

Introduzione

Questo lavoro ha l'obiettivo di implementare sul simulatore Alchemist il modello ad agenti.

Alchemist è un meta-simulatore estendibile, ispirato alla chimica stocastica e adatto al calcolo pervasivo e ai sistemi distribuiti. Fornisce un meta-modello flessibile, sul quale gli sviluppatori legano le proprie astrazioni, realizzando una 'incarnazione'.

Il modello ad agenti a cui si fa riferimento è quello BDI (Beliefs, Desires, Intentions) che è ispirato al modello del comportamento umano.

Indice

Introduzione	i
1 Alchemist	1
1.1 Il meta-modello	1
1.2 Scrivere una simulazione	3
2 Agenti	7
2.1 Agenti BDI	7
2.2 Ciclo di ragionamento	8
2.3 tuProlog	14
3 Progetto	17
3.1 Mapping dei modelli	17
3.2 Fasi di sviluppo	18
3.3 Implementazione	19
3.3.1 Definizione incarnazione	19
3.3.2 Scambio di messaggi	20
3.3.3 Spostamento del nodo	23
Bibliografia	27

Elenco delle figure

1.1	Illustrazione meta-modello di Alchemist	2
1.2	Illustrazione modello reazione di Alchemist	3
2.1	Ciclo di ragionamento di un agente	8

Codici sorgenti

1.1	Incarnazione	4
1.2	Variabili simulazione	4
1.3	Environment	4
1.4	Default environment	5
1.5	Funzione linking-rule	5
1.6	Default linking-rule	5
1.7	Disposizione nodi e reazioni associate	6
3.1	Ping agent	21
3.2	Pong agent	21
3.3	Simulazione con agenti sullo stesso nodo	21
3.4	Simulazione con agenti su nodi diversi	22
3.5	Bounding-box	24
3.6	Piani per la gestione del bounding-box	24

Capitolo 1

Alchemist

Alchemist fornisce un ambiente di simulazione sul quale è possibile sviluppare nuove incarnazioni, ovvero nuove definizioni di modelli sviluppati su di esso.

1.1 Il meta-modello

Il meta-modello di Alchemist può essere compreso con la figura 1.1.

L' ***Environment*** è l'astrazione dello spazio ed è anche l'entità più esterna che funge da contenitore per i nodi. Conosce la posizione di ogni nodo nello spazio ed è quindi in grado di fornire la distanza tra due di essi e ne permette inoltre lo spostamento.

È detta ***Linking rule*** una funzione dello stato corrente dell'environment che associa ad ogni nodo un ***Vicinato***, il quale è un'entità composta da un nodo centrale e da un set di nodi vicini.

Un ***Nodo*** è un contenitore di molecole e reazioni che è posizionato all'interno di un environment.

La ***Molecola*** è il nome di un dato, paragonabile a quello che rappresenta il nome di una variabile per i linguaggi imperativi. Il valore da associare ad una molecola è detto ***Concentrazione***.

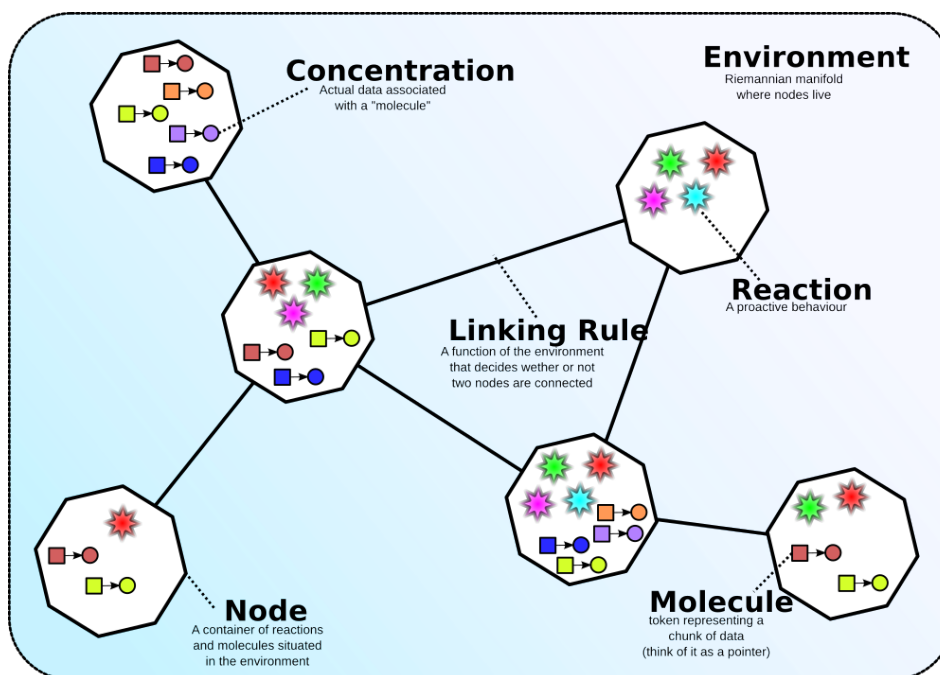


Figura 1.1: Illustrazione meta-modello di Alchemist

Una **Reazione** è un qualsiasi evento che può cambiare lo stato dell'environment ed è definita tramite una lista di condizioni, una o più azioni. La frequenza con cui avvengono dipende da:

- un parametro statico di frequenza;
- il valore di ogni condizione;
- un'equazione di frequenza che combina il tasso statico e il valore delle condizioni restituendo la frequenza istantanea;
- una distribuzione temporale.

