

Modelování myšlení

Radek Pelánek

Tento projekt je spolufinancován Evropským sociálním fondem a státním rozpočtem České republiky.



EVROPSKÁ UNIE

esf



MINISTERSTVO ŠKOLSTVÍ,
MLÁDEŽE A TĚLOVÝCHOVY

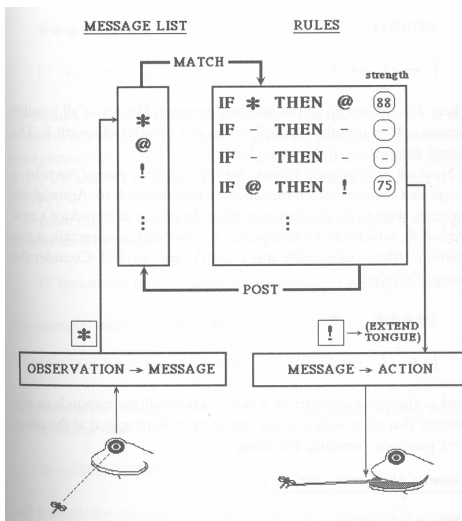


OP Vzdělávání
pro konkurenceschopnost

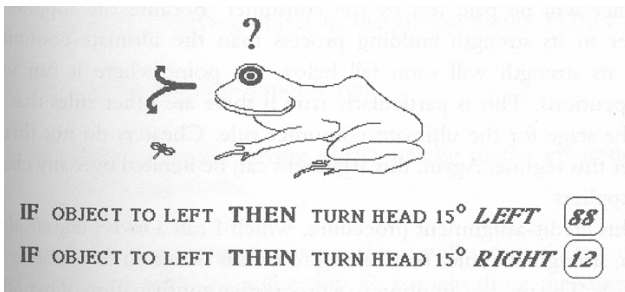


INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ

Příklad žába: produkční systém



Příklad žába: řešení kolize



(John Holland, *Hidden Order: How Adaptation Builds Complexity*)

Ohodnocení pravidel: bucket brigade

- pravidla konfliktní
- pravidlo má **kapitál**
- výběr pravidla podle aktuálního kapitálu
- pravidlo **platí** za to, že může být použito
- úspěšná aplikace \Rightarrow zisk **odměny** od prostředí
- část odměny **redistribuována** pravidlům, které umožnily použití pravidla, které vedlo k odměně

Vývoj nových pravidel

- pravidla jsou reprezentována jako binární řetězce
- přímočaré použití genetického algoritmu
- zdatnost = kapitál

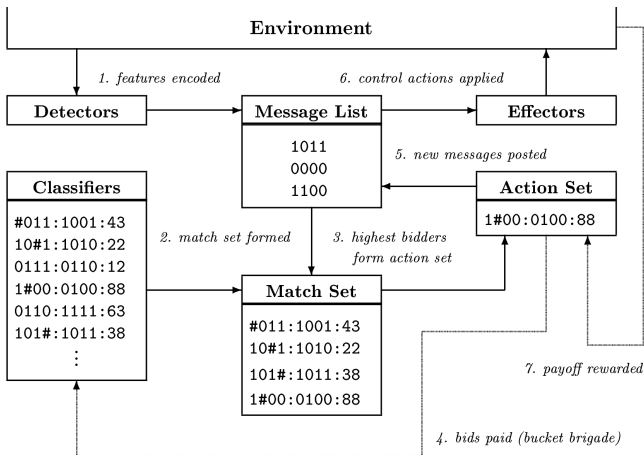


Figure 21.2 A classifier system interacting with its environment

(G. W. Flake, *The Computational Beauty of Nature*)

Příklad Woods

- (podobné jako Robby the Robot u gen. alg.)
- zvíře na čtverečkovaném poli
 - '*' zvíře
 - '.' volné pole
 - 'O' skála
 - 'F' jídlo
- zvíře vidí okolních 8 pozic, tj. detektory lze zakódovat pomocí 16 bitového řetězce (. = 00, O = 10, F=11)
- cílem je najít co nejrychleji jídlo

Příklad Woods

```

.....
.OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..
.OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..
.OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..
.....
.....
.OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..
.OOO..OOO..OOO..OOO*.OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..
.OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..
.....
.....
.OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..OOF..
.OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..
.OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..OOO..
.....
.....

