# Recherche de chemin par dépôt de phéromones

Merwan Achibet

Université du Havre

### Sujet

#### Le modèle

- Guidage de véhicules par phéromones synthétiques
- Parunak, Brueckner et Sauter (2002)

#### L'implémentation

- En NetLogo
- José M. Vidal (2010)

### Analogie avec le vivant

#### Les fourmis

- Fragiles, minuscules
- Une espèce pourtant prospère
- Grâce à son caractère social

### Coopération $\rightarrow$ communication

Par des signaux chimiques, les phéromones

- Piste vers une source de nourriture
- Délimitation d'un territoire
- Zone dangereuse
- Disposition à la reproduction

# Analogie avec le vivant

Les phéromones sont soumises à différents phénomènes naturels : Évaporation Éphémères, elles disparaissent progressivement Diffusion Volatiles, elles s'étalent

### Émergence de pistes

- Les meilleures sont renforcées
- Les mauvaises s'effacent

# Adapté pour les systèmes multi-agents

Les phéromones rassemblent plusieurs qualités notables :

Diversité Une phéromone peut prendre n'importe quel sens Distribution Elles sont réparties sur l'environnement Décentralisation Une fourmi est un agent parmi d'autres Dynamicité S'adapte aux changements de l'environnement

### Le modèle de Parunak et al.

#### Utilisation de phéromones dans un cadre militaire

- Environnement → zone de conflit divisée en blocs
- Fourmis → drones aériens
- Nourriture → bâtiments cibles
- Dangers → bâtiments menaces



# Phéromones employées

#### Par les drones

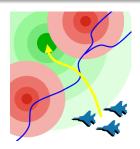
GTarget Mène à une cible

GNest Mène à la base

#### Par les bâtiments

RTarget Libérée par les cibles, elle attire

RThreat Libérée par les menaces, elle repousse



### Guidage

#### Pour se diriger

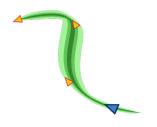
- On ne veut pas évaluer chaque phéromone séparément
- On calcule une phéromone nette décrivant l'attractivité

$$g = \frac{\theta \operatorname{RTarget} + \gamma \operatorname{GTarget} + \beta}{\alpha \operatorname{RThreat} + \delta \operatorname{Dist} + \beta}$$

# Un nouveau type d'agent

#### Les fantômes

- Courte durée de vie
- Haute vitesse



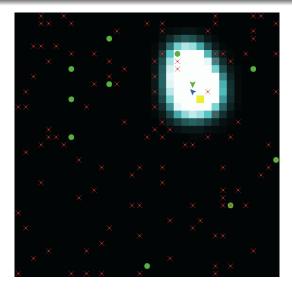
Ils permettent d'évaluer les chemins que le drone pourrait arpenter dans un futur proche.

## L'implémentation de José M. Vidal

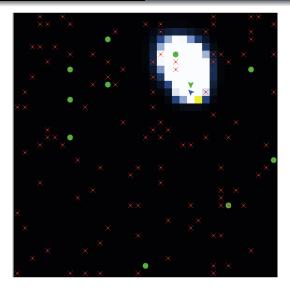
- Zones  $\rightarrow$  patches
- Agents (drones, fantomes, bâtiments)  $\rightarrow$  turtles

#### La simulation

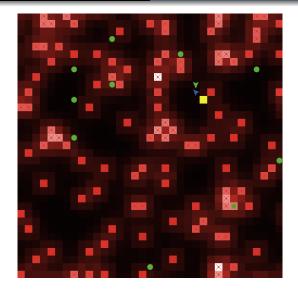
- Environnement aléatoirement généré
- Un unique drone
- Objectif : atteindre une cible
- On ne se soucie pas du retour à la base



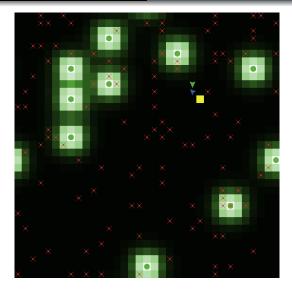
**GNest** 



 ${\sf GTarget}$ 



RThreat



RTarget

## Problème : un guidage trop simpliste

#### Dans le code

- uphill RTarget guide les fantômes
- uphill GTarget guide le drone

La fonction d'évaluation de l'attractivité n'est pas utilisée

- Le drone suit toujours le chemin le plus court...
- ... Mais ignore les dangers!



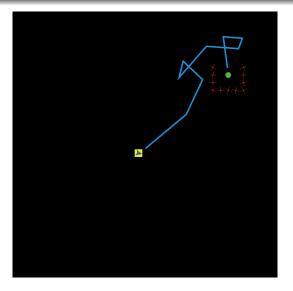
Scénario critique

#### Nouvelle version

L'attractivité de chaque case est mise à jour après chaque itération via la fonction g.

### Étapes du déplacement d'un drone/fantôme

- Observer l'attractivité des huits zones voisines
- 2 Tirage aléatoire sur une roue de la fortune biaisée
- 3 Déplacement sur la case gagnante

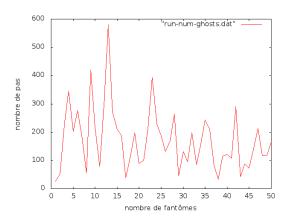


Scénario critique

## Influence des réglages utilisateur

#### Nombre de fantômes

Trop faible Peu d'émergence

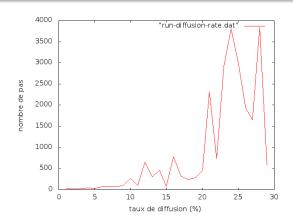


## Influence des réglages utilisateur

#### Taux de diffusion

Trop faible Pistes étroites

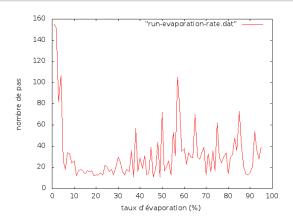
Trop élevé L'environnement est inondé



## Influence des réglages utilisateur

#### Taux d'évaporation

Trop faible Les mauvaises pistes perdurent et induisent en erreur Trop élevé Pas le temps de les suivre



# Influence des facteurs de g

$$g = \frac{\theta \operatorname{RTarget} + \gamma \operatorname{GTarget} + \beta}{\alpha \operatorname{RThreat} + \delta \operatorname{Dist} + \beta}$$

 $\theta$  et  $\gamma$ 

- ullet heta 
  ightarrow importance des phéromones des bâtiments
- $\gamma 
  ightarrow$  importance des phéromones des fantômes
- $\theta < \gamma$ , on fait confiance aux fantômes

 $\alpha$ 

Trop faible Risque de rencontrer un danger Trop élevé Configurations infranchissables