



COORDINATION ET CONSENSUS MULTIAGENTS

CoCoMa

Laura GREIGE
Pablo PETIT

Enseignants :
Aurélie BEYNIER
Cédric HERPSON
Nicolas MAUDET

2016

Table des matières

Introduction	1
1 Environnement	1
2 Ennemis terrestres	1
3 Convois	1
3.1 Comportement	1
3.2 Communications	1
3.2.1 Partage d'informations : Beliefs	1
3.2.2 Élection de leader	1
4 Drones	1
4.1 Comportement	1
4.2 Communications	1
4.3 Stratégie	1
Conclusion	1

Introduction

1 Environnement

2 Ennemis terrestres

3 Convois

Evitement d'obstacles, màj du leader etc., séparation

3.1 Comportement

1 - Procédures automatiques : Vérification des morts, Racords des links, Reattribution automatique du poste de leader

2 - Observation et management des connaissances : Observation des alentours, Tri des informations, Envois des informations aux allies, Reception des connaissances allies, Nouveaux tri des informations

3 - Planification par ordre de priorite :

- Si leader mort au dernier tour : Le leader par iterim evalue la necessite de reelection (celle-ci devra par exemple attendre si le convois est sous le feu ennemi), Si necessaire, il engage la procedure de reelection
- Evaluation de la necessite de separation : Le leader du convois decide ou pas d'engager une separation du convoi (si par exemple celui-ci est attaque, si un drone repere des ennemies sur la route etc), Si separation necessaire, il engage le procedure et dirige l'election.

3.2 Communications

3.2.1 Partage d'informations : Beliefs

3.2.2 Eléction de leader

4 Drones

4.1 Comportement

Munitions et carburant, rayon de communications, exploration, protection, destruction et coordination etc.

4.2 Communications

4.3 Stratégie

Conclusion