

Fachpraktikum Künstliche Intelligenz: Multiagentenprogrammierung

Alexander Lorenz, Miriam Wolf, Sebastian Loder und Jan Steffen Jendrny

Fernuniversität Hagen, Universitätsstraße 47, 58097 Hagen
<https://www.fernuni-hagen.de/>

1 Einleitung

In diesem Kapitel wird die Auswahl der technischen Rahmenbedingungen, mit denen die Gruppe gearbeitet hat, genauer erläutert. Zudem erfolgt eine kurze Beschreibung der Aufgaben, die von den Teammitgliedern bearbeitet wurden.

1.1 Auswahl technischer Rahmenbedingungen

Da die Schnittstelle der Programmierkenntnisse aller Gruppenmitglieder auf Java fiel und dies auch mit der MASSim Umgebung sowie der Vorlage des Agenten korrelierte, wurde in dieser Sprache entwickelt. Unsere Agentenvariante lief unter der Bezeichnung *NextAgent*. Alle Klassendateien beginnen mit dem Präfix *Next-*, um die Zuordnung im Sourcecode zu erleichtern. Debugging erfolgte je nach Präferenz des Teilnehmers sowohl über Printausgabe in Echtzeit, als auch über Logfiles und Debugger. In kritischen Bereichen wurden Unittests umgesetzt.

Innerhalb des Quellcodes wurde auf Wunsch eines Teammitglieds eine spezielle Formatierung eingeführt. Dabei wurden die *public* Methoden großgeschrieben, während *private* Methoden weiterhin klein geschrieben wurden. Somit können öffentliche Methoden schneller erkannt und verwendet werden.

1.2 Aufteilung Gruppenmitglieder - Arbeit

Mit dem Ziel, den erarbeiteten Stand und weiteres Vorgehen zu besprechen, wurden wöchentliche Treffen abgehalten. Dieses konnten sehr konsequent umgesetzt werden. Initial wurde innerhalb der Gruppe versucht, in agiler Form mit Hilfe von *issues* in GitHub zu arbeiten. Aufgrund der Komplexität des Themas und mangelnder Vorerfahrung der Teammitglieder, insbesondere im Kontext der Multiagentensysteme, haben wir mehr Zeit für die Einarbeitung des tieferen Verständnisses benötigt.

Lorenz A., Wolf M., Loder S., Jendry S.

Aus diesem Grund wurden unser Konzept in vier Themenbereiche aufgeteilt, die wie folgt zugewiesen wurden:

- **Herr Jendry:** Festlegen der Aufgaben für den Agenten, basierend auf *Tasks*, Normen und dem aktuellen Zustand der Welt.
- **Frau Wolf:** Reaktion des Agenten auf die Umgebung und Wahl der auszuführenden *Action*, mit Umsetzung der reaktiven Anteile.
- **Herr Lorenz:** Verarbeitung der *Percepts* und Interaktion mit dem Server, optimale Wegfindung und Gruppenbildung, sowie Kommunikation.
- **Herr Loder:** Verarbeitung der Karte und das Zusammenführen der Karten für die Gruppe.

Alexander Lorenz

Herr Lorenz setzte die Grundvariante des Agenten um, welche die Basis für weitere Entwicklung bildete. Der Schwerpunkt lag auf der sauberen Verarbeitung der Serverdaten, der Möglichkeit zwischen den Simulationen zu wechseln und der Fähigkeit, die ersten *actions* an den Server zu senden. Dabei reagierte der Agent noch rein reaktiv und wählte die nächste Aktion basierend auf einer vorgegebenen Priorisierung.

Im Verlauf des Fachpraktikums setzte Herr Lorenz die Logik der Gruppenbildung um, sowie eine Variante der Kommunikation innerhalb der Gruppe. Des Weiteren beschäftigte er sich mit den Möglichkeiten zur Optimierung der Wegfindungsalgorithmen und erweiterte die initiale A* Variante, um weitere Modifikationen, die in Kapitel 2.2 genauer beschrieben werden. Als Schnittstelle zwischen Percepts, Karte und Entscheidungsfindung wurde viel Zeit in das Bugfixing, Fehlersuche, sowie die Interpretation des Agentenverhaltens investiert.

Bei Herrn Lorenz lag ein Fehler in der Konfiguration der IDE, so dass Github Commits nicht sauber zugeordnet waren. Dies wurde Anfang Juni bemerkt, und behoben.