Ogni nodo contiene un set di reazioni che può essere anche vuoto.

Per comprendere meglio il meccanismo di una reazione si può osservare la figura 1.2.

Una **Condizione** è una funzione che prende come input l'environment corrente e restituisce come output un booleano e un numero. Se la condizione

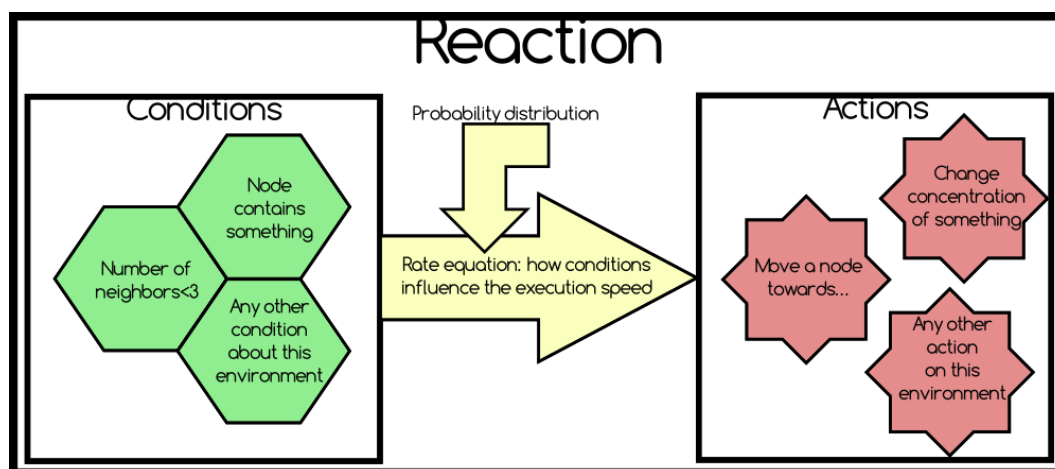


Figura 1.2: Illustrazione modello reazione di Alchemist

non si verifica, le azioni associate a quella reazione non saranno eseguite. In relazione a parametri di configurazione e alla distribuzione temporale, una condizione potrebbe influire sulla velocità della reazione.

La **Distribuzione temporale** indica il numero di eventi che si verificano successivamente ed indipendentemente in un dato intervallo di tempo.

Un'**Azione** è la definizione di una serie di operazioni che modellano un cambiamento nel nodo o nell'environment.

In Alchemist un'incarnazione è un'istanza concreta del meta-modello appena descritta e che implementa una serie di componenti base come: la definizione di una molecola e del tipo di dati della concentrazione, un set di condizioni, le azioni e le reazioni. Incarnazioni diverse possono modellare universi completamente differenti.

1.2 Scrivere una simulazione

Il linguaggio da utilizzare per scrivere le simulazioni in Alchemist è YAML e quello che il parser del simulatore si aspetta in input è una mappa YAML. Nei prossimi paragrafi verrà mostrato quali sezioni si possono inserire e come utilizzarle per creare la simulazione che si vuole realizzare.

La sezione **incarnation** è obbligatoria. Il parser YAML si aspetta una stringa che rappresenta il nome dell'incarnazione da utilizzare per la simulazione.

```
1 incarnation: agent
```

Codice sorgente 1.1: Incarnazione

Nelle prossime occorrenze, dove si utilizza la chiave 'type' il valore associato fa riferimento al nome di una classe. Se il nome passato non è completo, ovvero non è comprensivo del percorso fino alla classe, Alchemist provvederà a cercare la classe tra i packages.

Per dichiarare variabili che poi potranno essere richiamate all'interno del file di configurazione della simulazione si può procedere in questo modo.

```
2 variables:
3   myVar: &myVar
4     par1: 0
5     par2: "string"
6   mySecondVar: &myVar2
7     par: "value"
```

Codice sorgente 1.2: Variabili simulazione

Con la keyword **environment** si può scegliere quale definizione di ambiente utilizzare per la simulazione.

```
8 environment:
9   type: OSMEnvironment
10  parameters: [/maps/foo.pbf]
```

Codice sorgente 1.3: Environment

Questo parametro è opzionale e di default è uno spazio continuo bidimensionale: ometterlo equivale a scrivere la seguente configurazione.

```
11 environment:
12     type: Continuous2DEnvironment
```

Codice sorgente 1.4: Default environment

POSITION TODO POSITION??

I collegamenti tra i nodi che verranno utilizzati nella simulazione sono specificati nella sezione **network-model**. Un esempio per la costruzione di collegamenti è il seguente.

```
13 network-model:
14     type: EuclideanDistance
15     parameters: [10]
```

Codice sorgente 1.5: Funzione linking-rule

Anche questo è un parametro opzionale e di default non ci sono collegamenti, ovvero i nodi nell'environment non sono collegati, ed è descritto con il seguente formalismo.

```
16 network-model:
17     type: NoLinks
```

Codice sorgente 1.6: Default linking-rule

Il posizionamento dei nodi viene gestito dalla sezione **displacements**. Questa sezione può contenere uno o più definizioni di disposizioni per i nodi. Il parametro 'in' si definisce la geometria all'interno del quale verranno disposti i nodi, utilizzando ad esempio punti o figure come cerchi o rettangoli, mentre il parametro 'programs' definisce le reazioni da associare ad ogni nodo di quella certa disposizione.

