

Simulação de Desastre - Sistema Multiagentes

Trabalho de IA

Lucas Vieira, Lucas Martins, Victor Henrique Ribeiro

UNESP Júlio de Mesquita Filho

Ciência da Computação Noturno, 2018

Rio Claro, Brasil

Abstract—Um breve estudo sobre uma ferramenta de simulação de desastre, e programação de multiagentes

Index Terms—RescueCup, Multiagentes, Inteligência Artificial, Simulação.

I. INTRODUÇÃO

A Inteligência Artificial que consiste em a criação de softwares inteligentes, que tem a capacidade simular a capacidade humana de raciocinar, tomar decisões e resolver problemas. Suas aplicações são muitas, e aqui iremos ver uma aplicação de simulação de desastre, que consiste em montar a melhor estratégia, programaticamente para atuar em uma situação de desastre.

II. FERRAMENTAS

A. Robocup Rescue Simulation Server

Este software trata-se do centro do nosso estudo, onde os vários simuladores comunicam entre-si e fazem a comunicação entre agentes tudo através de um simulador de Kernel do próprio simulador que gerencia toda essa interação.

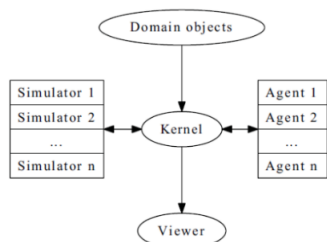


Fig. 1. RoboCup Rescue Agent Simulation platform architecture [1]

A composição do server é entre 6 simuladores:

- *Clear Simulator* - Responsável pela remoção de bloqueios das estradas.
- *Collapse Simulator* - Responsável por gerenciar os danos estruturais dos prédios para criar bloqueios.
- *Ignition Simulator* - Realiza o princípio de incêndio nos prédios durante a simulação.
- *Fire Simulator* - Responsável por espalhar o fogo entre os edifícios.
- *Traffic Simulator* - Simulador responsável pelo movimento das entidades humanas.

- *Misc Simulator* - Responsável pelo dano de humanos e estruturas.

Na arquitetura do ambiente, como visto na Fig 1, ainda estão os objetos da cena, que estão dispostos em um arquivo ponto .gml, onde estão todas as estruturas e vias do mapa. O "Viewer" seria uma visualização gráfica do sistema, onde estão sendo atualizados os agentes e estruturas no ambiente.

Já os agentes são responsáveis pelas ações que alteram o ambiente, onde enviam ações para o kernel, ele gerencia a comunicação com o determinado simulador responsável pela ação e atualiza o "Viewer" de acordo com a situação atual do ambiente, mais detalhes serão explicados na seção sobre os Agentes e o ambiente.

B. Eclipse - Linguagem Java

A própria ferramenta tem bibliotecas e samples são todas feitas em Java, portanto foi facilmente a linguagem escolhida para o trabalho. No Robocup Rescue a atuação das equipes que participam do evento é na formulação de estratégias entre os agentes e de agentes com o ambiente. Portanto o desafio é gerenciar todas essas variantes programaticamente. O código é composto de classes auxiliares e classes do código dos Agentes. A função do eclipse é compilar este código e carregar os agentes ao Simulation Server, onde após isso os algoritmos serão executados no kernel do simulador, por fim atuando na simulação.

C. JOSM Editor

JOSM Editor - Java OpenStreetMap Editor é a ferramenta utilizada para criar o nosso ambiente, que é o mapa que contém prédios e vias. É uma ferramenta de software livre, onde é possível selecionar uma área em qualquer lugar mapa-mundi e é feita a classificação dos objetos em uma área.

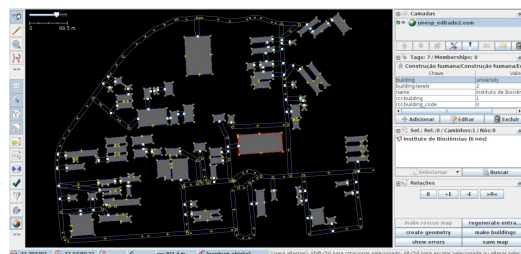


Fig. 2. Imagem do mapa da UNESP criado pelo JOSM [2]

No nosso projeto, utilizamos a ferramenta para criar um mapa da UNESP Júlio de Mesquita Filho como mostrado na Figura 2, onde tivemos que retirar muitos detalhes do mapa, para que o Simulation Server utilize corretamente os objetos do mapa.

III. AMBIENTE - ENTIDADES DO AMBIENTE

O ambiente é o lugar onde os agentes e simuladores interagem, onde ocorre a simulação. E que no caso deste projeto é representado por um mapa, onde há localizações, edifícios e vias.