Miriam Wolf

Um einen Schritt nach vorn zu gehen oder einen Block zu zerstören, müssen die Agenten eine *Action* an den Server schicken. Um einen optimalen Weg durch die Blöcke zu finden und sich zur Endzone durchzukämpfen, muss die nächstmögliche Aktion herausgefunden werden. Frau Wolf hat sich um die Möglichkeit gekümmert, welche Aktion die nächstmögliche ist. Sie hatte die Aufgabe, das Verhalten der Agenten in der lokalen Sicht zu bearbeiten. Die Erklärung der lokalen Sicht des Agenten wird später in Kapitel 2.3 genauer erläutert.

Weiter hatte sie die Aufgabe der Praktikumsorganisatorin inne. Hierfür musste sie die Treffen der Gruppenleiter koordinieren, die Turnierplanung übernehmen und auch die Turniere begleiten. Dazu gehörten unter anderem das Erstellen

der Turnierkonfiguration oder das Starten des Servers selbst beim Turnier. Abschließend kam noch die Planung des Präsentationsnachmittags dazu und das Ausarbeiten des allgemeinen Dokumentationsteils.

Sebastian Loder

Herr Loder hat die Implementierung der Karte übernommen, welche im Detail in Kapitel 2.1 beschrieben ist. Die Agenten besitzen nur eine lokale Sicht, welche je *Percept* abgerufen werden kann (siehe auch Kapitel 2.3). Die Informationen werden in jedem *Step* übermittelt, jedoch nicht gespeichert, sodass ein Agent zunächst einmal kein Gedächtnis hat. Um zu einem späteren Zeitpunkt wieder zu bereits vorher erkundeten Bereichen zielgerichtet zurückkehren zu können, wurde die Karte implementiert, welche je Zeitschritt die lokale Sicht speichert und so die Umgebung aufnimmt. Ein wichtiger Bestandteil der Aufgabe bestand auch darin, die aufgebauten Karten der einzelnen Agenten korrekt zusammenzuführen, wenn diese sich zu einer Gruppe verbinden, siehe auch Kapitel 2.2. *Testing* und *Debugging* haben in Zusammenhang mit der Karte einen relevanten Teil der Umsetzung in Anspruch genommen.

Steffen Jendrny

Herr Jendrny hat sich um die Aufgabenplanung und -verteilung unter den Agenten gekümmert. Zu Beginn der Entwicklung hat jeder Agent selbstständig entschieden, welche Aufgabe ausgewählt wird und welche Teilaufgabe momentan erfüllt werden muss. Mit der Einführung von Agentengruppen wurde die Aufgabenauswahl auf die Gruppe ausgelagert und ein Agent hat lediglich entschieden, welche Teilaufgabe momentan erfüllt werden muss. Außerdem hat Herr Jendrny zusammen mit Frau Wolf die Abgabe von Aufgaben mit mehreren Blöcken implementiert.

Zusammen mit Frau Wolf war Herr Jendrny bei den Lead-Treffen dabei, um Gruppe 5 zu vertreten.

2 Softwarearchitektur

Im ersten Unterkapitel 2.1 wird zunächst einen Einblick in die Erkundung und die Speicherung der Karte gegeben. Hierfür wird auf die Implementierung und die Aktualisierung der Karte eingegangen, sowie auf die Veränderung in Gruppen. Ebenfalls werden die Besonderheiten der wiederholenden Karte und das Koordinatensystem erläutert. Im Kapitel 2.2 wird kurz auf die verwendeten Rollen, die Aufgaben der *Agents* sowie auf die Gruppenbildung und die Wegführung eingegangen. Im Kapitel 2.3 wird der Unterschied zwischen lokaler und globaler Sicht des Agenten aufgezeigt. Als Abschluss in Kapitel 2.4 wird die Kommunikation der Agenten kurz erläutert.

2.1 Erkundung und Speicherung der Karte

In jedem Schritt eines Spiels kann über die *Percepts* abgerufen werden, welche Objekte für einen *Agent* aktuell sichtbar sind. Wie weit ein *Agent* sehen kann, hängt von der Rolle ab.

Informationen vergangener *Percepts* sind nicht verfügbar, d.h. ein *Agent* besitzt zunächst einmal kein „Gedächtnis“. Um eine zielgerichtete Planung der *Agents* umzusetzen, ist es daher erforderlich, die in jedem *Step* wahrgenommenen Sichten zu speichern und so Schritt-für-Schritt eine Karte aufzubauen.

