

Agenti intelligenti

Maria Simi
a.a. 2010/2011

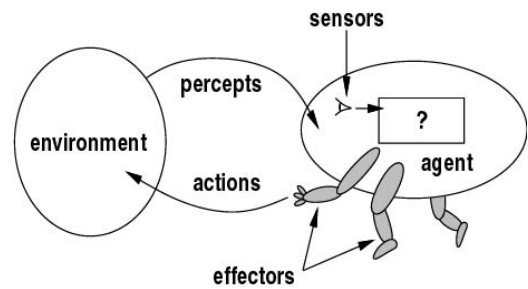
IA debole vs IA forte

- IA debole: le macchine possono agire in maniera intelligente? (come se lo fossero)
- IA forte: le macchine possono veramente pensare? (come fa l'uomo)
- Cap 26 Aspetti filosofici per approfondimenti

In questa lezione ...

- Definire meglio la nozione di agente *razionale*
- Diversi tipi di ambienti, le loro caratteristiche che possono influenzare il progetto degli agenti
- Diverse architetture per gli agenti dalla più semplice alla più complessa.

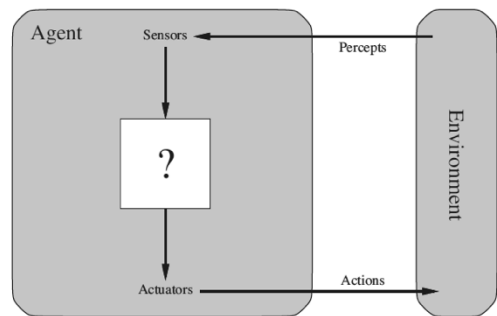
Agenti intelligenti: la prospettiva di AIMA



Percezioni e azioni

- Percezione
- Sequenza percettiva: storia completa delle percezioni
- La scelta dell'azione è funzione unicamente della sequenza percettiva
- Funzione agente: definisce l'azione da compiere per ogni sequenza percettiva.
- Implementata da un programma agente

Agente e ambiente



Agenti razionali

- Un *agente razionale* interagisce con il suo ambiente in maniera “efficace” (fa la cosa giusta; la sequenza di stati è desiderabile).
- Serve un criterio di *valutazione* oggettivo dell’effetto delle azioni dell’agente (della sequenza di stati dell’ambiente)

Valutazione della prestazione

- Misura di prestazione
 - Esterna (come vogliamo che il mondo evolva?)
 - Scelta dal progettista a seconda del problema
 - Valutazione su ambienti diversi

Agente razionale: definizione

- La razionalità è relativa a:
 - la misura di prestazioni
 - le conoscenze pregressa dell’ambiente
 - le percezioni presenti e passate
 - le capacità dell’agente
- *Agente razionale*: per ogni sequenza di percezioni compie l’azione che massimizza il valore *atteso* della misura delle prestazioni, considerando le sue percezioni passate e la sua conoscenza pregressa.

Razionalità non omniscienza

- Non si pretendono capacità predittive, basta ottimizzare il risultato *atteso*
- Ma potrebbe essere necessarie azioni di acquisizione di informazioni o esplorative

Razionalità non onnipotenza

- Le capacità dell’agente possono essere limitate

Razionalità e apprendimento

- Raramente tutta la conoscenza sull’ambiente può essere fornita “a priori”.
- L’agente razionale deve essere in grado di modificare il proprio comportamento con l’esperienza (le percezioni passate).

Agenti autonomi

- *Agente autonomo*: un agente è autonomo nella misura in cui il suo comportamento dipende dalla sua esperienza.
- Un agente il cui comportamento fosse determinato solo dalla sua conoscenza *built-in*, sarebbe non autonomo e poco flessibile

Ambienti

- Per definire un problema dobbiamo anche definire l'ambiente in cui l'agente opera (ambiente operativo)
- Descrizione PEAS dei problemi
 - Performance | prestazione
 - Environment | ambiente
 - Actuators | attuatori
 - Sensors | sensori

Agente guidatore di taxi

Prestazione	Ambiente	Attuatori	Sensori
Sicuro, veloce, ligio alla legge, viaggio confortevole, profitti massimi	Strada, altri veicoli, pedoni, clienti	Sterzo, acceleratore, freni, frecce, clacson, schermo di interfaccia o sintesi vocale	Telecamere sonar, tachimetro, GPS, contachilometri, accelerometro, sensori sullo stato del motore, tastiera o microfono per

Formulazione PEAS dei problemi

Problema	P	E	A	S
Diagnosi medica	Diagnosi corretta, cura del paziente	Pazienti, ospedale	Domande, suggerimenti test, diagnosi	Sintomi, Test clinici, risposte paziente
Robot "raccoltore"	Dividerle a seconda del tipo	Nastro trasportatore	Raccogliere le parti e metterle nei cestini	Immagini (pixel di varia intensità)
Giocatore di calcio	Fare più goal dell'avversario	Altri giocatori, campo di calcio, porte	Dare calci al pallone, correre	Locazione pallone altri giocatori, porte
Bibliotecario				
Information broker				
Insegnante di inglese				

