Grundlagen der Künstlichen Intelligenz

Prof. Dr. B. Nebel, Prof. Dr. W. Burgard
Dr. A. Kleiner, R. Mattmüller
Sommersemester 2008

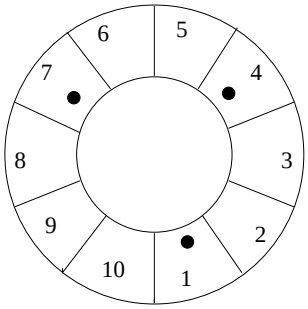
Universität Freiburg
Institut für Informatik

Übungsblatt 12

Abgabe: Freitag, 25. Juli 2008

Aufgabe 12.1 (Bayesian Filtering)

Betrachten Sie die unten abgebildete Welt. Ein Roboter bewegt sich (deterministisch) gegen die Uhrzeigerrichtung entlang eines zirkulären Gangs der in 10 Abschnitte eingeteilt ist. In einigen dieser Abschnitte sind Landmarken angebracht. Befindet sich der Roboter in einem Abschnitt mit Landmarke, detektiert er diese mit einer Wahrscheinlichkeit von 70%. Ist dort keine Landmarke, detektiert er fälschlicherweise eine in 15% der Fälle.



(a) Angenommen, die Position des Roboters sei a-priori nicht bekannt. Berechnen Sie für jeden Abschnitt die Aufenthaltswahrscheinlichkeit des Roboters nach den folgenden Aktionen / Wahrnehmungen:

(i) Der Roboter detektiert eine Landmarke.
(ii) Der Roboter bewegt sich 3 Abschnitte nach vorne.
(iii) Der Roboter detektiert eine Landmarke.
(iv) Der Roboter bewegt sich 4 Abschnitte nach vorne.
(v) Der Roboter detektiert keine Landmarke.

(b) Wie ändert sich die a-posteriori Wahrscheinlichkeitsverteilung, wenn Ihnen eine glaubwürdige Person verrät, dass es dreimal wahrscheinlicher ist, dass der Roboter in einem Abschnitt mit einer ungeraden Kennziffer gestartet ist als in einem mit einer geraden?

(c) Wie ändert sich die Verteilung, wenn Sie zusätzlich annehmen können, dass der Roboter nur in 70% der Fälle die exakte Bewegung ausführt? In 20% der Fälle fährt er einen Abschnitt zu weit, in 10% bleibt er einen Abschnitt zu früh stehen.

Die Übungsblätter dürfen und sollten in Gruppen von drei (3) Studenten bearbeitet werden. Bitte füllen Sie das Deckblatt[1] aus und heften Sie es an Ihre Lösung.

[1] `http://www.informatik.uni-freiburg.de/~ki/teaching/ss08/gki/coverSheet-german.pdf`