

Sistemas Multiagentes: Estratégias

Prof. Elder Rizzon Santos ersantos@inf.ufsc.br

Aspectos (sub-áreas de pesquisa) de um SMA

- Comunicação
- Estratégias:
- Negociação
 - Argumentação
- Cooperação
 - Coordenação
- Resolução de Conflitos
- Comprometimento

+ Cooperação

- Resolver problemas que estão além da capacidade individual de cada agente
 - Esferas de influencia
- Dif. p/ sistemas distribuídos
 - Sociedade de agentes egoístas, não necessariamente há um objetivo comum
 - Pode haver conflito
 - Autonomia: a cooperação acontece dinamicamente, e não estaticamente (explícita, no código)

Propriedades desejáveis

■ Coerência

- Comportamento como uma unidade, em respeito a uma dimensão
- Qualidade da solução, eficiência de recursos, comportamento em situações de falha

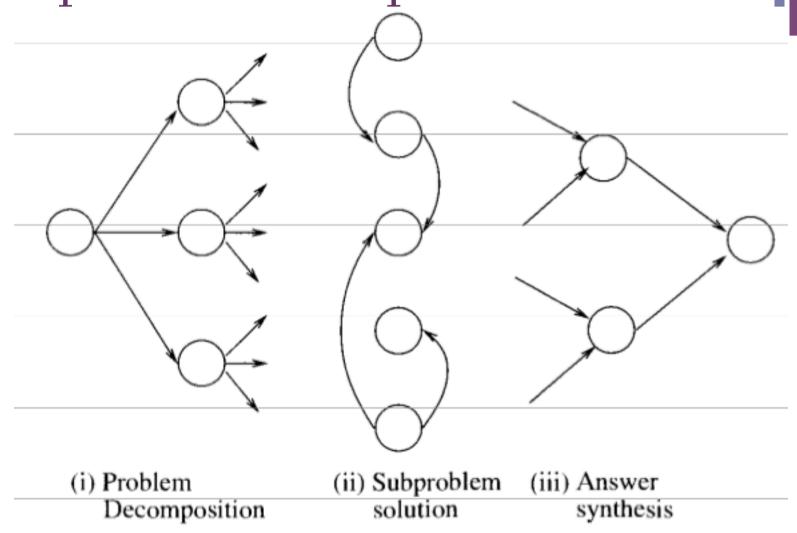
■ Coordenação

- O quanto os agentes conseguem evitar atividades "externas" como <u>sincronização</u> e <u>alinhamento</u>
- Quanto mais previsíveis forem os outros agentes, menos comunicação será necessária
- Choque/conflito entre as tarefas realizadas (recursos)

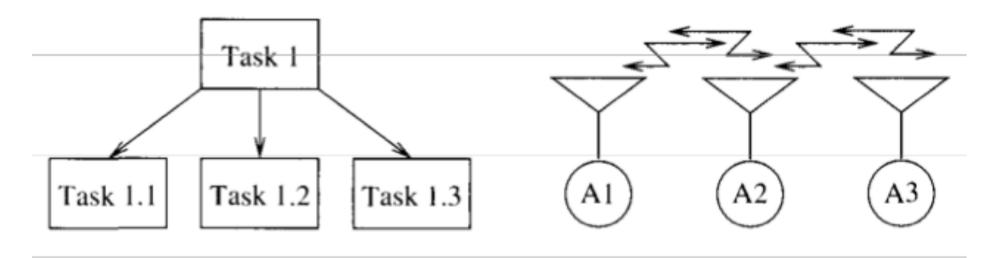
+ Desafios

- Como dividir um problema em subproblemas para serem distribuídos entre os agentes?
- Como uma solução deve ser composta a partir de resultados de subproblemas?
- Como otimizar as atividades individuais para maximizar a coerência?
- Quais técnicas podem ser usadas para coordenar as atividades dos agentes, evitando interações destrutivas e maximizando a eficiência?

