

# Sistemas Multiagentes

Claudio Cesar de Sá  
claudio.sa@udesc.br

Departamento de Ciência da Computação  
Centro de Ciências e Tecnologias  
Universidade do Estado de Santa Catarina

1 de março de 2017

# Sumário

---

## O Curso

- Ferramentas
- Metodologia e avaliação
- Dinâmica
- Referências

## Introdução

- Motivação aos SMAs
- Os Elementos de SMAs

## Agentes Racionais

- Tipos de Agentes
- Arquiteturas de Agentes

## Construindo de Agentes Racionais

## $IAD \supseteq RDP \times SMA$

## Coordenação

- Abordagens ao Planejamento Multiagente – SMAs
- Exemplos de Coordenação SMAs

## Estratégias de Jogos

## Teoria de Jogos Aplicado a SMA

# Agradecimentos

---

- Patrícia Tedesco – UFPe
- Gonçalves – UFSC
- Ao Google Images ... vários autores

# Disciplina

---

## Sistemas Multiagentes – OSIM001

- **Turma:**
- **Professor:** Claudio Cesar de Sá
  - `claudio.sa@udesc.br`
  - Sala 13 Bloco F
- **Carga horária:** 72 horas-aula • Teóricas: 36 • Práticas: 36
- **Curso:** BCC
- **Requisitos:** Vários – IA, LMA, TEC, SO, PRP, ...
- **Período:** 1º semestre de 2017
- **Horários:**
  - 6ª 10h10 (2 aulas) - F-104 – aula expositiva
  - 6ª 18h00 (2 aulas) - F-306 – lab

# Ementa

---

## Ementa

Motivação do paradigma. Agentes reativos e cognitivos. Teoria e arquitetura de agentes. Sistema multiagentes (SMA) reativo e cognitivo. Linguagens e protocolos de comunicação. Coordenação e negociação. Metodologias para desenvolvimento de SMAs. Ambientes de desenvolvimento.

## Objetivos (1)

---

- **Geral:** Apresentar o conceito de inteligência artificial distribuída: desenvolvimento de agentes e abordagens para coordenação de sistemas multiagentes, permitindo ao aluno ser capaz de modelar problemas de forma a modularizar sua solução de forma distribuída.

## Objetivos (2)

---

### ■ *Específicos:*

- Descrever o histórico e quadro atual da Inteligência Artificial – Moderna.
- Compreender a noção de Teoria de Problemas, computabilidade e complexidade na ótica de IA e IAD.
- Diferencia IAD (orientação a divisão de problemas) versus SMA (orientação a coordenação de agentes)
- Conhecer diferentes arquiteturas de agentes
- Modelar problemas computacionais através de aplicação de agentes.
- Descrever o processo de tomada de decisão e aprendizagem computacional baseado em sistemas multiagentes.
- Conceber, projetar e construir sistemas computacionais capazes de aplicar sistemas multiagentes como técnica de resolução.

# Conteúdo programático

---

- Conceitos de SMA (há muitos correlacionados há áreas diversas)
- Ferramentas: Netlogo e Picat
- Aplicação: vocês escolhem
- Um artigo  $\equiv$  projeto
- Um artigo OUTRO da área a ser apresentado: ficha técnica



# Ferramentas

---

- PICAT (com suporte)
- NETLOGO <http://ccl.northwestern.edu/netlogo/docs/>  
(escondido in WEB)

# Metodologia e avaliação (1)

---

## **Metodologia:**

*As aulas serão expositivas e práticas. A cada novo assunto tratado, exemplos são demonstrados utilizando ferramentas computacionais adequadas para consolidar os conceitos tratados. As aulas nas sextas-feiras a tarde poderão ser realizadas, também, na forma de estudo dirigido.*

## Metodologia e avaliação (2)

---

### Avaliação

- Duas provas (conceituais) –  $\approx 25\%$ 
  - $P_1$ : 25/mar
  - $P_2$ : 25/maio (provão: todo conteúdo)
- Exercícios de laboratório –  $\approx 10\%$
- Implementação de um protótipo –  $\approx 20\%$
- O artigo (resultados da implementação) –  $\approx 30\%$
- Para o artigo: muito material será fornecido em  $\text{\LaTeX}$ ...
- Apresentação de um artigo estudado sobre SMA –  $\approx 15\%$
- Presença e participação
- Média para aprovação: 5,0 (cinco)

# Dinâmica de Aula

---

- Teoria na parte da manhã – 10:00 hrs – F-104
- *Ralação* a tarde – LAB – estudar o NetLogo – vídeo-aulas

