**SLIDE 1**

Buongiorno a tutti. Il mio progetto di tesi tratta del CONTROLLO DI COPERTURA DINAMICO PER IL MONITORAGGIO COOPERATIVO IN TEMPO REALE.

**SLIDE 2**

Il controllo di copertura dinamico è un problema centrale in molti campi applicativi, tra cui la robotica, la sorveglianza e la gestione delle emergenze. L’obiettivo principale di questo problema è quello di garantire che un’area di interesse sia monitorata in modo efficace e continuo da una flotta di agenti mobili, come droni o veicoli autonomi, equipaggiati con sensori. Questo compito diventa particolarmente complesso e, interessante e pratico quando l’ambiente è dinamico e i punti di interesse (targets) sono in movimento. Il controllo dinamico della copertura è dunque un tipo di controllo cooperativo che richiede a un sistema multi-agente di monitorare dinamicamente un’area

di interesse nel tempo.

Saranno dunque presenti dei target mobili, e l’obbiettivo è quello di scrivere un algoritmo di coverage che permetta di determinare le traiettorie degli agenti (ad un’altezza FISSATA) al fine di coprire al meglio i target dinamici nel tempo.

L’algoritmo è basato su una strategia GREEDY, che guarda quindi l’istante attuale, senza effettuare previsioni. Inoltre, come tecnica di ottimizzazione è stata scelta l’ascesa del gradiente al fine di massimizzare una funzione obbiettivo che poi vedremo.

L’implementazione dell’algoritmo è stata fatta in tre versioni differenti, al fine di risolvere un problema di collisione presente inizialmente.

**SLIDE 3**

Ma com’è definito a livello matematico il problema? È importante capirlo a fondo al fine di comprendere al meglio il senso logico di tutto il progetto. Sono presenti vari parametri: ELENCO PARAMETRI LEGGENDO SLIDE….

Successivamente viene definita una funzione di misurazione Eij, calcolata per ogni agente i e per ogni target j, definita come vediamo. È molto importante notare che essa è compresa tra 0 ed Mp.

**SLIDE 4**

Si definiscono anche altre funzioni, tra cui l’indice di coperta Ej, calcolato per ogni target e compreso tra 0 e Mp\*il numero di agenti N. Dunque, ogni agente darà un contributo che vale massimo Mp per la copertura del target j.

Molto importante sarà poi l’indice di copertura totale, che rappresenta la funzione obbiettivo, colei che viene massimizzata dall’algoritmo di coverage. Come vediamo si utilizza una funziona sigmoidale, che viene rappresentata nel grafico, al fine di tener di conto dei contributi di tutti gli agenti. E\* invece rappresenta un LB, si richiederà dunque che ogni indice Ej sia superiore a questa soglia, al fine di coprire in modo soddisfacente quel target.

**SLIDE 5**

Come già accennato, l’algoritmo si basa sulla strategia dell’ascesa del gradiente come tecnica di ottimizzazione. Si vuole massimizzare l’indice di copertura totale, per farlo viene calcolato il gradiente della funzione obbiettivo per ogni agente, rispetto alle posizioni sia dei target che degli agenti in quell’istante di tempo. Successivamente vengono aggiornate le traiettorie degli agenti seguendo la direzione data dal gradiente. La figura infatti rappresenta proprio questo concetto. Prendendo come esempio una funziona col massimo in 0,0 si vede come, con vari steps, vado ad avvicinarmi all’obbiettivo.

**SLIDE 6**

In questa slide viene mostrato lo pseudocodice della prima versione dell’algoritmo. In questa versione, si utilizza esclusivamente l’ascesa del gradiente e, come detto poco fa, si calcola le derivate, e con l’istruzione in rosso si aggiorna delle posizioni degli agenti. La posizione al tempo t+1 è data dalla posizione al tempo t + il passo di salita epsilon per la componente specifica del gradiente. Il parametro epsilon è direttamente responsabile della velocità con cui gli agenti si muovono lungo la traiettoria determinata dal gradiente della funziona obbiettivo.

Un problema emergente in questa situazione è che gli agenti, per massimizzare la copertura, possono convergere verso posizioni finali molto vicine tra loro aumentando il rischio di collisione. Questo è un problema ben noto nel contesto del coverage dinamico, dove la priorità alla copertura totale può portare a densità elevate di agenti in aree specifiche. Per mitigare il rischio di collisione e migliorare la distribuzione spaziale degli agenti, sono state sviluppate due ulteriori versioni dell’algoritmo. Queste versioni estendono la versione base dell’algoritmo di ascesa del gradiente.

**SLIDE 7**

Quindi, nella seconda versione dell’algoritmo, le posizioni degli agenti vengono aggiornate non solo utilizzando il gradiente della funzione obiettivo, ma anche includendo una componente stocastica derivante dal moto browniano (anche conosciuto come “la camminata del marinaio ubriaco”. Questo approccio introduce una variazione casuale nelle traiettorie degli agenti, migliorando la loro capacità di esplorazione e riducendo il rischio di convergenza in posizioni subottimali.

Il moto browniano è caratterizzato da una traiettoria irregolare e imprevedibile, dove ogni passo successivo è indipendente dal precedente e segue una distribuzione di probabilità specifica. Eta\_i(t) rappresenta la componente Browniana, la cui direziona casuale teta è distribuita uniformemente nell’intervallo 0,2pigreco mentre l’intensità del moto segue una distribuzione normale di Gauss.

Come si nota sempre dall’istruzione in rosso, prima del ciclo interno si calcola la componente e successivamente si somma per l’aggiornamento della posizione degli agenti.

