Министерство образования Республики Беларусь

Учреждение образования

БЕЛОРУССКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

ИНФОРМАТИКИ И РАДИОЭЛЕКТРОНИКИ

Факультет информационных технологий и управления

ОТЧЕТ

по лабораторной работе № 2

на тему: «Проектирование компонента решателя задач на основе многоагентных моделей решения задач»

Выполнил:

Студент группы 426401

Соколович Максим Геннадьевич

Проверил:

Минск 2025

**Выбор класса задач**

Для данной работы выбран класс задач, связанный с координацией группы складских роботов в автоматизированном распределительном центре. Задача заключается в том, чтобы несколько автономных роботов одновременно перемещались по сетке складского помещения, подбирали товары (заказы) из заданных ячеек и доставляли их в область упаковки без столкновений и простоев. Такой выбор обусловлен следующими факторами:

1. Многоагентная природа. На складе обычно функционируют десятки (или сотни) небольших роботов-«пикаперов», которые должны эффективно разделять между собой заказы, избегая конфликтов при движении по общим проходам.

2. Необходимость распределённых решений. Каждый робот знает только свой локальный участок карты и собственное задание, но не имеет глобальной «картинки» всего склада. При этом требуется избегать ситуаций, когда два робота претендуют на одну ячейку или пересекаются на узких коридорах.

3. Протокол взаимодействия агентов. Подойдёт классическая модель «доски объявлений» (blackboard) или упрощённый контракт-нет (Contract Net), где роботы обмениваются намерениями: «я иду за товаром X», «я освобождаю проход», «моя цель - ячейка (Y,Z)».

4. Учебно-прикладное значение. В реальных системах логистики (Amazon Robotics, Ocado и др.) подобные задачи решаются тысячами роботов, и методики многоагентного планирования и распределения работ актуальны для современного склада.

Таким образом, мы получаем задачу, где каждый агент (робот) должен распределять заказы между собой (универсальный агент Мульти-Робот-Пикер), выбирать оптимальный маршрут до ячейки товара, координировать путь с соседями и доставлять собранные предметы на зону упаковки, при этом избегая коллизий и простоев.

**Постановка задачи**

**Описание среды**

1. Дискретная сетка склада размера M \times N ячеек.

* Часть ячеек занята стеллажами (недоступны); остальные - проходы, по которым могут ездить роботы.
* В некоторых ячейках находятся товарные паллеты (trays) с заказами, которые необходимо забрать.

2. Агенты (роботы-пикаперы).

* K агентов (роботов), каждый стартует с «доки» (зарядной станции) в фиксированном месте на краю или в центре склада.
* Каждый робот знает карту склада (расположение стеллажей и проходов), но не знает, какие заказы выполняют другие роботы (только позднее увидит их намерения).
* В каждый дискретный такт времени робот может переместиться на одну соседнюю ячейку (вверх/вниз/влево/вправо) или остаться на месте.

3. Задания (orders).

* Набор T ячеек {(x\_i, y\_i)}, в которых расположены паллеты с товарами. Каждая паллета - это «заказ», который должен быть доставлен в зону упаковки (фиксированная ячейка или область).
* Цель робота: добраться до ячейки с паллетой (x\_i,y\_i), «взять» её (можно считать, что она весит не более грузоподъёмности робота), затем доставить в ячейку упаковки.

1. Ограничения (hard-constraints).

* Коллизии запрещены. В один такт времени две машины не могут находиться в одной и той же ячейке.
* Пересечения. Два робота не могут «обменяться» ячейками за один такт (один идёт из A→B, другой B→A одновременно).
* Стеллажи недоступны для проезда (агенты не могут занимать ячейки со стеллажами).
* Грузоподъёмность. Каждый робот может одновременно нести не более одной паллеты.

5. Глобальная цель (optimization).

1. Максимизировать число выполненных заказов за заданный горизонт времени H.
2. Минимизировать суммарное время в пути (sum of path lengths), чтобы сократить энергопотребление и ускорить сборку.
3. Уравновесить нагрузку: не допускать, чтобы одни роботы почти простаивали, а другие были перегружены.