# Bibliografia (1)

---

## Básica:

- ALVARES, L. O., SICHMAN, J. *Introdução aos Sistemas Multiagentes*, Anais do EINE – Escola de Informática do Nordeste, Sociedade Brasileira de Computação – SBC, Brasil, 1997.
- FERBER, J. *Multi-Agent Systems: An Introduction to Distributed Artificial Intelligence*. Harlow, England, Addison-Wesley, 1999.
- WOOLDRIDGE, M.. *An introduction to MultiAgent Systems*, John Wiley, 2001
- [https://github.com/claudiosa/CCS/tree/master/https://github.com/claudiosa/CCS/tree/master/sistemas\\_multiagentes](https://github.com/claudiosa/CCS/tree/master/https://github.com/claudiosa/CCS/tree/master/sistemas_multiagentes)

## Complementar:

- Nikos Vlassis, *A Concise Introduction to Multiagent Systems and Distributed Artificial Intelligence* Synthesis Lectures on Artificial Intelligence and Machine Learning 2007, 71 pages – guia dos tópicos destes slides
- O'HARE, G.; JENNINGS, N. (Editors) *Foundations of distributed artificial intelligence*, New York, NY: John Wiley, 1996.
- WEISS, G. *Multiagent Systems: A Modern Approach to Distributed Artificial Intelligence*. London, MIT Press, 2001.
- Russell, S., Norvig, Peter; "Inteligência Artificial", Ed. Campus-Elsevier; Brasil, 2010 – em inglês.

## Bibliografia (2)

---

- Bittencourt, G.; "Inteligência Artificial, ferramentas e teorias"; 3. ed. UFSC; Florianópolis, SC; 2006.
- Barreto. J.M.; "Inteligência Artificial, uma abordagem híbrida"; 3a. ed.; RoRoRo; Florianópolis, SC; 2001
- Eberhart, R; Simpson, P.; Dobbins, R.; "Computational Intelligence PC Tools"; AP Professional; 1996; ISBN 0-12-228630-8.
- Fausett, Laurene; Fundamentals of Neural Networks; Prentice Hall Ind.; N. Jersey; 1994.
- Freeman, J. A.; Skapura, D. M.; "Neural networks – Algorithms, Applications and Programming Techniques"; Addison- Wesley Pub. Co.; New York; 1991.
- Luger, George F.; Inteligência Artificial; Artmed Ed. S.A.; P. Alegre; 2004.
- Mitchell, M.; "An introduction to genetic algorithms"; The MIT press; London; 1966.
- Rabuske, R. A.; Inteligência Artificial; UFSC; Florianópolis; 19??
- Resende, Solange O., Sistemas Inteligentes - Fundamentos e aplicações, Ed. Manole ([www.manole.com.br](http://www.manole.com.br)), 200?
- Rich, E.; "Artificial Intelligence"; McGraw-Hill Book Company; USA; 1983.
- Material didático disponível em: [www.inf.ufsc.br/~falqueto](http://www.inf.ufsc.br/~falqueto)

# Capítulo 1 – Introdução

(Contexto e Motivação aos SMAS)

## Rápido Histórico da IA $\Rightarrow$ IAD $\Rightarrow$ SMA

---

- IA cresceu muito nos anos 70  $\rightarrow$  80... modelando a inteligência individual.
- Advento das redes de computadores modificou as necessidades!
- Inteligência como a integração dos processos de *raciocinar*, *decidir*, *aprender* e *planejar*.
- O *Modelo de Agente* aparece então como catalisador...



## Em verdade:

---

- Mundo onde informações e conhecimentos crescem (e mudam) rápido demais!
- O crescimento da Internet trás desafios constantes que incluem:
  - Acesso a informações relevantes
  - Identificação de oportunidades
  - Ação no momento preciso
  - Manipulação de grandes volumes de informação
- Ubiquidade, Gerenciamento e Inteligência

# Encaminhando aos SMAs

---

- Vários problemas não podem mais serem tratados de modo **centralizado**, por exemplo:
  - Controle de linha de trens (Brasil) metrô (hum SP talvez)
  - Monitoramento de Redes de Computador
  - Diagnóstico Médico
  - Compra e Venda

# Encaminhando aos SMAs

---

- Vários problemas não podem mais serem tratados de modo **centralizado**, por exemplo:
  - Controle de linha de trens (Brasil) metrô (hum SP talvez)
  - Monitoramento de Redes de Computador
  - Diagnóstico Médico
  - Compra e Venda
- Como Resolvê-los?