Esempi di classi utilizzabili nel parametro 'in' sono ad esempio Point e Circle. La classe Circle necessita di quattro parametri da passare nel seguente ordine: il numero di nodi da disporre, la coordinata x del centro, la coordinata

y del centro, il raggio del cerchio. Per la classe Point è sufficiente fornire in ordine la coordinata x e la coordinata y.

Il parametro 'programs' rappresenta le reazioni da associare ai nodi ed accetta una lista di reazioni le quali a loro volta sono formate da una lista di parametri. Un'esempio di definizione di una reazione è utilizzando 'time-distribution' (valore utilizzato per settare la frequenza) e 'program' (parametro che viene ricevuto alla creazione della reazione e che può essere passato per istanziare condizioni e azioni). Un'esempio di displacements è il seguente.

```
18  displacements:
19    - in: {type: Circle, parameters: [5,0,0,2]}
20      programs:
21        -
22          - time-distribution: 1
23            program: "reactionParam"
24          - time-distribution: 2
25            program: "doSomethingParam"
26    - in: {type: Point, parameters: [1,1]}
27      programs:
28        -
29          - time-distribution: 1
30            program: "pointReactionParam"
```

Codice sorgente 1.7: Disposizione nodi e reazioni associate

Capitolo 2

Agenti

Un'agente è un'entità che agisce in modo autonomo e continuo in uno spazio condiviso con altri agenti. Le caratteristiche principali di un agente sono: autonomia, proattività e reattività. Gli agenti sono formati da un nome, che è una caratteristica statica, e da componenti dinamici come lo stato.

2.1 Agenti BDI

Gli agenti BDI forniscono un meccanismo per separare le attività di selezione di un piano fra quelli presenti nella sua teoria dall'esecuzione del piano attivo, permettendo di bilanciare il tempo speso nella scelta del piano e quello per eseguirlo.

I ***Beliefs*** sono informazioni dello stato dell'agente, ovvero ciò che l'agente sa del mondo (di se stesso e degli altri agenti), e possono comprendere regole di inferenza per permettere l'aggiunta di nuovi beliefs. L'insieme dei belief di un agente è detto 'belief base' o 'belief set' e si può modificare nel tempo.

I ***Desires*** sono tutti i possibili piani che l'agente potrebbe eseguire. Rappresentano gli obiettivi o le situazioni che l'agente vorrebbe realizzare o portare a termine. I ***goals*** sono desires che l'agente persegue attivamente: per

questo motivo, in generale, i piani desiderabili possono non essere coerenti tra loro mentre i goals è bene che lo siano.

I **Intentions** sono piani a cui l'agente ha deciso di lavorare o a cui sta già lavorando. I piani sono sequenze di azioni che un agente può eseguire per raggiungere una intention. I piani possono contenerne altri al loro interno.

Gli **Eventi** innescano le attività reattive degli agenti il cui risultato può essere l'aggiornamento dei beliefs, la chiamata ad altri piani o la modifica di goals.

2.2 Ciclo di ragionamento

Il ciclo di ragionamento, descritto in figura 2.1, è il modo in cui l'agente prende le sue decisioni e mette in pratica le azioni.

In particolare, questo ciclo di ragionamento descrive quello per gli agenti implementati in Jason.