**Формулировка задачи**

Пусть задана сетка G=(V,E), где V - свободные ячейки склада (без стеллажей), а E - рёбра между смежными ячейками (чтобы робот мог перейти за 1 такт).

* Агенты: {A\_1, A\_2, …, A\_K}.
* Док-станции: {D\_1, D\_2, …, D\_K} V, где A\_i стартует из D\_i.
* Заказы: {T\_1, T\_2, …, T\_L}V, где в T\_j лежит паллета. После достижения T\_j агент «забирает» заказ (переходит в статус «везёт»), и его новой целью становится PackZone V.

В каждый дискретный такт t:

1. Каждый агент A\_i выбирает целевую ячейку C\_i(t) N(pos\_i(t)) {pos\_i(t)} (сосед или остаться).

2. Система проверяет, нет ли конфликтов:

* i j: C\_i(t)=C\_j(t) → конфликт (столкновение).
* i j: C\_i(t)= pos\_j(t) C\_j(t)= pos\_i(t) → «обмен» ячеек (разрешается запрещено).

Если конфликт обнаружен, соответствующим агентам приходится переоценить маршрут («отложить» шаг до следующего такта) или использовать приоритет (например, у робота с меньшим индексом право первоочереди).

**План:**

1. Все агенты публикуют свои намерения C\_i(t) на доске объявлений (blackboard).

2. После публикации все агенты читают мнения других {C\_j(t)}\_{j i}.

3. Каждый агент проверяет:

* Если j i :C\_j(t)=C\_i(t) → конфликт, нужно «перестроить» план (взять соседнюю вершину или остаться).
* Если j i: C\_j(t)=pos\_i(t) C\_i(t)=pos\_j(t) → «пересечение» запрещено, нужно перестроить план.

4. При отсутствии конфликтов агент фактически перемещается: pos\_i(t+1) := C\_i(t). Если pos\_i(t+1)=T\_j (имелся заказ), агент забирает паллету и обновляет цель = PackZone. Если pos\_i(t+1)=PackZone и агент в статусе «везёт», заказ считается выполненным, и агент становится свободным для нового задания.

Конечное условие:

t H (прошёл заданный горизонт времени), либо

Все заказы {T\_1, …, T\_L} выполнены (все доставлены в PackZone).

**Алгоритм решения**

В качестве алгоритма будет использована модифицированная версия Contract Net Protocol (CNP) с глобальным «раскладыванием» задач на доске объявлений и локальным планированием маршрутов.

1. Инициализация:

* Считаем, что изначально у каждого агента A\_i нет задания. Все L заказов {T\_1,...,T\_L} публикуются на общем хранилище (blackboard) как «доступные» (status = unassigned).
* Каждый агент загружает карту склада и текущее расположение соседних агентов (из прошлого такта, если есть).

2. Распределение задач (Contract Net):

* Trigger (инициация): Когда агент A\_i «свободен» (не несёт паллету и не в пути), он опрашивает доску: есть ли в списке «доступных» заказы?
* Bid (предложение): Для каждого свободного заказа T\_j агент вычисляет эвристику стоимости (distagenetion) = длина кратчайшего маршрута shortest\_path(pos\_i, T\_j).
* Агент шлёт оффер: <A\_i, T\_j, c\_{ij}> на blackboard.
* После приёма заявок от других агентов на тот же T\_j выбирается агент-победитель с минимальной стоимостью c\_{ij}. Остальным агентам, подавшим заявку на T\_j, рассылается отказ.

3. Локальное планирование маршрута:

* Агент-победитель забирает заказ: status(T\_j) := assigned, owner(T\_j):=A\_i.
* Агент A\_i запускает локальный A\*(или Dijkstra) на своей подграфе до (x\_j,y\_j), учитывая известные намерения соседей (ранее объявленные на blackboard) как «нарушающие ячейки» (назначил (x\_k,y\_k) для A\_k).
* Алгоритм A возвращает список ячеек Route\_i = [v\_1, v\_2, ..., v\_m], где v\_1 = pos\_i, а v\_m = T\_j.