+ 3 etapas canônicas da resolução de problemas cooperativa



+ Compartilhamento de tarefas e resultados

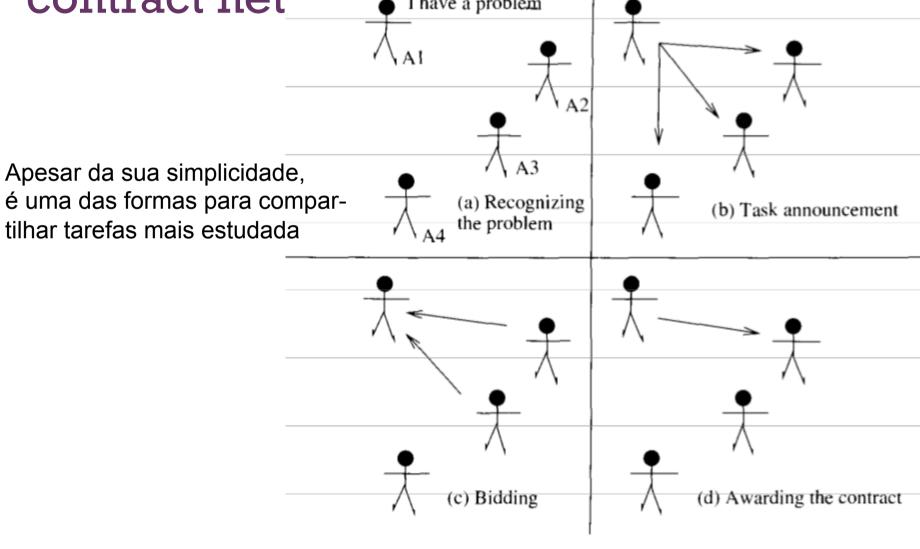


(a) Task sharing

(b) Result sharing



contract net I have a problem

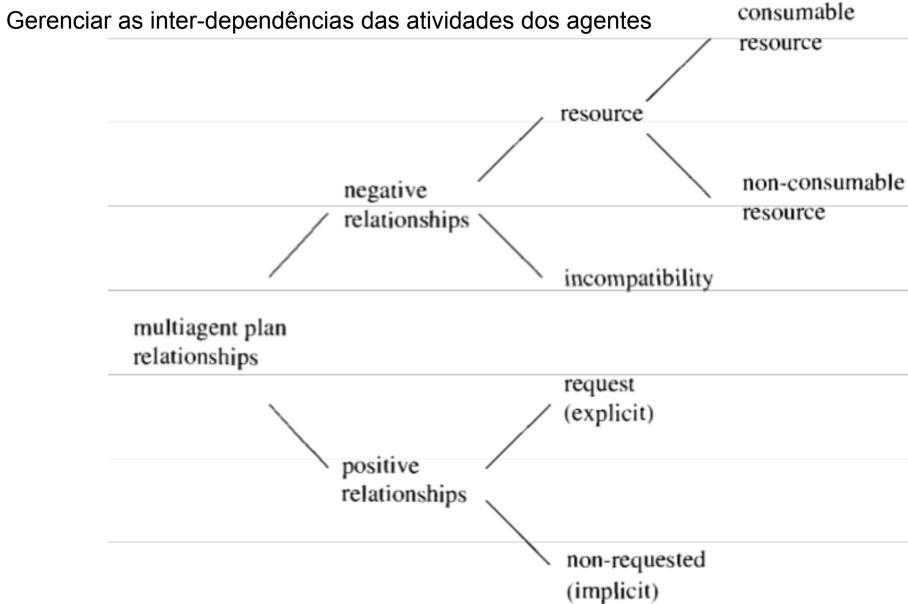


Compartilhamento de tarefas + resultados

- Exemplo: Sistema Especialista Cooperativo
 - Cada agente é um SE baseado em regras
 - Crenças sobre si mesmo e o ambiente (outros agentes conhecidos)
 - Habilidades (nodos raíz)
 - Interesses (nodos folha, mesmo que conhecidos)
 - Cada mensagem: tipo, atributo, valor
 - Request: atributo com a hipotese a qual deseja-se o valor
 - Response: valor verdade da hipotese
 - Inform: enviada sem requisição, caso haja a crença de interesse

+ Coordenação





Coordenação: Planejamento Global Parcial

- Global Parcial
- Distributed Vehicle Monitoring Testbed
 - Processar as informações sobre os veículos rapidamente, de forma que as conclusões sejam informadas em tempo hábil
- Agentes interagem para decidir como é o processo de resolução do problema
 - Parcial: não há como gerar um plano para o problema inteiro
 - Global: composição de planos não-locais através de cooperação
 - 1. A partir dos seus objetivos, cada agente monta seus planos (local)
 - 2. Os agentes interagem para ver onde os **planos** e **objetivos** são comuns
 - 3. Os agentes **alteram seus planos** para melhor coordenar suas atividades
- Mediador: objetivo global, mapa de atividades, grafo da solução

