チューリングマシン

知能科学

平井 慎一

立命館大学 ロボティクス学科

コンピュータのモデルとなる仮想的な機械

 京み書き
 テープ (

 内部状態 q2
 論理回路

平井 楠一 (立命館大学 ロボティクス学科

知能科学

1 / 21

真一 (立命館大学 ロボティクス学科)

能科学

4 / 21

講義の流れ

- 1 知能とは?
 - コンピュータの知能
 - ロボットの知能
- ② 講義の予定
 - チューリングマシン
 - 暗号
 - グラフと経路計画
 - 確率的手法
 - ニューラルネットワーク
 - 最適化
 - 物体操作
- MATLAB

4 / 21

チューリングマシンで実現できる

チューリングマシン=コンピュータ

アルゴリズム

計算,推論,記憶

チューリングマシンで実現できない

アルゴリズムが<mark>存在しない</mark> プログラムにバグがあるかを判定

アルゴリズムで表現が困難

リンゴの皮を剥く

知能科

2 / 21

5 / 21

コンピュータ vs ロボット

コンピュータの知能

50052834 × 73104492

ロボットの知能

感覚と運動の結合



操作

水温

☑井 慎一 (立命館大学 ロボティクス学科)

知能科学

3 / 21

予定

コンピュータ vs ロボット

コンピュータの知能

50052834 × 73104492

チューリングマシン 記号(シンボル)



はじめに 1回(今日)チューリングマシン 2回暗号 1回グラフと経路計画 3回確率的手法 2回

■ ニューラルネットワーク 2回● 最適化 2回

● 物体操作 2回

ウェブページ

http://www.ritsumei.ac.jp/~hirai/ 講義 ⇒ 2023 年度 ⇒ 知能科学

http://www.ritsumei.ac.jp/~hirai/edu/2023/intelligence/intelligence-j.html

チューリングマシン:停止問題

停止 アルゴリズムの条件 アルゴリズム=チューリングマシンの機能表

停止するか否かを判定するチューリングマシン

入力 チューリングマシンの機能表 出力 停止する or 停止しない

X 存在しない

平井 慎一 (立命館大学 ロボティクス学科)

評価

知能科学

8 / 21

レポート(manaba+R ヘアップロード)

レポート (MATLAB Grader)

manaba+R へのアップロード: pdf ファイルで manaba+R に提出

ファイル名:学籍番号(11 桁半角数字)名前(空白なし).pdf

例えば 12345678901 平井慎一.pdf 12345678901HiraiShinichi.pdf

MATLAB Grader: PC あるいはスマートフォンで解答

MathWorks アカウントを Rainbow アカウントで作成しておく.

https://jp.mathworks.com/mwaccount/register

MATLAB 入門 (日本語)

https://matlabacademy.mathworks.com/jp

平井 慎一 (立命館大学 ロボティクス学科)

日終對後

11 / 21

暗号:公開鍵暗号

RSA 暗号

> 積の計算: 容易 素因数分解: 困難

平井 慎一 (立命館大学 ロボティクス学科

知能科学

9 / 2

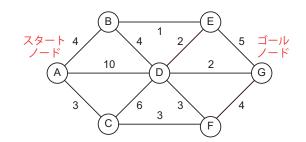
平井 慎一 (立命館大学 ロボティクス学科)

知能科学

12 / 21

14 / 21

グラフと経路計画:最短経路問題



ダイクストラのアルゴリズム

スタートノードからゴールノードに至る最短の経路を求める.

平井 慎一 (立命館大学 ロボティクス学科)

知能科学

10 / 21

平井 慎一 (立命館大学 ロボティクス学科)

13 / 21

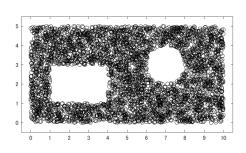
チューリングマシン:停止問題

<mark>停止</mark> アルゴリズムの条件 アルゴリズム=チューリングマシンの機能表

停止するか否かを判定するチューリングマシン

入力 チューリングマシンの機能表 出力 停止する or 停止しない

確率的手法:PRM



移動ロボットの経路を求める.

平井 慎一(立命館大学 ロボティクス学科) 知能科学 11/21 平井 慎一(立命館大学 ロボティクス学科) 知能科学

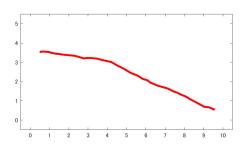
確率的手法: PRM

移動ロボットの経路を求める.

fingertips V fingertips V object

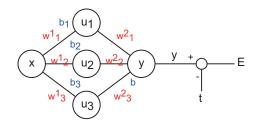
物体操作:把持

確率的手法:PRM



移動ロボットの経路を求める.

ニューラルネットワーク:誤差逆伝搬法



$$u_1 = \sigma(w_1^1 x + b_1)$$

$$u_2 = \sigma(w_2^1 x + b_2)$$

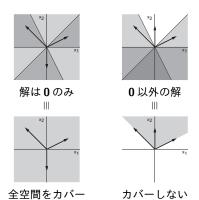
$$u_3 = \sigma(w_3^1 x + b_3)$$

$$y = \sigma(w_1^2u_1 + w_2^2u_2 + w_3^2u_3 + b)$$

MATLABとは

- 🚇 数値計算ソフトウェア
- ② 行列やベクトルを扱うことが可能
- ③ 常微分方程式のソルバー,最適化計算等の関数
- 様々な分野のためのツールボックス(toolbox)
- プログラム、対話的の双方の利用が可能

最適化:線形同次不等式



MATLAB環境

包括ライセンス

立命館大学で MATLAB 包括ライセンスを購入 全 Toolbox 使用可能

MATLAB ソフトウェア配布

https://it.support.ritsumei.ac.jp/hc/ja

平井 慎一 (立命館大学 ロボティクス学科)

MATLAB環境

- MATLAB環境を自分のPCあるいはスマートフォンにインストールする
- サンプルプログラムを講義のウェブサイトで提供
- 小テストの解答,レポートの作成に使う

平井 慎一 (立命館大学 ロボティクス学科)

知能科学

21 / 21