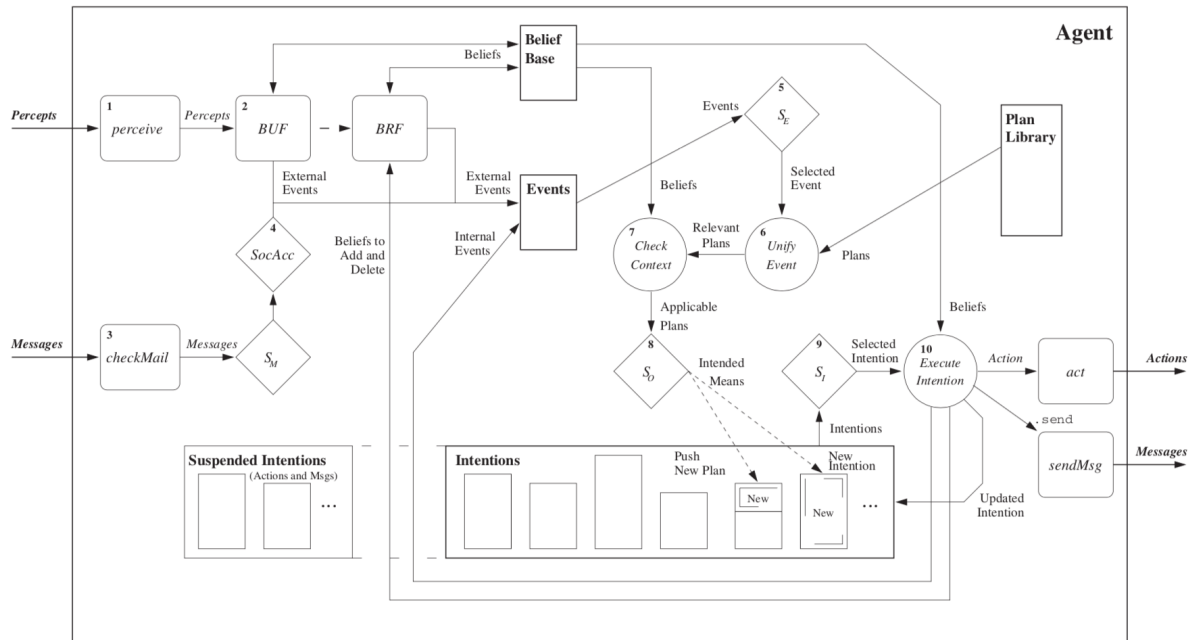


Figura 2.1: Ciclo di ragionamento di un agente

I rettangoli rappresentano lo stato dell'agente. I box arrotondati, i rombi e i cerchi rappresentano le funzioni usate nel ciclo di ragionamento: i primi due identificano funzioni che possono essere personalizzate dal programmatore, mentre i cerchi sono le parti fondamentali dell'interprete che non possono essere modificate. La differenza tra box arrotondati e rombi è che la funzione di quest'ultimi è di selezione: prendono in input una lista di elementi e la funzione ne sceglie uno.

Il ciclo di ragionamento sarà analizzato nei prossimi paragrafi suddividendolo in dieci step. Gli step 1-4 sono quelli che riguardano l'agente per l'aggiornamento dei suoi beliefs relativi al mondo e agli altri agenti. Gli step 5-10 descrivono la parte principale: uno degli eventi viene selezionato per essere gestito e permettere l'esecuzione di un'intenzione dell'agente.

(1) Percezione dell'ambiente

La prima azione effettuata dall'agente all'interno del ciclo di ragionamento è la percezione di ciò che lo circonda, in modo da poter aggiornare i propri beliefs sullo stato dell'ambiente. L'agente deve utilizzare quindi dei componenti capaci di percepire l'ambiente ed essere interrogati dall'agente.

In ambito applicativo l'agente accederà ai dati dei sensori, prodotti da dispositivi del mondo reale, utilizzando le opportune interfacce.

(2) Aggiornamento dei beliefs

Ottenuta la lista delle percezioni è necessario aggiornare la 'belief base', ovvero l'insieme dei beliefs dell'agente. L'aggiornamento, descritto in figura 2.1 dall'acronimo 'BUF' (Belief Update Function), avviene nella seguente maniera: ogni percezione che non è già presente nella 'belief base' viene aggiunta e viceversa i beliefs che non sono nell'elenco delle percezioni vengono rimossi.

Ognuno dei cambiamenti effettuati nell'aggiunta o rimozione di beliefs produce un evento: quelli generati da percezioni dell'ambiente sono chiamati *eventi*

esterni. Gli *eventi interni* hanno, in più rispetto agli altri eventi, associata un'intenzione.

(3) Ricezione di comunicazioni da altri agenti

Un'altra importante sorgente di informazioni per un agente in un sistema multi-agente sono gli altri agenti. L'interprete controlla i messaggi che sono arrivati alla casella dell'agente e li rende a lui disponibili: in un ciclo di ragionamento solamente un messaggio può essere processato. Per dare rilevanza a certi messaggi è necessario utilizzare una funzione di selezione (indicata in figura 2.1 da S_M) che permette di aumentarne la priorità. Di default viene utilizzata la politica FIFO (First In First Out).

(4) Selezione dei messaggi 'Socialmente accettabili'

Prima che i messaggi siano processati, passano all'interno di una selezione che determina se possono essere accettati o meno dall'agente. In figura 2.1 è rappresentata dalla sigla 'SoccAcc'. L'implementazione di default accetta tutti i messaggi da tutti gli agenti. Sovrascrivendo questa funzione è possibile utilizzarla per far ricevere ad un agente solo certi messaggi piuttosto che altri.

(5) Selezione di un evento

Gli agenti BDI operano gestendo continuamente eventi, i quali rappresentano sia la percezione di cambiamenti nell'ambiente sia il cambiamento dei goal dello stesso agente.

In ogni ciclo di ragionamento solo un evento può essere gestito. Ci possono essere vari eventi in attesa ma ne verrà selezionato solamente uno, il quale è scelto dalla funzione di selezione (indicata in figura 2.1 da S_E). Il set di eventi è rappresentato da una lista e i nuovi eventi sono aggiunti in fondo: l'implementazione di base della funzione seleziona il primo elemento della lista, adottando quindi una politica FIFO.

I prossimi step considerano che un evento è stato selezionato e rimosso dalla lista di eventi in attesa. Se la lista di eventi fosse vuota, la selezione dell'evento non avverrebbe e il ciclo di ragionamento salterebbe allo step 9.

(6) Recupero di tutti i piani rilevanti

Selezionato l'evento, è necessario trovare un piano che permetta all'agente di agire in modo tale da gestire quell'evento. La prima cosa da fare è recuperare dalla 'Plan Library' i piani rilevanti verificando quali tra questi abbia un evento di attivazione che può essere unificato con l'evento selezionato. L'unificazione è il confronto che viene fatto relativo a predicato e termini. Al fine di questo step si otterrà un set di piani rilevanti per l'evento selezionato e che nello step successivo verrà raffinato per ottenere il set di piani applicabili.