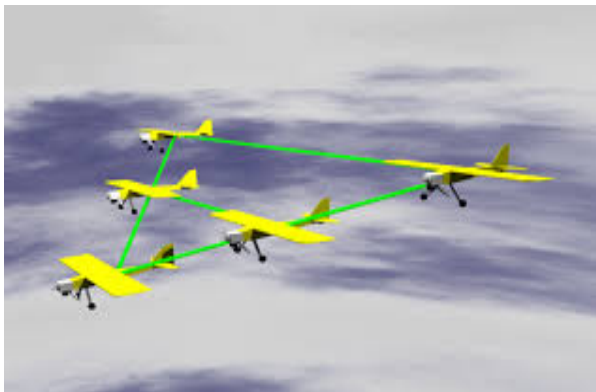
# Encaminhando aos SMAs

---

- Vários problemas não podem mais serem tratados de modo **centralizado**, por exemplo:
  - Controle de linha de trens (Brasil) metrô (hum SP talvez)
  - Monitoramento de Redes de Computador
  - Diagnóstico Médico
  - Compra e Venda
- Como Resolvê-los?  
Inteligência Coletiva  $\Rightarrow$  IA Distribuída  $\Rightarrow$ 
  - Resolução Distribuída de Problemas (RDP)
  - Sistemas Multiagentes (SMA)  $\Leftarrow$  **foco deste curso**

# Motivando aos SMAs

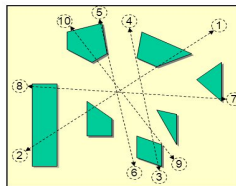
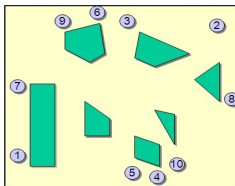
---



**Figura:** Observe o sentido das flechas – e o foco da missão

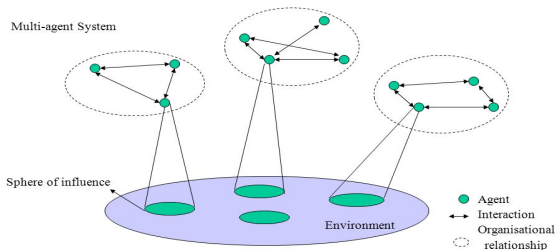
# Motivando aos SMAs

## Path Planning for Multiple Robots



# Motivando aos SMAs

## Multi-agent Systems (MAS)



8

Figura: Arquitetura clássica – comunidade de agentes  $\equiv$  SMA

# Motivação I

---

Projetar e construir sistemas multiagentes é uma tarefa difícil, pois:



# Motivação I

---

Projetar e construir sistemas multiagentes é uma tarefa difícil, pois:

- Apresenta todos os problemas já conhecidos dos sistemas distribuídos e concorrentes.

# Motivação I

---

Projetar e construir sistemas multiagentes é uma tarefa difícil, pois:

- Apresenta todos os problemas já conhecidos dos sistemas distribuídos e concorrentes.
- Dificuldades adicionais surgem da flexibilidade e complexidade das interações

## Problemas de tabuleiro são simples?

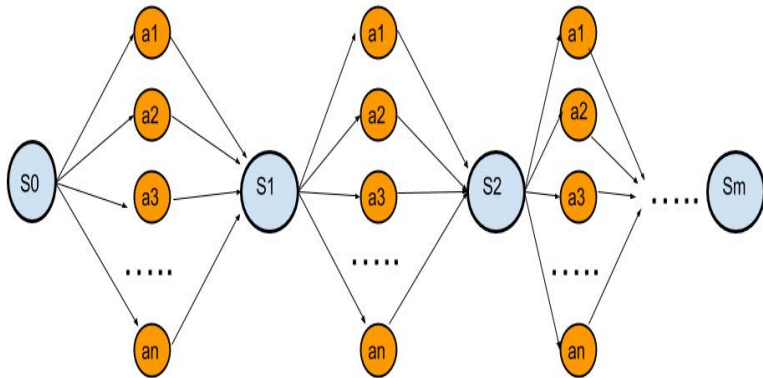
---



**Figura:** Admita um robo indo de uma posição inicial ( $S_0$ ) há uma final ( $S_m$ )

Exemplificando a complexidade por um DFD com **um agente**  $\times$  **n-ações**:

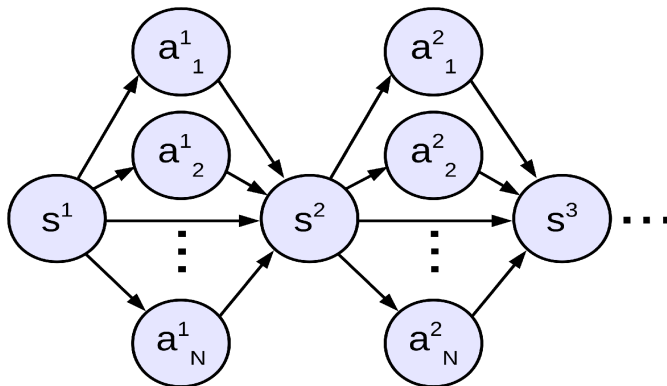
---



**Figura:** Complexidade via DFD de um agente  $\times$  ações  $\equiv$  um estado inicial ( $S_0$ ) há um estado final ( $S_m$ )

Exemplificando a complexidade por um DFD por  
**agentes**  $\times$  **ações**:

---



**Figura:** Complexidade via DFD de um SMA (agentes)  $\times$  ações  $\equiv$  um único estado

## Exercícios – papel e caneta mesmo

---

- Considere que as ações sejam do tipo um deslocamento de uma célula. 8 direções ou 4?

