```
token = x token[0]
 movie path = f'movie/{token}.mp4"
 temp_movie_path = f"moviel{token}_temp.mp4"
 image path = f
 with open(imag
                                               e.read())
                                               mp_movie_path)
 MovieMaker.ima
                                                p/{token}/"}
         '/api/create github movie/"
                                                      1280, height: int = 720
                                                       -> dict:
                                                      nd take a screenshot.
    ram url: URI
   ram targets.
   ram height: Browser height
   am limit_height: Max scroll height
:param catch: if catch is true, check saved movie is suitable.
:return: Git 進捗報告して、いせんトのデバック、
targets = targets sp.t(公開, コードレビューなど
if len(url) == 0:
  raise HTTPException(status_code=400_dotail="UPL is
```

#### 自律機械知能 P-AMI<Q> の 実装設計について

2023/12/07 ML集会主催 GesonAnko

#### 自己紹介



- げそん (GesonAnko)
  - X (旧Twitter)@GesonAnkoVR
- ML集会 主催

自律機械知能の研究開発

PythonでML関係ツールの作成

最近 VRChatに P-AMI<Q>っていう自律機械知能を作ったよ。



#### 目次



- 1. 自律機械知能 P-AMI<Q> の概論
- 2. 実装設計について
- 3. 告知



# 自律機械知能 P-AMI<Q>の 根据 根据 P-AMI<

#### 自律機械知能 (AMI) とは?



## 自律動作する機械でできた知能のこと。

- 自律性 ある系の中で、定められた目的に従って動作し続けること
  - 系とは?AMIとその周りの環境のこと
  - 目的は?自律性の方向報酬によって定められる(強化学習の場合)



#### P-AMI<Q>: ぱみきゅーとは?



#### 好奇心ベースの原始自律機械知能

Primitive Autonomous Machine Intelligence based on  $\mathbb{Q}(Cu)$  riosity.

#### 自律性

• 系 : VRChat

・目的:探索(好奇心)←今回は話さないよ

#### 原始性

• 必須パーツのみのシンプルな構成

#### 入出力は一種類

• 入力: 映像

• 出力: 移動







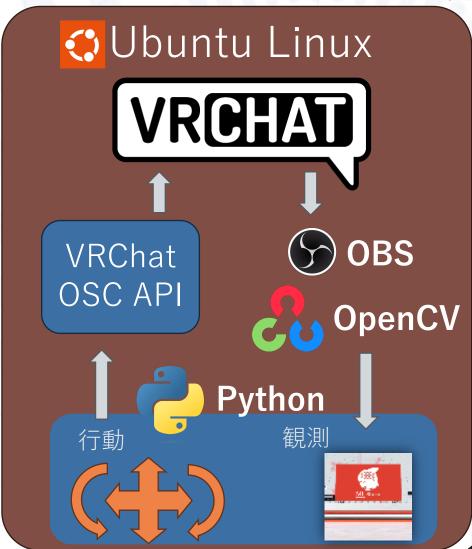
#### VRChatにAMIを作るには?