A. Blockade

Blockades ou bloqueios são entidades que obstruem caminhos nas vias, portanto dificultando a movimentação dos agentes. Eles são gerados pelo *Collapse Simulator* de acordo com o dano aos edifícios, simulando assim detritos e prédios entrando em colapso em uma situação de desastre. Os bloqueios possuem certas propriedades como: posição, custo de reparo, formato, coordenadas e ápice.

B. Área

Áreas são considerados os prédios e ruas do mapa, os bloqueios acontecem em ambos, mas somente nas ruas os bloqueios são visíveis. Programaticamente as áreas possuem certas propriedades, como: bloqueios na área, arestas da área, lista de áreas vizinhas e coordenadas da área no mapa.

C. Buildings - Localizações Chave

Há quatro localizações chave no simulador, e essas são:

- *Refuge* - Refúgio para os civis.
- *Ambulance Central* - Central de comunicação do ambulance team
- *Fire Station* - Central de comunicação de Fire brigade
- *Police Office* - Central de comunicação da Police Force

Mais detalhes sobre comunicação serão descritos posteriormente neste documento.

IV. AGENTES

Os agentes são os atores do simulador, que interagem com o sistema e comunicam entre si. Nesta seção serão explicados as ações e funções de cada um.

A. Civillians

Os civis são os agentes que devem ter seu caminho facilitado por outros agentes até o refúgio.

B. Police Force

A polícia tem como objetivo limpar os blockades, ou seja, facilitar o caminho de todos os agentes no ambiente.

C. Fire Brigade

A fire Brigade tem como função apagar incêndios em prédios, eles carregam uma certa quantidade de 'água', que após ser usado deve ser reabastecido em um refúgio.

D. Ambulance Team

Ambulance Teams são os agentes que resgatam outros agentes e levam ao refúgio, eles também salvam agentes enterrados e carregam no máximo um agente.

E. Central Agents

Representados como localizações chave, Ambulance Centers, Fire Stations e Police Offices. Tem como única função realizar a comunicação via rádio com os agentes.

V. PERCEPÇÃO E COMUNICAÇÃO

A. Percepção - Lines of sight

A percepção de cada agente é representada por linhas no simulador, ou seja, aonde as linhas conseguem atingir é o que o agente computa o que está acontecendo no ambiente, como representado na Figura 3. Por exemplo, se um agente vê

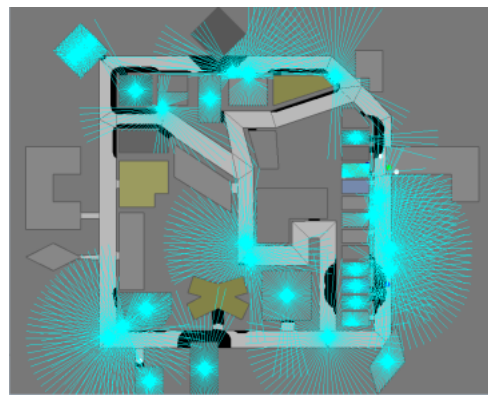


Fig. 3. Lines of Sight - Representação das linhas de visões dos agentes [1]

um bloqueio e o mesmo sai do seu campo de visão, mesmo se o bloqueio for limpo, para o agente ainda vai haver um bloqueio aonde ele passou. Portanto a sua visão atualiza seu conhecimento do ambiente.

B. Comunicação

A comunicação auxilia na tomada de ações dos agentes, atualizando as percepções de mundo entre agentes.

Existem dois tipos de comunicação no simulador:

- *direct communication* - É a simulação de uma comunicação oral humana, portanto é emitida de um agente e outro agente só a recebe se estiver dentro do raio de alcance do emissor.
- *radio communication* - comunicação por radio realiza a interação das localizações chave para com os agentes, portanto ela atinge todos os agentes de uma mesma classe por todo o mapa.

Ambos os tipos de comunicação estão suscetíveis a falhas, mas no caso do radio communication, há duas falhas possíveis, em ambos os casos há a possibilidade de *dropout* que é a falha de um agente em receber a mensagem. E a outra falha possível seria a de *failure*, que ocorre no caso do radio apenas, onde um agente recebe a mensagem mas ela vem vazia.

REFERENCES

- [1] Annibal B. M. da Silva, Luis G. Nardin and Jaime S. Sichman, "Robocup Rescue Simulator Tutorial," Laboratório de Técnicas Inteligentes - Escola Politécnica da USP, São Paulo - SP.
- [2] Alan D. Barroso, Felipe Santana e Victor Lassance, "Tutorial for the Creation of a Robocup Rescue Simulator Map", Escola Politécnica da USP, São Paulo - SP.