**SLIDE 8**

Invece, nella terza versione dell’algoritmo le posizioni degli agenti vengono aggiornate includendo una componente di potenziale repulsivo. Questo approccio introduce una forza repulsiva tra gli agenti quando la distanza tra di loro è inferiore a una certa soglia δ. L’obiettivo principale di questa componente è evitare collisioni tra gli agenti durante la loro operatività, migliorando la sicurezza e l’efficacia del controllo della copertura. Come si vede nell’aggiornamento delle posizioni, viene sommata una forza repusliva.

**SLIDE 9**

Essa è calcolata come la somma di tutte le componenti repulsive dell’agente ‘i’ rispetto a tutti gli altri agenti ‘k’, con i diverso da k ovviamente. Ogni componente repulsiva è composta dal primo termine che indica la direzione di allontanamento dall’agente k e il secondo che indica l’intensità della forza repulsiva, di cui ne possiamo vedere il grafico. Com’è giusto che sia, l’intensità decresce all’aumentare della distanza d tra i due agenti, e quando essa è inferiore a delta, allora sarà alta e darà il suo contributo nell’allontanamento degli agenti.

E’ importante però andare a verificare che questa aggiunta della componente repulsiva non vada a sovrastare il comportamento principale dell’algoritmo, che rispetta l’ascesa del gradiente.

**SLIDE 10**

Per quanto riguarda l’implementazione degli algoritmi, è stata fatta in Python, in particolare sono state utilizzate le librerie che vediamo. E’ stato fondamentale l’utilizzo di Pytorch, una libreria open-source per il training dei modelli di machine learning, che ha permesso un calcolo davvero preciso del gradiente, dal momento che col metodo alle differenze finite esso presentava oscillazioni troppo brusche.

Infine, prima dell’esecuzione degli algoritmi sono state effettuate varie operazioni preliminari, tra cui il setting dei parametri iniziali, l’estrazione delle traiettorie dei targets (grazie alla libreria pickle, unico dato in input del progetto, come vediamo dalla figura sono similari a delle traiettorie di imbarcazioni, non seguono una strada ad esempio come se fossero macchine), sono state generate le posizioni iniziali degli agenti e sono stati calcolati gli indici di copertura all’istante iniziale.

**SLIDE 11**

E’ stato preso un numero di agenti pari a quattro, meno della metà del numero dei target (dieci). La durata delle traiettorie dei target è di 150 secondi. Molto importante notare la scelta di Mp, pari a 1. In questo modo ogni agente da un contributo di massimo un’unità nella copertura di un target, quindi impostare la soglia E\* a 2 vuol dire che in media, richiediamo che almeno due agenti coprano un determinato target, o che la somma dei contributi di copertura degli agenti sia almeno pari a 2. Le simulazioni sono poi state effettuate con una richiesta di coverage più forte (LB=2) e meno restrittiva (LB=1).

**SLIDE 12**

Passando alle simulazioni, partendo dal caso con E\*=2, possiamo vedere i grafici delle traiettorie sia di agenti che target in tutte e tre le versioni dell’algoritmo. I cerchi indicano i punti di partenza, colorati per i target e rossi per gli agenti, mentre i quadrati o le x indicano le posizioni finali.

Come notiamo dai grafici, gli agenti vanno a muoversi al fine di coprire al meglio i target mobili. Nella prima immagine gli agenti vanno a collidere nelle loro posizioni finali, nella seconda versione il problema non viene risolto in modo soddisfacente mentre grazie al potenziale repulsivo si nota come, nella terza immagine, essi sono nettamente distanti tra di loro.

**SLIDE 13**

Inoltre, in tutte e tre le versioni, l’indice di copertura totale, ovvero la funzione obbiettivo da massimizzare, cresce nel tempo. Il valore finale è molto maggiore del valore iniziale. Da notare che il valore dell’indice all’istante finale nella terza versione dell’algoritmo è pressoché uguale agli altri. Questo vuol dire che l’aggiunta del potenziale repulsivo va ad eliminare totalmente il problema della collisione, mantenendo comunque una copertura ottimale.

**SLIDE 14**

Con questa richiesta di copertura, come si nota sia dalla tabella che dal grafico della situazione finale, gli indici singoli di copertura dei target con j=0 e j=8 sono praticamente azzerati. Questo non è un problema, semplicemente l’algoritmo, al fine di raggiungere l’obbiettivo della massimizzazione dell’indice globale con questi tipo di parametri, va a sacrificare alcuni target in favore di coprirne con una qualità eccelsa altri. Infatti, gli altri indici sono molto superiori alla soglia di 2.

**SLIDE 15**

La simulazione è stata eseguita anche tramite una richiesta di coverage meno restrittiva, impostando dunque la soglia E\* pari a 1.

Come è possibile notare, non è presente il problema della collisione; gli agenti andranno ad addensarsi meno rispetto al caso precedente, in quanto appunto un target richiede di essere “coperto” in modo meno qualitativo.

**SLIDE 16**

Dunque, l’andamento dell’indice di copertura totale cambia, l’incremento è minore, ma comunque il valore finale della funzione obbiettivo ha un valore superiore, di circa 7, contro i 6 del caso dove impostavamo la soglia della richiesta di copertura a 2. Questo miglioramento è dovuto al cambio del parametro di LB; dunque, si capisce come sia fondamentale comprendere il contesto specifico per trovare un compromesso ottimale tra il numero di target, il numero di agenti e la copertura richiesta. I PARAMETRI SONO FORTEMENTE INTERDIPENDENTI.

**SLIDE 17**

Di conseguenza, anche gli indici di copertura singolo hanno valori migliori, sono quasi tutti nettamente sopra il valore uno, e anche quel target che prima era completamente scoperto, viene comunque visto in maniera minima. Qua si nota anche che all’istante iniziale era presente lo stesso un coverage ottimo, che viene migliorato all’istante finale. Ecco perché l’incremento della funzione obbiettivo è meno drastico.