

Systèmes multi-agents

Cours 5 - Agents logiques et hybrides

Douge AHMADOUN

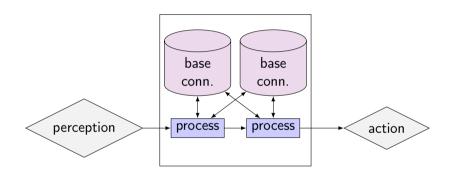
douae.ahmadoun@gmail.com - douae.ahmadoun@safrangroup.com

Ingénieure de recherche en IA

RAPPEL DES ÉPISODES **PRÉCÉDENTS**

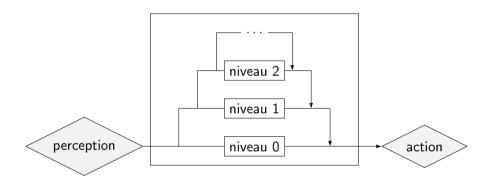
Agent cognitif

Agent cognitif



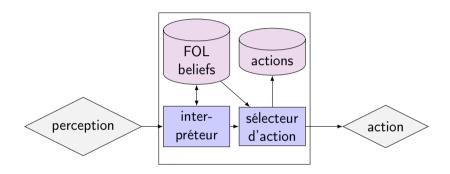
Agent réactif

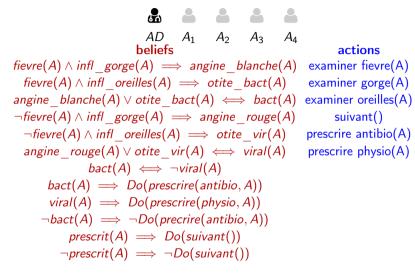
Agent réactif

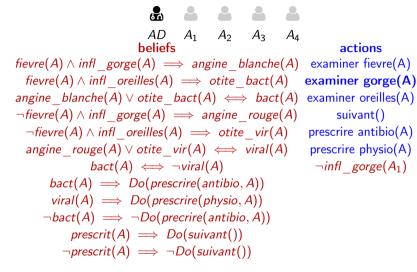


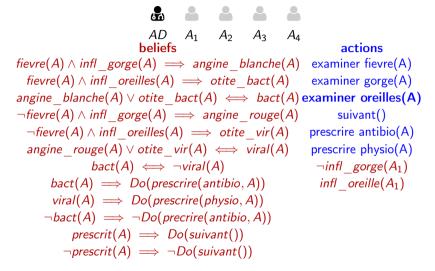
AGENTS LOGIQUES

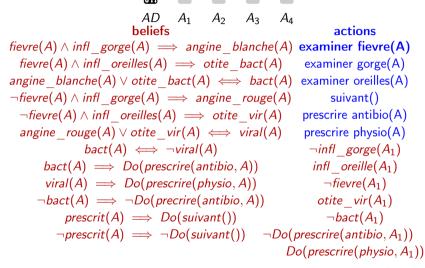
Architecture générale











7 / 25

$$\begin{array}{c} AD \quad A_1 \quad A_2 \quad A_3 \quad A_4 \\ \textbf{beliefs} & \textbf{actions} \\ \textit{fievre}(A) \land \textit{infl}_\textit{gorge}(A) \implies \textit{angine}_\textit{blanche}(A) & \text{examiner fievre}(A) \\ \textit{fievre}(A) \land \textit{infl}_\textit{oreilles}(A) \implies \textit{otite}_\textit{bact}(A) & \text{examiner gorge}(A) \\ \textit{angine}_\textit{blanche}(A) \lor \textit{otite}_\textit{bact}(A) \iff \textit{bact}(A) & \text{examiner oreilles}(A) \\ \neg \textit{fievre}(A) \land \textit{infl}_\textit{gorge}(A) \implies \textit{angine}_\textit{rouge}(A) & \text{suivant}() \\ \neg \textit{fievre}(A) \land \textit{infl}_\textit{oreilles}(A) \implies \textit{otite}_\textit{vir}(A) & \text{prescrire}_\textit{antibio}(A) \\ \textit{angine}_\textit{rouge}(A) \lor \textit{otite}_\textit{vir}(A) \iff \textit{viral}(A) & \text{prescrire}_\textit{physio}(A) \\ \textit{bact}(A) \iff \neg \textit{viral}(A) & \neg \textit{infl}_\textit{gorge}(A_1) \\ \textit{bact}(A) \implies \textit{Do}(\textit{prescrire}(\textit{antibio},A)) & \textit{infl}_\textit{oreille}(A_1) \\ \textit{viral}(A) \implies \textit{Do}(\textit{prescrire}(\textit{entibio},A)) & \neg \textit{fievre}(A_1) \\ \neg \textit{bact}(A) \implies \neg \textit{Do}(\textit{preccrire}(\textit{antibio},A)) & \textit{otite}_\textit{vir}(A_1) \\ \textit{prescrit}(A) \implies \neg \textit{Do}(\textit{suivant}()) & \neg \textit{bact}(A_1) \\ \neg \textit{prescrit}(A) \implies \neg \textit{Do}(\textit{suivant}()) & \neg \textit{Do}(\textit{prescrire}(\textit{antibio},A_1)) \\ \textit{Do}(\textit{prescrire}(\textit{physio},A_1)) & \textit{Do}(\textit{prescrire}(\textit{physio},A_1)) \\ \end{pmatrix}$$