(7) Determinazione dei piani applicabili

Ogni piano ha un contesto che definisce se può essere usato in un certo momento in base alle informazioni che ha l'agente. In questo step si selezionano, tra i piani rilevanti, quelli che, in relazione alla situazione dell'agente, possono avere una possibilità di successo. Per fare questo si controlla se il contesto è una conseguenza logica della 'belief base' dell'agente. Avere più di un piano nel set di quelli applicabili significa che in base alle conoscenze dell'agente e i suoi attuali beliefs qualsiasi di questi piani sarebbe appropriato per gestire l'evento.

(8) Selezione di un piano applicabile

Sebbene qualsiasi dei piani selezionati è adeguato, cioè l'esecuzione di uno di essi sarà sufficiente per gestire l'evento selezionato in questo ciclo di ragionamento, l'agente ne deve selezionarne solamente uno e impegnarsi ad eseguirlo. Vale a dire che l'agente avrà l'intenzione di perseguire l'azione determinata da quel piano e che quindi quest'ultimo sarà presto inserito nel

set di quelli da eseguire.

La selezione del piano è fatta da una funzione di selezione (indicata in figura 2.1 da S_O). Ogni piano applicabile è considerato come una valida alternativa che l'agente ha per la gestione dell'evento. Un'evento rappresenta un particolare goal o un particolare cambiamento percepito nell'ambiente. I goal attualmente nel set degli eventi rappresentano desideri diversi che l'agente può scegliere di perseguire, mentre i piani applicabili, per uno di questi goal, rappresentano le diverse azioni che l'agente può eseguire per raggiungere quello specifico goal. L'ordine con cui il piano è selezionato dalla funzione di selezione è determinato dall'ordine con cui sono scritti nel codice sorgente dell'agente o dall'ordine con cui sono comunicati all'agente.

Ci sono due modi diversi per aggiornare il set delle intenzioni che dipendono dal fatto che l'evento selezionato sia interno (cambiamento nei goals) o esterno (cambiamento percepito nell'ambiente). Se l'agente acquisisce una nuova informazione notificata dall'ambiente viene creata una nuova intenzione per l'agente. Ogni singola intenzione nel set delle intenzioni rappresenta un diverso punto di attenzione per l'agente. Nel prossimo step verrà descritto come una particolare intenzione è scelta per essere eseguita nel ciclo di ragionamento. Per quello che riguarda gli eventi interni, essi sono creati quando l'agente ottiene un nuovo goal da raggiungere. Ciò significa che, prima che venga ripreso il corso dell'azione che ha generato l'evento, è necessario trovare ed eseguire fino al completamento un piano per raggiungere tale goal. In questo caso, non sono create nuove intenzioni ma una di quelle esistenti viene spostata in alto, il che forma una pila di piani che facilita l'interprete poichè l'intenzione da eseguire è quella più in alto.

Quando un piano è scelto dalla libreria, viene creata un'istanza di quel piano per essere inserita nel set delle intenzioni: la libreria dei piani non viene modificata ma è l'istanza che viene manipolata dall'interprete.

(9) Selezione di un'intenzione per l'esecuzione

Assumendo di avere un evento da gestire, fino a qui nel ciclo di ragionamento abbiamo ottenuto una nuova intenzione. Tipicamente un agente ha più di un'intenzione nel set di intenzioni, ognuna delle quali rappresenta un diverso punto di attenzione e che potrebbe essere eseguita nel prossimo step del ciclo di ragionamento. Ad ogni ciclo solamente avviene l'esecuzione di una sola intenzione tra quelle che sono in attesa pronte per essere eseguite. Anche in questo caso è utilizzata una funzione di selezione (indicata in figura 2.1 da S_I). Dato che il raggiungimento di certi obiettivi sarà più urgente di altri, la scelta della prossima intenzione è molto importante per come l'agente opererà nell'ambiente. Il meccanismo è di tipo 'round-robin', cioè ogni intenzione è selezionata a turno e, quando viene scelta, viene eseguita solamente un'azione. Come per gli eventi, il set di intenzioni è gestito con politica FIFO: viene preso il primo elemento della lista e, una volta eseguito, viene aggiunto nuovamente alla fine. In questo modo viene garantita un'attenzione equa a tutte le intenzioni.

(10) Esecuzione di uno step di un'intenzione

Un agente ha varie intenzioni che competono tra loro per essere eseguite. Nello step precedente abbiamo scelto l'intenzione da eseguire che non è altro che il corpo di un piano formato da una sequenza di formule: ogni formula eseguita viene rimossa dal corpo dell'istanza del piano. L'intenzione viene sospesa fino a quando l'azione non viene eseguita, in attesa che l'effettore esegua l'azione e confermi al ragionatore se è stata eseguita o meno. L'intenzione sospesa, invece di essere restituita all'insieme di intenzioni, passa a un'altra struttura che memorizza tutte le intenzioni sospese che sono in attesa di un feedback dell'azione o di un messaggio: certi tipi di comunicazione richiedono che l'agente attenda una risposta prima che tale intenzione possa essere ulteriormente eseguita. Dato che un agente ha varie intenzioni e nuovi eventi da gestire, anche se alcune delle intenzioni sono attualmente

sospese, nel prossimo ciclo di ragionamento ci sarà sicuramente qualche altra intenzione da eseguire.

