

Porazdeljene inteligentne programske tehnologije (PIPT)

Nehomogenost spoznavnih sistemov

Danijel Skočaj

Univerza v Ljubljani

Fakulteta za računalništvo in informatiko

Porazdeljene inteligentne programske tehnologije

Nehomogenost, večmodalnost

- Spoznavni sistemi so porazdeljeni in zelo nehomogeni
- Posamezne komponente imajo na vhodu zelo različne signale in operirajo z zelo različnimi predstavtvami

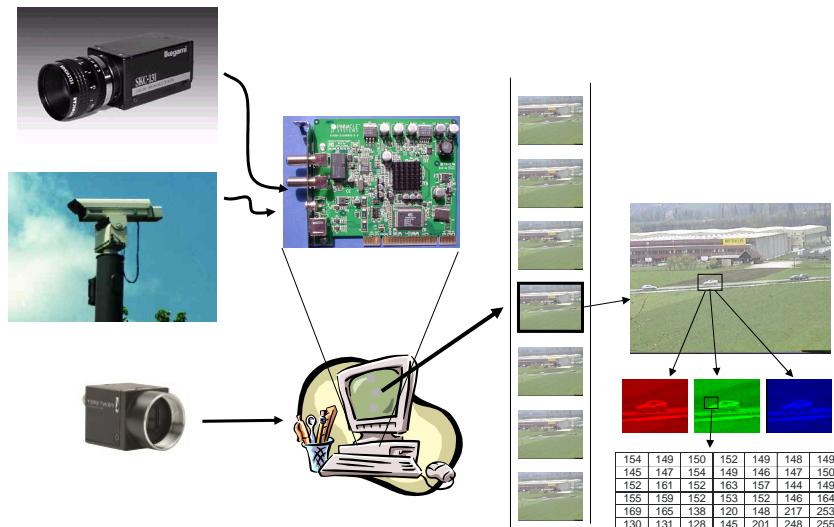
- Kako te predstavitve združevati, kako vedeti katere sodijo skupaj?
-> **Povezovalnik (Binder)**
- Kako se te predstavitve naučiti?
-> **Kontinuirano večmodalno učenje**
- Kakšna arhitektura podpira takšne večmodalne procese?
-> **CAS arhitektura, CAST**



Porazdeljene inteligentne programske tehnologije, Nehomogenost spoznavnih sistemov

2

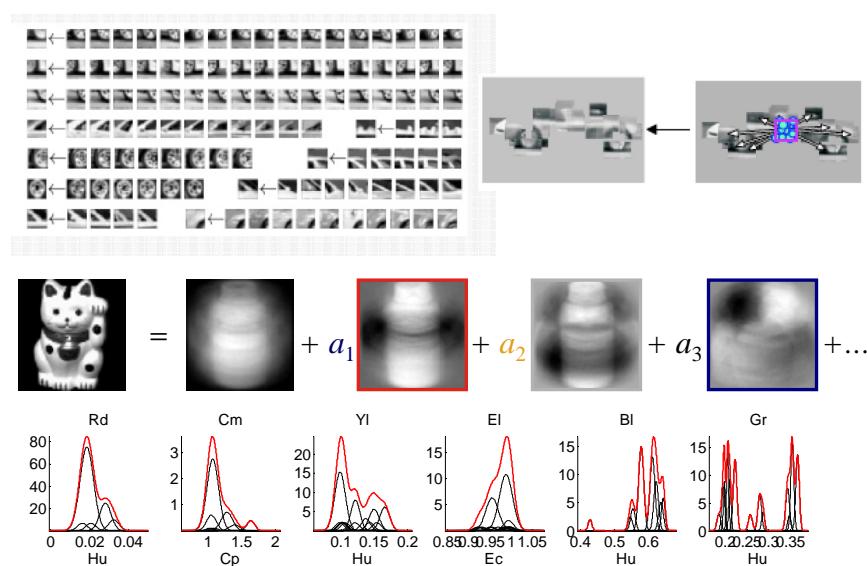
Digitalizacija videa



Porazdeljene inteligentne programske tehnologije, Nehomogenost spoznavnih sistemov

3

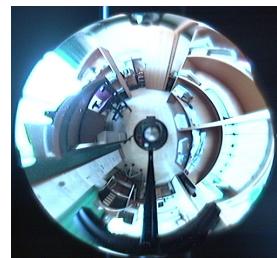
Predstavitev vizualne informacije



Porazdeljene inteligentne programske tehnologije, Nehomogenost spoznavnih sistemov

4

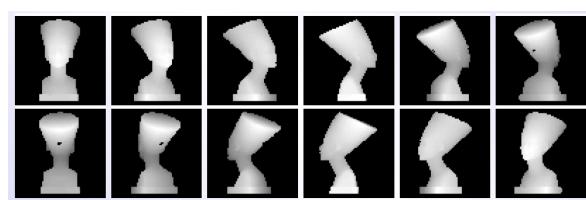
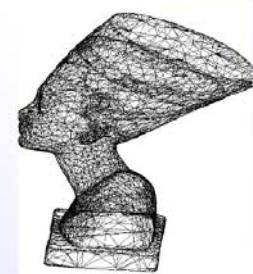
Predstavitve vizualne informacije



