Hélio Pio

Programação das Aulas

- Tópico 1: Introdução a Inteligência Artificial
- Tópico 2: Agentes Inteligentes
- Tópico 3: Fundamentos de Aprendizagem de Máquina
- Tópico 4: Redes Neurais Artificiais
- Tópico 5: Atividade em Aula Primeira Avaliação
- Tópico 6: Representação da Incerteza e Lógica Fuzzy
- Tópico 7: Redes Bayesianas
- Tópico 8: Support Vector Machines
- Tópico 9: Atividade em Aula Segunda Avaliação
- Tópico 10: Resolução de Problemas por Meio de Busca e Otimização
- Tópico 11: Técnicas de Ensemble
- Tópico 12: Atividade em Aula Terceira Avaliação

O que são agentes?

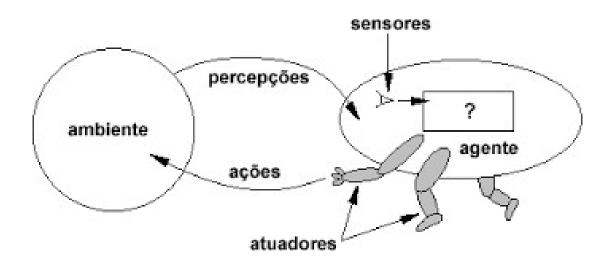
O que são agentes?

• Um agente é algo capaz de perceber seu ambiente por meio de sensores e de agir sobre esse ambiente por meio de atuadores.



O que são agentes?

 Sistema computacional, que percebe um dado ambiente em que está situado através de sensores, age de forma autônoma através de atuadores e possui capacidades de comunicação de alto-nível com outros agentes e/ou humanos, de forma a desempenhar uma dada função.



O que são agentes?

- Agente é qualquer entidade que:
 - Percebe seu ambiente através de sensores (ex: câmeras, Microfone, teclado, conteúdo de arquivos ou de banco de dados,...).
 - Age sobre o ambiente através de atuadores (ex: garra de um robô, vídeo, auto falante, impressora, chamada a um programa, escrita em arquivos, ...).
- Relação entre ambiente e agente
 - Ambiente físico/robôs.
 - Ambiente de software/softbots.

Exemplos de agentes?

- Agente humano
 - Sensores: Olhos, ouvidos e outros órgãos.
 - Atuadores: Mãos, pernas, boca e outras partes do corpo.



Exemplos de agentes?

- Agente robótico
 - Sensores: câmeras, sonares, detectores de infravermelho.
 - Atuadores: motores, rodas, alavancas.



Exemplos de agentes?

- Agente de software
 - Sensores: entrada do teclado, conteúdo de arquivos e pacotes vindos da rede.
 - Atuadores: tela, disco, envio de pacotes pela rede.

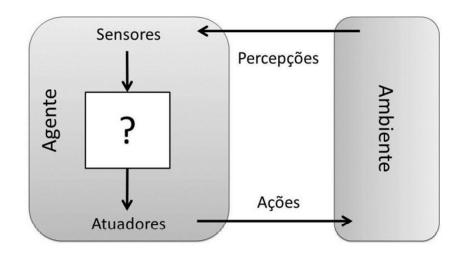


Modelando agentes:

- Um problema é definido através de:
 - Percepções, ações, metas, ambiente e interações com outros agentes.
- Tipos de conhecimento que o agente pode possuir:
 - Quais são as propriedades relevantes do mundo?
 - o Como o mundo evolui?
 - Como identificar os estados desejáveis do mundo?
 - Como interpretar suas percepções?
 - Quais as consequências de suas ações no mundo?
 - Como medir o sucesso de suas ações?
 - Como avaliar seus próprios conhecimentos?
 - Como capturar (aprender) mais conhecimento sobre o ambiente?
 - Como colaborar ou competir com outros agentes?

Modelando agentes:

- A medida de desempenho de um agente define seu grau de sucesso na realização de uma dada tarefa.
 - Aspirador de pó automático: quantidade de sujeira aspirada, gasto de energia, gasto de tempo, quantidade de barulho gerado, etc.
- A escolha errada da medida de desempenho pode acarretar em um comportamento indesejado.



Autonomia de agentes:

- Autonomia é a capacidade de interagir com o ambiente e extrair informações sobre o mundo.
- Um agente autônomo possui algum conhecimento inicial e a habilidade de inferir ou aprender novos conhecimentos.
- O comportamento do agente pode depender de dois fatores:
 - Do conhecimento embutido em seu programa
 - Da sua própria experiência

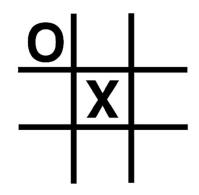




- Completamente observável versus parcialmente observável.
 - Um ambiente poder ser parcialmente observável devido ao ruído e a sensores imprecisos ou porque partes do estado estão simplesmente ausentes nos dados do sensor.