Coordenação: Intenções compartilhadas

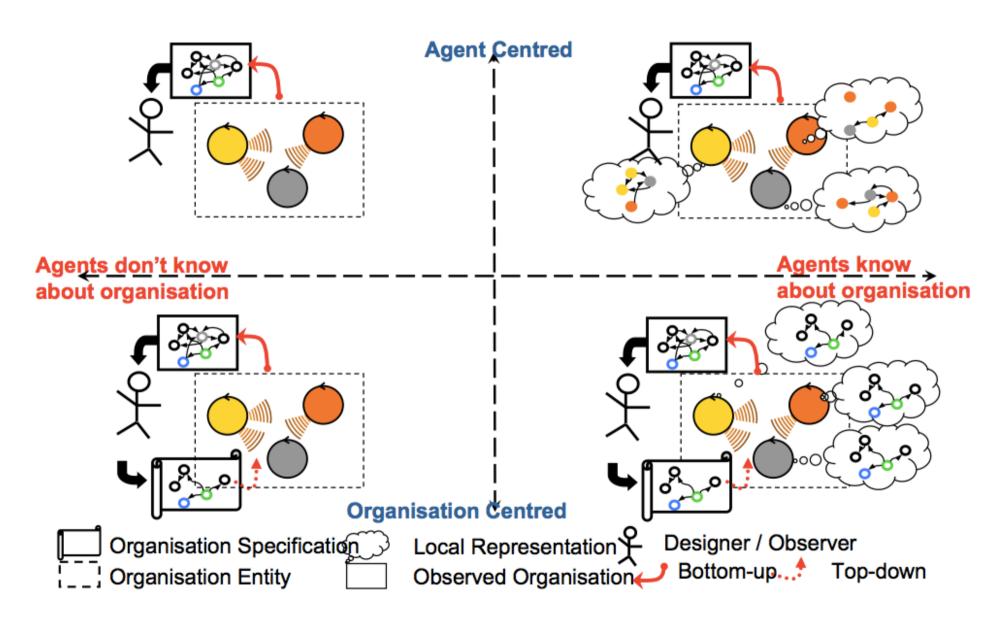
- Estabilidade e previsibilidade (interação social)
- Flexibilidade e reatividade (ambiente dinâmico)
- Ação coordenada E NÃO cooperativa
- Ação coordenada E cooperativa
- Visa simular o comportamento de um <u>time/equipe</u> em que pessoas trabalham em conjunto
- Objetivos individuais porém com <u>responsabilidade</u> diante dos outros membros da equipe
 - Tanto p/ <u>prosseguir</u> quanto para <u>desistir</u>
 - Comprometimento com um <u>plano/ação</u> ou com um <u>resultado</u>

Normas e regras sociais

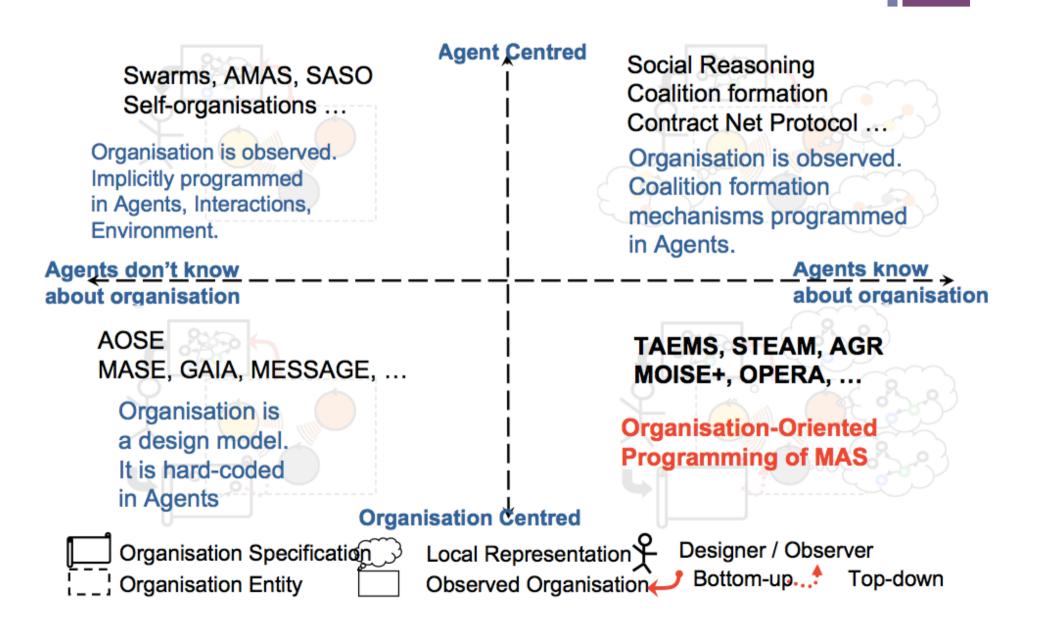
- Norma: um padrão de comportamento <u>estabelecido/</u> <u>esperado</u>
- Regra social: mesmo significado porém c/ alguma forma de autoridade
- Restringem as ações possíveis
- Convenção auxiliam no equilibrio entre liberdade indivídual e o objetivo da sociedade
 - Linguagem
- Projeto explicíto (offline)
- Emergente

