ARQUITECTURA DE AGENTES REACTIVOS

Luís Morgado 2024

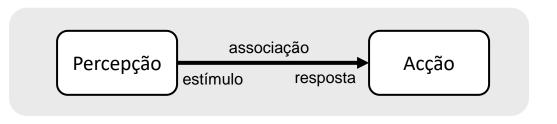
ARQUITECTURA DE AGENTES REACTIVOS

Neste tipo de arquitectura de agente o comportamento do sistema é gerado de forma reactiva, com base em associações entre estímulos (referentes às percepções) e respostas (referentes às acções).

- Os objectivos são implícitos, ou seja, não estão explicitamente representados, por exemplo simbolicamente, em vez disso, estão implícitos nas associações estímulo-resposta que definem o comportamento do agente.
- Existe um acoplamento forte com o ambiente, em alguns casos directo, através de associações entre os estímulos derivados das percepções e a respostas que produzem acções

MODELO REACTIVO

Paradigma Comportamental



Objectivos implícitos

Nas associações estímulo-resposta

VEÍCULOS DE BRAITENBERG

Dispositivos robóticos simples, desenvolvidos por V. Braitenberg, para estudar a forma como comportamentos complexos podem resultar de mecanismos reactivos relativamente simples

Exemplo de acoplamento directo entre sensores e actuadores

Componentes

- Sensores: respondem a características do ambiente (e.g. luz, temperatura, pressão, obstáculos)
- Motores: Movimentam o veículo de acordo com os sinais gerados pelos sensores
- Ligações: transmitem os sinais dos sensores aos motores
 - Activação
 - Inibição

VEÍCULOS DE BRAITENBERG

Foram desenvolvidos vários tipos de veículos, por exemplo, os veículos 2a e 2b apresentam comportamentos dependentes de fontes de luz

