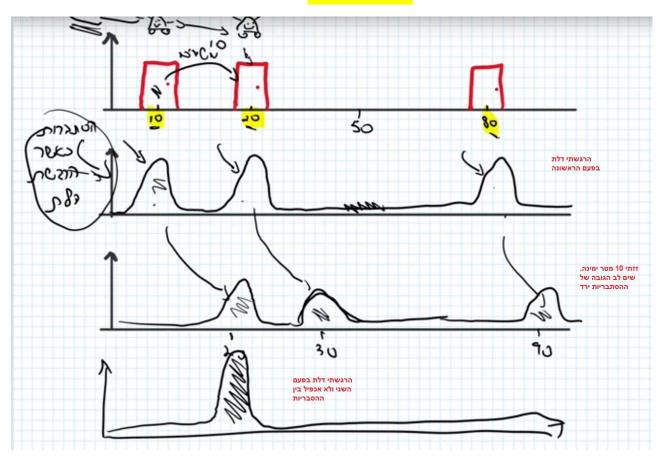
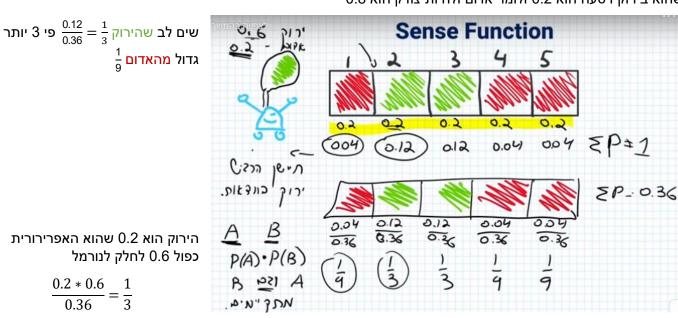
# **Localization**



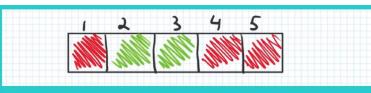
## פונקציית המדידה

כשכתוב ירוק 0.6 ואדום 0.2 הכוונה היא: אם אני **בירוק** 0.6 אאמר ירוק ו0.4 אאמר אדום.אבל אם אני **באדום** הסיכוי לומר שהוא בירוק ויטעה הוא 0.2 ולומר אדום ולהיות צודק הוא 0.8



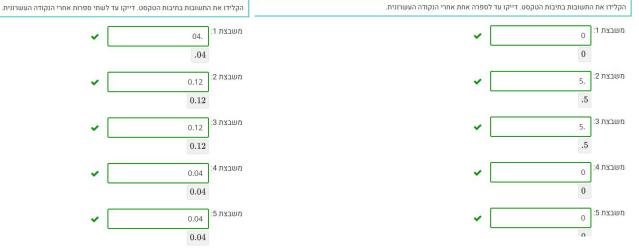


3. מה ההסתברות החדשה של כל משבצת באיור? שימו לב שהחיישן מדייק בצבע הירוק ב-60% ובצבע האדום הוא מדייק



2. בהנחה שהחיישן הַרגיש שהרובוט נמצא במשבצת ירוקה ובהנחה שהחיישן מדייק ב-100% – מה ההסתברות החדשה ?של כל משבצת אשר באיור

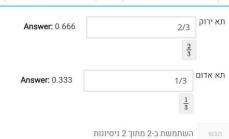
. הקלידו את התשובות בתיבות הטקסט. דייקו עד לספרה אחת אחרי הנקודה העשרונית.



$$\frac{greens}{norm} = \frac{0.12 + 0.12}{0.36} = \frac{2}{3}$$

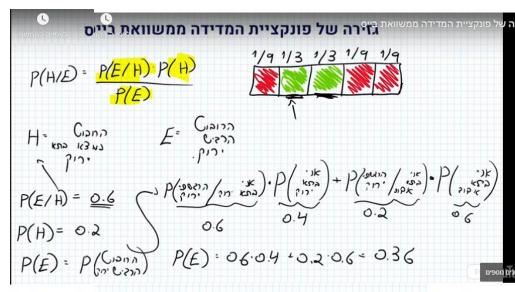
$$\frac{reds}{norm} = \frac{0.04 * 3}{0.36} = \frac{1}{3}$$





€ הצג תשובה

#### גזירה של פונקציית המדידה



P(H/E) = 0.6.0.2 = 0.12 = 1/3

P(E/H) — בהינתן שהרובוט נמצא במשבצת ירוקה (H) מה הסיכוי שהרגשתי ירוק? 0.6 כנתון בשאלה

תה ההסתברות **האפרורית** להיות – P(H) בתא ירוק? אם לא ידוע שום דבר איפה אני נמצא זה 0.2 (אני עושה עבור כל תא בנפרד) שים לב בסוף ב P(E) אני אחבר אותם ואקבל 0.4