- Determinístico versus estocástico.
 - O Um ambiente determinístico é caracterizado pela propriedade em que as ações realizadas por um agente resultam em uma única saída específica. As relações de causa e efeito são bem definidas, permitindo uma modelagem precisa e a execução de estratégias determinísticas.
 - Um ambiente é dito estocástico quando há uma certa aleatoriedade ou imprevisibilidade envolvida na saída da ação. Em ambientes estocásticos, o agente precisa lidar com a incerteza e tomar decisões adaptativas, levando em consideração as probabilidades associadas a diferentes resultados possíveis.



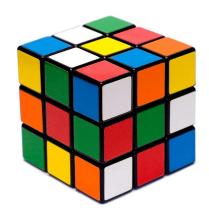


- Episódico versus sequencial
 - Episódico: refere-se a experiências independentes, onde as ações do agente não são influenciadas por episódios anteriores.
 - Sequencial: envolve ações consecutivas, onde as decisões atuais impactam as oportunidades futuras.





- Estático versus dinâmico
 - Estático: o ambiente não muda enquanto o agente pensa.
 - Dinâmico: o ambiente muda enquanto o agente delibera ele deve constantemente avaliar estas mudanças.
 - Semi dinâmico: quando o ambiente não muda com o tempo, mas a medida de desempenho sim (ex. jogo de xadrez se o tempo expira, perde a vez)





- Discreto versus contínuo
 - Em um ambiente discreto, as ações, observações e estados possíveis são distintos e finitos. Isso significa que há um número limitado e bem definido de opções para cada elemento do ambiente.
 - Em um ambiente contínuo, as ações, observações e estados são representados por valores contínuos e podem assumir uma infinidade de possibilidades.





- Agente único versus multiagente
 - Um único agente operando sozinho no ambiente.
 - Se há compartilhamento de função de desempenho ou comunicação com outra entidade, trata-se multiagente





Mapeamento de percepções e ações:

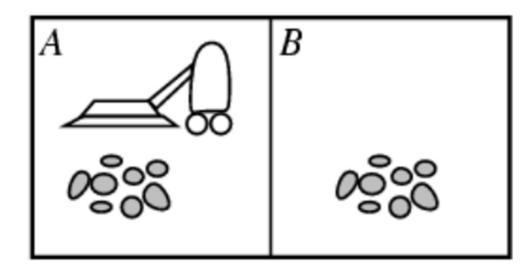
- Sequência de percepções: história completa de tudo que o agente percebeu.
- O comportamento do agente é dado abstratamente pela função do agente:
 [f: P* -> A]
 onde é a P* é uma sequência de percepções e A é uma ação.
- O programa do agente roda em uma arquitetura física para produzir f.
- Agente = arquitetura + programa

Aspirador de pó automático:

• Percepções: local e conteúdo.

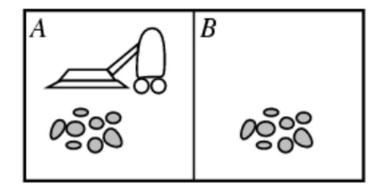
Exemplo: [A, sujo]

Ações: Esquerda, Direita, Aspirar, NoOp



Aspirador de pó automático:

 Programa: Se o quadrado atual estiver sujo, então aspirar, caso contrário mover para o outro lado.



Sequência de Percepções	Ação
[A, Limpo]	Direita
[A, Sujo]	Aspirar
[B, Limpo]	Esquerda
[B, Sujo]	Aspirar
[A, Limpo], [A, Limpo]	Direita
[A, Limpo], [A, Sujo]	Aspirar
[A, Limpo], [A, Limpo], [A, Limpo]	Direita
[A, Limpo], [A, Limpo], [A, Sujo]	Aspirar

Agentes racionais:

- Para cada sequência de percepções possível, um agente racional deve selecionar uma ação que se espera venha a maximizar sua medida de desempenho, dada a evidência fornecida pela sequência de percepções e por qualquer conhecimento interno do agente.
- O agente deve tomar a ação "correta" baseado no que ele percebe para ter sucesso.
 - O conceito de sucesso do agente depende uma medida de desempenho objetiva.
 - A medida de desempenho deve refletir o resultado realmente desejado.

Agentes racionais:

• Para que medida de desempenho o aspirador de pó é racional?



Agentes racionais:

Para que medida de desempenho o aspirador de pó é racional?

- Quantidade de sujeira aspirada,
- Gasto de energia,
- Gasto de tempo,
- Quantidade de barulho gerado,
- Velocidade.