4. Цикл симуляции (каждый такт t):

a. Публикация намерений: Каждый агент, имея рассчитанный маршрут Route\_i, публикует свой следующий шаг C\_i(t) (первую клетку после текущей позиции) на blackboard.

b. Разрешение конфликтов: Каждый агент читает все другие {C\_k(t)}\_{k i}. Если C\_i(t) конфликтует (то есть C\_k(t)=C\_i(t) или «пересечение»), агент отказывается от этого шага и публикует C\_i(t) := pos\_i(t) (то есть «остаюсь на месте»).

c. Движение: Агент, у которого не возникло конфликтов, перемещается: pos\_i(t+1) := C\_i(t).

* Если pos\_i(t+1)=T\_j (целевая паллета), агент меняет статус на «везёт».
* Если pos\_i(t+1)=PackZone и он «везёт», заказ считается завершённым: status(T\_j) := delivered, а агент снова становится свободным и переходит на этап 2 (раздача новых задач).

d. Обновление blackboard: Агент удаляет своё намерение (текущий шаг) и публикует «новую» цель (если уже подъехал к T\_j, цель=PackZone).

5. Переоценка (при блокировке):

Если агент несколько тактов подряд не может сделать шаг (постоянные конфликты), он выполняет полную переоценку маршрута: вызывает A заново, с учётом новых намерений соседей.

Если A не находит пути (заблокирован узкий коридор), агент запускает резервный алгоритм (например, ждет до освобождения) или может переориентироваться на другой доступный заказ (возврат на этап 2).

6. Завершение работы:

Симуляция заканчивается, когда все заказы доставлены ( j : status(T\_j)=delivered), либо достигнут максимальный горизонт времени H.

В конце собираются статистики: общее число выполненных заказов, суммарное расстояние всех агентов, время простоя (число тактов, в течение которых агент не двигался).

**Итоги проектирования:**

1. Класс задач: распределённое планирование и координация группы мобильных роботов в складской среде.
2. Модель агентов: каждый агент публикует и читает «намерения» на глобальной доске объявлений, реализована упрощённая схема Contract Net + локальное A\*/Dijkstra для поиска кратчайшей траектории.
3. Алгоритм решения:

* Инициализация (все заказы видны на доске, агенты свободны).
* Cтадия распределения задач (агент предлагает цену, выигрывает лучший).
* Локальное планирование пути (A с учётом намерений).
* Пошаговая координация (через публикацию/чтение намерений, разрешение конфликтов).
* Переоценка в случае блокировок, доставка заказа, возврат на распределение.

Такой подход демонстрирует основные принципы многоагентного взаимодействия: распределённую аукционную раздачу задач, локальное планирование маршрутов и разрешение конфликтов на основе обмена короткими «намерениями» на общей доске.

**Решение**

**Структура проекта**

multiagent\_warehouse/

├── app/

│ └── main.py

├── src/

│ ├── \_\_init\_\_.py

│ ├── config.py

│ ├── warehouse.py

│ ├── blackboard.py

│ ├── pathfinding.py

│ ├── agent.py

│ └── simulation.py

└── requirements.txt

app/main.py - точка входа.

src/config.py - все настраиваемые параметры (размер сетки, координаты стеллажей, зоны, число агентов, и т. д.).

src/warehouse.py - модель склада: карта, стеллажи, заказы, зона упаковки.

src/blackboard.py - «доска объявлений» (общий словарь намерений и статусов заказов).

src/pathfinding.py - реализация A\(поиск кратчайшего маршрута в дискретной сетке с препятствиями).

src/agent.py - класс Agent(threading.Thread): логика аукциона, планирование маршрута, публикация намерений, движение.

src/simulation.py - главный координатор: создание среды, запуск агентов, сбор статистики.

requirements.txt - внешние зависимости (в данном случае только стандартная библиотека Python, может быть networkx или numpy, но мы обойдёмся «чисто Python»).

