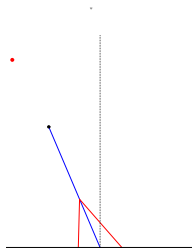
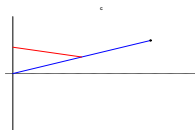
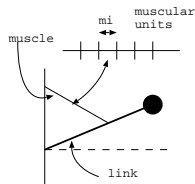
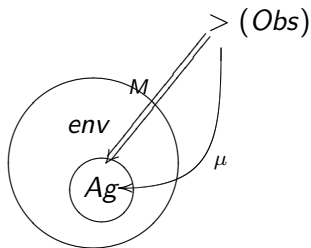


Autonomous Agents and Multi-Agent Systems, MAP-I

Módulo em *Modelação Cognitiva* (teóricas para Novembro)

Agentes Corpóreos Com Redes Neuronais Recorrentes



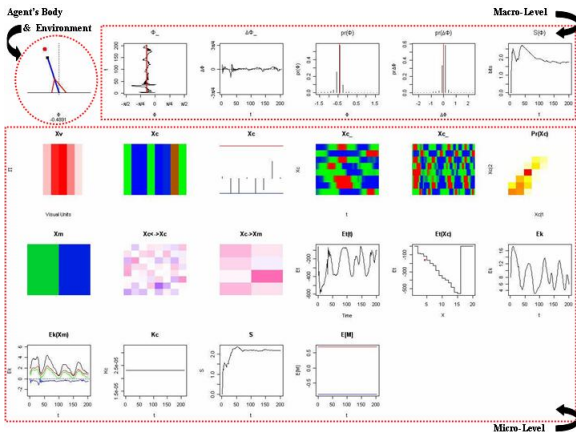
Autonomous Agents and Multi-Agent Systems, MAP-I

Programa:

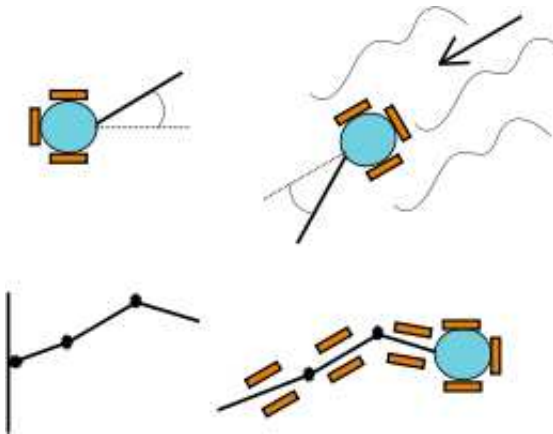
- ▶ [Aula 1] Caracterização Formal dos Sistemas Cognitivos
- ▶ [Aula 2] Introdução às Redes Neurais de Hopfield
- ▶ [Aula 2] Modelos de Redes Neurais Recorrentes para Modelação Cognitiva
- ▶ [Aula 3+4] Modelos de RNR para Tarefas de Coordenação Sensorio-Motórica:
 - ▶ Controle Muscular e Propriocepção
 - ▶ Atenção Visual
 - ▶ Percepção Visual
 - ▶ Manipulação
 - ▶ Locomoção
 - ▶ Navegação

Trabalhos Práticos

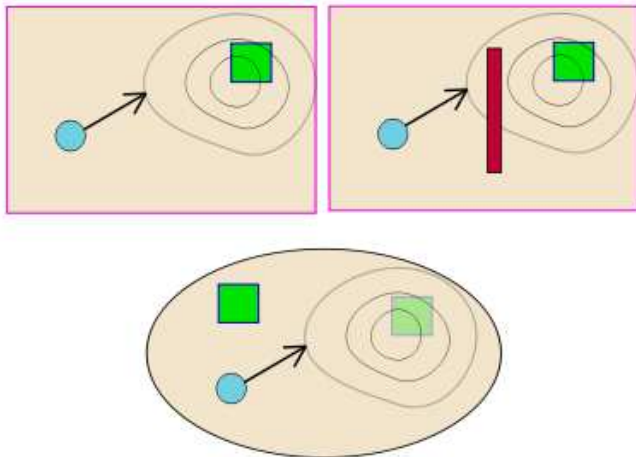
- ▶ Construção de um simulador (em R)
- ▶ Estudo do comportamento do modelo
- ▶ Análise de Sensibilidade
- ▶ Experimentar com variações do modelo (e iterar)



TP-CM.1 — Modelação da Orientação e Locomoção de Estruturas Flageladas e Cordatas



TP-CM.2 — Modelação do Comportamento de Localização e Navegação de Roedores



TP-CM.3 — Modelação da Batida de Asa e Estabilidade de Voo em Animais Voadores