## Exercícios – papel e caneta mesmo

---

- Considere que as ações sejam do tipo um deslocamento de uma célula. 8 direções ou 4?
- Considere que o robô não vai ficar em ciclos – passar em estados que já passou – fácil isto? Como resolver?

## Exercícios – papel e caneta mesmo

---

- Considere que as ações sejam do tipo um deslocamento de uma célula. 8 direções ou 4?
- Considere que o robô não vai ficar em ciclos – passar em estados que já passou – fácil isto? Como resolver?
- Para as duas versões acima estime a complexidade dos mesmos em número de combinações possíveis de um  $S_0$  há um  $S_m$ .



## Exercícios – papel e caneta mesmo

---

- Considere que as ações sejam do tipo um deslocamento de uma célula. 8 direções ou 4?
- Considere que o robô não vai ficar em ciclos – passar em estados que já passou – fácil isto? Como resolver?
- Para as duas versões acima estime a complexidade dos mesmos em número de combinações possíveis de um  $S_0$  há um  $S_m$ .
- Introduza as dimensões do tabuleiro em seus cálculos e refaça-os

## Motivação II – retomando ...

---

Dois principais impedimentos técnicos, pois:

## Motivação II – retomando ...

---

Dois principais impedimentos técnicos, pois:

- Inexistência de uma metodologia sistemática para claramente especificar e estruturar aplicações SMA.

## Motivação II – retomando ...

---

Dois principais impedimentos técnicos, pois:

- Inexistência de uma metodologia sistemática para claramente especificar e estruturar aplicações SMA.
- Inexistência de ferramentas e ambientes de desenvolvimento de SMA com qualidade industrial.

# Os Elementos de SMAs

---

O que abordaremos neste curso:

Projeto de Agente:

Ambiente:

Percepção:

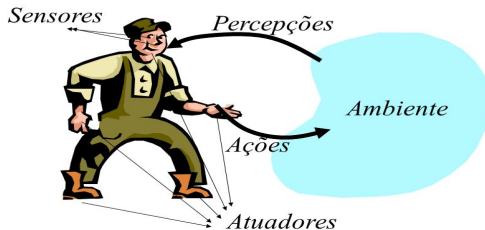
Controle:

Conhecimento:

Comunicação:

# Exercício

## Exemplo: agente humano



1A 13/10/10

6

**Figura:** Exercício: enumere domínios para este agente identificando os itens de SMA's

## Capítulo 2 – Agentes Racionais

# O que é um Agente?

---

Qualquer entidade (humana ou artificial) que:

- está **imersa** ou **situada** em um ambiente (físico, virtual/simulado)
- **percebe** ou **sente** seu ambiente através de sensores (ex. câmeras, microfone, teclado, finger, ...)
- **age** sobre ele através de atuadores (ex. vídeo, auto-falante, impressora, braços, ftp, ...)
- **possui objetivos** próprios: explícitos ou implícitos
- **escolhe** suas ações em função das suas percepções para atingir seus objetivos



# Agente Situado x Não-Situado

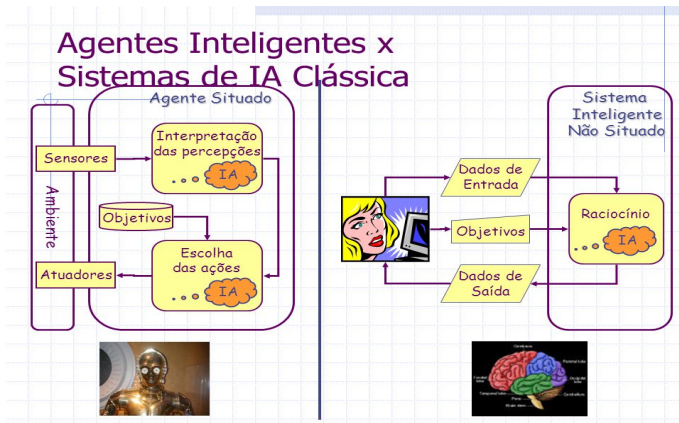


Figura: Agente situado versus a visão clássica de sistemas inteligentes

# O que é um Agente Racional?

---

## ■ Agente Racional

- faz a melhor ação possível dado um conjunto de percepções
- segue o princípio da racionalidade:  
dada uma seqüência perceptiva, o agente escolhe, segundo seus conhecimentos, as ações que melhor satisfazem seu objetivo
- Limitações de:  
sensores  
atuadores  
raciocinador (conhecimento, tempo, etc.)

