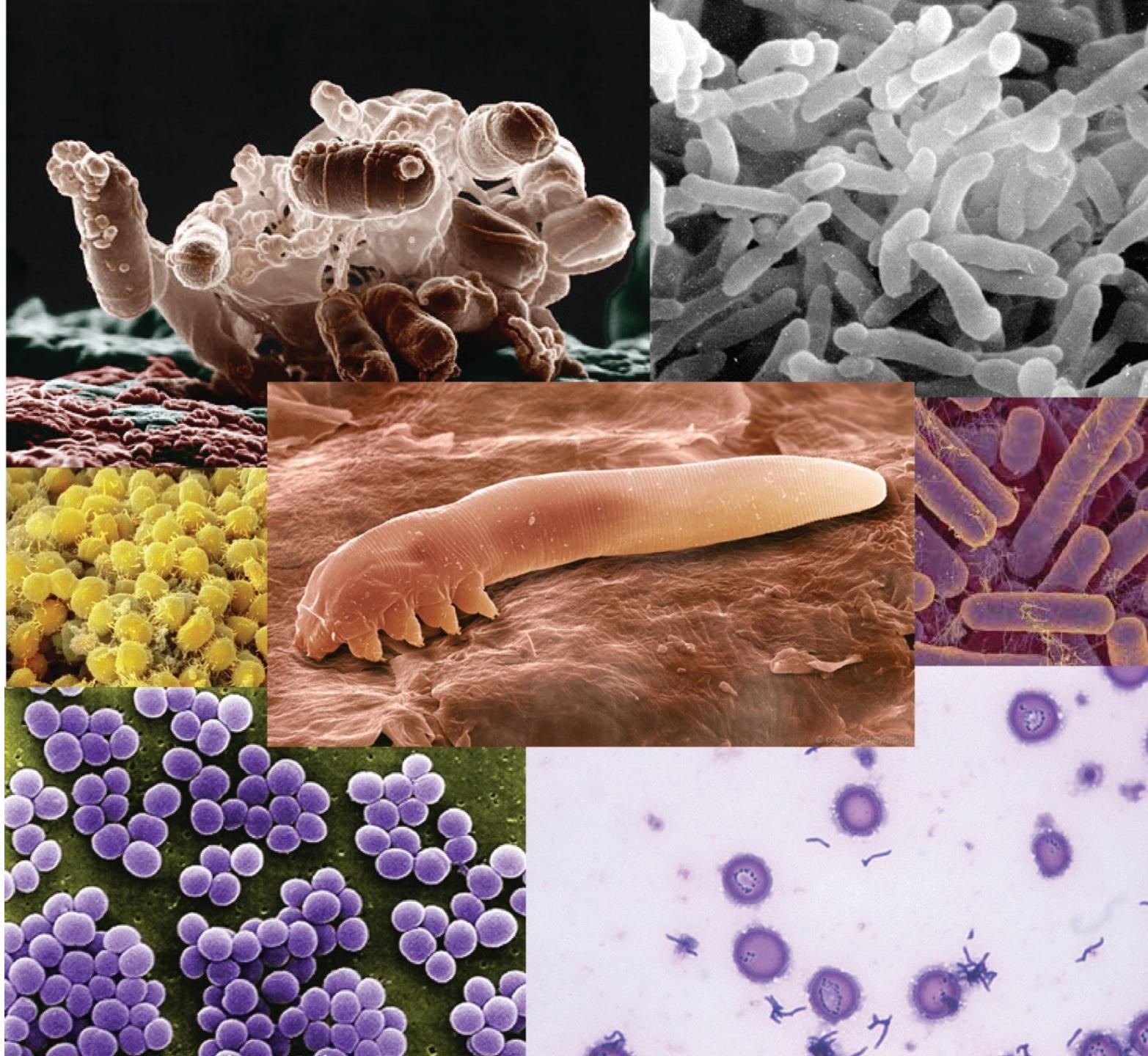


Modelovanje evolutivnih inovacija kod samo-organizovanih sistema i mogućnosti primene u robotici i nanomedicini