```

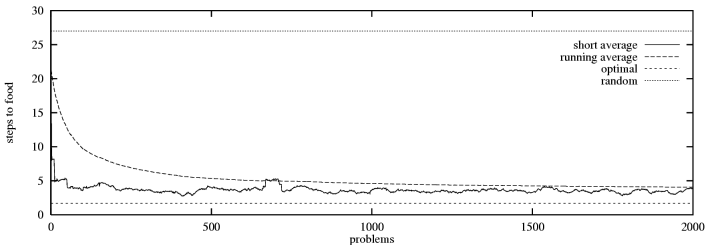
(G. W. Flake, *The Computational Beauty of Nature*)

Příklad Woods

Realizace experimentu (učení):

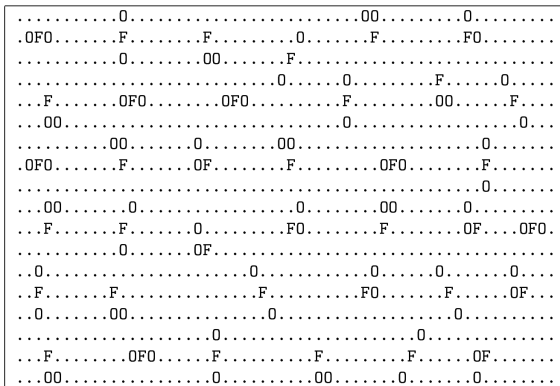
- náhodně umístit zvíře
- nechat běžat dokud nenajde jídlo
- a pak znova od začátku

Příklad Woods: výsledky



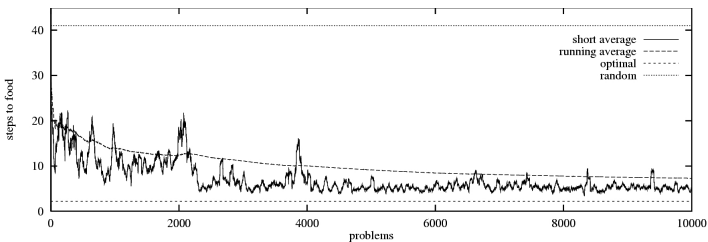
(G. W. Flake, *The Computational Beauty of Nature*)

Příklad Woods: složitější prostředí



(G. W. Flake, *The Computational Beauty of Nature*)

Příklad Woods: výsledky II



(G. W. Flake, *The Computational Beauty of Nature*)

Deduktivní a induktivní uvažování

- **deduktivní** uvažování
 - z daných předpokladů se dle zákonů logiky odvozují logicky platné závěry (konkretizace)
 - modelování není velký problém (deduktivní uvažování lze vyjádřit formálně), hojně používáno např. v ekonomii
 - ovšem neodpovídá realitě – lidé používají deduktivní uvažování jen v omezené míře
- **induktivní** uvažování
 - zevšeobecňování, odvozování obecných zákonů z konkrétních příkladů, odhadování vývoje, ...
 - často a úspěšně používáno lidmi
 - jak modelovat?

El Farol Bar

El Farol je bar v Santa Fe, kde hrají ve čtvrtek večer irskou hudbu

- v okolí baru žije 100 lidí
- každý by rád zašel do baru, ale když je tam moc narváno, tak to za nic nestojí:
 - v baru méně jak 60 lidí \Rightarrow lepší být v baru než doma
 - v baru více jak 60 lidí \Rightarrow lepší být v doma než v baru
- všichni se **rozhodují současně**, žádná domluva

Deduktivní model rozhodování

deduktivní řešení:

- „hodit si kostkou“, tj. rozhodovat se náhodnostně podle vypočítané pravděpodobnosti
- tak se ale lidé nerozhodují...

