

Modul 1: Human AI Interaction

Individuell innlevering 1

IN5480 - Høst 2018

Madelen H. Ljunggren

Mail: Madelehl@ifi.uio.no

1. Search and find three definitions of AI, describe these briefly. Make references.

Definisjon 1: Russel & Norvig (2016) definerer AI som studiet av agenter som mottar persepter fra miljøet, og utfører handlinger. De utdyper at hver slik agent har en implementert funksjon som kartlegger persept-sekvenser til handling. Som med andre ord kan bety at agentene handler basert på det de oppfatter rundt seg.

Definisjon 2: Luger (2005, s.1) definerer AI som den grenen av datavitenskap som omfatter automatisering av intelligent oppførsel.

Definisjon 3: Britannica (2018) definerer AI som en datamaskin sin evne til å utføre oppgaver ofte knyttet til intelligente vesener (beings). Som vil si at en datamaskin kan utføre oppgaver som vi ser for oss stiller krav til en viss intelligens.

2. Search and find three definitions of Robotics, describe these briefly.

Definisjon 1: Bruno & Oussama (2016) sin definisjon av robotikk baserer seg på definisjonen av robotikk fra 1980-tallet, som sier at robotikk er den vitenskapen som studerer intelligente forbindelser mellom oppfatning og handling. Bruno & Oussama tolker dette som at handlingene til et robotsystem er overlatt til et type "lokomotiv apparat" som gjør at den kan bevege seg rundt i miljøet (hjul, ben, propeller etc.), samt et manipuleringsapparat som gjør at den kan operere med gjenstander i miljøet (armer, kunstige hender etc.).

Definisjon 2: Nettsiden Oxforddictionaries (n.d) definerer robotikk som den delen av teknologi som omhandler design, konstruksjon, drift og bruk av roboter.

Definisjon 3: WhatIs (2005) sin definisjon sier at robotikk er en gren av ingeniørfag som involverer utforming, design, produksjon og drift av roboter, og at feltet overlapper blant annet med elektronikk, datavitenskap og AI.

3. Search and find three definitions of Machine Learning, describe these briefly.

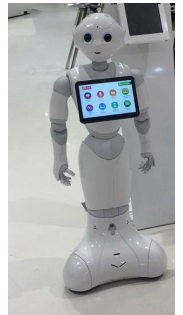
Definisjon 1: Hosch (2018) definerer ML i AI som en disiplin opptatt av implementeringen av dataprogramvare som kan lære autonomt.

Definisjon 2: ML er en del av kunstig intelligens som gir systemer muligheten til å automatisk lære og forbedre basert på erfaring, som vil si uten at det eksplisitt er programmert. (Expert System, 2018)

Definisjon 3: Sinnott (2018) definerer ML som et element av AI, og kanskje selve drivkraften til AI, hvor en datamaskin er programmert med evnen til selvundervisning og å forbedre utførelsen av spesifikke oppgaver. I hovedsak handler ML om å analysere data og bruke det til å lage prediksjoner, hvor den lærer basert på om prediksjonene var riktige eller feil.

4. Write in three to five sentences the relationship between AI and Robotics as you understand this.

Min oppfatning av AI er at det omhandler hvordan datamaskiner kan utvikles til å ha intelligent oppførsel. Jeg ser på robotikk som utvikling av roboter, alt fra ide og design til utvikling. Mine tanker rundt forholdet mellom disiplinene AI og robotikk er at de kan fint kombineres, og at de kanskje overlapper litt, hvor man for eksempel kan utvikle en type robot som har intelligent atferd. Et eksempel på en slik robot er Pepper →



5. Make a text to describe your own definition of AI. Explain briefly this definition.

Jeg ser på AI som den teknologien som gjør det mulig for datamaskiner å være i stand til å løse samme type “tanke-oppgaver” som det den menneskelige hjernen kan gjøre. Min oppfatning er at AI tar sikte på å lage noe som kan tenke som et menneske.

6. Make a drawing of an interaction with an AI - something that you imagine. Describe with some sentences your drawing.

Tegningen illustrerer en person som ringer til banken med skype for å bestille et kredittkort. Banken har implementert en chatbot avatar som tar skype samtalen. Avataren kan gjennom samtalen registrere om kunden er fornøyd eller misfornøyd ut i fra ansiktsuttrykk, tonefall og valg av ord. Hvis kunden viser misnøye settes den over til en menneskelig kundebehandler.



7. Read the article: "On the Subject of Objects: Four Views on Object Perception and Tool Use" by Tarja Susi / Tom Ziemke. Write in your own words one page about the different perspectives on the human relationship with tools.

Hva gjør at vi ser på objekter som verktøy med en spesifikk funksjonalitet? Artikkelen ser på fire ulike teorier om forholdet mellom subjekt og objekt. Objektene i fokus her er hovedsaklig artefakter og verktøy. Til tross for at teoriene ser på samme fenomen, skiller de seg fra hverandre ved noen aspekter, og gir noe ulike perspektiver på problemet.