Veículo 2a

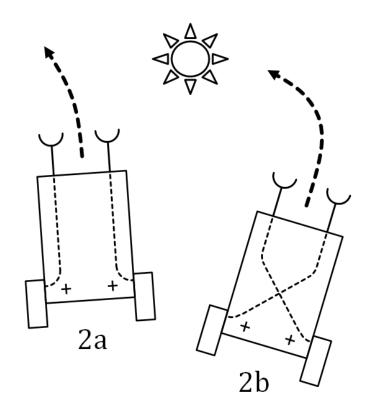
Mais luz num sensor

- → motor correspondente roda mais rápido
- → afasta-se da luz

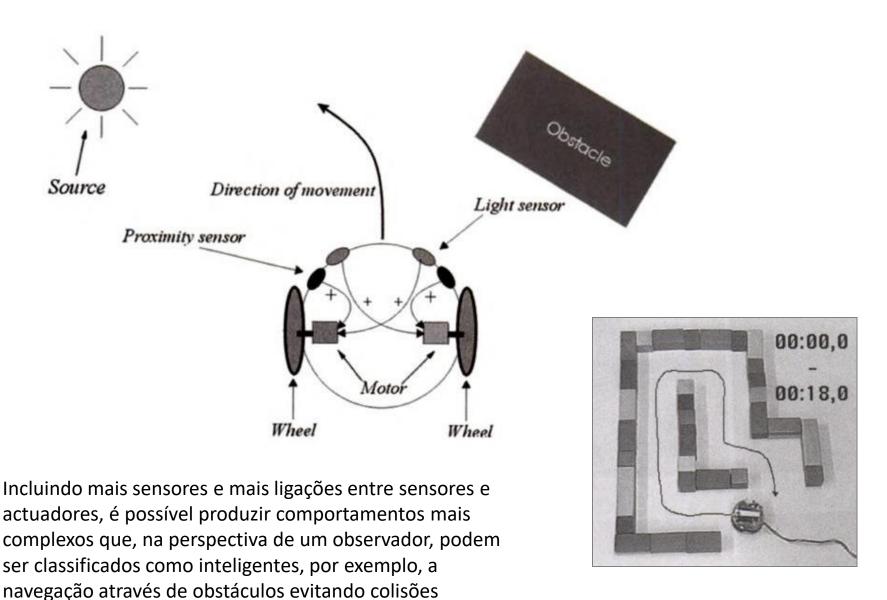
Veículo 2b

Mais luz num sensor

- → motor correspondente roda mais lento
- → aproxima-se da luz



VEÍCULOS DE BRAITENBERG

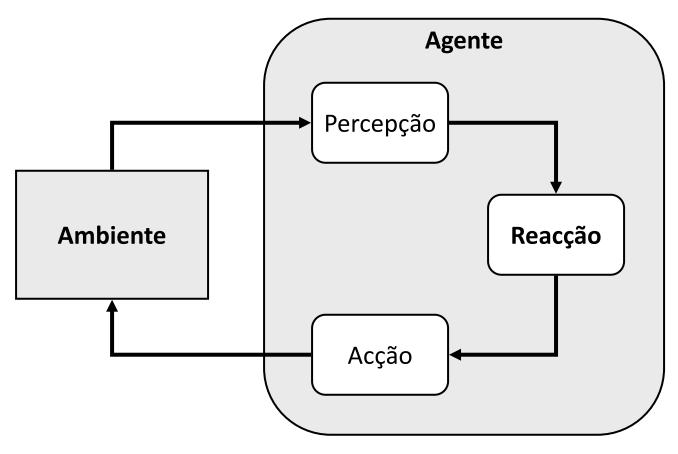


AGENTES REACTIVOS

ARQUITECTURA DE AGENTES REACTIVOS

Uma arquitectura de agentes reactivos define um *ciclo percepção-reacção-acção*, onde as *reacções* definem de forma modular as associações entre estímulos (derivados da percepção) e respostas (geradoras de acção)





ASSOCIAÇÕES ESTÍMULO - RESPOSTA

Acções são directamente activadas em função das percepções



- Não são utilizadas representações internas do mundo
- Respostas rápidas a alterações no ambiente
- Respostas fixas e predefinidas aos estímulos do ambiente

AGENTES REACTIVOS

No caso de reacções simples, as associações estímulo-resposta podem ser definidas através de regras **SE-ENTÃO**.

Por exemplo, no caso de um sistema robótico para recolha de alvos, num ambiente em que podem existir obstáculos, uma reacção simples de recolha de alvos poderia ter a seguinte definição:

```
function reaccao_recolha_alvos(percepcao:Percepcao): Resposta
if percepcao.ALVO then return PEGAR
else if percepcao.OBSTACULO then return RODAR
else if percepcao.VAZIO then return AVANCAR
```

Neste exemplo, *Percepção* é um tipo que define os vários estímulos de uma percepção (ALVO, OBSTACULO, VAZIO) e *Resposta* é um tipo que define as várias acções que podem ser realizadas (PEGAR, RODAR, AVANCAR).

AGENTES REACTIVOS

No caso geral, as **reacções podem envolver processamento mais complexo**, incluindo a **manutenção de estado** interno com base em mecanismos de memória.

Nessa situação, os vários **elementos envolvidos numa reacção devem ser modularizados**, de forma a poderem ser organizados de forma versátil e a encapsular a complexidade necessária à sua função.

Em particular, devem ser definidos os seguintes elementos:

Estímulo

Define informação activadora de uma reacção

Resposta

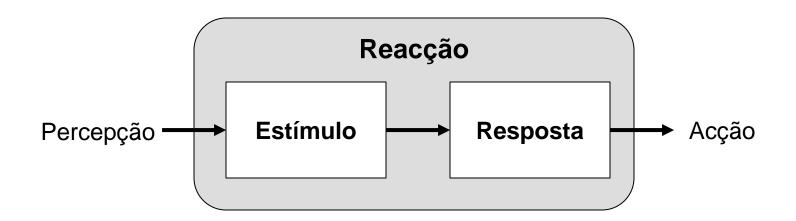
 Define uma resposta a estímulos, em termos de acção a realizar e da respectiva prioridade

Reacção

Módulo que associa estímulos a respostas

ARQUITECTURAS DE AGENTES REACTIVOS REACÇÃO

• REGRA ESTÍMULO – RESPOSTA



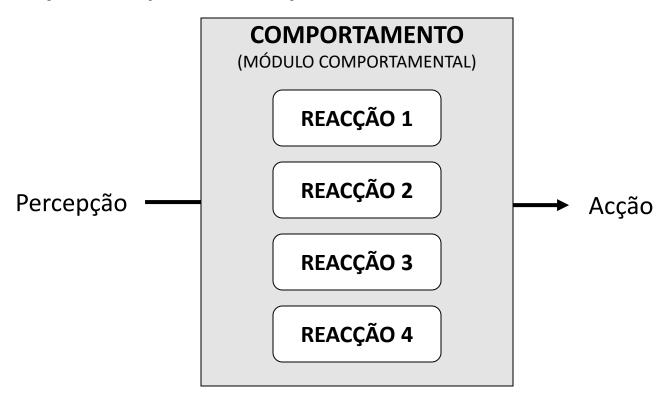
Numa arquitectura reactiva simples **não são mantidas representações internas** do estado do mundo, as acções são activadas **directamente** em **função das percepções**

Um *agente reactivo* é composto por conjuntos de reacções, as quais devem ser organizadas de forma modular em *módulos comportamentais* designados *comportamentos*, de modo a reduzir a complexidade e a facilitar o desenvolvimento e manutenção do agente.

Um *comportamento* é um conjunto de reacções relacionadas entre si no sentido de produzirem um resultado específico, por exemplo, evitar um obstáculo.

COMPORTAMENTOS

Modularização de conjuntos de reacções relacionadas



Um *comportamento* realiza de forma modular e coesa o **encapsulamento** das reacções internas, contribuindo assim para reduzir o acoplamento e a complexidade da arquitectura de um agente reactivo.