Proprietà dell'ambiente-problema

- Completamente/parzialmente osservabile
- Agente singolo/multi-agente
- Deterministico/stocastico/non deterministico
- Episodico/sequenziale
- Statico/dinamico
- Discreto/continuo

Osservabilità

- Ambiente completamente osservabile
 - L'apparato percettivo è in grado di dare una conoscenza completa dell'ambiente o almeno tutto quello che serve a decidere l'azione
 - Non c'è bisogno di mantenere uno stato del mondo
- Ambiente parzialmente osservabile
 - Sono presenti limiti o inaccurately dell'apparato sensoriale.

Agente singolo/multiagente

- Distinzione agente/non agente
 - Il mondo può anche cambiare per *eventi*, non necessariamente per azioni di agenti.
- Ambiente multi-agente competitivo
 - Comportamento randomizzato
- Ambiente multi-agente cooperativo
 - Comunicazione

Predicibilità

- **Deterministico**
 - Se lo stato successivo è completamente determinato dallo stato corrente e dall'azione. Esempio: scacchi
- **Stocastico**
 - Esistono elementi di incertezza con associata probabilità. Esempi: guida, tiro in porta
- **Non deterministico**
 - Se gli stati possibili sono equiprobabili

Episodico/sequenziale

- **Episodico**
 - L'esperienza dell'agente è divisa in episodi atomici indipendenti.
 - In ambienti episodici non c'è bisogno di pianificare.
- **Sequenziale**
 - Ogni decisione influenza le successive

Statico/dinamico

- **Statico**
 - il mondo non cambia mentre l' agente decide l'azione
- **Dinamico**
 - tardare equivale a non agire
- **Semi-dinamico**
 - L'ambiente non cambia ma la valutazione dell'agente sì. Esempio: Scacchi con timer.

Discreto/continuo

- **Possono assumere valori discreti o continui**
 - lo stato: solo un numero finito di stati
 - il tempo
 - le percezioni
 - le azioni
- La guida del taxi è un problema con stato e tempo continui

Noto/ignoto

- Distinzione riferita allo stato di conoscenza dell'agente
 - L'agente conosce l'ambiente oppure deve compiere azioni esplorative?
 - **Noto diverso da osservabile**
- Ambienti reali: parzialmente osservabili, stocastici, sequenziali, dinamici, continui, multi-agente, ignoti*

Tipologie di ambiente

	Osservabile?	Deterministico/ stocastico	Episodico/ sequenziale	Statico/ dinamico	Discreto/ continuo	Mono/multi- agente?
Gioco 15	Osservabile	Deterministico	Sequenziale	Statico	Discreto	Mono
Briscola						
Scacchi						
Scacchi con scadenza						
Sudoku						
Taxi driver						

Simulatore di ambienti

Uno strumento software che si occupa di:

- generare stimoli per gli agenti
- raccogliere le azioni in risposta
- aggiornare lo stato dell'ambiente
- [attivare altri processi che influenzano l'ambiente]
- valutare le prestazioni degli agenti

Simulatore

```
function Run-Eval-Environment
(state, Update-Fn, agents, Performance-Fn) returns scores
local variables: scores (a vector of size = #agents, all 0)
repeat
  for each agent in agents do
    Percept[agent] ← Get-Percept(agent, state)
  end
  for each agent in agents do
    Action[agent] ← Program[agent](Percept[agent])
  end
  state ← Update-Fn(actions, agents, state)
  scores ← Performance-Fn(scores, agents, state)
until termination(state)
return scores
```

Struttura di un agente

Agente = Architettura + Programma

Ag: P → Az
percezioni azioni

Il programma dell'agente implementa la funzione Ag

Programma agente

```
function Agente generico (percezione) returns azione
persistent: memoria, la memoria dell'agente
memoria ← AggiornaMemoria(memoria, percezione)
azione ← Scegli-Azione-Migliore(memoria)
memoria ← AggiornaMemoria(memoria, azione)
return azione
```

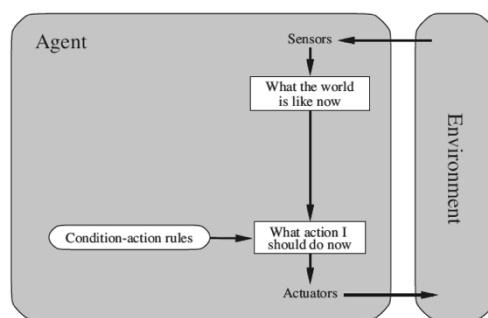
Agente basato su tabella

- La scelta dell'azione è un accesso a una tabella che associa un'azione ad ogni possibile sequenza di percezioni.

Problemi:

1. Per giocare a scacchi tabella con 35^{100} righe!
2. Difficile da costruire
3. Nessuna autonomia
4. Di difficile aggiornamento, apprendimento complesso.