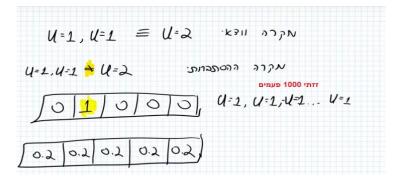
2 מה הסיכוי שאני בתא ירוק? יש P(E) אופציות או שאני בירוק וצודק או באדום וטועה. בעצם הסתברות השלמה

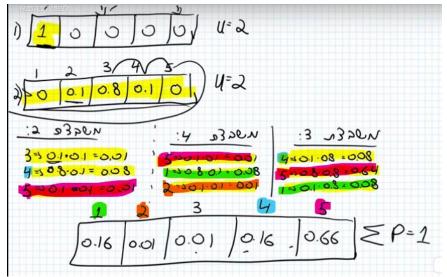
### פונקציית התזוזה וחוסר ודאות

זוז 2 ימינה :u=2

דזתי פחות משבצות מאשר רציתי – Undershoot

יותר ממה שרציתי – Overshoot





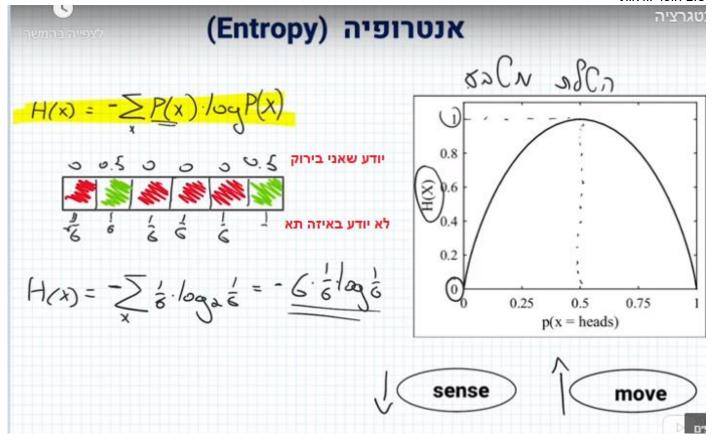
מדובר שזזתי ימינה 2 עם חוסר ודאות ואז זזתי עוד פעם ימנה עם חוסר ודאות של 0.8 undershoot/overshoot ל.0 ל שהוסר ודאות של 0.1 ל שאגיע לאן שרציתי. ואחר כך זזתי עוד פעם ימינה 2 עם חוסר ודאות

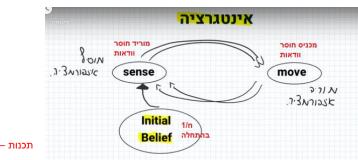
הכותרת כגון משבצת 2 זה איפה שהתחלתי ומתחיו מה הסיכוי משמה להגיע לתא 3,4,5

#### אנטרופיה ואינטגרציה

יותר גדול יש יותר אקראיות – Entropy – עד כמה השתנה אקראי. ככל שהentropy

אם פי אין כאן h(x) או entropy אם מטבע יש 0.5 שזה עץ יש כמה הרבה חוסר וודאות לאומת שאף פעם לא יצא עץ ואז ה שום חוסר וודאות





תכנות – להשלים

### שאלות חזרה

1. 20% מהתושבים בעיר סובלים ממחלת הצרצרים. יש שתי בדיקות לאבחון מחלה זו: בדיקה X ובדיקה Y. כאשר אתם הולכים לרופא, ב-2/3 מהמקרים הוא יבדוק אתכם באמצעות בדיקה X; ב-1/3 מהמקרים הוא יבדוק אתכם באמצעות בדיקה

.Y

הסטטיסטיקה של בדיקה X היא כדלקמן: אם אתה חולה במחלה, אזי 75% שהבדיקה תצא חיובית ו-25% שלילית. ואם אינך חולה במחלה, הבדיקה תצא שלילית ב-75%, וחיובית רק ב-25%.

הסטטיסטיקה של בדיקה Y היא כדלקמן: אם אתה חולה במחלה, הבדיקה תצא חיובית עם הסתברות של 100%. אם אינך חולה במחלה, הבדיקה תצא חיובית עם הסתברות של 50%.

אדם נדגם **באקראי** מתוך האוכלוסייה בעיר ונשלח לרופא לבדיקה של מחלת הצרצרים. התוצאה היא חיובית.

א. מה ההסתברות שהוא חולה במחלת הצרצרים ולמה?

ב. אחרי שבסעיף א' יצאה הבדיקה חיובית, נבדק אותו אדם **פעם שנייה** – לפי בדיקה X וגם הפעם יוצא שהוא חולה. מה ההסתברות הנוכחית שהוא חולה?

הקלידו את התשובות בתיבות הטקסט. דייקו עד לשתי ספרות אחרי הנקודה העשרונית.

