

Programmation orientée agents #1

v 1.3

M1 S2 - Université de Montpellier II

FMIN207 – spécialité Imagina (Aigle)

Jacques Ferber

www.lirmm.fr/~ferber

Oct 2013

Resp du module: J. Ferber

Prolégomènes

◆ **La programmation utilise des techniques et des concepts**

- On s'éloigne de plus en plus des machines:
 - ☞ De la programmation en langage machine jusqu'aux langages de scripts
- On utilise des principes issus d'autres disciplines
 - ☞ Electronique: composants
 - ☞ Logique / mathématiques: fonctions (Lisp, Scheme, etc., C, Pascal),
 - ☞ Philo: programmation par objets
 - Un objet est défini par ses attributs et les opérations qu'on peut faire sur lui.
 - On crée une classification des types d'objets (héritage)

◆ **La programmation par agents utilise une métaphore sociale**

Des sociétés animales ...

◆ Construire des programmes sous la forme d'entités autonomes en interactions

- Métaphore des sociétés animales et humaines

FOURMIS



Abeilles

Termites



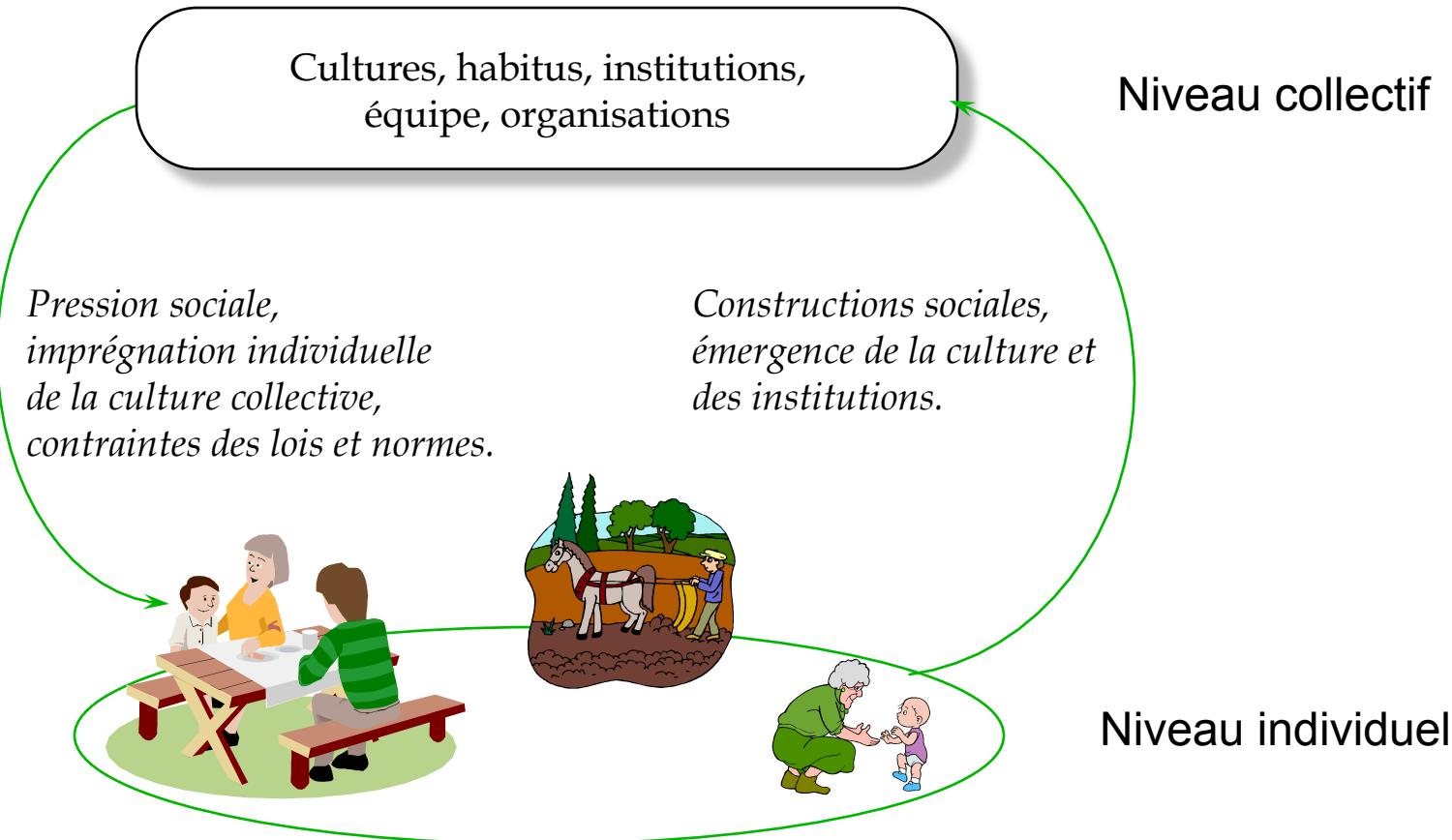
aux sociétés humaines



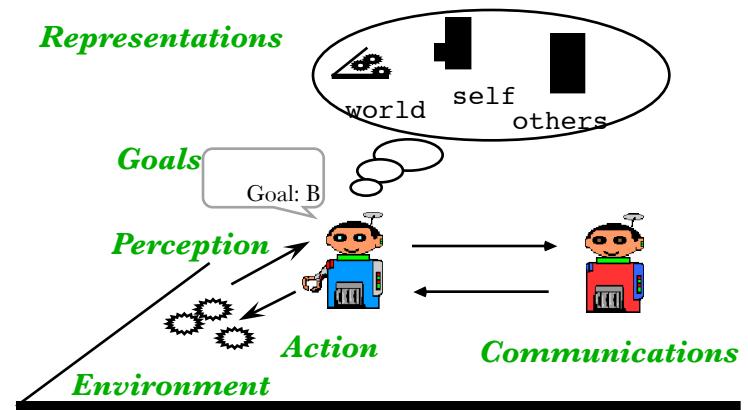
◆ Point commun

- Existence d'individus
- Ces individus interagissent (communication entre autre) dans un environnement
- Ils coordonnent leurs actions et/ou entrent en conflit/compétition
- Il existe une organisation sociale fondée sur la notion de rôle (métier, statut, caste, poste, etc..) et de groupes (familles, nid, clans, tribus, sociétés, associations, bandes, etc..)
- Ils produisent collectivement des structures (objets, sociétés, activités), qu'il n'auraient pas pu créer individuellement

Les deux niveaux d'une société



Les systèmes multi-agents



◆ Un SMA est défini comme:

- Un ensemble C d'**entités** plongées dans un **environnement** E (E est caractérisé par l'ensemble des états de l'environnement S)
- Un ensemble A d'**agents** avec $A \subseteq C$
- Un système d'**action** (opérations) permettant à des agents d'agir dans E (une opération est une fonction de $S \rightarrow S$)
- Un système de **communication** entre Agents (envoi de messages, diffusion de signaux,...)
- Une **organisation** O structurant l'ensemble des agents et définissant les fonctions remplies par les agents (notion de **rôle** et éventuellement de **groupes**)
- Eventuellement: une relation à des utilisateurs U qui agissent dans ce SMA via des agents interfaces $U \subseteq A$