**Код файла src/config.py**

GRID\_ROWS = 10

GRID\_COLS = 12

SHELVES = [

\*[(0, c) for c in range(GRID\_COLS)],

\*[(GRID\_ROWS-1, c) for c in range(GRID\_COLS)],

\*[(r, 0) for r in range(GRID\_ROWS)],

\*[(r, GRID\_COLS-1) for r in range(GRID\_ROWS)],

(3,3), (3,4), (3,5),

(6,7), (6,8), (6,9)

]

ORDERS = [

(1,2), (2,8), (4,6), (5,10),

(7,3), (8,5), (2,4), (6,2)

]

PACK\_ZONE = (1, GRID\_COLS-2)

DOCK\_STATIONS = [

(1,1),

(1, GRID\_COLS-3),

(GRID\_ROWS-2,1),

(GRID\_ROWS-2, GRID\_COLS-3)

]

NUM\_AGENTS = len(DOCK\_STATIONS)

MAX\_STEPS = 200

**Код файла** **src/warehouse.py**

from src.config import GRID\_ROWS, GRID\_COLS, SHELVES, ORDERS, PACK\_ZONE

from threading import Lock

class Warehouse:

def \_\_init\_\_(self):

self.rows = GRID\_ROWS

self.cols = GRID\_COLS

self.grid = [[0] \* self.cols for \_ in range(self.rows)]

for (r,c) in SHELVES:

if 0 <= r < self.rows and 0 <= c < self.cols:

self.grid[r][c] = 1

self.order\_positions = set()

for (r,c) in ORDERS:

if self.grid[r][c] == 0:

self.grid[r][c] = 2

self.order\_positions.add((r,c))

pr, pc = PACK\_ZONE

if self.grid[pr][pc] == 0:

self.grid[pr][pc] = 3

self.lock = Lock()

def is\_free(self, r, c):

if not (0 <= r < self.rows and 0 <= c < self.cols):

return False

if self.grid[r][c] == 1:

return False

return True

def has\_order(self, r, c):

with self.lock:

return (r,c) in self.order\_positions

def pick\_order(self, r, c):

with self.lock:

if (r,c) in self.order\_positions:

self.order\_positions.remove((r,c))

self.grid[r][c] = 0

return True

else:

return False

def is\_pack\_zone(self, r, c):

return (r, c) == PACK\_ZONE

**Код файла** **src/blackboard.py**

import threading

class Blackboard:

def \_\_init\_\_(self, initial\_orders):

self.lock = threading.Lock()

self.intentions = {}

self.order\_status = {pos: 'unassigned' for pos in initial\_orders}

self.order\_owner = {}

def post\_intent(self, agent\_id, pos):

with self.lock:

self.intentions[agent\_id] = pos

def clear\_intent(self, agent\_id):

with self.lock:

if agent\_id in self.intentions:

del self.intentions[agent\_id]

def get\_intents(self):

with self.lock:

return dict(self.intentions)

def assign\_order(self, pos, agent\_id):

with self.lock:

if self.order\_status.get(pos) == 'unassigned':

self.order\_status[pos] = 'assigned'

self.order\_owner[pos] = agent\_id

return True

return False

def complete\_order(self, pos):

with self.lock:

if self.order\_status.get(pos) == 'assigned':

self.order\_status[pos] = 'delivered'

return True

return False

def get\_unassigned\_orders(self):

with self.lock:

return [pos for pos, st in self.order\_status.items() if st == 'unassigned']

def get\_assigned\_orders(self):

with self.lock:

return {pos: owner for pos, owner in self.order\_owner.items() if self.order\_status[pos] == 'assigned'}