7 / 25

Implémentations

Agent Oriented Programming & AGENTO (Shoham, 1993)

Implémentation d'un agent logique accessible

- Composants :
 - ensemble de croyances,
 - capacités (i.e. actions),
 - engagements,
 - règles d'engagement.
- Comportement de l'agent basé sur les règles d'engagement :

```
regle\_engagement: (message, croyance) \rightarrow engagement
```

- Messages :
 - request/unrequest : changement d'engagement,
 - inform : changement de croyances.
- Actions privées ou communicatives (messages).



Logique temporelle (FOL + opérateurs temporels) :

- ullet $\Box \phi$: ϕ sera toujours vrai
- ullet ϕ : ϕ a toujours été vrai
- $\circ \phi$: ϕ sera vrai au prochain pas de temps
- $\mathbf{O}\phi$: ϕ était vrai au dernier pas de temps
- $\Diamond \phi$: ϕ sera vrai à un moment dans le futur
- $\diamond \phi$: ϕ a été vrai à un moment dans le passé
- $\phi U \psi$: ϕ est vrai jusqu'à ce que ψ soit vrai
- $\phi W \psi$: ϕ est vrai à moins que ψ soit vrai
- $\phi S \psi$: ϕ est vrai depuis que ψ est vrai
- $\phi Z \psi$: ϕ est ou sera vrai à partir du moment où ψ est ou sera vrai



Exemples:

 « Si on vient de me demander la ressource r, je donne la ressource r au pas de temps suivant »

 « Si on vient de me demander la ressource r, je fournis la ressource r jusqu'à ce qu'on me demande d'arrêter »

ullet « Si j'ai fourni la ressource r, r ne sera plus jamais disponible ${f *}$

Exemples:

- « Si on vient de me demander la ressource r, je donne la ressource r au pas de temps suivant »
- $Odemande(r) \implies Ofournit(r)$
- « Si on vient de me demander la ressource r, je fournis la ressource r jusqu'à ce qu'on me demande d'arrêter »

ullet « Si j'ai fourni la ressource r, r ne sera plus jamais disponible ${f *}$

Exemples:

- « Si on vient de me demander la ressource r, je donne la ressource r au pas de temps suivant »
- $Odemande(r) \implies Ofournit(r)$
- « Si on vient de me demander la ressource r, je fournis la ressource r jusqu'à ce qu'on me demande d'arrêter »
- $Odemande(r) \implies fournit(r) \ U \ stop(r)$
- ullet « Si j'ai fourni la ressource r, r ne sera plus jamais disponible \gg

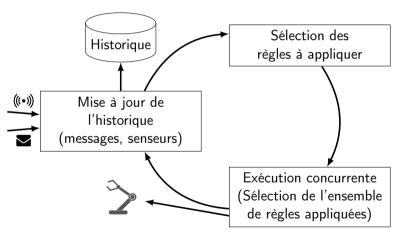
Implémentations

Concurrent MetateM (Fisher et al., 1991)

Exemples:

- « Si on vient de me demander la ressource r, je donne la ressource r au pas de temps suivant »
- $Odemande(r) \implies Ofournit(r)$
- « Si on vient de me demander la ressource r, je fournis la ressource r jusqu'à ce qu'on me demande d'arrêter »
- Odemande $(r) \implies fournit(r) \ U \ stop(r)$
- « Si j'ai fourni la ressource r, r ne sera plus jamais disponible »
- \diamond fournit $(r) \implies \Box [\neg disponible(r)]$

Boucle d'exécution



Agents logiques : Bilan

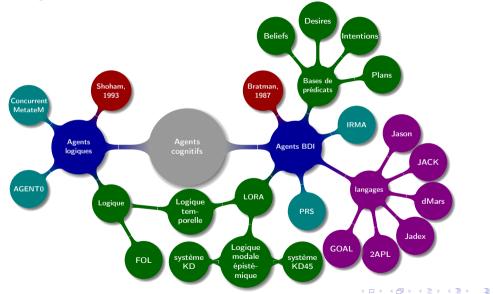
Résumé:

- Agents dotés d'une base de propositions logiques (premier ordre/temporelle)
- Règles permettant de déclencher des actions
- Pas de différenciation entre désirs, croyances. . .