Igor Balaž

Prirodno-matematički fakultet, Departman za Fiziku
Univerzitet u Novom Sadu



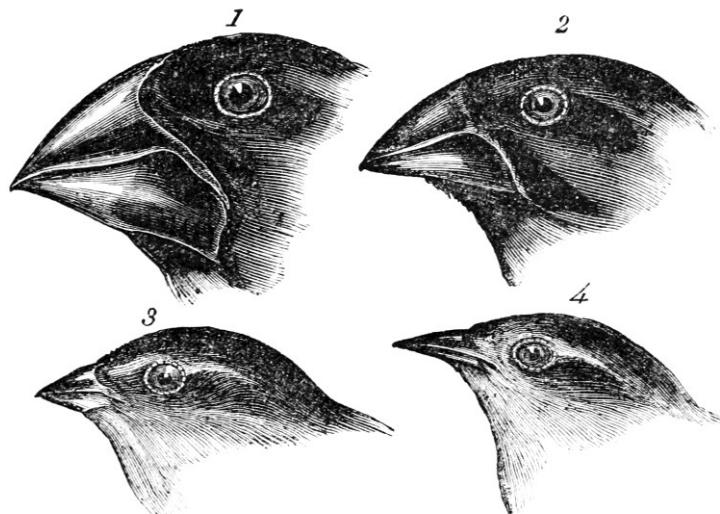