# Outras propriedades freqüentemente associadas aos Agentes (1)

---

- Autonomia:  
raciocínio, comportamento guiado por objetivos ou *reatividade*
  - Requer máquina de inferência e base de conhecimento
  - Essencial em sistemas especialistas, controle, robótica, jogos, agentes na internet ...
- Adaptabilidade & aprendizagem
  - Capacidade de adaptação a situações novas, para as quais não foi fornecido todo o conhecimento necessário com antecedência
  - Duas implementações: sistema com aprendizagem e/ou programação declarativa
  - Essencial em agentes na internet, interfaces amigáveis ...

## Outras propriedades freqüentemente associadas aos Agentes (2)

---

- Comunicação & Cooperação (Sociabilidade)
  - Protocolos padrões de comunicação, cooperação, negociação
  - Raciocínio autônomo sobre crenças e confiabilidade
  - Arquiteturas de interação social entre agentes
- Personalidade
  - IA + modelagem de atitudes e emoções (computação afetiva)
  - Essencial em entretenimento digital, realidade virtual, interfaces amigáveis
  - ...
- Continuidade temporal (persistência)
  - Requer interface com sistema operacional e banco de dados
  - Essencial em filtragem, monitoramento, controle, ...
- Mobilidade (caso internet)
  - Requer itens como:

## Outras propriedades freqüentemente associadas aos Agentes (3)

---

1. Interface com rede
  2. Protocolos de segurança
  3. Suporte a código móvel
- Essencial em agentes de exploração da internet, ...

# Exercício



**Figura:** Exercício: enumere as características citadas a este exemplo

# Tipos de Agentes (1)

---

Em geral os agentes encontram-se em dois grupos (2 classes):

**Agentes Reflexivos:** geralmente são agentes simples, escolhem suas ações baseados **exclusivamente** nas percepções que têm do ambiente. Normalmente possuem uma representação do conhecimento implícita no código, por não possuírem memória, não tem histórico dos fatos e das ações que executou.

- Nota: nestes slides, ora são chamados de *reativos*
- Na 3a. versão do livro do Russel e Norvig – utiliza-se o termo *reflexivo*
- Ver fundamentação biológica para este termo – está correta
- Nos primórdios da área: o termo é *reativo*

## Tipos de Agentes (2)

---

**Agentes Cognitivos:** têm uma representação simbólica explícita do seu ambiente, no qual eles podem argumentar e prever eventos futuros. Estes são dirigidos por intenções, isto é, por metas explícitas que conduzem seu comportamento e os tornam capazes de escolher entre possíveis ações. Engloba as características: *percepção, ação, comunicação, representação, motivação, deliberação, raciocínio e aprendizagem.*



# Arquitetura clássica de um agente reflexivo

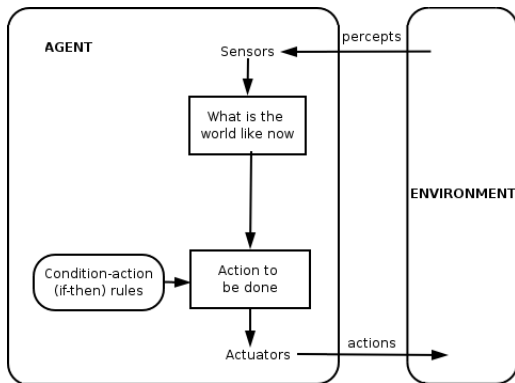


Figura: Arquitetura clássica – reflexivo

## Arquitetura clássica de um agente cognitivo (*que aprende algo!*)

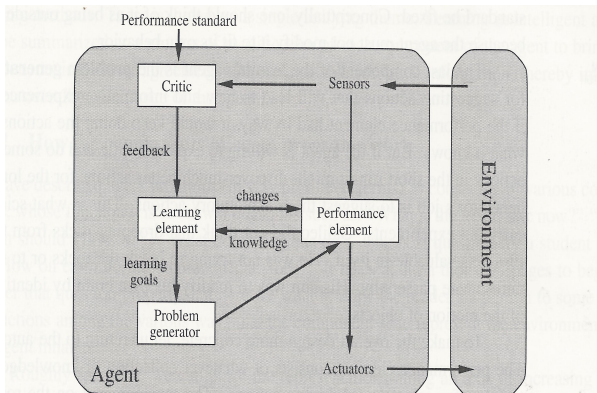


Figura: Arquitetura clássica – agente cognitivo com aprendizagem

# Arquiteturas ou Modelos de Agentes

---

Destes 2 grupos(reflexivo e cognitivo), delinea-se algumas arquiteturas:

- Agente tabela (menos complexo)
- Agente reativo
- Agente reativo com estado interno
- Agente baseado em objetivos (com *alguma* cognição)
- Agente otimizador
- Agente adaptativo (mais complexo)

# Genericamente todos seguem algo como:

---

Um agente pode ser visto como um **mapeamento**: **seqüência e/ou fusão de percepções**  $\Rightarrow$  **ação**

