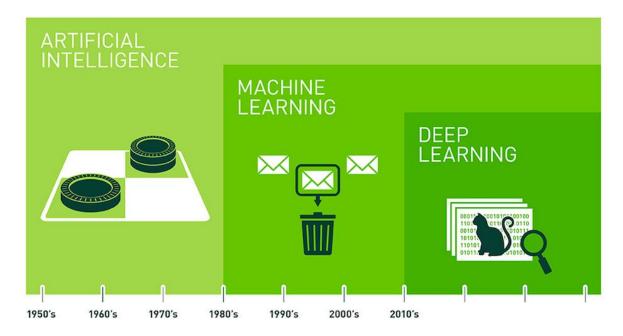
# Aprendizado Supervisionado



Fonte: https://becominghuman.ai/building-an-image-classifier-using-deep-learning-in-python-totally-from-a-beginners-perspective-be8dbaf22dd8

# Deep Learning

- Conjunto de técnicas que permitiram treinar redes neurais profundas.
- Virou buzzword.



Fonte: <a href="https://medium.com/data-science-brigade/a-diferen%C3%A7a-entre-intelig%C3%AAncia-artificial-machine-learning-e-deep-learning-930b5cc2aa42">https://medium.com/data-science-brigade/a-diferen%C3%A7a-entre-intelig%C3%AAncia-artificial-machine-learning-e-deep-learning-930b5cc2aa42</a>

# Aprendizado por Reforço

- Ao invés de exemplo, dá-se sinal de recompensa (bom ou ruim).
- Também se beneficiou de avanços de Deep Learning.
- Artificial General Intelligence.
- Muito bom para tarefas de controle.

