

#### JASON

Ambiente Livre para Sistemas Multiagentes Inteligência Artificial

Alexandre Zamberlan

alexz@ufn.edu.br

Laboratório de Práticas de Computação

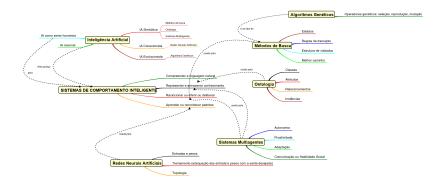
#### Agenda

- 1 Contexto
- 2 Sistemas de Comportamento Inteligente
- Sistemas Multiagentes
- 4 Considerações

### Agenda

- 1 Contexto
- 2 Sistemas de Comportamento Inteligente
- 3 Sistemas Multiagentes
- 4 Considerações

#### Mapa Mental da IA



Revolução atual: IA é a nova eletricidade

# Algumas aplicações de IA





# Algumas aplicações de IA





- 1 Contexto
- 2 Sistemas de Comportamento Inteligente
- 3 Sistemas Multiagentes
- 4 Considerações

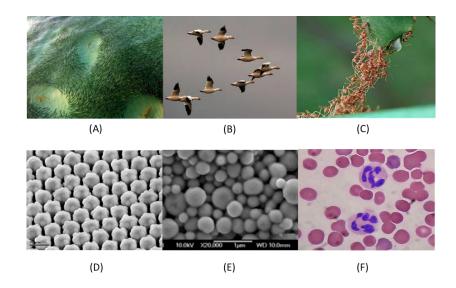
### Sistemas de Comportamento Inteligente

- Deve ser capaz de adaptar-se a novas situações
- Raciocinar relações entre fatos
- Descobrir significados
- Reconhecer e aprender com base em experiências

### Agenda

- 1 Contexto
- 2 Sistemas de Comportamento Inteligente
- Sistemas Multiagentes
- 4 Considerações

### Sistemas Multiagentes



### Sistemas Multiagentes





# • Método baseado em comportamento coletivo

- Agentes como elementos centrais
  - autônomos
  - flexíveis e adaptáveis
  - reativos: percebem e atuam (ambiente)
  - habilidade social: interagem entre si
- Metodologias e ferramentas consolidadas
- Abordagem permite grau de abstração elevado
  - simulações  $\Longrightarrow$  maior número de variáveis, restrições, operações, exceções
  - Bottom-up e Top- $down \implies$  como sistemas particulados

[Bordini and Hübner 2009]

Possuem uma variedade de características e funcionalidades:

- ambiente de desenvolvimento integrado;
- linguagem de programação;
- sistema operacional;
- suporte ao usuário (manuais e exemplos);
- integração com outras bibliotecas;
- possibilidade de executar o sistema com visualização 2D e 3D;
- propriedade de visualização de cenários de simulação.

#### Principais ferramentas

FLAME, JASON, MASON, NetLogo, Repast, SeSAm, SWARM

#### JASON: Kit De desenvolvimento SW Livre e Aberto



### JASON: Modelagem

- evento ativador (trigger)
- contexto ou condição
- plano ou planos contigenciais
- atualização da base de conhecimento (fatos/crenças)
- Vídeo no Youtube sobre modelagem de Agentes
  - https://youtu.be/IBNh7j\_F4yc

### JASON: Modelagem

- Unidade básica é o AGENTE
  - sensores
  - conjunto de planos
  - atuadores
- Características fundamentais:
  - Autonomia threads
  - Proatividade planos/métodos sobrecarregados
  - Adaptação ou flexibilidade tratamento de exceções
  - Comunicação socket
    - enviar um fato/crença
    - enviar um questionamento/pergunta
    - enviar uma ação ou plano

### JASON: arquivos

```
Jason - três tipos de arquivo
.mas2i
        -> descrição do projeto do SMA
. iava
        -> código java que implementa o ambiente em que os agentes estão inseridos
        -> principais métodos:
               init() -> inicialização do SMA -> com percepções iniciais
               executeAction() -> tratamento das ações solicitadas pelos agentes
        -> métodos secundários:
                addPercept() -> ambiente avisando todos os agentes de uma percepção
                removePercep() -> ambiente retirando uma percepção gerada
        -> código AgentSpeak(L), que é um Prolog melhorado, contendo:
               - crencas ou fatos do ambiente (base de conhecimento de um agente)
               - planos ou regras (conjunto de ações que são disparadas quando um evento
                  ocorre no ambiente - evento externo)
               - subplano (conjunto de ações que são disparadas quando um evento interno
                  oconne)
        -> alguns comandos de apoio que são do Jason
               - .print() -> exibe alguma coisa no terminal de verbose
               - .send() -> diretiva de comunicação entre agentes
                       .send(agente,tell,crença/fato)
                       .send(agente,achieve,plano)
                       .send(agente,untell,crença/fato)
               - .broadcast -> diretiva de comunicação de um agente para muitos agentes
                        .broadcast(tell,crença/fato)
                        .broadcast(untell.crenca/fato)
                - .wait(milissegundos)
```

```
MAS almoxarifado {
2
            infrastructure: Centralised
            environment: Entrada
5
             agents:
                     r2;
9
                     r1;
             aslSourcePath:
                     "src/asl";
```