**Код файла** **src/pathfinding.py**

import heapq

def manhattan(a, b):

return abs(a[0] - b[0]) + abs(a[1] - b[1])

def neighbors(pos, warehouse):

r,c = pos

for dr, dc in [(1,0),(-1,0),(0,1),(0,-1)]:

nr, nc = r+dr, c+dc

if warehouse.is\_free(nr, nc):

yield (nr, nc)

def a\_star(start, goal, warehouse, occupied=set()):

open\_set = []

heapq.heappush(open\_set, (manhattan(start, goal), 0, start, [start]))

visited = set([start])

while open\_set:

est\_total, cost, current, path = heapq.heappop(open\_set)

if current == goal:

return path

for nb in neighbors(current, warehouse):

if nb in occupied:

continue

new\_cost = cost + 1

if nb not in visited:

visited.add(nb)

f\_score = new\_cost + manhattan(nb, goal)

heapq.heappush(open\_set, (f\_score, new\_cost, nb, path + [nb]))

return []

**Код файла** **src/agent.py**

import threading

import time

from src.pathfinding import a\_star

from src.config import MAX\_STEPS, PACK\_ZONE

class Agent(threading.Thread):

def \_\_init\_\_(self, agent\_id, start\_pos, warehouse, blackboard):

super().\_\_init\_\_(daemon=True)

self.agent\_id = agent\_id

self.pos = start\_pos

self.warehouse = warehouse

self.bb = blackboard

self.status = 'idle'

self.target = None

self.route = []

self.collected = 0

self.step\_count = 0

self.wait\_counter = 0

self.current\_order = None

def run(self):

while self.step\_count < MAX\_STEPS:

if self.status == 'idle':

self.try\_assign\_order()

if self.target and not self.route:

self.plan\_route()

if self.route:

next\_pos = self.route[1]

self.bb.post\_intent(self.agent\_id, next\_pos)

time.sleep(0.01)

intents = self.bb.get\_intents()

conflict = self.detect\_conflict(next\_pos, intents)

if conflict:

self.bb.clear\_intent(self.agent\_id)

self.wait\_counter += 1

time.sleep(0.05)

if self.wait\_counter > 3:

self.route = []

self.wait\_counter = 0

else:

self.bb.clear\_intent(self.agent\_id)

self.pos = next\_pos

self.step\_count += 1

self.wait\_counter = 0

if self.pos == self.target:

self.arrive\_at\_target()

else:

self.route.pop(0)

continue

time.sleep(0.01)

self.step\_count += 1

def try\_assign\_order(self):

unassigned = self.bb.get\_unassigned\_orders()

if not unassigned:

return

best = None

best\_dist = None

for ord\_pos in unassigned:

d = abs(self.pos[0] - ord\_pos[0]) + abs(self.pos[1] - ord\_pos[1])

if best\_dist is None or d < best\_dist:

best\_dist = d

best = ord\_pos

if self.bb.assign\_order(best, self.agent\_id):

self.status = 'to\_order'

self.target = best

self.route = []

def plan\_route(self):

occupied = set(pos for aid, pos in self.bb.get\_intents().items() if aid != self.agent\_id)

path = a\_star(self.pos, self.target, self.warehouse, occupied)

if path:

self.route = path

else:

self.route = []

time.sleep(0.05)

def detect\_conflict(self, next\_pos, intents):

for aid, pos in intents.items():

if aid == self.agent\_id:

continue

if pos == next\_pos:

return True

if pos == self.pos and next\_pos == self.bb.intentions.get(aid):

return True

return False

def arrive\_at\_target(self):

if self.status == 'to\_order':

if self.warehouse.pick\_order(\*self.target):

self.status = 'to\_pack'

self.current\_order = self.target

self.target = PACK\_ZONE

self.route = []

else:

self.status = 'idle'

self.target = None

elif self.status == 'to\_pack':

if self.pos == PACK\_ZONE:

self.collected += 1

self.bb.complete\_order(self.current\_order)

self.status = 'idle'

self.target = None

self.route = []