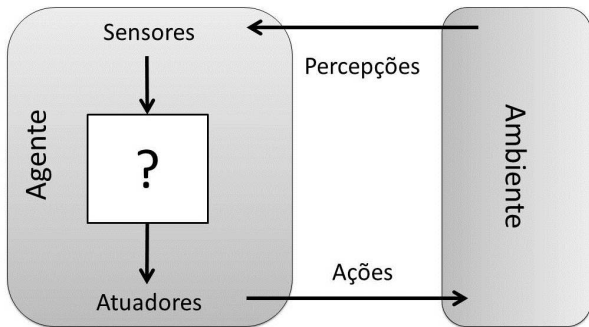
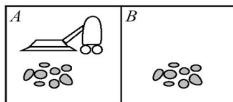


Figura: Agente Genérico

# Agente Tabela – é mesmo um agente racional?

## (3.b) Arquiteturas: agente tabela

- Ex: Agente aspirador de pó



| Tabela    |          |
|-----------|----------|
| Percepção | Ação     |
| [A,limpo] | Direita  |
| [A,sujo]  | Aspirar  |
| [B,limpo] | Esquerda |
| [B,sujo]  | Aspirar  |
|           |          |

**Função** AGENTE-ASPIRADOR-TABELA ([posição, estado]): **ação** {  
ação = procura(Tabela, [posição,estado])  
retorna ação  
}

**Problema:**  
Construir a tabela é muito trabalhoso!

**Figura:** Agente Tabela – seguem os *copyrights*

# Agente Tabela

---

## ■ Limitações

- Mesmo problemas simples requerem tabelas muito grandes Ex. jogo de xadrez  $30^{100}$
- Nem sempre é possível, por ignorância ou questão de tempo, construir a tabela
- Não há autonomia nem flexibilidade
- Este *infeliz* entra em pane se o conhecimento não estiver descrito na tabela (inferior há uma regra *if-then*)

## ■ Ambiente

- do tipo acessível: determinista, episódico, estático, discreto e minúsculo!

# Agente Reativo

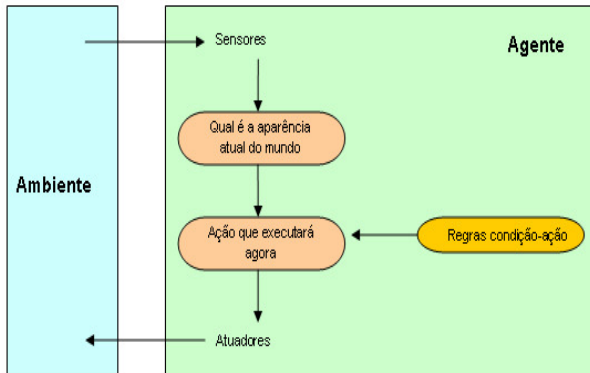


Figura: Agente Reativo – seguem os *copyrights*

# Agente Reativo

---

## ■ Vantagens e desvantagens

- Regras condição-ação: representação inteligível, modular e eficiente  
Ex: Se velocidade  $> 60$  então multar
- Não pode armazenar uma seqüência perceptiva, pouca autonomia

## ■ Ambientes

- Reflexo imprescindível em ambientes dinâmicos
- Acessível, episódico, pequeno



# Agente reativo com estado interno

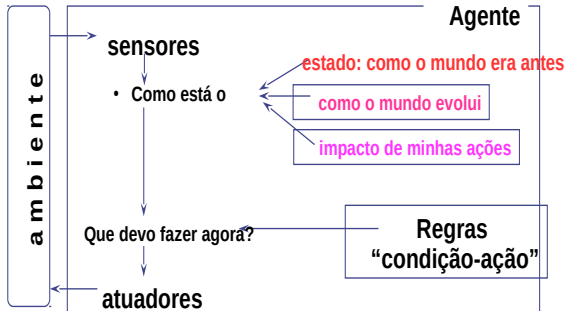


Figura: Agente reativo com estado interno – seguem os *copyrights*

# Agente reativo com estado interno

---

## ■ Desvantagens

- pouca autonomia
- não tem objetivo, não encadeia regras
- melhorar a figura .... *como está o mundo agora?*

## ■ Ambientes

- determinista e pequeno
- Ex. Tamagotchi – sucesso

# Agente baseado em objetivo

## Agente baseado em objetivo

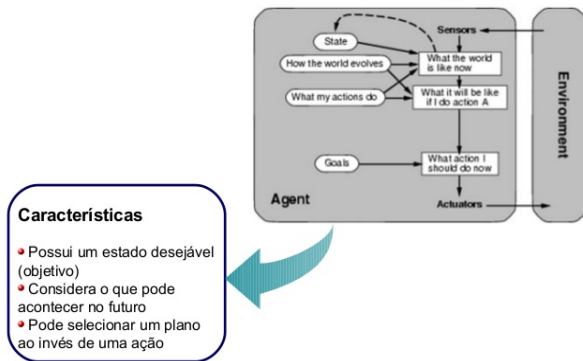


Figura: Agente baseado em objetivo – seguem os *copyrights*

# Agente baseado em objetivo

---

- Vantagens e desvantagens

- ☐ Mais complicado e ineficiente, porém mais flexível, autônomo
- ☐ Não trata objetivos conflitantes