Prima che un'altro ciclo di ragionamento abbia inizio, l'interprete controlla che non ci siano feedback da parte degli attuatori o eventuali nuove risposte. Dopodichè le intenzioni sono aggiornate e incluse di nuovo nel set delle intenzioni, in modo da avere la possibilità di essere nuovamente selezionate nei prossimi cicli di ragionamento.

2.3 tuProlog

tuProlog è un interprete Prolog per le applicazioni e le infrastrutture Internet basato su Java. È progettato per essere facilmente utilizzabile, leggero, configurabile dinamicamente, direttamente integrato in Java e facilmente interoperabile.

tuProlog è sviluppato e mantenuto da 'aliCE' un gruppo di ricerca dell'Alma Mater Studiorum - Università di Bologna, sede di Cesena. È un software Open Source e rilasciato sotto licenza LGPL.

Il motore tuProlog fornisce e riconosce i seguenti tipi di predicati:

- predicati built-in: incapsulati nel motore tuProlog.
- predicati di libreria: inseriti in una libreria che viene caricata nel motore tuProlog. La libreria può essere liberamente aggiunta all'inizio o rimossa dinamicamente durante l'esecuzione. I predicati della libreria possono essere sovrascritti da quelli della teoria. Per rimuovere un singolo predicato dal motore è necessario rimuovere tutta la libreria che contiene quel predicato.
- predicati della teoria: inseriti in una teoria che viene caricata nel motore tuProlog. Le teorie tuProlog sono semplicemente collezioni di clausole Prolog. Le teorie possono essere liberamente aggiunte all'inizio o rimosse dinamicamente durante l'esecuzione.

Librerie e teorie, pur essendo simili, sono gestite diversamente dal motore tuProlog.

Capitolo 3

Progetto

Il progetto, come descritto nell'introduzione, ha come obiettivo l'implementazione del meta-modello di Alchemist attraverso la definizione di un incarnazione che modelli gli agenti all'interno del simulatore.

Per la realizzazione del ciclo di ragionamento dell'utente si è utilizzato il motore tuProlog importato e invocato all'interno del simulatore sfruttando la libreria 'aliCE'.

3.1 Mapping dei modelli

Il primo passo nell'evoluzione del progetto è stata l'analisi del mapping tra i due modelli, necessaria per individuare eventuali incongruenze o evidenziare opportunità a livello applicativo e maggiore espressività. Nei mapping effettuati si è cercato quindi di individuare l'entità del meta-modello di Alchemist che offrisse maggiori opportunità espressive per la definizione dell'agente.

Nella prima prova, l'agente è stato riferito ad un nodo da cui ne deriva che l'environment sarà lo spazio che conterrà tutti gli agenti mentre, internamente al nodo, le molecole e le concentrazioni saranno utilizzate per gestire i beliefs dell'agente e le reazioni che saranno riferite ai piani utilizzando le condizioni come clausola per far scattare le azioni.

Questo tipo di mapping consente di realizzare simulazioni di sistemi non com-

plessi in cui vi è un solo 'livello' di agenti che interagiscono tra loro. Questa affermazione può essere compresa meglio analizzando il secondo tentativo che è stato effettuato.

Nel secondo mapping, l'agente è stato spostato più internamente al nodo riferendolo ad una reazione facendo diventare il nodo stesso uno spazio per gli agenti. In questo modo l'environment sarà uno spazio in cui possono essere presenti più nodi, i quali a loro volta potranno contenere un set di agenti. La frequenza con cui gli eventi di Alchemist sono innescati dipende, oltre che dai parametri passati nella configurazione della simulazione, anche dalle condizioni definite per quello specifico agente: questo influisce sul numero di volte in cui viene eseguita un'azione.

Utilizzando questo secondo caso si riuscirà a creare un sistema con più agenti all'interno di un singolo nodo, che in ambito applicativo può essere riferito ad un device, il quale si muoverà nello spazio insieme ad altri nodi, contenitori di altri agenti.

3.2 Fasi di sviluppo

Il passo successivo è stato quello di stilare un piano di sviluppo per affrontare il problema attraverso step incrementali per permettere di semplificare l'implementazione di un modello complesso come quello ad agenti. Le fasi in cui è stato suddiviso il progetto sono state le seguenti:

1. Scambio di messaggi tra due agenti (ad esempio ping pong): inizialmente gli agenti possono anche risiedere nello stesso nodo ma poi l'implementazione deve valere indifferentemente dal posizionamento degli agenti;
2. Gestione del flusso di controllo attraverso l'inserimento di un operazione, come lo spostamento del nodo, prima di effettuare la risposta al messaggio. In seguito deve comprendere inoltre la percezione dell'agente verso l'ambiente;

3. Gestione del flusso condizionato inserendo una clausola per la quale lo scambio di messaggi debba avvenire o meno;

3.3 Implementazione

Dopo aver esaminato i due modelli e aver analizzato i mapping realizzati si è deciso di implementare la versione che riferisce l'agente alla reazione poichè seguendo lo schema del meta-modello di Alchemist l'implementazione risulta più immediata e espressiva.