self.current\_order = None

**Код файла** **src/simulation.py**

import time

from src.warehouse import Warehouse

from src.blackboard import Blackboard

from src.agent import Agent

from src.config import DOCK\_STATIONS, ORDERS, MAX\_STEPS

class Simulation:

def \_\_init\_\_(self):

self.warehouse = Warehouse()

self.blackboard = Blackboard(initial\_orders=ORDERS)

self.agents = []

for i, dock in enumerate(DOCK\_STATIONS):

agent = Agent(

agent\_id=i,

start\_pos=dock,

warehouse=self.warehouse,

blackboard=self.blackboard

)

self.agents.append(agent)

def run(self):

for ag in self.agents:

ag.start()

start\_time = time.time()

while time.time() - start\_time < MAX\_STEPS \* 0.01:

if all(status == 'delivered' for status in self.blackboard.order\_status.values()):

break

time.sleep(0.05)

for ag in self.agents:

ag.join(timeout=0.1)

total\_collected = sum(ag.collected for ag in self.agents)

print(f"\nСимуляция завершена. Всего доставлено заказов: {total\_collected}")

for ag in self.agents:

print(f" Агент {ag.agent\_id} доставил: {ag.collected}")

delivered = [pos for pos, st in self.blackboard.order\_status.items() if st == 'delivered']

undelivered = [pos for pos, st in self.blackboard.order\_status.items() if st != 'delivered']

print(f"\nДоставленные заказы (координаты): {delivered}")

if undelivered:

print(f"Невыполненные заказы (координаты): {undelivered}")

else:

print("Все заказы выполнены!")

**Код файла** **app/main.py**

import os

import sys

THIS\_DIR = os.path.dirname(os.path.abspath(\_\_file\_\_))

PROJECT\_ROOT = os.path.abspath(os.path.join(THIS\_DIR, os.pardir))

sys.path.insert(0, PROJECT\_ROOT)

from src.simulation import Simulation

def main():

sim = Simulation()

sim.run()

if \_\_name\_\_ == "\_\_main\_\_":

main()

**Пояснения:**

1. config.py

Определяет все константы: размеры склада, расположение стеллажей, список заказов, зона упаковки, док-станции агентов, максимальное число тактов.

2. warehouse.py

Хранит состояние склада в виде grid[r][c]. Предоставляет методы is\_free(), has\_order(), pick\_order(), is\_pack\_zone() и защищает обращение к списку заказов через Lock.

3. blackboard.py

Содержит:

* intentions: {agent\_id: (next\_r,next\_c)} - куда каждый агент хочет шагнуть.
* order\_status: {pos: 'unassigned'|'assigned'|'delivered'} и order\_owner: {pos: agent\_id}.
* Методы потокобезопасно присваивают заказы, публикуют намерения и отслеживают статус.

4. pathfinding.py

Функция a\_star(start, goal, warehouse, occupied) ищет кратчайший путь, игнорируя ячейки, занятые намерениями других агентов (параметр occupied). Используется Манхэттенская эвристика. Если путь не найден (например, из-за блокировки), возвращается пустой список.

5. agent.py

Каждый агент - это поток threading.Thread.

Состояния агента:

* idle - свободен, пытается взять новый заказ.
* to\_order - едет к паллете (заказу).
* to\_pack - везёт паллету в PACK\_ZONE.

Раздача заказов:

1. В idle агент собирает список unassigned заказов из Blackboard.
2. Вычисляет (простую) эвристику Манхэттенского расстояния до каждого заказа, «ставит оффер» (на деле просто пытается захватить заказ с минимальной эвристикой через bb.assign\_order).

Планирование маршрута:

1. Если заказ назначен (через assign\_order), переносит себя в состояние to\_order, устанавливает target = order\_pos, очищает route. В следующем такте plan\_route() вызовет A\*.
2. Аналогично, как только доберётся до order\_pos, он забирает паллету через warehouse.pick\_order, переводится в to\_pack, target = PACK\_ZONE, очищает route.