EVOLUCIJA

adaptacije

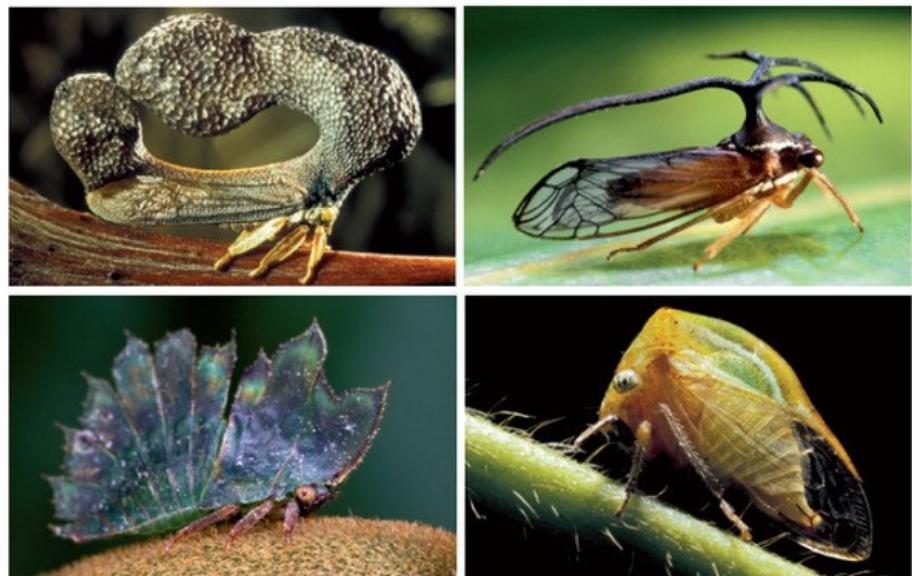
+

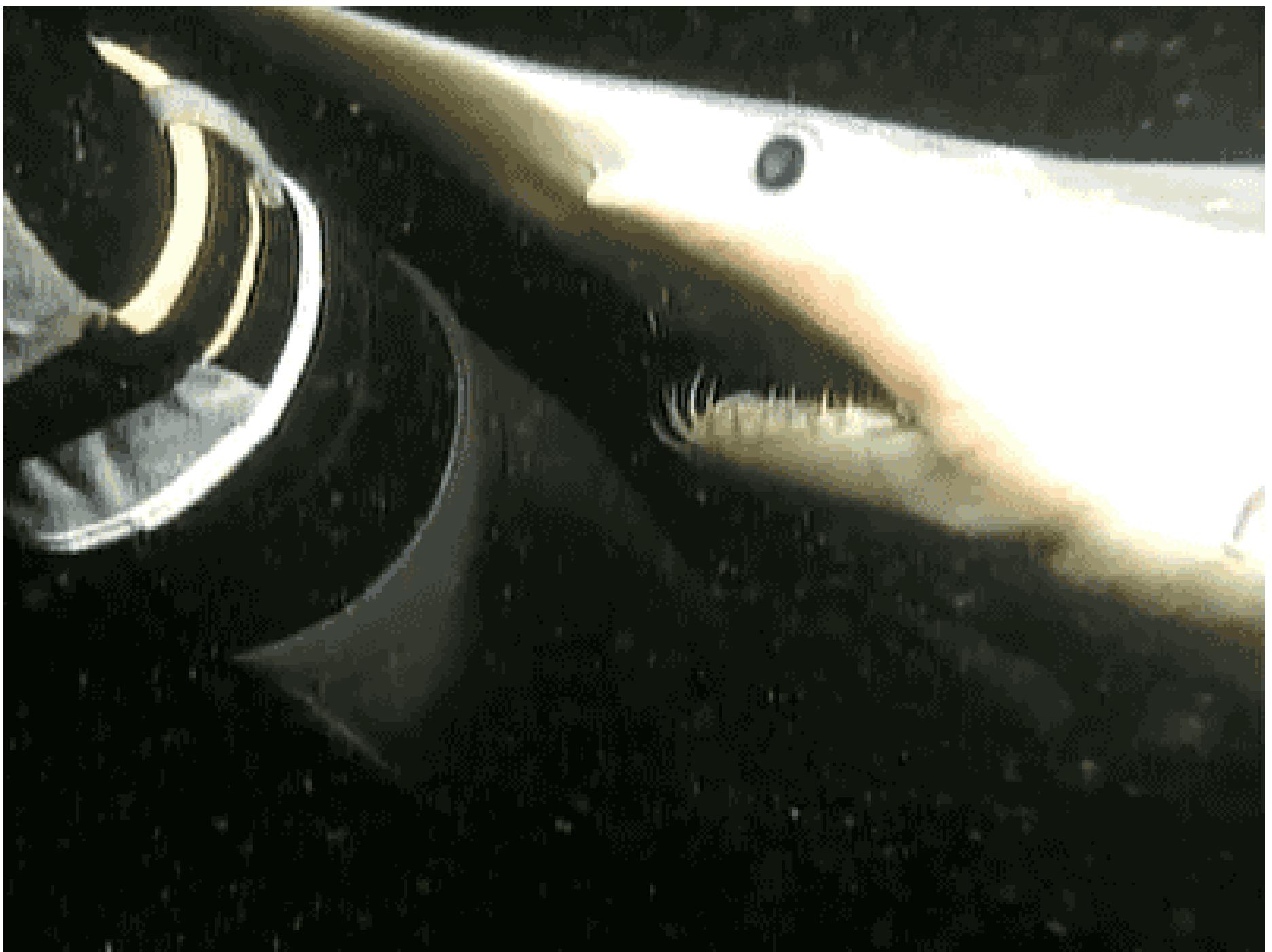
inovacije