UM **COMPORTAMENTO** RELACIONA **PADRÕES DE PERCEPÇÃO** COM **PADRÕES DE ACÇÃO**

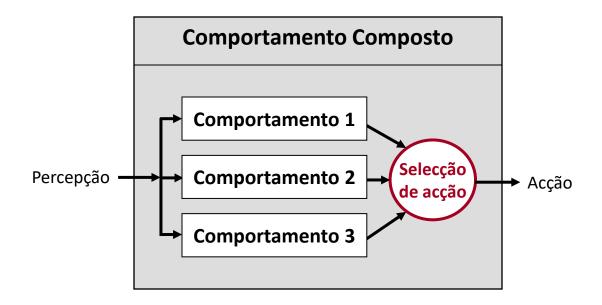
Pode ter continuidade no tempo

No caso geral, um comportamento pode ser composto por outros comportamentos

COMPORTAMENTO COMPOSTO

COMPORTAMENTO COMPOSTO

- Agrega conjuntos de comportamentos
- Requer um mecanismo de selecção de acção para determinar a acção a realizar em função das respostas dos vários comportamentos internos

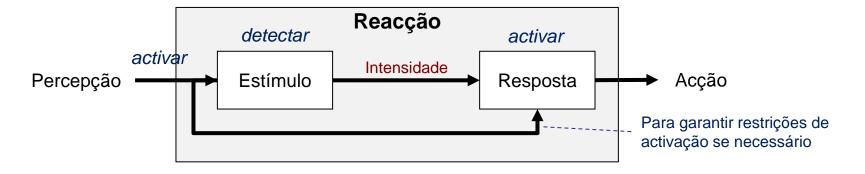


TIPOS DE COMPORTAMENTO

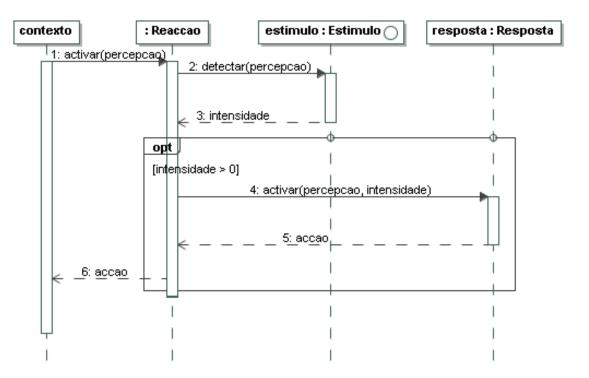
- REACÇÃO (comportamento simples)
- COMPORTAMENTO COMPOSTO

REACÇÃO

Representa uma associação Estímulo - Resposta



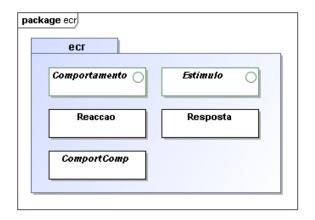
Modelo de interacção



ESQUEMAS COMPORTAMENTAIS REACTIVOS

Elementos base de modelação de comportamentos reactivos

- Comportamento
 - Reacção (comportamento simples)
 - Estímulo
 - Representa a detecção de um estímulo presente numa percepção
 - Resposta
 - Representa a geração de uma resposta a um estímulo
 - Comportamento composto (agrega outros comportamentos)
- Biblioteca ECR
 - Agrega estes elementos de forma modular



Comportamento – *Interface* que define a funcionalidade geral de um comportamento

Reaccao – Implementação do mecanismo base de uma reacção

ComportComp – Implementação do mecanismo base de um comportamento composto

Estimulo – *Interface* que define a funcionalidade geral de um estímulo (concretizado em função do problema a resolver)

Resposta – Implementação do mecanismo base de uma resposta

BIBLIOGRAFIA

[Russel & Norvig, 2003]

S. Russell, P. Norvig, Artificial Intelligence: A Modern Approach, 2nd Edition, Prentice Hall, 2003

[Wooldridge, 2002]

M. Wooldridge, An Introduction to Multi-Agent Systems, John Wiley & Sons, 2002

[Pfeifer & Scheier, 2002]

R. Pfeifer, C. Scheier, *Understanding Intelligence*, MIT Press, 2000

[Brooks, 1985]

R. Brooks, A Robust Layered Control System for a Mobile Robot, A. I. Memo 864, MIT Al-Lab, 1985

[Hoagland et al., 2001]

M. Hoagland, B. Dodson, J. Hauck, Exploring The Way Life Works: The Science of Biology, Jones & Bartlett Learning, 2001

[J. Staddon, 2001]

J. Staddon, Adaptive Dynamics: The Theoretical Analysis of Behavior, MIT Press, 2001

[Logan, 2001]

B. Logan, Designing Intelligent Agents, School of Computer Science, University of Nottingham, 2001