2. נניח שזה העולם שלנו:

צהוב	צהוב	ירוק	אדום	ירוק
------	------	------	------	------

אנחנו מתחילים עם חוסר ודאות מוחלט (התפלגות אחידה). לרובוט יש חיישן המזהה צבעים. החיישן מזהה את הצבעים לפי הפרמטרים האלה:

אם הרובוט נמצא על משבצת אדומה – החיישן ידווח אדום בהסתברות של 80% וירוק – 20%.

אם הרובוט נמצא על משבצת ירוקה – החיישן ידווח ירוק בהסתברות של 70% וצהוב – 30%.

אם הרובוט נמצא על משבצת צהובה – החיישן ידווח ירוק בהסתברות של 30%, צהוב בהסתברות של 60% ואדום בהסתברות של 60% בהסתברות של 10%.

העולם **אינו ציקלי.** 

בדוגמה שלנו החיישן הרגיש "צהוב" ואז הרובוט זז ימינה. התזוזה מדויקת.

א. מה ההסתברות שהחיישן ירגיש בפעם השנייה "ירוק"?

ב. פתרו את השאלה שוב בהינתן הפרמטרים האלה: התזוזה אינה מדויקת. בהסתברות של 70% שהרובוט זז משבצת אחת ימינה, אך 30% שהרובוט לא זז כלל. (אם הרובוט נמצא במשבצת הימנית, ההסתברות שהוא יישאר שם היא 100%.)

בהתחלה – שום דבר לא ידוע

0.2	0.2	0.2	0.2	0.2

הרגשתי הצהוב

0.2*0.6=0.12	0.2*.0.6=0.12	0.2*0.3=0.06	0.2*0	0.2*0.3=0.06

עכשיו צריך לנרמל

0.12 1	0.12 1	0.06 1	0	0.06 1
$\frac{1}{0.36} = \frac{1}{3}$	$\frac{1}{0.36} = \frac{1}{3}$	$\frac{0.36}{0.36} = \frac{1}{6}$		$\frac{1}{0.36} = \frac{1}{6}$

עכשיו אני זז ימינה(ומזיז את כל הסתברוית ימינה)

_					
	0	1/3	1/3	1/6	0+1/6

?מה הסיכוי שאני ארגיש ירוק

0	1	1	1	7	1	1	1	7
	$\frac{1}{3} * 0$	$3 = \frac{10}{10}$	$\frac{-}{3} * 0.7$	$7 = \frac{1}{30}$	$\frac{1}{6} * 0$	$2 = \frac{1}{30}$	$\frac{-}{6} * 0.$	$7 = \frac{1}{60}$

 $\frac{1}{10} + \frac{7}{30} + \frac{1}{30} + \frac{7}{60} = \frac{29}{60}$  כאן לא צריך לנרמל התשובה הסופית היא:

#### סעיף ב'- לבדוק תשובות סופיות

ב. פתרו את השאלה שוב בהינתן הפרמטרים האלה: התזוזה אינה מדויקת. בהסתברות של 70% שהרובוט זז משבצת אחת ימינה, אך 30% שהרובוט לא זז כלל. (אם הרובוט נמצא במשבצת הימנית, ההסתברות שהוא יישאר שם היא 100%.)

0.2	0.2	0.2	0.2	0.2

#### הרגשתי הצהוב <mark>אותו דבר</mark>

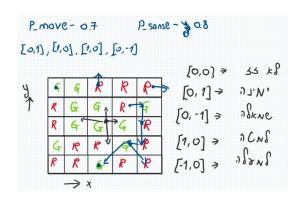
0.2*0.6=0.12	0.2*.0.6=0.12	0.2*0.3=0.06	0.2*0	0.2*0.3=0.06
0.2 0.0-0.12	0.2 .0.0-0.12	0.2 0.3-0.00	0.2 0	0.2 0.3-0.00

#### עכשיו צריך לנרמל <mark>אותו דבר</mark>

0.12 1	0.12 1	0.06 1	0	0.06 1
$\frac{1}{0.36} = \frac{1}{3}$	$\frac{1}{0.36} = \frac{1}{3}$	$\frac{1}{0.36} = \frac{1}{6}$		$\frac{1}{0.36} = \frac{1}{6}$

30%	70% 30%	70% 30%	70% <u>סר ודאו</u> ת.	עכשיו אני זז ימינה <u>עם חו</u>
$\frac{1}{3}$ * .3	$\frac{1}{3} * .7 + \frac{1}{3} * 0.3$	$\frac{1}{3} * .7 + \frac{1}{6} * 0.3$	$\frac{1}{6} * 0.7$	$\frac{1}{6}$

### יישום וסיכום -Histogram



#### העולם ציקלי בשני מימדים

- P\_move מה הסתברות שהרובוט זה בין 0 ל1.לדוגמה 0.7 אני אזוז בכיוון שרציתי 0.3 אני לא אזוז כלל - P\_sense - כמה אני מאמין בחיישן שלי בין 0 ל1

תכנות – להשלים

הרחבה למימדים נוספים

קללת המימדים