Implémentations:

- Agent0 : logique du premier ordre
- Concurrent MetateM : logique temporelle

Agents cognitifs : carte des idées



AGENTS HYBRIDES

Principe

Agents cognitifs:

- capables de résoudre des problèmes complexes,
- capables de proactivité,
- processus long.

Agents réactifs :

- rapides,
- capables d'émergence,
- limitations.

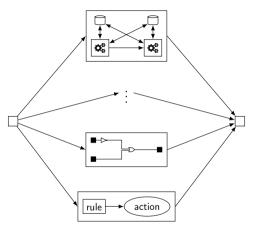
Objectif: concilier les avantages des deux approches

Deux possibilités :

- architectures cognitives/réactives dans une architecture réactive (couches horizontales)
- architectures cognitives/réactives dans une architecture cognitive (couches verticales)

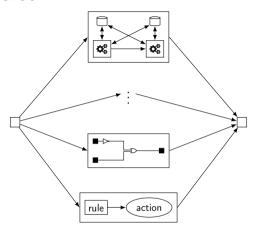


Couches horizontales



Problématiques :

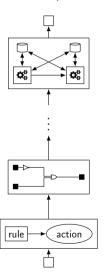
Couches horizontales



Problématiques :

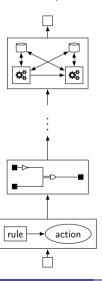
- Quels modules?
- Comment choisir quel module décide?

Couches verticales Architecture à une passe



Problématiques :

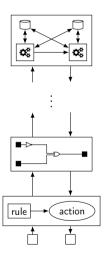
Couches verticales Architecture à une passe



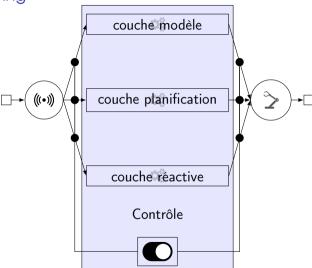
Problématiques :

- Quelles couches?
- Que se passe-t-il en cas de problème dans une couche?

Couches verticales Architecture à deux passes



Application Machines de Touring



Application Machines de Touring

couche réactive système de règles :

- ullet règle o action (pas de prédicats)
- pas de représentation du monde
- pas d'accès à l'historique

couche planification exécution de plans :

- utilise une librairie de plans
- assemble des plans de différents niveaux pour obtenir un plan global
- détermine des plans à partir de buts



Application Machines de Touring

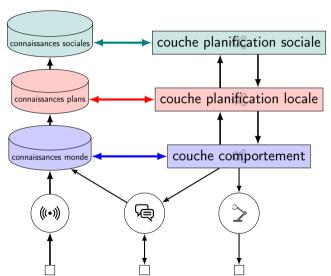
couche modèle modélisation du monde

- représentation de l'agent, des autres agents etc.
- détecte les conflits
- génère de nouveaux buts et les soumet à la couche planification

système de contrôle gère les entrées/sorties

- décide quelle couche agit,
- système à base de règles
- capable de supprimer une entrée ou censurer une sortie

Applications InteRRaP



Applications InteRRaP

- chaque couche reliée à une base de connaissance pertinente
- couche composée de 2 fonctions :
 - reconnaissance de situation et activation de but : en fonction des bases de connaissances
 - planification : en utilisant les plans à sa disposition
- déroulement :
 - couche activée : utilisation des fonctionnalités fournies par la couche inférieure pour accomplir le plan
 - couche non activée : envoi de l'information à la couche supérieure
- responsabilité des couches :
 - couche comportementale comportement réactif vis à vis de l'environnement couche planification locale comportement cognitif vis à vis de l'environnement couche planification sociale comportement cognitif vis à vis des autres agents



23 / 25

Bilan

Carte des idées



Références I

- Yoav Shoham. "Agent-oriented programming". Artificial intelligence, 60.1, pp.51-92, 1993.
- Michael Fisher et Howard Barringer. "Concurrent METATEM processes—A language for distributed AI." In Proceedings of the European Simulation Multiconference. 1991.
- Innes A Ferguson. "Touring machines: Autonomous agents with attitudes". *Computer*, 25.5, pp.51-55, 1992.
- Jörg P Müller et Markus Pischel. "The agent architecture inteRRaP: Concept and application." rapport de l'université de la Sarre, 1993.
- R. Peter Bonasso, David Kortenkamp, and Troy Whitney. "Using a robot control architecture to automate space shuttle operations." *In AAAI/IAAI*, pp. 949-956. 1997.