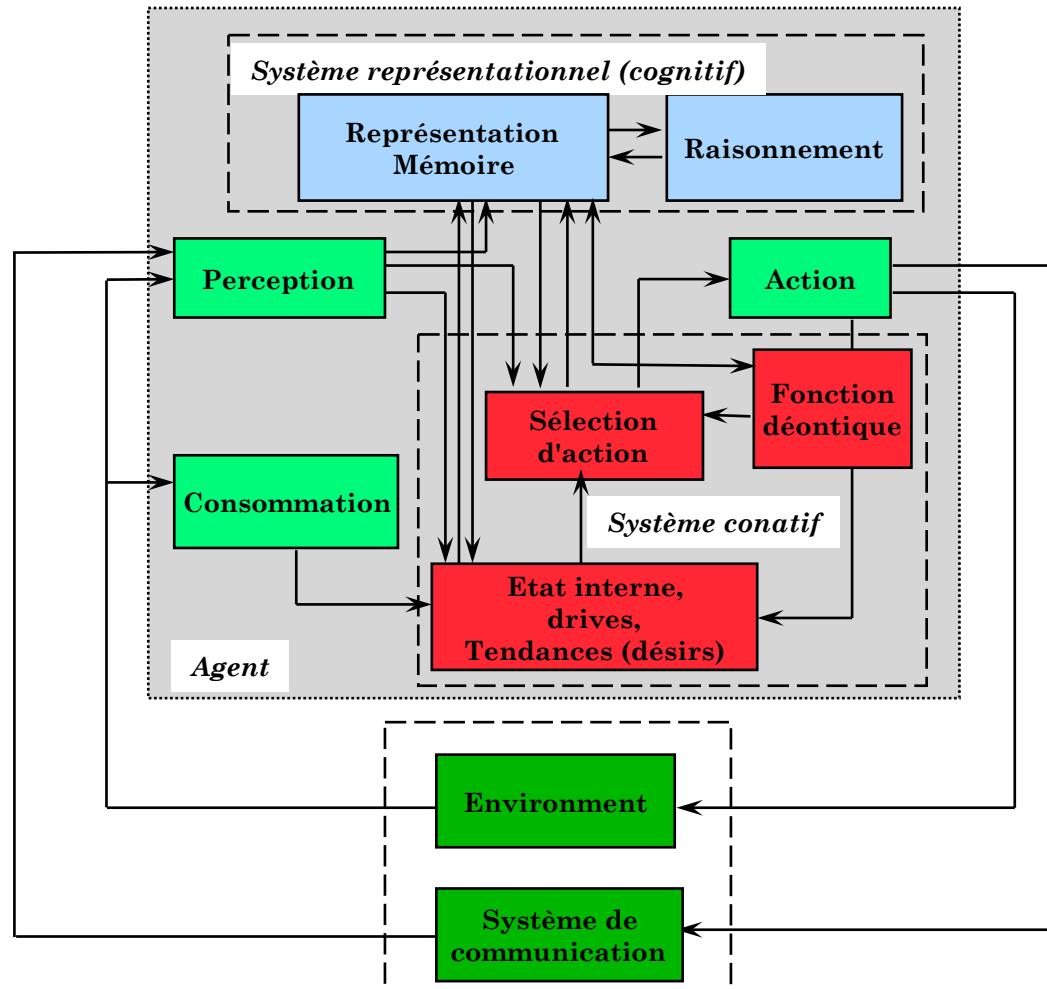
Un agent

Un agent est une entité physique (hard) ou logicielle (soft) située dans un environnement (réel ou virtuel) qui est capable de:

- **agir** dans son environnement
- **percevoir** and partiellement **se représenter*** son environnement (et les autres),
- **communiquer** avec d'autres agents,
- mû par se **tendances internes** (buts, recherche de satisfaction, "drives"),
- **se conserver*** et **se reproduire***,
- **Jouer un (des) rôle** dans une organisation,

et qui présente un comportement autonome qui est la conséquence de ses perceptions, de ses représentations et de ses communications.

Architecture générique d'agent



perception -> délibération -> action

Concepts fondamentaux

◆ Pas de centralisation

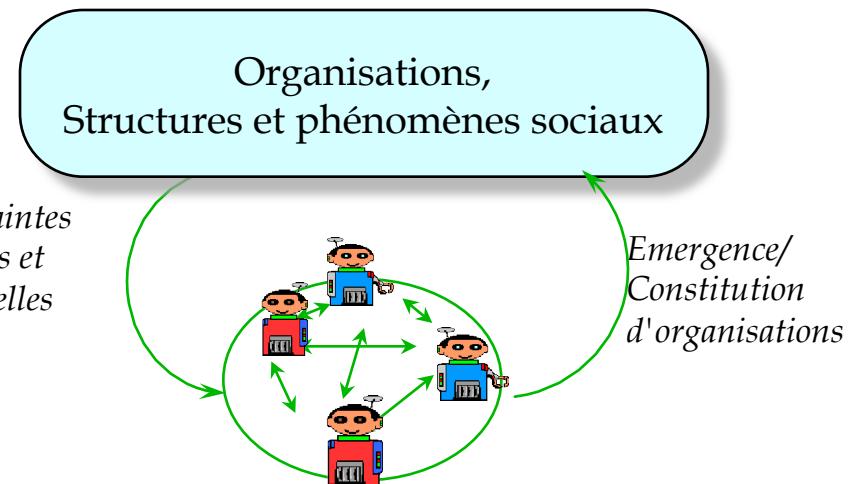
- Autonomie
- Localité
- Contrôle distribué

