

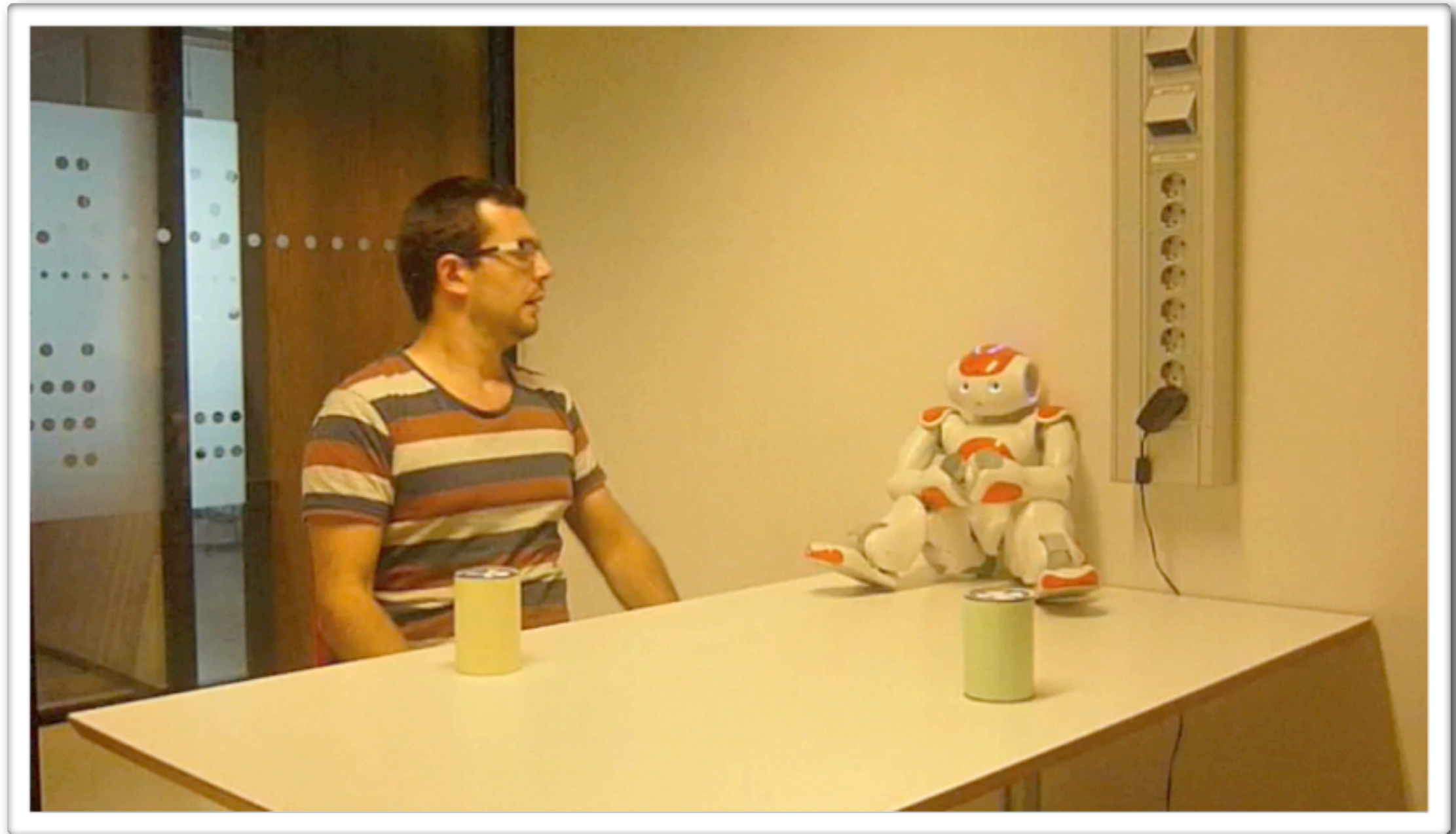
Lenny, en robot som lærer å snakke

Pierre Lison
University of Oslo



Eksempel på interaksjon

Eksempel på interaksjon



Læring under tilsyn

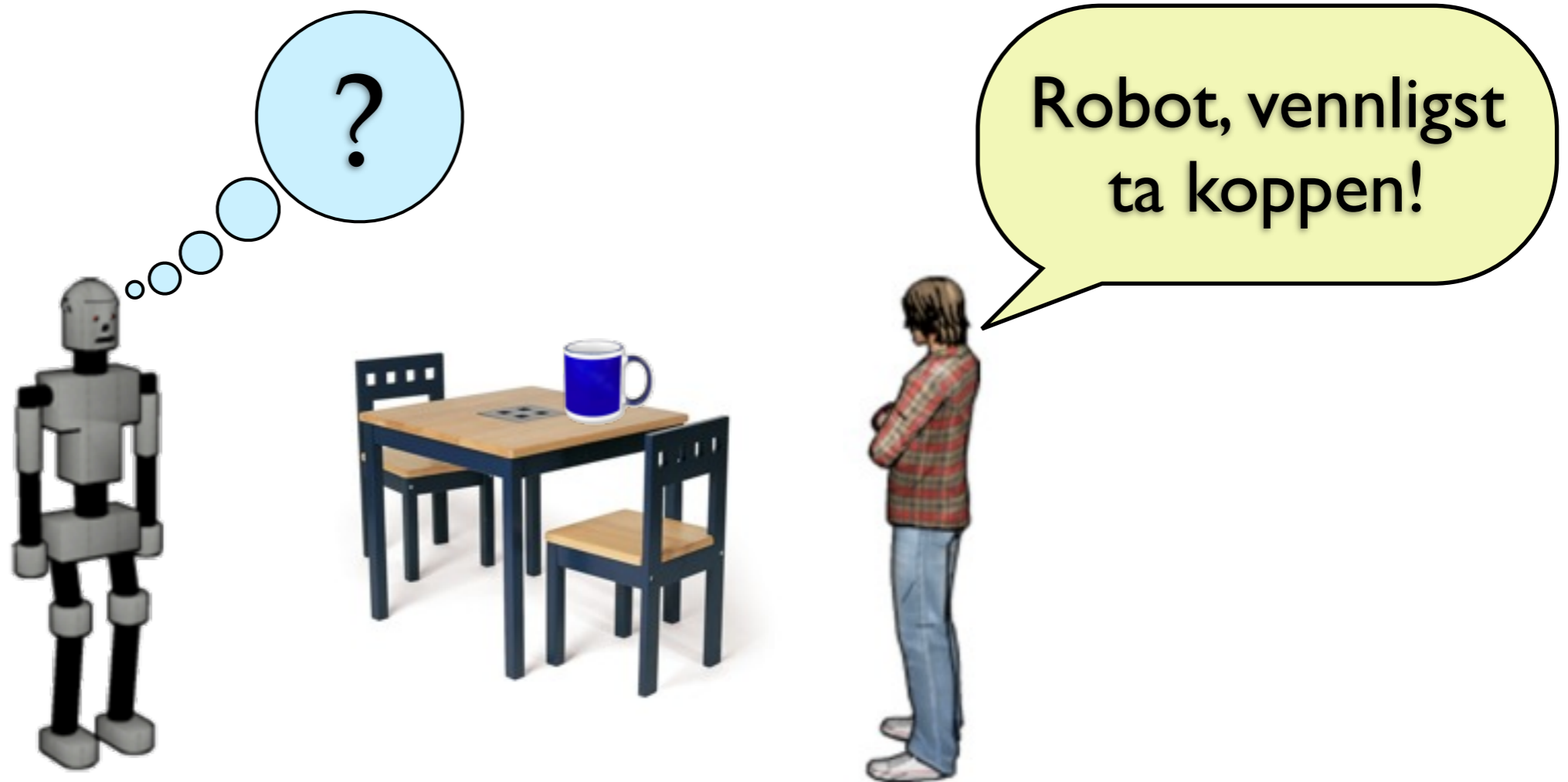


Læring under tilsyn



Robot, vennligst
ta koppen!

Læring under tilsyn



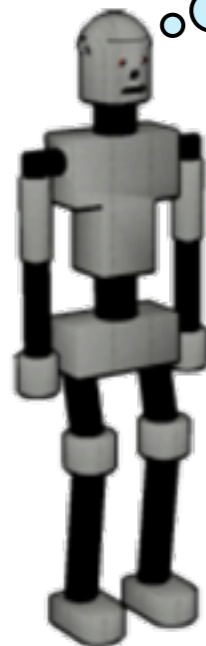
Læring under tilsyn



Her må du si: «Ja, jeg gjør det med en gang»,
gå i retning av koppen, og grip den

?

Robot, vennligst
ta koppen!



Læring under tilsyn



Her må du si: «Ja, jeg gjør det med en gang»,
gå i retning av koppen, og grip den

Ja, jeg gjør det
med en gang!

Robot, vennligst
ta koppen!



Erfaringsbasert læring



Erfaringsbasert læring



Robot, vennligst
ta koppen!