- Ambientes

- ☐ determinista
- ☐ Ex.ex.: xeque-mate no xadrez

## Agente otimizador (*utility based*)

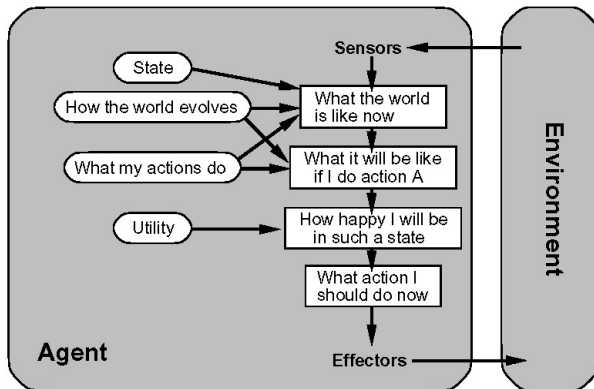


Figura: Agente otimizador – seguem os *copyrights*

# Agente otimizador

---

- Ambiente: sem restrição
- Desvantagem: não tem adaptabilidade
- Ex. alguns motoristas do Brasil  
Segurança e velocidade – conflito!

# Agente que aprende (*learning agent*)

## Agentes que aprendem

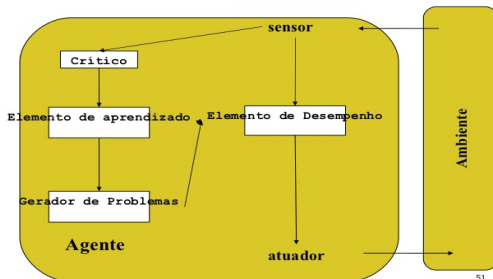


Figura: Agente que aprende – seguem os *copyrights*

# Agente otimizador

---

- Ambiente: sem restrição
- Vantagem: tem adaptabilidade (aprende)
- Ex. motoristas em um GPS



# Metodologia de desenvolvimento destes agentes racionais

---

**PEAS** = Performance, Ambiente (*Enviroment*), Ação e Sensores

**Performance:** como ter um indicativo de sucesso

**Ambiente:** cuidado deve ser sempre especificar o ambiente

**Ação:** o que vai fazer?

**Sensores:** o que vai perceber?

**Outros:** agentes da comunidade (falta isto na construção de agentes), ou seja um SMA!

## Exemplo ao avaliar (projetar ...) SMAs

| Agent                     | Performance Measure                            | Environment                                   | Actuators                                   | Sensors                               |
|---------------------------|--|---|---|---------------------------------------|
| <b>Playing Soccer</b>     | Score, Injuries, Team work.                    | Players, Referees, Field, Crowd, Goals, Ball. | Strength, Stamina, Coordination.            | Eyes, Ears, Mouth, Ears, Touch.       |
| <b>Exploring Titan</b>    | Underwater mobility, Safety, Data, Navigation. | Shuttle, Rover, Atmosphere, Surface, Ocean.   | Communication, Sustainability, Reliability. | Camera, GPS, Temperature, Pressure.   |
| <b>AI Book Shopping</b>   | Prices, Ease of site, Shipping time.           | Websites, Internet, PC.                       | Correct Information, User.                  | Pictures, Information, Eyes.          |
| <b>Playing Tennis</b>     | Scoring, Stamina, Team work, Strategy.         | Players, Referees, Crowd, Net, Court, Ball.   | Strength, Stamina, Coordination.            | Eyes, Skill, Footwork.                |
| <b>Practicing Tennis</b>  | Stamina, Lowering missed balls.                | Player, Wall, Racket, Ball.                   | Stance, Racket Placement, Speed.            | Eyes, Skill, Footwork.                |
| <b>High Jump</b>          | Form, Height, Landing.                         | Height bar, Padded Mat, Judge, Field.         | Speed, Form, Leg Strength, Flexibility.     | Eyes, Touch.                          |
| <b>Knitting a Sweater</b> | Correct Dimension, Reducing mistakes.          | Yarn, Needles, Instructions, Room.            | Speed, Yarn type, Sweater size, Precision.  | Eyes, Hands.                          |
| <b>Auction Bidding</b>    | Winning, Paying lowest price.                  | Opponents, Item, Auctioneer.                  | Budget, Item Value, Eagerness.              | Eyes, Ears, Mouth, Knowledge of item. |