◆ Structures de coordination

- Coopération / compétition

◆ Emergence

- Existence d'un niveau micro (le niveau agent) et d'un niveau macro (la société dans son ensemble)



Propriétés générales

- ◆ **Simplifie la programmation concurrente et distribuée**
 - En plein essor dans les systèmes P2P
 - Redécouverte de la programmation par « acteurs »
 - Intergiciels objets intégrant les envois de messages asynchrones (J2EE)
- ◆ **Permet de programmer des applications complexes**
- ◆ **Utilisée dans le domaine du software engineering**
 - Ecriture de programmes complexes dans des architectures ouvertes
 - Productique, logistique, systèmes complexes ouverts (ex: Amazon.com)
 - Informatique orientée service
- ◆ **Mais aussi finalement peu considérée comme telle...**

Usage

- ◆ Utilisée pour la création d'effets spéciaux de films (effets de foule)



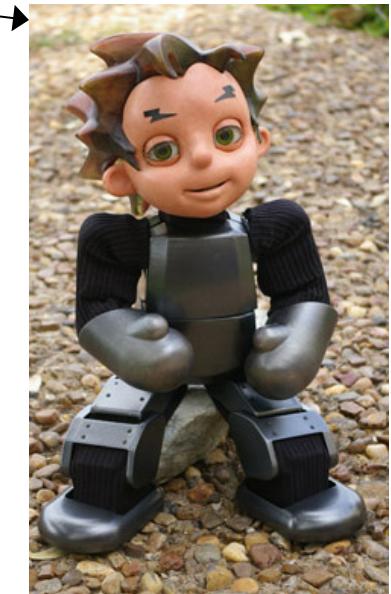
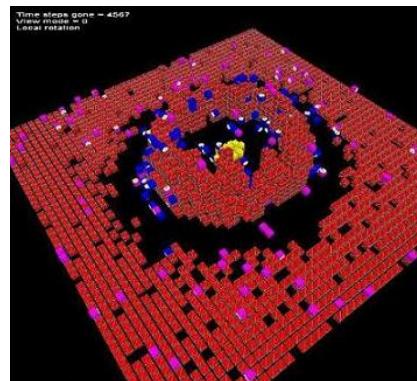
- ◆ La robotique



- ◆ Les jeux video (intelligence des caractères)



- ◆ La simulation de systèmes complexe



Zeno, robot jouet de Hanson Robotics
Apprend, reconnaît, décide

Notion de niveaux de cognition

◆ Agents "réactifs":

- Qui ne disposent pas d'une représentation explicite de leur environnement
 - ☞ Actions situées
 - ☞ Ex: fourmis

◆ Agents "cognitifs":

- Qui ont une représentation de leur environnement, d'eux-mêmes et des autres agents et qui peuvent raisonner sur leurs représentations
 - ☞ Planification
 - ☞ Ex: êtres humains