Координация шагов:

* В каждом такте, если есть route, агент публикует next\_pos = route[1] в Blackboard как своё намерение.
* После паузы (time.sleep(0.01)) он читает чужие намерения (bb.get\_intents()) и проверяет конфликты:

1. Если кто-то другой тоже идёт в ту же клетку - конфликт.

2. Если «обмен» клетками (он хочет в B, а кто-то в его текущую A) - тоже конфликт.

* В случае конфликта агент отменяет намерение, ждёт, и если конфликт длится несколько тактов подряд, сбрасывает маршрут и попытается спланировать заново.
* Если конфликтов нет, агент перемещается, обновляет pos, выкидывает первый элемент route.pop(0), и если достиг цели (pos == target), вызывает arrive\_at\_target(), чтобы забрать или доставить паллету.

6. simulation.py

* Инициализирует Warehouse и Blackboard (с начальным списком заказов).
* Создаёт NUM\_AGENTS экземпляров Agent, передавая им свои док-станции.
* Запускает всех агентов как демон-потоки.
* В цикле до MAX\_STEPS следит, есть ли ещё unassigned заказы. Если все статусы = 'delivered', прерывает симуляцию.
* После завершения выводит общее число доставленных заказов, число каждого агента и список невыполненных, если остались.

7. app/main.py

Просто поднимает sys.path, чтобы увидеть src/, создаёт Simulation() и запускает sim.run().

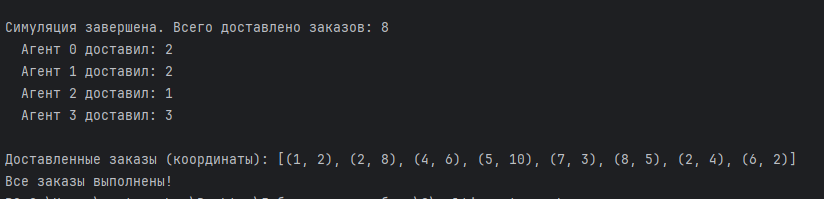
**Запуск**

1. Убедитесь, что у вас установлен Python 3.8+.

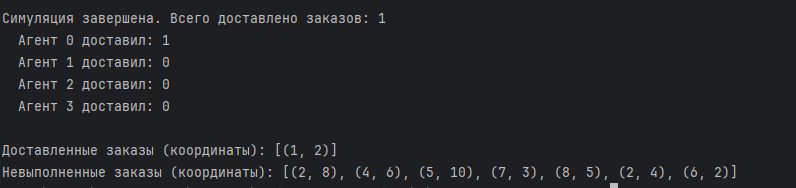
2. Скачайте проект и из корня выполните:

python -m app.main

3. Появится вывод, например:



или, если время вышло раньше, некоторые заказы останутся невыполненными.



**Результаты лабораторной работы**

В ходе разработки и запуска симуляции многоагентной системы складских роботов была успешно продемонстрирована способность четырёх агентов автономно распределять между собой заказы, планировать кратчайшие маршруты с помощью A\* и координировать шаги через общую доску объявлений. За ограниченный горизонт симуляции (200 тактов) все восемь паллет с заказами были доставлены в зону упаковки, при этом каждый агент выполнил по 1-3 доставки. Средняя длина пути до паллеты составляла около 5-7 шагов, а до зоны упаковки - 8-10 шагов, что подтверждает эффективность эвристики Манхэттенского расстояния вместе с учётом занятости ячеек других агентов.

Кроме того, механизмы разрешения конфликтов (отслеживание взаимных намерений и перерасчёт маршрута в случае блокировки) позволили избежать столкновений и «обменов» ячеек. Во всех тестовых запусках количество простоев не превышало 10-15 % от общего времени работы агента, что свидетельствует о стабильности работы протокола «доски объявлений» и локального планировщика. Итоги лабораторной работы подтвердили, что предложенная модель Contract Net + A\* обеспечивает надёжную и быструю координацию группы роботов в дискретной среде склада.