Induktivní model rozhodování

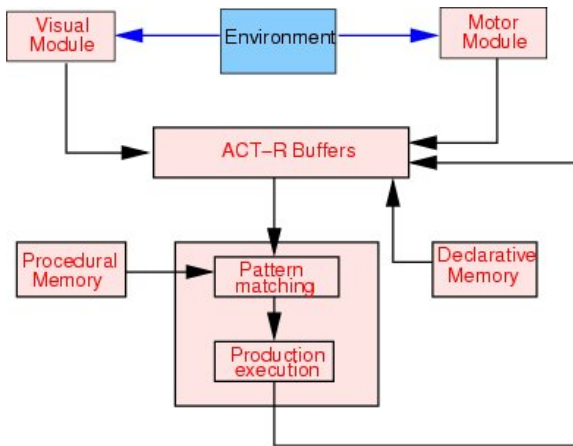
- pro každou hypotézu si agent pamatuje její **úspěšnost**
- vždy se rozhoduje podle aktuální nejúspěšnější hypotézy (případně průměruje několik nejúspěšnějších)
- hypotézy vygenerovány „ručně“, každému agentu náhodně přiřazeno několik z nich

ACT-R (Adaptive Control of Thought–Rational)

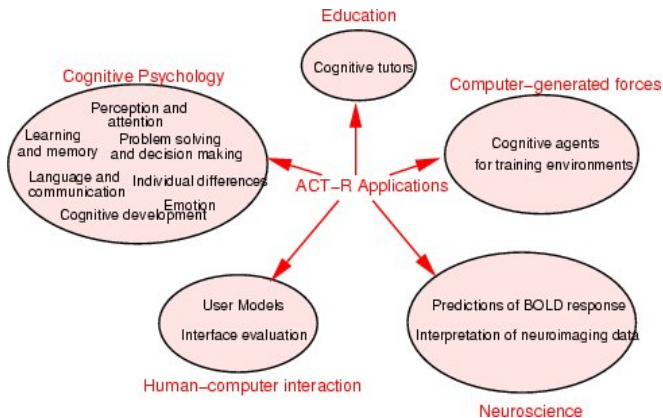
- kognitivní architektura
- založeno na produkčních systémech
- rozsáhlé, mnoho aspektů vnímání, myšlení, paměti
- mnoho aplikací

<http://act-r.psy.cmu.edu/>

ACT-R (Adaptive Control of Thought–Rational)



ACT-R: aplikace



Neuron

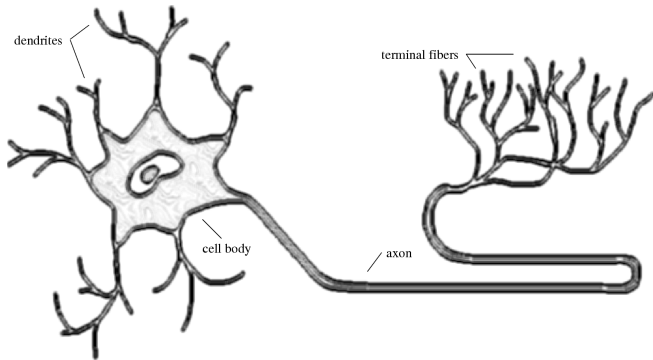
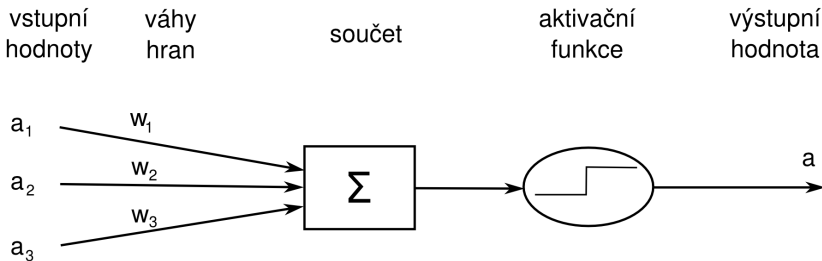


Figure 18.1 A “typical” neuron with major components identified

(G. W. Flake, *The Computational Beauty of Nature*)

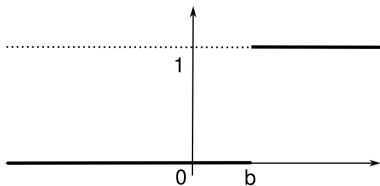
Model neuronu



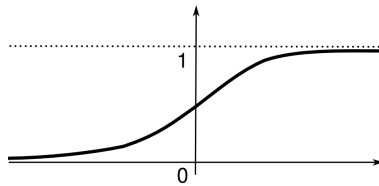
$$a(t + 1) = \Phi(\sum_{i=1}^n w_i \times a_i(t) - b)$$

Model neuronu: aktivační funkce

diskrétní aktivační funkce



spojitá aktivační funkce



Příklad architektury – dopředná síť