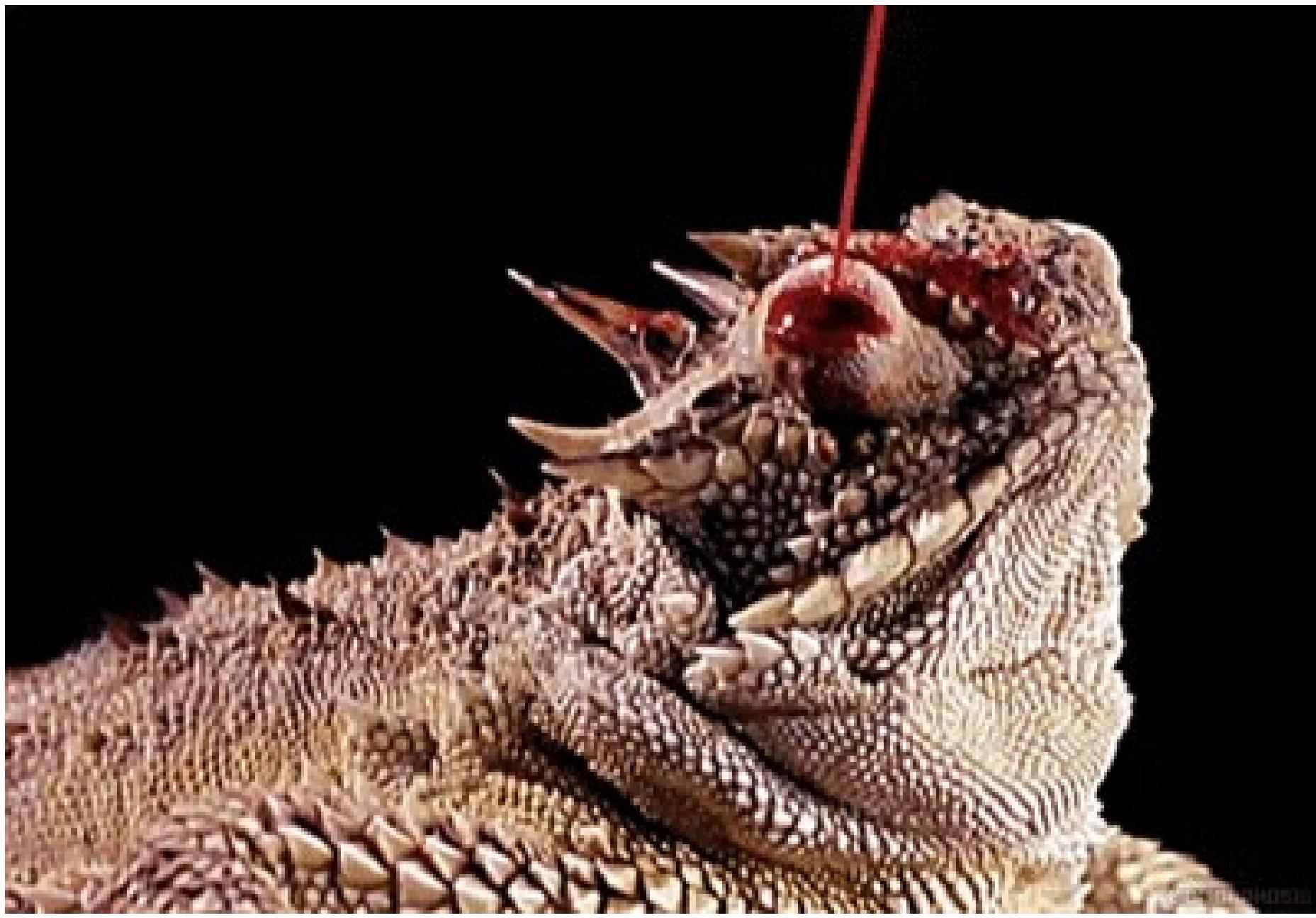


1. *Geospiza magnirostris*.
3. *Geospiza parvula*.

2. *Geospiza fortis*.
4. *Certhidea olivacea*.