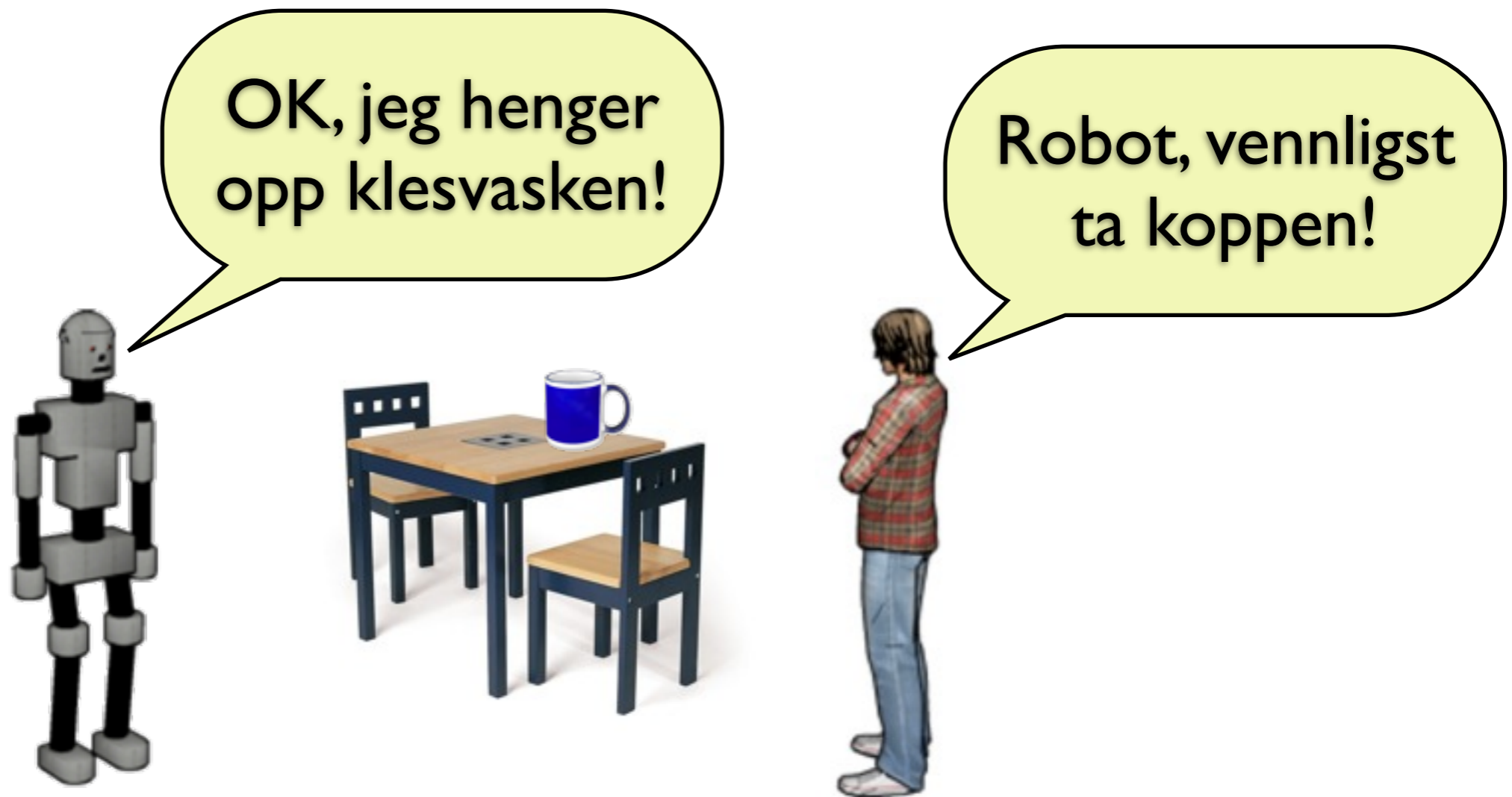
Erfaringsbasert læring

*Jeg er ikke sikker på
hva jeg skal gjøre.... men jeg
prøver noe likevel!*

Robot, vennligst
ta koppen!



Erfaringsbasert læring



Erfaringsbasert læring



Utfordringer

- Støy og feil
- Flertydigheter
- Ikke-verbale signaler (gest, holdning, blikk)
- Generalisering av erfaring og kunnskap

Konklusjon

Konklusjon

I stedet for å kreve at mennesker blir stadig mer *datakyndige*, bør vi prøve å bygge maskiner som er mer *menneskekyndige*

Konklusjon

I stedet for å kreve at mennesker blir stadig mer *datakyndige*, bør vi prøve å bygge maskiner som er mer *menneskekyndige*



Og for å få til dette, må disse maskinene forstå *vårt eget språk*