Agentes racionais:

- Racionalidade é diferente de perfeição.
 - A racionalidade maximiza o desempenho esperado, enquanto a perfeição maximiza o desempenho real.
 - A escolha racional só depende das percepções até o momento.
- Mas os agentes podem (e devem!) executar ações para coleta de informações.
 - Um tipo importante de coleta de informação é a exploração de um ambiente desconhecido.
- O agente também pode (e deve!) aprender, ou seja, modificar seu comportamento dependendo do que ele percebe ao longo do tempo.
 - Nesse caso o agente é chamado de autônomo.
 - O agente que aprende pode ter sucesso em vários ambientes.

Projetando um agente:

- Ao projetar um agente, a primeira etapa deve ser sempre especificar o ambiente de tarefa.
 - Performance = Medida de Desempenho
 - Environment = Ambiente
 - Actuators = Atuadores
 - Sensors = Sensores

percepções → agente executa ação → muda estado do ambiente

Exemplo: Motorista de táxi automatizado:

- Medida de desempenho: viagem segura, rápida, sem violações às leis de trânsito, confortável para os passageiros, maximizando os lucros.
- Ambiente: ruas, estradas, outros veículos, pedestres, clientes.
- Atuadores: direção, acelerador, freio, embreagem, marcha, seta, buzina.
- Sensores: câmera, sonar, velocímetro, GPS, odômetro, acelerômetro, sensores do motor, teclado ou microfone.





Exemplo: Instrutor de inglês interativo:

- Medida de desempenho: maximizar nota de aluno em teste.
- Ambiente: conjunto de alunos.
- Atuadores: exibir exercícios, sugestões, correções.
- Sensores: entrada pelo teclado



Exercício:

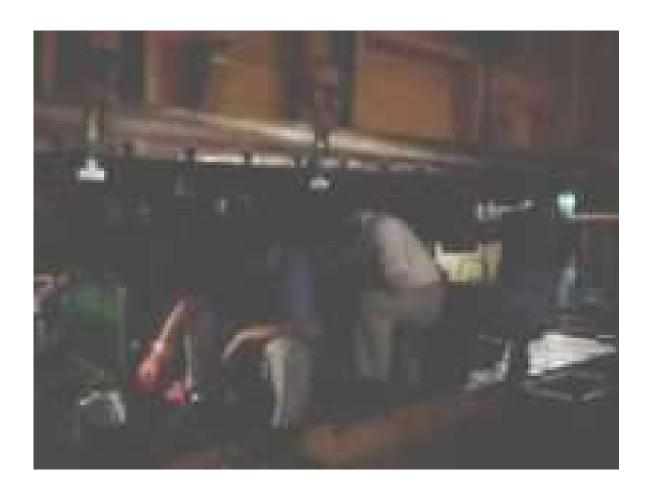
- O tipo de ambiente e de tarefa determina em grande parte o projeto do agente.
- O mundo real é parcialmente observável, estocástico, sequencial, dinâmico, contínuo, multiagente.

	Xadrez com relógio	Xadrez sem relógio	Direção de Táxi
Completamente observável			
Determinístico			J.
Episódico			
Estático	Torrison No. 1 (1975)	Company of the Compan	
Discreto		N-278	A. F. G T.
Agente único			

Labirinto do camundongo

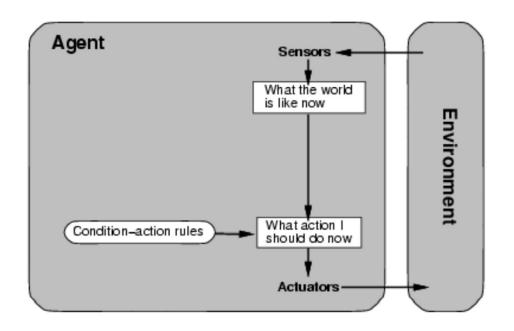


Prensa



Tipos de agentes: Reativos Simples

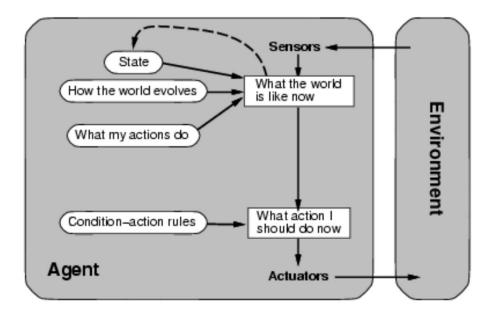
- Regras de condição-ação, fazem uma ligação direta entre a percepção atual e a ação.
- O agente funciona apenas se o ambiente for completamente observável e a decisão correta puder ser tomada com base apenas na percepção atual.



```
Função AGENTE-ASPIRADOR-DE-PÓ-REATIVO([posição, estado])
  retorna uma ação
  se estado = Sujo então retorna Aspirar
  senão se posição = A então retorna Direita
  senão se posição = B então retorna Esquerda
32
```