Agenti reattivi semplici



Agenti reattivi - programma

function Agente-Reattivo-Semplice (*percezione*)

returns azione

persistent: regole, un insieme di regole
condizione-azione

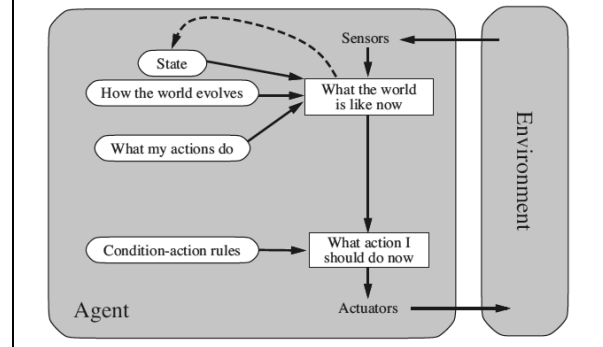
stato ← Interpreta-Input(*percezione*)

regola ← Regola-Corrispondente(*stato*, *regole*)

azione ← *regola*.Azione

return azione

Agenti basati su modello



Agenti basati su modello

function Agente-Basato-su-Modello (*percezione*)

returns azione

persistent: *stato*, una descrizione dello stato corrente
modello, conoscenza del mondo
regole, un insieme di regole condizione-azione
azione, l'azione più recente

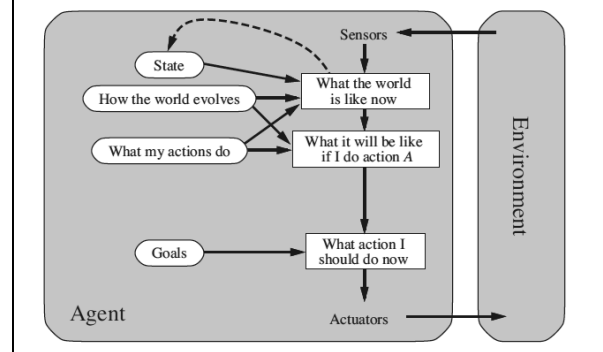
stato ← Aggiorna-Stato(*stato*, *azione*, *percezione*,
modello)

regola ← Regola-Corrispondente(*stato*, *regole*)

azione ← *regola*.Azione

return azione

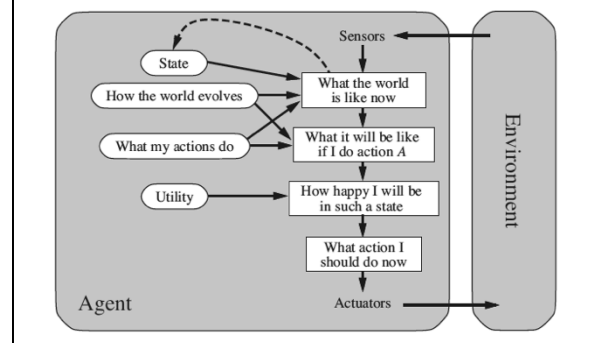
Agenti con obiettivo



Agenti con obiettivo

- Sono guidati da un obiettivo nella scelta dell'azione
 - A volte l'azione migliore dipende da qual è l'obiettivo da raggiungere (es. da che parte devo girare?).
 - Devono pianificare una sequenza di azioni per raggiungere l'obiettivo.
 - Meno efficienti ma più flessibili di un agente reattivo

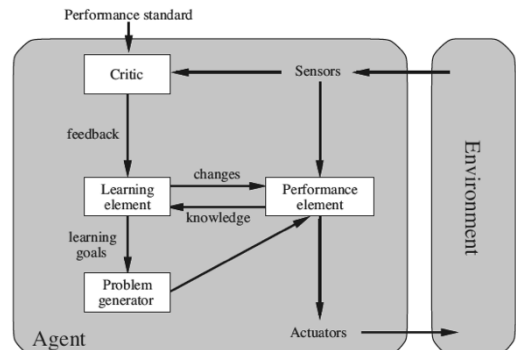
Agenti con valutazione di utilità



Agenti con valutazione di utilità

- Obiettivi alternativi
 - l'agente deve decidere verso quali di questi muoversi.
 - necessaria una funzione di utilità (che associa ad uno stato obiettivo un numero reale).
- Obiettivi più facilmente raggiungibili di altri
 - la funzione di utilità tiene conto anche della probabilità di successo: utilità attesa

Agenti che apprendono



Agenti che apprendono

1. Componente di apprendimento
 - Produce cambiamenti al programma agente
2. Elemento esecutivo
 - Il programma agente
3. Elemento critico
 - Osserva e dà feedback sul comportamento
4. Generatore di problemi
 - Suggerisce nuove situazioni da esplorare

Conclusioni

- Agenti e programmi agente
- Misure di prestazioni
- Classificazione degli ambienti operativi
- Diverse architetture di complessità crescente per i programmi agente
- Tutti gli agenti possono migliorarsi con l'apprendimento