Porazdeljene inteligentne programske tehnologije, Nehomogenost spoznavnih sistemov

5

Predstavitve vizualne informacije

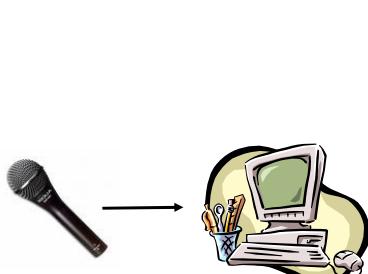


Porazdeljene inteligentne programske tehnologije, Nehomogenost spoznavnih sistemov

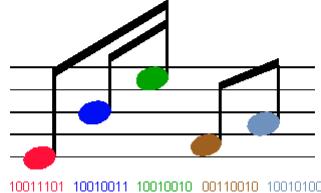
6

Predstavitev avdio informacije

From Computer Desktop Encyclopedia
© 1998 The Computer Language Co. Inc.



MIDI (digital notes)



Digital Audio (digitized sound waves)

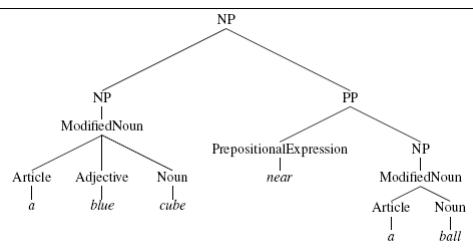


10011101 00101000111011011001101011200110101011011100110101101001
0010111100110110110010001010110111010001100110101011010101
0101110101101010101010000100101110100011001101010110101010001
101010110111010101010100010010101010001010101010101010101010101
00101101101
00101101101
01011101

Porazdeljene inteligentne programske tehnologije, Nehomogenost spoznavnih sistemov

7

Predstavitev lingvistične informacije



$S \rightarrow Command \mid Statement \mid Question \mid S \text{ Conjunction } S$
 $Command \rightarrow VP$
 $Statement \rightarrow NP VP$
 $NP \rightarrow Pronoun \mid Modified_Noun \mid NP \text{ RelClause} \mid NP \text{ PP} \mid NP \text{ Conjunction } NP$
 $Modified_Noun \rightarrow Noun \mid Article \text{ Noun} \mid Adjective \text{ Noun} \mid Article \text{ Adjectives \ Noun}$
 $Noun \rightarrow Noun_Singular \mid Noun_Plural$
 $PP \rightarrow PrepositionalExpression \ NP$
 $RelClause \rightarrow RelPronoun \ VP$

Porazdeljene inteligentne programske tehnologije, Nehomogenost spoznavnih sistemov

8

Sklepanje in načrtovanje

```
:action move
:parameters (?a - agent ?to - location ?d - door)
:variables (?from - location)
:precondition (and
    (pos ?a : ?from)
    (doorstate ?d : open)
    (entrance ?d ?from) (entrance ?d ?to))
:effect (pos ?a : ?to)
```

```
function CONTINUAL-PLANNING-AGENT(S, G)
  while S does not satisfy G do
    if res(S, P) does not satisfy G
      REMOVEOBSOLETE_SUFFIXFROM(P)
      P' = PLANNER(A, res(S, P), G)
      P = CONCAT(P, P')
    if P = ∅ then
      return "cannot achieve goal G"
    a = REMOVEFIRSTLEVELACTION(P)
    EXECUTE(a)
    perc = GETSENSORDATA()
    S = UPDATERESTATE(S, perc)
  return "goal reached"
```

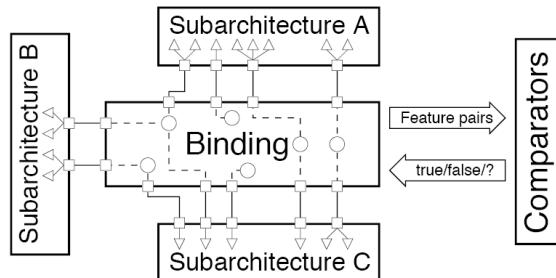
Aktuatorji

- Krmiljenje aktuatorjev
- Povratna informacija
- PTZ kamere
- Robotske roke
- Mobilni roboti...



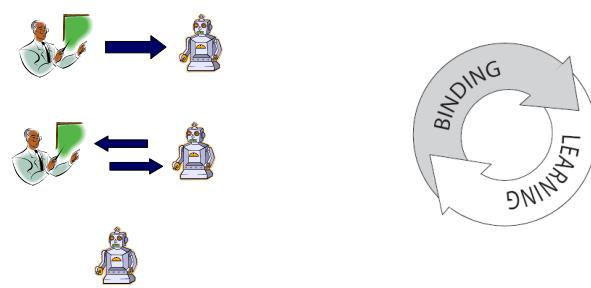
Povezovalnik

- Povezovalnik (binder)
 - povezuje različne modalnosti
 - Ugotavlja katere predstavitve se nanašajo na iste entitete v prostoru



Kontinuirano učenje

- Kontinuirano večmodalno učenje
 - V dialogu s človekom
 - V povezavi s povezovalnikom



Arhitektura sistema

- Arhitektura CAS
- Orodje CAST
- Omogoča distribuiranost, nehomogenost, multimodalnost