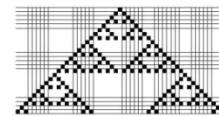
Biološki-inspirisani modeli

KONCEPTI



PRIMENE

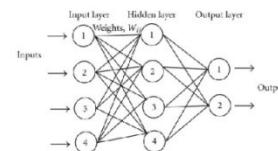
ćelijski automati



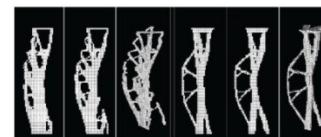
swarm intelligence



veštacke neuronske mreže



evolucioni algoritmi



klasifikacije



adaptabilni sistemi koji su sposobni da uče

REZULTAT

&

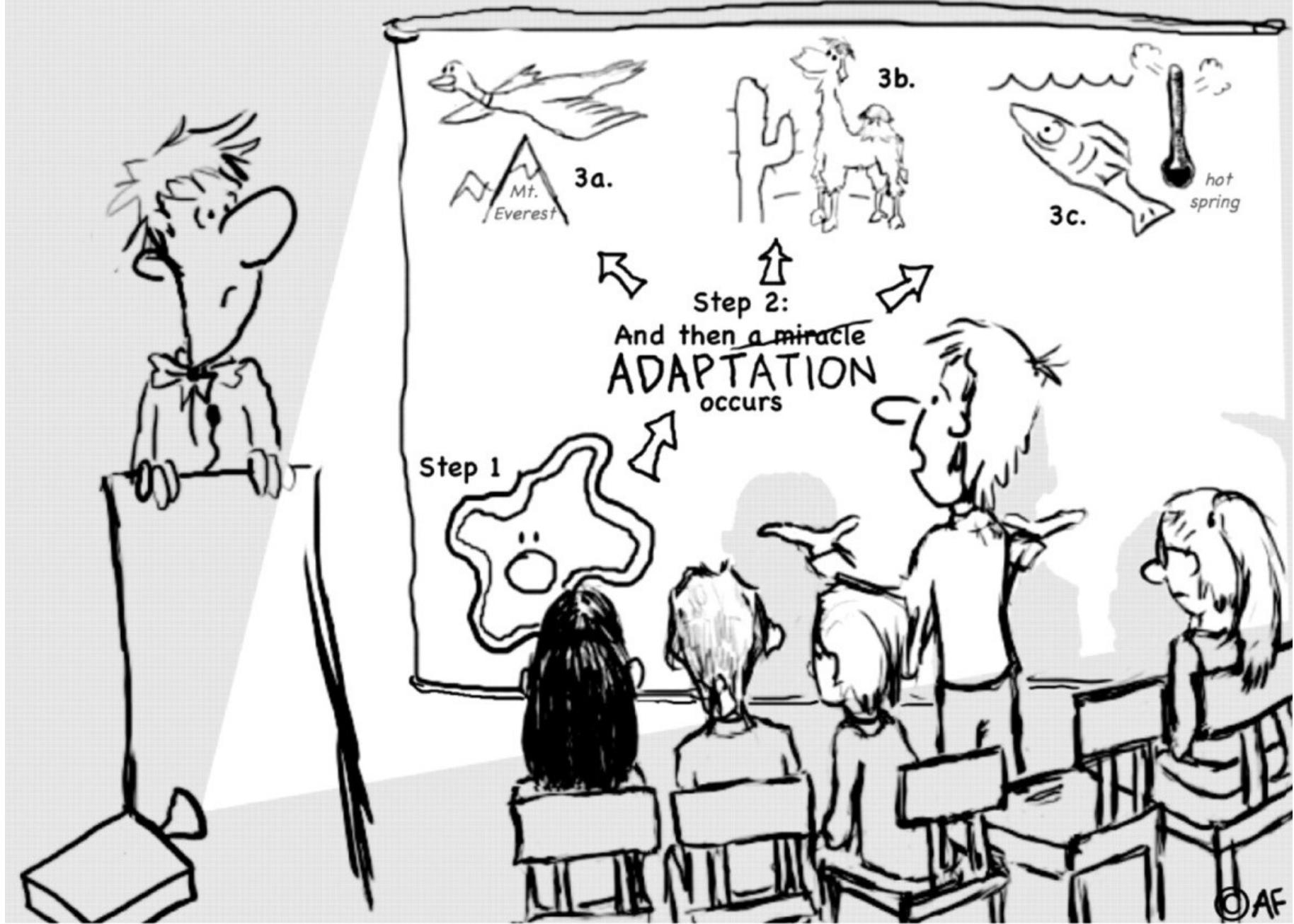
bez mogućnosti da proizvedu inovativna rešenja

Polazne pretpostavke postojećih modela

- predefinisan skup dopuštenih struktura
- šum = smetnja
- delovi sistema su neophodni za funkcionisanje
- Sistem je izgrađen na osnovu plana, svaka funkcija je jasno definisana i ima jasan cilj

Stvarno stanje

- potencijalno neograničena heterogenost
- šum je integralni deo funkcionisanja
- ciklična razgradnja i ponovna izgradnja
- nema centralizovanog plana, nema predefinisanih funkcija niti predefinisanih ciljeva



"...but Professor sir...how about some more detail on Step 2?"

Samo-organizovanje

- Spontano pojavljivanje uredjenosti kao posledica lokalnih interakcija
(uredjenost – postojanje korelacije u sistemu sastavljenom od mnogo čestica/delova)
- različiti konteksti = različiti formalizmi
(termodynamicki sistemi daleko od ekvilibrijuma (formiranje zvezda i galaksija), reakciono-difuzioni sistemi, ...)

Šum

- Uobičajeni tretman: $x_{t+1} = f(x_t) + \omega(t)$
- Biološki organizmi:

$$x_{t+1} = (\Phi, \omega)$$

$$\Phi = \{f_1, f_2, f_3, \dots, f_n\}$$

$$\Omega = \{\omega_1, \omega_2, \omega_3, \dots, \omega_n\}$$

$$x = \omega_1 \begin{pmatrix} f_1 & f_2 & f_3 & \cdot & f_n \\ p_{11} & p_{12} & p_{13} & \cdot & p_{1n} \end{pmatrix}$$
$$\omega_2 \begin{pmatrix} p_{21} & p_{22} & p_{23} & \cdot & p_{2n} \end{pmatrix}$$
$$\omega_3 \begin{pmatrix} p_{31} & p_{32} & p_{33} & \cdot & p_{3n} \end{pmatrix}$$
$$\cdot \begin{pmatrix} \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{pmatrix}$$
$$\omega_n \begin{pmatrix} p_{m1} & p_{m2} & p_{m3} & \cdot & p_{mn} \end{pmatrix}$$