Exemple d'agent réactif

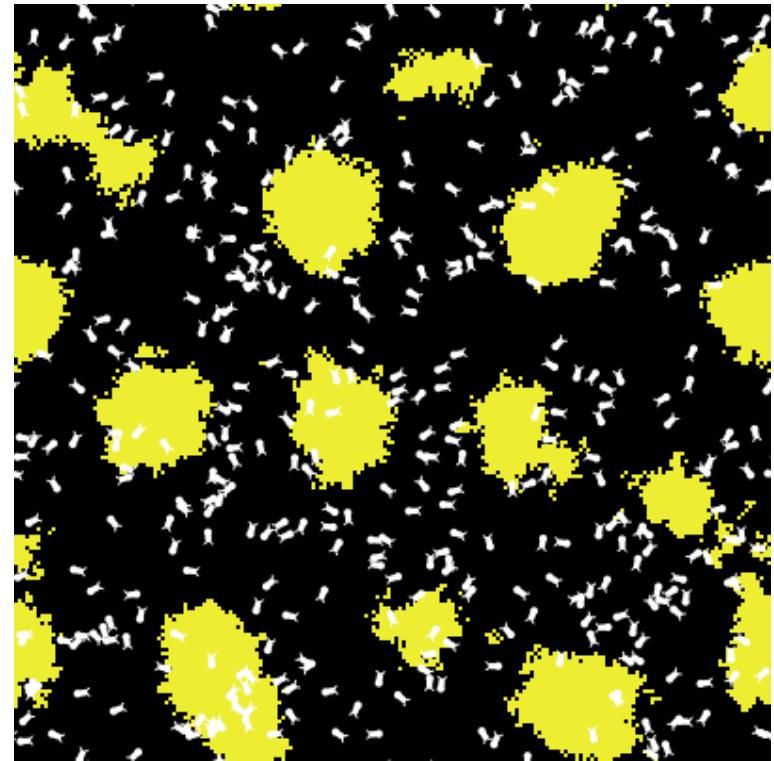
◆ Un garde dans un jeu

- Tant que je ne vois rien, je suis mon chemin de garde
- Si je vois un ennemi
 - ☞ S'il n'est pas menaçant et si je ne suis pas blessé, je l'attaque
 - ☞ S'il est menaçant ou si je suis blessé, je sonne l'alarme, et je m'éloigne



Emergence: les termites

- ◆ **Construction de tas de bois**
 - Comme les termites lors de la construction de leur nid
- ◆ **Termites assemblent des morceaux de bois et les empilent. Les termites suivent un ensemble de règles simples individuelles et locales**
 - Règles
 - ☞ Si je rencontre un morceau de bois, je prend le morceau et continue mon chemin.
 - ☞ Quand je porte un morceau de bois et que je rencontre un autre morceau de bois par terre, je cherche un coin vide et je dépose mon morceau de bois.
- ◆ **Avec ces règles, finalement, les regroupements de bois, se transforment en piles..**



◆ **Environnement de développement multi-agents réactifs, pour l'étude de systèmes complexes**

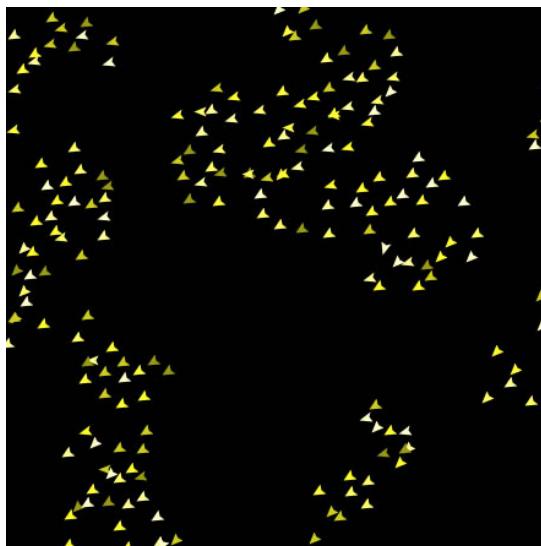
- On peut gérer des centaines (voire des milliers) d'agents qui opère en même temps dans un environnement
- Ecrit en Java

◆ **Très facile à utiliser**

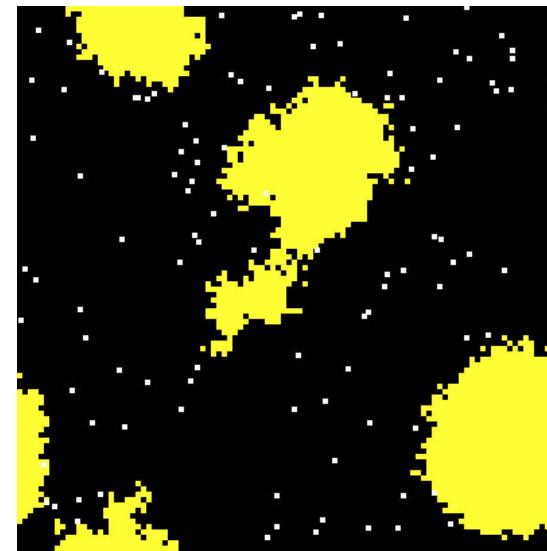
- Interface conviviale..
- Tourne sur toutes les machines (Windows, Mac OS, Linux)

Structure de NetLogo

- ◆ NetLogo est un monde 2D constitué de
 - Patches: constitue des "zones", des portions de l'environnement
 - Tortues : créatures qui peuvent se déplacer et agir dans cet environnement
 - ☞ Attention: NetLogo appelle "agent" à la fois les patches et les tortues, mais cela ne correspond pas à la vision multi-agents