#### Linux上にPythonで構築

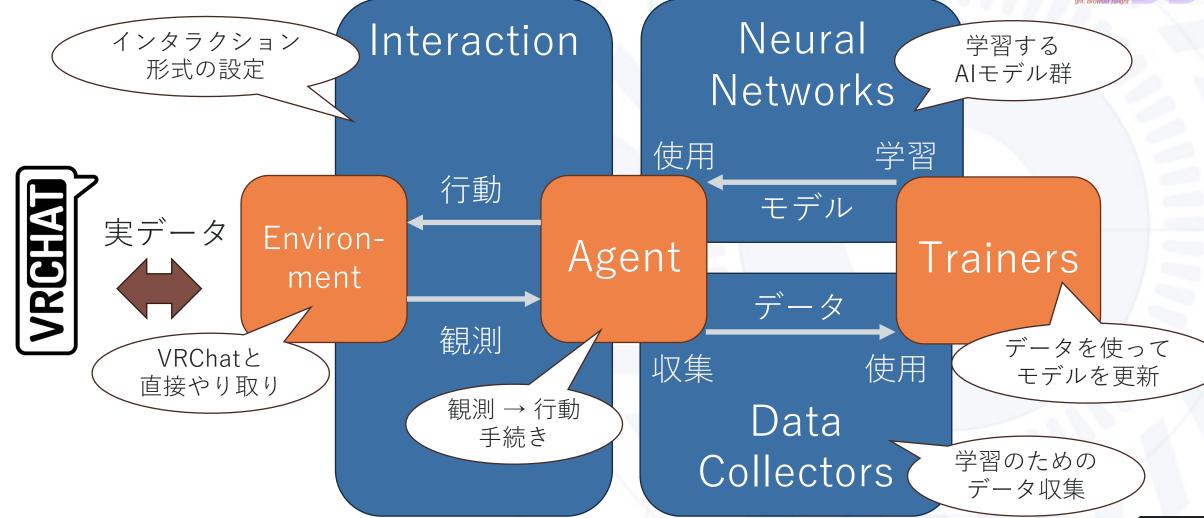
- 映像の取得 VRChatをOBSでキャプチャ OpenCVで読取り
- 行動の送信
   "OSC as Input Controller"で操作 前後左右の移動、水平回転

- 一つのVRChatterとして
  - 専用のPC
  - VRCアカウント作成



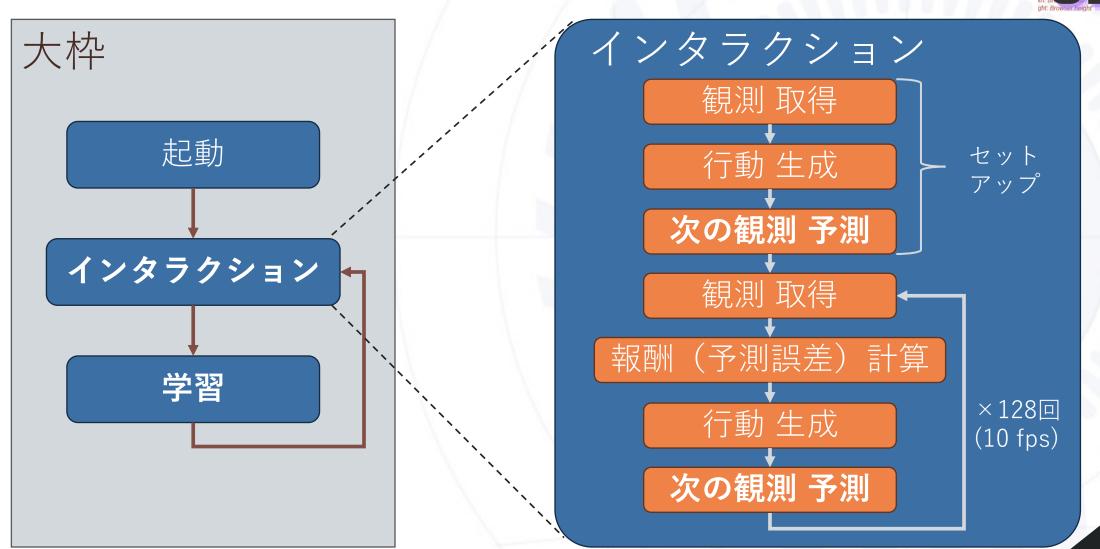
#### P-AMI<Q>の構成パーツは?