Figura: Um bom exercício para reflexão – seguem os *copyrights*

## Exemplo ao avaliar (projetar ...) SMAs

| Outros exemplos               |   |  |  |  |
|-------------------------------|---|--|--|--|
| Tipo de Agente                | Medida de desempenho                                    | Ambiente                                   | Atuadores  | Sensores   |
| Sistema de diagnóstico médico | Paciente saudável, minimizar custo, processos judiciais | Paciente, hospital, equipe                 | Exibir perguntas, testes, diagnósticos, tratamento, indicações | Entrada pelo teclado para sintomas, descobertas, respostas do paciente |
| Robô de seleção de peças      | Porcentagem de peças em bandejas corretas               | Correia transportadora com peças; bandejas | Braço e mão articulados  | Câmera, sensores angulares articulados                                 |

Figura: Um bom exercício para reflexão – seguem os *copyrights*

# Resumo do capítulo

---

1. Vocabulário
2. Tipos de agentes
3. Como iniciar um desenvolvimento de SMAs
4. Falta: porque soluções de SMAs são atrativas
5. Falta: diferença de SMAs com RDPs
6. Falta: Coordenação etc
7. Falta: Planejamento etc

## Capítulo 3 – $IAD \supseteq RDP \times SMA$

## O que vai ter neste capítulo

---

- Mais conceitos sobre SMA dentro da IAD ... vantagens etc
- Quando a RDP é mais interessante (e quando não é)
- Vantagens da SMA ( e desvantagens com relação a RDP)

# Capítulo 4 – Coordenação

# Abordagens ao Planejamento de SMAs

---

- Coordenação central: controla todos os subplanos
- Esquemas de controle distribuído  
Conhecimento parcial dos planos de outros agentes
- Planejamento Global Negociado
  - Compartilhamento de todos os planos
  - Ajuste local para a realização de objetivos comuns
- Modelagem Explícita da Equipe de Agentes
  - Compromissos conjuntos
  - Crenças, desejos e intenções comuns



## Exemplo de Coordenação SMAs

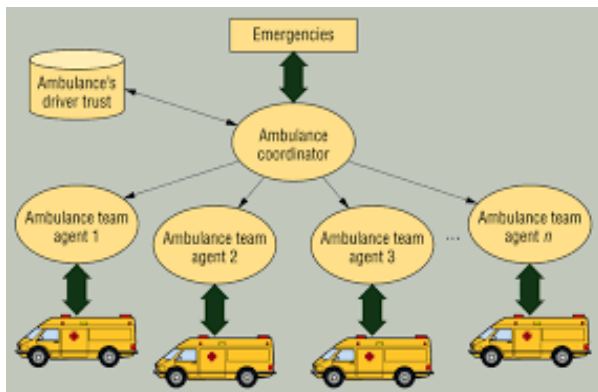


Figura: Coordenação de agentes  $\equiv$  SMA

# Exemplo de Coordenação SMA

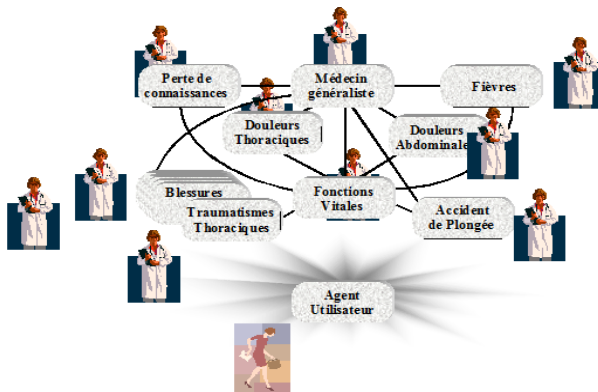


Figura: Coordenação de agentes  $\equiv$  SMA

# Teoria de Jogos

---

# Teoria de Jogos

---

# Teoria de Jogos

---



# Teoria de Jogos Aplicado a SMA

---

# Teoria de Jogos Aplicado a SMA

---

- $\prod_{x=1}^n \neq \prod_{x=1}^{n+1}$
- <https://www.codecogs.com/latex/eqneditor.php>
- <http://www.hostmath.com/>

# Teoria de Jogos Aplicado a SMA

---

- $\prod_{x=1}^n \neq \prod_{x=1}^{n+1}$
- <https://www.codecogs.com/latex/eqneditor.php>
- <http://www.hostmath.com/>
-



# Capítulo 5 – Projetos de SMAS

# Mecanismos de Projetos

---

# Mecanismos de Projetos

---

# Mecanismos de Projetos

---



■ cap 6

# Implementação de Agentes

---

# Implementação de Agentes

---

# Implementação de Agentes

---



■ xxxxxxxxxxxxxxxx

# Capítulo 6 – Conclusões