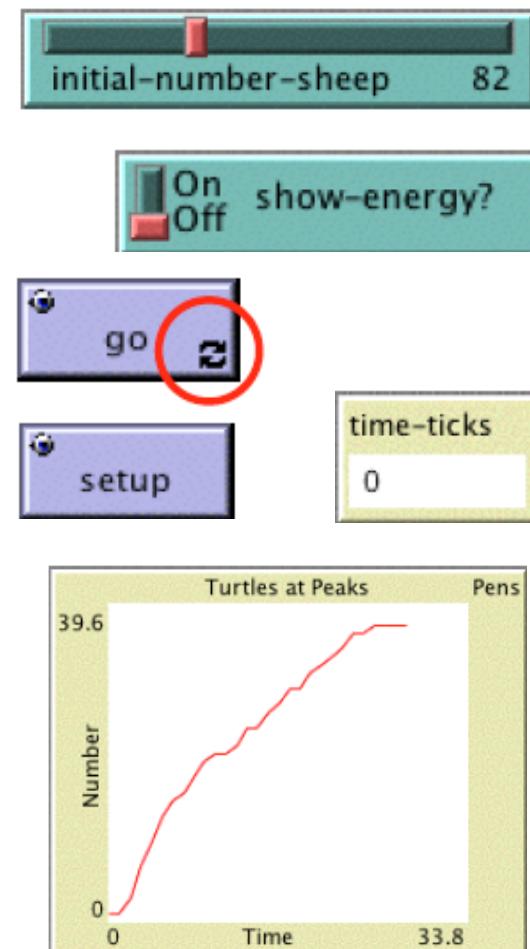
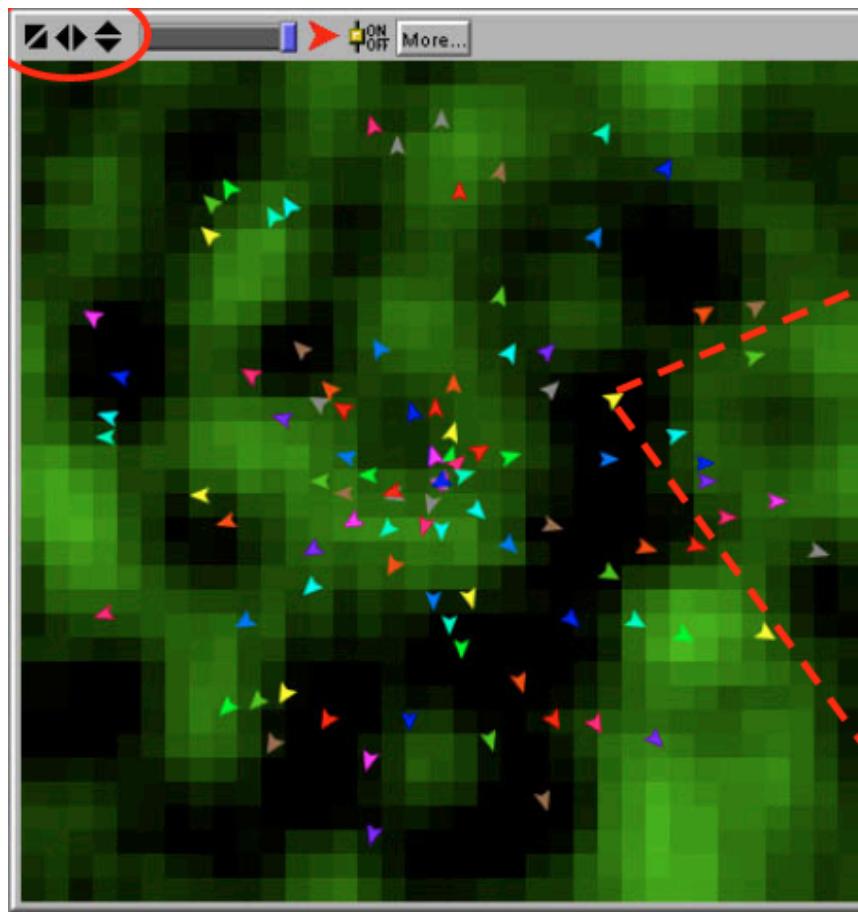
Vol en formation



Vol en formation

Interface graphique

- ◆ Très facile de rajouter des contrôle et des moniteurs et de les relier à des paramètres du modèle



Deux types d'entités

◆ Les tortues

- Elles bougent et elles sont utilisés pour implémenter les agents d'un SMA

◆ Les patches

- Se sont des parcelles de terrain. Elles ne bougent pas mais peuvent avoir un comportement...