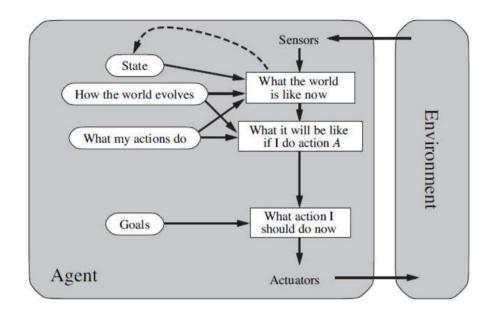
Tipos de agentes: Reativos Baseados em Modelos

- Agentes que possuem percepção parcial do ambiente podem acompanhar suas mudanças através de uma representação interna do estado do mundo.
- Para "imaginar a parte do mundo que não está observável no momento", o agente mantém um estado interno que depende do histórico de percepções.



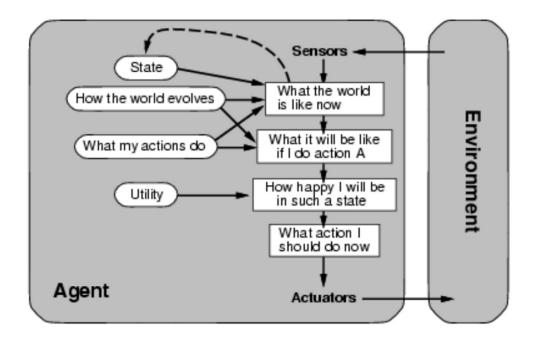
Tipos de agentes: Baseados em Metas

- Agente baseado em metas é mais flexível pois contém o conhecimento explícito necessário para a escolha de ações.
- Informação da meta: O que acontece se essa ação for executada? Eu me aproximo ou afasto da minha meta?



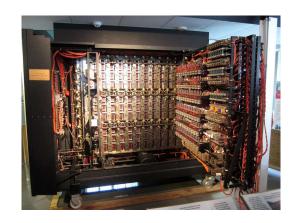
Tipos de agentes: Baseados em Utilidades

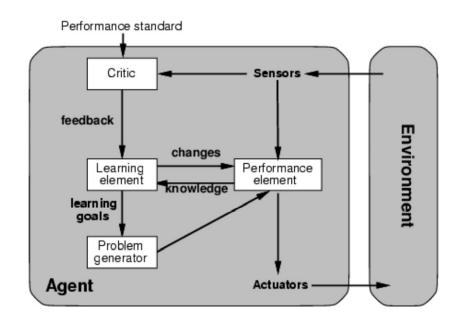
- Função utilidade: mapeia um estado (ou uma sequências de estados) a um número real, que descreve o grau de "satisfação" do agente com relação a ação tomada.
- Informa se um estado do mundo é preferível (mais útil) que outros.
- Jogos caem nessa categoria.



Tipos de agentes: Baseados em Aprendizagem

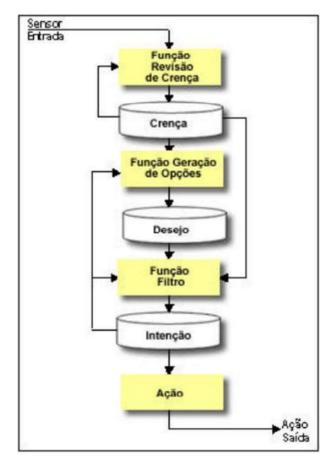
- Aprendizagem supervisionada, não supervisionada, por reforço, aprendizagem profunda, por transferência, etc.
- (Turing, 50): "construir máquinas com aprendizagem para depois ensiná-las".





Tipos de agentes: Agentes BDI (crenças, desejos e intenções)

- Nestes agentes a decisão a tomar depende da manipulação de estruturas de dados representando as crenças, desejos e intenções do agente.
- O Modelo BDI (Belief-Desire-Intention) baseia-se na Teoria Intencional de Denett (Wooldridge, 1999), que considera que nós, seres humanos, somos regidos pôr três estados mentais fundamentais: crenças, desejos e intenções.



Exercícios:

- Cite alguns exemplos em que possível enxergar a atuação de agentes inteligentes, preferencialmente relacionados a seus respectivos trabalhos ou atividades diárias.
 Descreva como eles interagem entre si e com as pessoas.
- Escolha um dos agentes citados na questão anterior. Descreva como seria o projeto de um agente inteligente para ele. Utilize um texto descritivo, um diagrama esquemático e um pseudocódigo de seu funcionamento, considere os tipos abaixo:
 - baseado em metas;
 - baseado em utilidades;
 - baseado em aprendizagem;
 - baseado em crenças, desejos e intenções.

E agora?

Comentários