#### JASON: .asl r1

```
1 // Agent r1 in project almoxarifado
   /* Initial beliefs and rules */
   viagens(3).
   /* Plans */
   +peca(grande) : viagens(Qtd) & Qtd > 0
           <- .print("percebi uma peca grande e vou guarda-la");
              V = Qtd - 1;
              -viagens(Qtd);
              +viagens(V);
              .print("tenho mais ", V, " viagens");
              guardarPecaGrande.
   +peca(grande) : true
            <- .print("percebi uma peca grande mas não posso mais guardar... vamos empilhar");
              empilharPecaGrande.
   +peca(media) : viagens(Qtd) & Qtd > 0
           <- .print("percebi uma peca media e vou guarda-la");
              V = Otd - 1;
              -viagens(Qtd);
              +viagens(V);
              .print("tenho mais ", V, " viagens");
              guardarPecaMedia.
   +peca(media) : true
            <- .print("percebi uma peca media mas não posso mais guardar... vou chamar r2");
              .send(r2,achieve,peca(media)).
   +chegou(gasolina) : viagens(Otd) & Otd == 0
            <- -viagens(0);
              +viagens(3);
              abastecer.
```

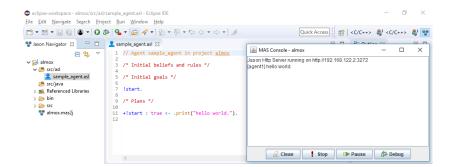
#### JASON: .asl r2

```
// Agent r2 in project almoxarifado
/* Plans */
+!peca(media)[source(Agt)] : true
        ۷-
                .print(Agt," me mandou guardar peça média");
                guardarPecaMedia.
+peca(pequena) : true
        <- .print("percebi uma peça pequena e vou guarda-la");
           guardarPecaPequena.
```

### JASON: .java environment

```
public void init(String[] args) {
    super.init(ares):
    addPercept(Literal.parseLiteral("peca(media)"));
@Override
public boolean executeAction(String agrame, Structure action) {
    if (action.getFunctor().equals("guardarPecaGrande")) {
            System.out.println("[ambiente] " + amName + " está guardando peca grande"):
            removePercept(Literal.parseLiteral("peca(grande)"));
    } else if (action.getFunctor().equals("empilharPecaGrande")) {
            contaEmpilhamentos++;
            System.out.orintln("[ambiente] mais uma peca grande empilhada na entrada: " + contatmpilhamentos):
            removePercept(Literal.parseLiteral("peca(grande)"));
    } else if (action.getFunctor().equals("guardarPecaMedia")) {
            System.out.println("[ambiente] " + agrame + " está guardando peça média");
            removePercept(Literal.parseLiteral("peca(media)"));
    } else if (action.getFunctor().equals("guardarPecaPequena")) {
            System.out.orintln("[ambientel " + aghame + " está guardando peca pequena"):
            removePercept(Literal.parseLiteral("peca(pequena)"));
    } else if (action.getrunctor().equals("abastecer")) {
            System.out.println("[ambiente] " + agrame + " está reabastecendo");
            removePercept(Literal.parseLiteral("chegou(gasolina)"));
    } else logger.info(" tentando executar "+action+", mas aínda não implementada!");
            Thread.sleep(2000);
    } catch (InterruptedException e) {
            // TODO auto-generated catch block
            e.printStackTrace():
    if (contampilhamentos == 3) {
            addPercept(Literal.parseLiteral("chegou(gasolina)"));
            contaEmpilhamentos = 0;
    addPercept(Literal.parseLiteral(sorteiaPeca()));
    return true; // the action was executed with success
```

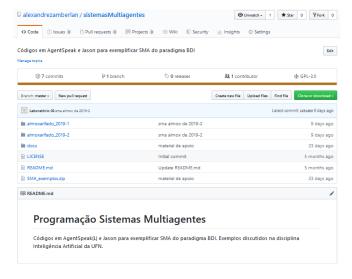
#### JASON no Eclipse



#### Agenda

- 1 Contexto
- 2 Sistemas de Comportamento Inteligente
- 3 Sistemas Multiagentes
- 4 Considerações

#### GitHub



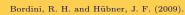
#### Oportunidades de estudo





- Disciplinas:
  - Programação Paralela e Distribuída
  - Sistemas Distribuídos
  - Inteligência Artificial
- Projetos de pesquisa e extensão

#### Referências



Agent-based simulation using bdi programming in jason.

In M. Uhrmacher; Danny Weyns. (Org.). Multi-Agent Systems: Simulation and Applications, Modeling and Simulaton, pages 451–476. CRC Press.



Zamberlan, A. O., Kurtz, G. C., Bordini, R. H., and Solan (2015).

Ferramentas de simulação multiagentes no contexto de sistemas nanoparticulados.

In Olhares Sustentáveis em Favor da Vida, Santa Maria - RS. XIX SEPE - Simpósio de Ensino, Pesquisa e Extensão, Centro Universitário Franciscano.

# JASON Ambiente Livre para Sistemas Multiagentes Inteligência Artificial

#### Alexandre Zamberlan

alexz@ufn.edu.br

Laboratório de Práticas de Computação

#### **OBRIGADO**