Functional tone (von Uexkull)

Hvordan vet vi hva ting er for? Uexkull mener at hvis vi ser på subjekt-objekt interaksjonen så krever objektet det han kaller *functional tone*, som er at vi konstruerer vårt eget subjektive univers, hvor objektet forandrer seg når den for et forhold til subjektet. Objektet transformeres til perseptuelle hint eller bilder med en functional tone. Subjektet gjør opp seg en mening om objektet, og vi kan alle ha ulike forhold til objektet. For eksempel så kan jeg se på steiner (objektet) i veien som noe som støtter meg når jeg går, men også bruke samme steiner for å jage bort fugler i hagen. Egenskapene til objektet endrer seg ikke, objektet er det samme, men egenskapene til objektet er perseptuelle hint, og det kan gi forskjellig meninger.

Equipment (Heidegger)

Heidegger viser et ganske likt perspektiv som Uexkull, han fokuserer på ideen om at det er noe mentalt (intensjoner, representasjoner etc.) som utgjør forholdet mellom subjektet og objektet. Et sterkt aspekt ved Heideggers teori er at objekter ikke kan bli sett på isolert, objektet er alltid involvert med andre verktøy, og de kan ikke defineres i form av objektive, kontekstfrie egenskaper. Subjekt og objekt kan heller ikke bli sett på som separate enheter fordi det foreligger et gjensidig forhold mellom de. Måten et verktøyet blir oppfattet på er avhengig av subjektets pågående aktivitet, hvor objektet får sin betydning i den konteksten den er i.

Affordance (Gibson)

Gibson hevder at det er en sammenheng mellom det motoriske og perseptuelle systemet, og at vi tar i bruk omgivelsene på den måten som vi oppfatter dem. Han presenterer konseptet *affordance*, som er de funksjonene et element i landskapet kan tilby individet. Når man oppfatter elementer i landskapet, oppfatter vi hva de kan tilby av funksjoner. For eksempel

slik som barn kan oppfatte et tre i landskapet med hensiktsmessig grensesetting som et objekt som gir mulighet for å klatre.

Entry point (Kirsh)

Kirsh introduserer konseptet *entry points* som brukes som en måte å oppnå kognitive affordances. Entry points inviterer oss til å gjøre noe. Kirsh definerer det som en struktur eller et hint som representerer en invitasjon til å gå inn i et informasjonsrom eller kontoroppgave. Slike hint på kontorer kan være mapper, planner, ark etc. Det folk gjør er at de lager en samling av entry points som forklarer dem hva som skjer, hva som må gjøres i løpet av dagen etc. Entry point kolleksjoner er personlige, slik som hvor mange man trenger, og hva slags type. Strukturen gitt av entry points reduserer kognitive krav, og hjelper mennesker med å forbedre deres ytelse. Entry points kan være objektive (bruker-uavhengig) eller subjektive (bruker-avhengig).

8. Select one of the perspectives from the article, and go into detail when you describe it.

Affordances: referer til relasjoner og ikke egenskaper, det er relasjoner mellom fysiske objekter og et subjekt. Afford står for råd eller "gir et hint". Vi oppfatter hint i landskapet som indikerer muligheter for handling, slik som for eksempel at vi kan se knapper vi kan trykke på, eller håndtak vi kan dra i.

I interaksjonsdesign sammenheng handler kanskje affordance om å utforme, for eksempel knapper, slik at man enkelt skjønner hvordan de skal opereres. At brukeren forstår hvordan den skal brukes, kun ved å se. Gibson foreslår at informasjonen om landskapet blir tilgjengeliggjort gjennom oppfattede mønstre som reflekteres fra overflaten. Affordances er derfor objektive eiendommer i landskapet, objektive på den måte at de er uforandret og alltid der for å oppfattes.

9. Select one other article from module 1, and write with your own words what this article is about.

Artikkel: Interactive robots as social partners and peer tutors for children: A field trial. (Kanda et al, 2004)

Artikkelen undersøker om roboter kan danne forhold til barn, og om barn kan lære av roboter på lik linje som de lærer fra andre barn. Denne ideen ble studert på en japansk grunnskole, hvor elever interagerer med to roboter satt i deres klasserom. Robotene skulle lære elevene å snakke engelsk, hvor elevene derfor ble gitt en engelsk test før de hadde møtt robotene, og

en test etter de hadde integrert med robotene over en periode på 17 uker. Testene ble utført for å se om de hadde lært noe av robotene.

Resultatet tyder på at roboten faktisk oppmuntret/motiverte noen barn til å forbedre engelsken, spesielt de elevene som allerede kunne litt engelsk fra før av. Noen av elevene utviklet sosiale forhold til robotene, og Kanda et al. (2004) viser til at disse funnene støtter argumenter basert på tidligere litteratur om *similarity* og *common ground*; som foreslår at roboter burde bli designet til å ha like attributter og kunnskap som de som skal interagerer med den, og at dette er faktorer som kan være med på å legge til rette for sosiale relasjoner.



Artikkelen støtter også argumenter om at roboter sin påvirkning på individer endres over tid, og at derfor må studere langsiktig interaksjoner for å lære om hvordan vi kan skape effektive robot-partnere. Studiet viser at innvirkningen roboten hadde på elevene ikke viste seg før uke nummer 2. Denne artikkelen presenterer mange interessante funn rundt HRI, men jeg får desverre ikke presentert alle her.