Per la definizione della teoria dell'agente verrà utilizzato il tuProlog che sarà richiamato all'interno del ciclo di ragionamento importando la libreria 'alice.tuprolog' che fornisce i costrutti e il motore tuProlog.

All'interno dell'implementazione delle azioni di Alchemist sarà quindi caricata la teoria dell'agente e successivamente utilizzata attraverso la libreria appena descritta.

3.3.1 Definizione incarnazione

Lo sviluppo è partito dalla definizione della classe **AgentIncarnation** che implementa l'interfaccia *Incarnation*. I metodi definiti nell'interfaccia consentono di caratterizzare l'incarnazione nella creazione delle varie entità del modello (nodi, distribuzioni temporali, reazioni, condizioni, azioni).

Per la creazione del nodo si è definita la classe **AgentsContainerNode** che estende *AbstractNode*. Questa classe ha tra le sue proprietà il riferimento all'environment in cui si trova il nodo e una struttura dati composta da coppie chiave e valore in cui la chiave è il nome dell'agente e il valore è il riferimento all'azione dell'agente.

La distribuzione temporale di ogni reazione è stata realizzata istanziando la classe *DiracComb* inizializzata con il parametro recuperato dal file di configurazione della simulazione. La classe permette di emettere eventi ad un intervallo temporale specificato dal parametro passato.

Per le reazioni è stata definita la classe **AgentReaction** che implementa *AbstractReaction* e che rappresenta l'agente e che contiene le condizioni che devono verificarsi per far avvenire le azioni che sono il fulcro dell'agente. Come proprietà della classe è presente solo una stringa che memorizza il nome dell'agente.

La creazione delle condizioni è stata fatta istanziando la classe *AbstractCondition* e implementando i metodi mancanti dell'interfaccia *Condition*: *getContext* (definisce la profondità della condizione GLOBAL, LOCAL, NEIGHBORHOOD), *getPropensityContribution* (permette di influenzare la velocità della reazione che decide se utilizzare o meno questo parametro), *isValid* (definisce la clausola per la validità della condizione).

L'azione da creare è passata dalla reazione. Qui verrà gestito il ciclo di ragionamento dell'agente con il metodo *execute* definito nell'interfaccia *Action* e saranno utilizzati i costrutti forniti dalla libreria 'alice.tuprolog' per invocare i piani della teoria dell'agente e poi gestirne il risultato in Alchemist.

3.3.2 Scambio di messaggi

Per lo scambio di messaggi sono state definite le classi **SimpleAgentAction**, che estende *AbstractAction*, e **PostmanAction** che è una specializzazione della prima. La classe *SimpleAgentAction* rappresenta la definizione standard di un agente e ha come proprietà il nome dell'agente, una mailbox formata da due code (una per la posta in entrata e una per quella in uscita) e un motore tuProlog. Al suo interno sono implementati i metodi *execute* (che è il metodo principale in cui avviene il ciclo di ragionamento) e i metodi per la gestione delle caselle dei messaggi, le cui strutture sono definite nelle classi innestate *InMessage* e *OutMessage* rispettivamente per i messaggi in entrata e in uscita.

La classe **PostmanAction** sovrascrive l'implementazione del metodo *execute* in modo da invocare, ad ogni evento lanciato dal simulatore, un metodo nel nodo che provvederà a prelevare i messaggi in uscita da ogni agente e recapitarli ai corretti destinatari.

Alla creazione di un'istanza SimpleAgentAction viene caricato il file contenente la teoria tuProlog dell'agente. Per lo scambio di messaggi sono state definite le teorie mostrate qui di seguito, una per l'agente Ping (codice 3.1) e una per l'agente Pong (codice 3.2).

<pre> 1 init :- 2 send('pong_agent','ping'). 3 4 receive :- 5 retract(ingoing(S,M)), 6 handle(S,M). 7 8 handle(S,pong) :- 9 send(S, ping). 10 11 handle(_,go_away) :- 12 act(forward). 13 14 send(R, M) :- 15 self(S), 16 assertz(outgoing(S,R, M)). </pre>	<pre> 1 2 3 4 receive :- 5 retract(ingoing(S,M)), 6 handle(S,M). 7 8 handle(S,ping) :- 9 send(S, pong). 10 11 handle(_,go_away) :- 12 act(forward). 13 14 send(R, M) :- 15 self(Sender), 16 assertz(outgoing(Sender,R, M)). </pre>
---	--

Codice sorgente 3.1: Ping agent

Codice sorgente 3.2: Pong agent

Come si può notare, l'agente Ping ha al suo interno la definizione del piano 'init' che consente l'invio del primo messaggio dando il via allo scambio con l'agente Pong.

Per avviare una simulazione utilizzando l'incarnazione ad agenti appena descritta sono stati testati due file di configurazioni diversi.