Inverzni pristup modelovanju

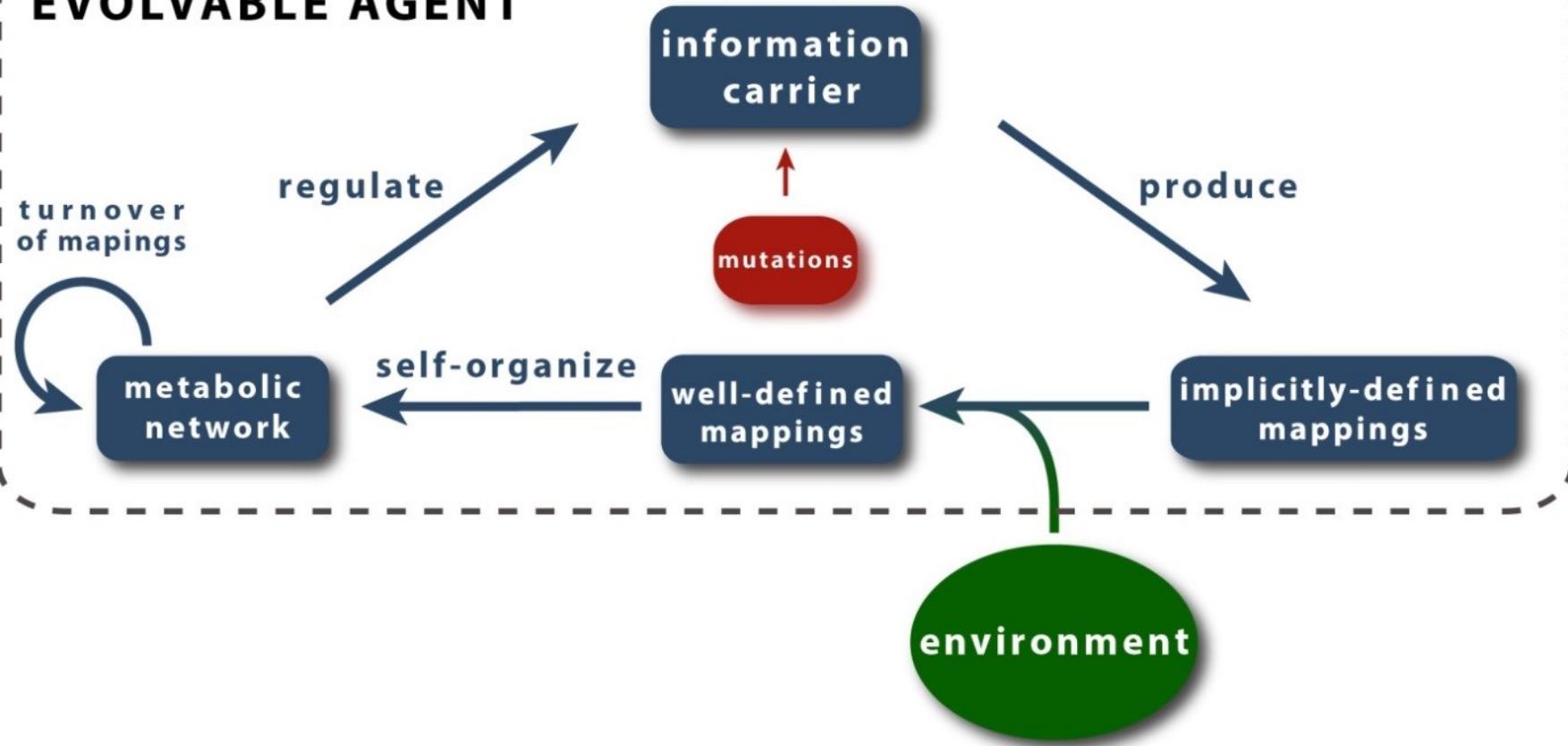
- (*prvo-struktura*) nasuprot (*prvo-funkcija*)
- slobodno kreiranje funkcija

$$f \subset A \times B$$

$$A \times B = \{(a, b) \mid a \in A, b \in B\}$$

- agenti i njihovo funkcionisanje nije predefinisano

EVOLVABLE AGENT



Evolvable platform for designing cancer treatment strategies using nanoparticles