10. Select one documentary or a fictional film, book or game: describe with your own word how interaction with AI is portrayed in this work.

Filmen *i, robot* fra 2004 illustrerer en fremtidsverden der menneskelignende roboter er en del av befolkningen. Filmen handler om en robot som har gjort en forbrytelse som fører til en trussel for menneskeheten.

I 1942 introdusere Isaac Asimov "Three Laws of Robotics":

1. *A robot may not injure a human being or, through inaction, allow a human being to come to harm.*
2. *A robot must obey the orders given it by human beings except where such orders would conflict with the First Law.*
3. *A robot must protect its own existence as long as such protection does not conflict with the First or Second Laws*

Filmen viser et tilfelle der de tre lovene ikke blir fulgt. Jeg vil si at filmen fremstiller AI, i form av en robot, som noe ukjent og truende når den ikke "adlyder" menneskene som har utviklet den. Dette antageligvis på grunn av dens kunstige intelligens.

11. Describe what you understand by autonomy; both human autonomy and machine autonomy.

Jeg ser på menneskelig autonomi som at mennesket kan handle ut fra egen, fri vilje. Som vil si at en person er i stand til å ta egne valg eller utføre handlinger basert på sine egne verdier eller interesser. Slik som f.eks i helsetjenesten hvor vi må gi vårt samtykke for at de skal kunne bruke informasjon om oss. Jeg ser på maskin autonomi som at f.eks roboter har/utfører atferd eller oppgaver med en grad av autonomi. Dette vil si at de kan ta valg eller utføre handlinger selv basert på det de oppfatter. Valgene roboten tar er da ikke kontrollert av mennesket, og roboten trenger ikke hjelp for å ta valgene.

12. When was the term "AI" first coined? Please make a reference.

Begrepet AI ble først brukt av John McCarthy i 1956 da han for første gang holdt den første akademiske konferansen om emnet. (Smith, 2006)

13. Articulate one question for the article "What we talk about when we talk about context" by Paul Dourish in the curriculum.

- 1) Hva mener Paul Dourish er en av hovedbetydning for allestedsnærværende databehandling (ubiquitous computing research)? og hvorfor?
- 2) Hva mener Paul Dourish med tilnærmingene *orderliness from without* og *orderliness from within*?

14. Articulate one question for any other article in the curriculum.

Artikkel: Designing robots with movement in mind (Hoffman & Ju, 2014)

Har du noen eksempler på hvilke problemer/utfordringer som kan komme til spille når vi designer roboter med evnen til å bevege seg rundt i det fysiske rom? og hva er Hoffman & Ju sine tanker rundt dette?

Referanser

Encyclopedia Britannica. (2018). artificial intelligence | Definition, Examples, and Applications. [online] Available at: <https://www.britannica.com/technology/artificial-intelligence> [Accessed 28 Aug. 2018].

Russell, S., & Norvig, P. (2016). Artificial intelligence : A modern approach (3rd ed., Prentice Hall series in artificial intelligence). Boston: Pearson.

Luger, G. (2005). *Artificial intelligence : Structures and strategies for complex problem solving* (5th ed.). Harlow: Addison-Wesley.

Siciliano, Bruno ; Khatib, Oussama. (2016). Springer Handbook of Robotics. Cham: Springer International Publishing.

WhatIs.com. (2018). What is robotics? - Definition from WhatIs.com. [online] Available at: <https://whatis.techtarget.com/definition/robotics> [Accessed 29 Aug. 2018].

William L. Hosch. (2018). Machine learning. *Britannica Online Academic Edition*, Encyclopædia Britannica, Inc.

Expertsystem.com. (2018). What is Machine Learning? A definition - Expert System. [online] Available at: <https://www.expertsystem.com/machine-learning-definition/> [Accessed 30 Aug. 2018].

Sinnott, N. (2018). How Machine Learning Is Changing the World -- and Your Everyday Life. [online] Entrepreneur. Available at: <https://www.entrepreneur.com/article/312016> [Accessed 30 Aug. 2018].

Smith, C. (2006). The history of Artificial Intelligence. Chapter 1. Available at: <https://courses.cs.washington.edu/courses/csep590/06au/projects/history-ai.pdf> [Accessed 29 Aug. 2018].

Susi, T., Ziemke, T., 2005. On the Subject of Objects: Four Views on Object Perception and Tool Use. 13, 6–19. <https://doi.org/10.31269/triplec.v3i2.19>

Dourish, P. (2004). What we talk about when we talk about context. *Personal and Ubiquitous Computing*, 8(1), 19-30.

Hoffman, G. and Ju, W. (2014). Designing Robots With Movement in Mind. *Journal of Human-Robot Interaction*, 3(1), p.89.

Kanda, Hirano, Eaton, & Ishiguro. (2004). Interactive Robots as Social Partners and Peer Tutors for Children: A Field Trial. *Human-Computer Interaction*, 19(1-2), 61-84.