#### 処理の手続きは?







# 実裝設計

#### 設計思想



- 壊れても必ず直せるコードを。
  - もう二度と、彼ら機械知能を失わないように。

- パーツを分ける。独立させる。
  - 誰かと一緒に作りやすいように。
  - 並行作業を可能に。

生まれてくる機械知能を大切にしたい。 多くの人と彼らを迎えたい。

#### 今日話すところ





Interaction

観測

観測 → 行動

手続き

Neural **Networks** 

モデル

学習する AIモデル群

使用 行動

学習

使用

実データ /RG

Environment

VRChatと 直接やり取り

時間がないので、 Environment だけ… Agent

データ

収集

Data

Collectors

Trainers

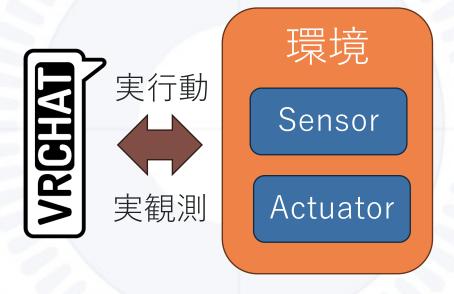
データを使って モデルを更新

学習のための データ収集

#### Environment (環境)



- 役割
  - 観測を取得し、前処理する。
  - 行動を実際に、作用させる。
- VRChatとAgent間の仲介役
  - AgentはVRChatの仕様を気にしない。



#### インタラクションループ



EnvironmentとAgentの観測と行動のやり取り

```
def mainloop(self):
    """Interact with environment for num_steps."""
    for _ in range(self.num_steps):
        obs = self.environment.observe()
        action = self.agent.step(obs)
        self.environment.affect(action)
```

#### Environmentクラス



• 内部処理はセンサーとアクチュエータに任せる

```
def observe(self) -> torch.Tensor:
    return self.sensor.read()

def affect(self, action: torch.Tensor) -> None:
    self.actuator.operate(action)
    self.adjust_interval()
```

↑行動を作用させる待ち時間

#### Sensor & Actuator



Sensor.read()

```
return torch.from_numpy(self.camera.read()).clone().permute(2, 0, 1) / 256.0
```

Actuator.operate()

```
def operate(self, action: torch.Tensor) -> None:
    _action = action.detach().cpu().numpy().tolist()
    self.actuator.command(_action[0], _action[1], _action[2])
```

- VRChat IO
  - ・実際のIO処理は全てこのライブラリが担う。
  - 別のライブラリとして独立





## 注目ポイント

#### 注目ポイント



- 抽象的な階層構造
  - エラーの原因を特定しやすい。
  - ・修正の影響範囲がわかりやすい。

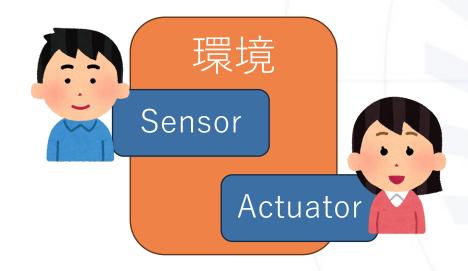
エントリーポイント インタラクションループ Observe, Affect :

壊れても、直しやすい!

#### 注目ポイント



- 小さなパーツの組み合わせ
  - 拡張性が高い
  - 独立性: それぞれのパーツは他のパーツを気にしなくていい



### 複数人で作業ができる!

※抽象クラスでインターフェイスを統一してます



まとめ

#### まとめ



• VRChatに自律機械知能 P-AMI<Q>を実装したよ

- Linux上で動いているよ。
  - 入力は OBS & OpenCV
  - 出力は OSC as Input Controller

- 設計ポイント
  - ・ 抽象的な階層構造で 壊れても直しやすく
  - 小さなパーツに分解して、共同作業を可能に

#### ソースコード



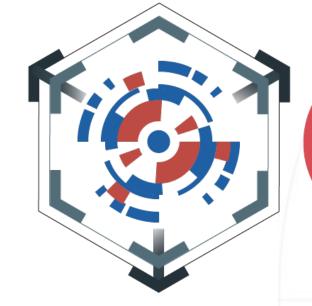
GitHub: MLShukai/PrimitiveAMI





# 告知





# Virtual 2023 Vonference

12/9 (土) 出ます!

口頭発表 10:00 ~ ポスターセッション B会場 ルーム2 コアタイム 13:30 - 14:00



ぱみきゅーは一体どう成長したのか!? 詳しくはバーチャル学会で。

## 聴講申し込みを忘れずに!