+ Organizações (Sichman, Boissier)



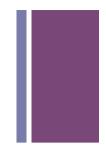


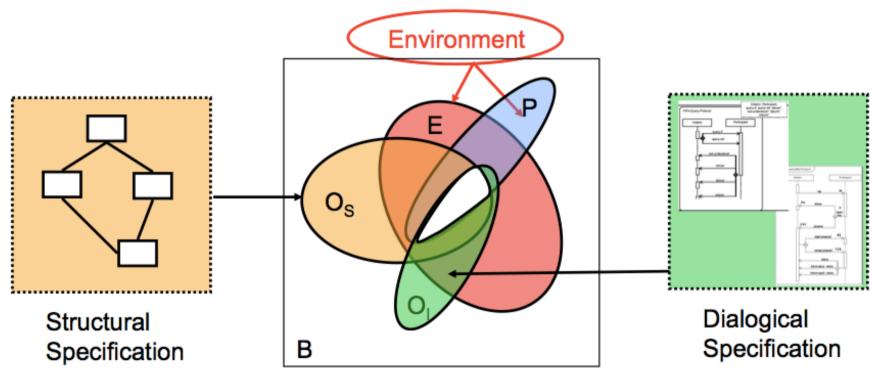
+ Organizações (Sichman, Boissier)



+

Exemplo ISLANDER OML





B: agents' possible behaviors

P: agents' behaviors that lead to global purpose

E: agents' possible behaviors constrained by the environment

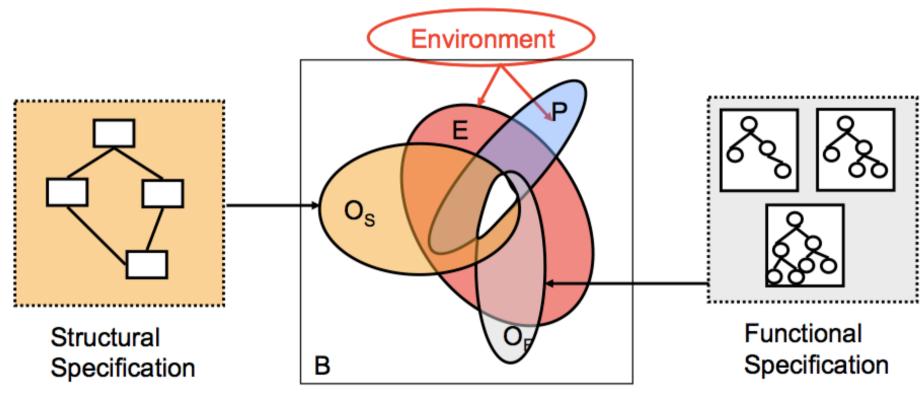
O_S: agents' possible/permitted/obliged behaviors structurally constrained by the organisation

O₁: agents' possible/permitted/obliged behaviors interactionally constrained by the organisation

+

Exemplo: Moise+





Groups, links, roles Compatibilities, multiplicities inheritance

Normative Specification Permissions, Obligations Allows agents autonomy!

Global goals, plans, Missions, schemas, preferences