La simulazione descritta nel codice 3.3 prevede la disposizione di tre agenti (ping_agent, pong_agent e postman) che risiedono all'interno di un unico nodo, mentre quella descritta nel codice 3.4 posiziona ogni agente su un nodo diverso. Lo spazio in cui sono posizionati i nodi nello spazio è in entrambi i casi un cerchio con centro (0,0) di raggio 2.

```

1 incarnation: agent

```

```
2
3 network-model:
4   type: ConnectWithinDistance
5   parameters: [10]
6
7 displacements:
8   - in: {type: Circle, parameters: [1,0,0,2]}
9     programs:
10       -
11         - time-distribution: 1
12           program: "ping_agent"
13
14         - time-distribution: 1
15           program: "pong_agent"
16
17         - time-distribution: 1
18           program: "postman"
```

Codice sorgente 3.3: Simulazione con agenti sullo stesso nodo

```
1 incarnation: agent
2
3 network-model:
4   type: ConnectWithinDistance
5   parameters: [10]
6
7 displacements:
8   - in: {type: Circle, parameters: [1,0,0,2]}
9     programs:
10       -
11         - time-distribution: 1
12           program: "ping_agent"
```

```
13
14     - in: {type: Circle, parameters: [1,0,0,2]}
15     programs:
16         -
17             - time-distribution: 1
18               program: "pong_agent"
19
20     - in: {type: Circle, parameters: [1,0,0,2]}
21     programs:
22         -
23             - time-distribution: 1
24               program: "postman"
```

Codice sorgente 3.4: Simulazione con agenti su nodi diversi

3.3.3 Spostamento del nodo

Dopo aver realizzato lo scambio di messaggi si è passati alla realizzazione dello spostamento del nodo che ospita l'agente e alla percezione che l'agente può avere dell'ambiente nel quale è inserito.

Per realizzare lo spostamento sono stati inseriti nella classe `AgentsContainerNode` tre campi per memorizzare la velocità di spostamento del nodo, la direzione o angolo dello spostamento (rappresentata da un valore compreso tra 0-360) e il momento della simulazione in cui è avvenuto l'ultimo aggiornamento della posizione. Oltre a queste proprietà sono stati inseriti anche i metodi per aggiornarne i valori: per la velocità il valore viene semplicemente sovrascritto mentre per la direzione si è deciso di fornire la possibilità di scegliere se settare un certo valore o aggiungere un delta al valore corrente. Prima di aggiornare direzione o velocità viene invocato il metodo per lo spostamento del nodo poichè è necessario attuare la variazione di posizione avvenuta dal precedente aggiornamento.

Il metodo che effettua lo spostamento vero e proprio del nodo è *changeNo-*

dePosition che prende come parametro il tempo della simulazione corrente e viene chiamato ad ogni ciclo di ragionamento per effettuare l'aggiornamento della posizione del nodo che ospita l'agente. All'interno del metodo viene costruito un cerchio che ha come centro le coordinate attuali del nodo e come raggio la differenza di tempo rispetto al precedente spostamento moltiplicato per la velocità. La nuova posizione è un punto della circonferenza che viene individuato utilizzando l'angolo o direzione del nodo.

Per aggiungere la percezione dell'agente relativa alla posizione del nodo che lo ospita all'interno dell'ambiente è stata modificata la teoria dell'agente. È stato aggiunto un belief che rappresenta un bounding box dello spazio all'interno del quale si può muovere l'agente.

```
1  field(5,5,-5,-5) .
```

Codice sorgente 3.5: Bounding-box

Dopodichè sono stati aggiunti dei piani per verificare se la posizione del nodo, passata come parametro, risulta all'interno del bounding box. Dal ciclo di ragionamento, utilizzando la libreria 'alice.tuprolog', viene chiamato il piano *checkPosition* passandogli come termini le coordinate della posizione del nodo, le quali vengono inoltrate ai piani *isInFieldX* e *isInFieldY* che verificano che i valori rientrino rispettivamente nei limiti di ascisse e ordinate. Se la posizione è fuori da uno dei limiti viene aggiunto un belief contenente la rispettiva codifica: T(top), R(right), B(bottom), L(left).

```
18  isInFieldX(X) :-
19      field(T,R,B,L),
20      (
21          not (X =< R) -> asserta(reachedLimit('R'));
22          not (X >= L) -> asserta(reachedLimit('L'));
23          true
24      ).
25
```



```
26  isInFieldY(Y) :-  
27      field(T,R,B,L),  
28      (  
29          not (Y =< T) -> asserta(reachedLimit('T'));  
30          not (Y >= B) -> asserta(reachedLimit('B'));  
31          true  
32      ).  
33  
34  checkPosition(X,Y) :-  
35      isInFieldX(X),  
36      isInFieldY(Y).
```

Codice sorgente 3.6: Piani per la gestione del bounding-box

Se presenti, i belief aggiunti per il raggiungimento dei limiti del bounding box, vengono 'consumati' all'interno del ciclo di ragionamento utilizzando la libreria 'alice.tuProlog' e poi viene invocato il metodo *changeDirectionAngle* per modificare la direzione del nodo per riportarlo all'interno dei limiti.

Per la simulazione è stato utilizzato il file di configurazione descritto nel codice 3.4 che prevede la disposizione degli agenti su nodi differenti.

Bibliografia

- [1] alchemistsimulator.github.io
- [2] Programming Multi-Agent Systems in AgentSpeak using Jason, (Rafael H. Bordini, Jomi Fred Hübner, Michael Wooldridge), Wiley, Interscience (2007)