Les procédures

◆ Syntaxe logo

```
To draw-carre[taille]
  pen-down
  repeat 4 [ fd size rt 90 ]
end
```

◆ Fonctions (retournent une valeur):

```
to-report absolute-value [ number ]
  ifelse number >= 0
    [ report number ]
    [ report 0 - number ]
end
```

Quelques primitives #1

◆ Global

- Définition de variables globales

```
globals [ max-energy ]
```

◆ Définition d'attributs (tortues/patches)

```
turtles-own [energy speed]
```

◆ Définition de variables locales: let <var> <val>

```
Let r one-of turtles in-radius 5
```

◆ Set : Affectation de variables

```
set energy 35
```

```
set color-of turtle 5 red
```

Quelques primitives #2

◆ Ask

- Demande à un ensemble d'entités (tortues et patches) de faire quelque chose

```
ask turtles [
    set color white
    setxy random-xcor random-ycor ]

ask patch 2 3 [ set pcolor green ]
```

◆ Create-turtle

- Crée un ensemble n de tortues

```
create-turtles n [
    set color white
    set size 1.5 ;; easier to see
    set energy random (2 * max-energy)
    setxy random-xcor random-ycor
]
```

NetLogo: structures de contrôle

◆ if

- Deux formes: if et ifelse

☞ if <condition> [<instructions>]

☞ ifelse <condition>
[<instructions-then>][<instructions-else>]

◆ repeat

- Pour répéter une instruction

☞ repeat <nombre> [<instructions>]

NetLogo: géométrie tortue

◆ On peut dessiner des figures à partir du comportements des tortues

- Pour avancer: fd <n>
- Pour se diriger vers la droite (gauche):
 - rt <n> (ou lt <n>) ;; tourne d'un angle de n (en degrés) vers la droite (ou la gauche)

◆ Figures standard:

```
To carre [n]
  repeat 4 [fd n rt 90]
end
```

```
To poly [c n]
  repeat c [fd n rt 360 / c ]
end
```

```
To cercle-carres [n]
  repeat 9 [carre n rt 30]
end
```

```
To spirale [n k a]
  repeat k [
    fd n rt 360 / a
    set n n + 1 ]
end
```

AgentSets

- ◆ Un sous ensemble d'entités (patches ou tortues)

turtles with [color = red]

patches with [pxcor > 0]

turtles in-radius 3

aux éléments duquel on peut demander quelque chose:

ask turtles with [color = red] [bouge 30]

Espèces (breed)

- ◆ On peut créer des espèces (breed) ou "races" de créatures

```
breed[ wolves wolf ]
```

- ◆ Crée automatiquement les procédures associées

```
create-<breed>
<breed>-own
<breed>-here
<breed>-at
...
```

Les listes

- ◆ Comprend un ensemble de primitives permettant de manipuler les listes à la mode « lisp » ou « scheme ».
- ◆ **first, but-first, last, item**
- ◆ **fput, lput,**
- ◆ **length, empty?, member,**
- ◆ **remove, remove-item, replace-item**
- ◆ **list, sentence, sublist**
- ◆ **sort**

Exemple: le tri par les termites

```
to setup
  clear-all
  set-default-shape turtles "bug"
  ;; randomly distribute wood chips
  ask patches
    [ if random-float 100 < density
      [ set pcolor yellow ] ]

  ;; randomly distribute termites
  create-turtles number [
    set color white
    setxy random-xcor random-ycor
    set size 5  ;; easier to see
  ]
```

Les termites

```
to go
  search-for-chip
  find-new-pile
  put-down-chip
end

to search-for-chip
  ifelse pcolor = yellow
  [ set pcolor black
    set color orange
    fd 20 ]
  [ wiggle
    search-for-chip ]
end

to find-new-pile
  if pcolor != yellow
  [ wiggle
    find-new-pile ]
end

to put-down-chip
  if pcolor = black
  [ st pcolor yellow
    set color white
    get-away ]
  [ rt random 360
    fd 1
    put-down-chip ]
end
```