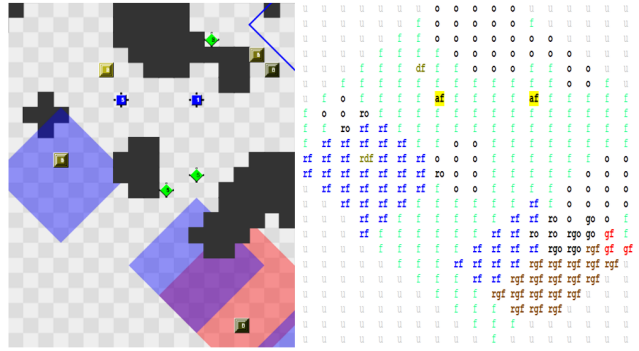


Abb. 1. Links: Screenshot der Karte, Rechts: *NextMap* -Objekt einer Gruppe mit 2 Agents als Output in eine .txt-Datei.

Legende: agent, dispenser, free, goal zones, obstacles, role zones, unknown

Es ergeben sich folgende Anforderungen:

1. Jeder *Agent* soll die in den einzelnen *Steps* wahrgenommenen *Things* speichern und auf diese zu einem späteren Zeitpunkt zugreifen können.
2. Da manche Informationen der Karte dynamisch sind (z.B. können *Obstacles* per *clear()*-Befehl entfernt werden), ist auch eine Aktualisierung bereits gespeicherter Positionen erforderlich.
3. *Agents* sollten bestenfalls dieselbe Karte verwenden, sodass jeder *Agent* aus der Erkundung / aus dem Wissen der anderen *Agents* schöpfen kann.
4. Die Spiele werden mit einer sich wiederholenden Karte mit unbekannter Kartengröße gespielt. Um eine effiziente Planung zu ermöglichen, soll die Kartengröße ermittelt und die Wiederholungen bei Speicherung der Karte berücksichtigt werden.

Aktualisierung

Je *Agent* wird geprüft, ob im letzten *Step* ein erfolgreicher *move* -Befehl ausgeführt wurde. Falls ja, wird die Position des *Agents* aktualisiert und es werden

die im *Percept* übermittelten *Things* zur Karte hinzugefügt bzw. bereits vorhandene Daten aktualisiert. Hierbei werden *Dispenser* , *Goal Zones* , *Role Zones* und *Obstacles* gespeichert. Andere *Agents* und Blöcke werden in der Karte nicht gespeichert, da sich diese meist sehr dynamisch ändern und daher in der langfristigen Wegeplanung weniger relevant sind. Abbildung 2.1 zeigt einen Vergleich der Karte des Servers mit der intern aufgebauten Karte (Export als .txt-Datei).

Gruppen

Bei Start des Spiels wird für jeden *Agent* eine eigene Gruppe erzeugt, welche genau eine Karte enthält. Alle wahrgenommenen Dinge werden in dieser Karte gespeichert und sind zunächst nur für diesen *Agent* sichtbar. Wenn sich zwei *Agents* während des Spiels treffen, wird die Gruppe des einen Agenten mit der Gruppe des anderen Agenten zusammengeführt, siehe auch Kapitel 2.2. In Bezug auf die Karte bedeutet dies, dass sowohl alle Agenten als auch die Kartendaten der Gruppe übertragen werden. Sofern in beiden Karten Informationen für dieselben Positionen vorhanden sind, bleibt nur das aktuellere *NextMapTile* erhalten und das ältere wird verworfen. Aktualisierungen der Karte aller *Agents* sind anschließend für alle anderen *Agents* derselben Gruppe sichtbar.

Bei den im Fachpraktikum gespielten Turnieren erfolgte die erste Zusammenführung von Gruppen meist nach nur wenigen Schritten. Innerhalb des ersten Drittel des Spiels haben die Agents i.d.R. in nur noch einer Gruppe agiert, sodass die gemeinsame Datenbasis der Karte über einen Großteil des Spiels genutzt werden konnte.

Wiederholende Karte

Typischerweise werden die Spiele des *Multi Agent Programming Contest 2022* mit einer randlosen Karte gespielt. Die Größe der Karte ist zu Beginn nicht bekannt und die Grenzen sind für die *Agents* bei der Erkundung der Karte nicht erkennbar, sodass sie sich auf einer scheinbar „unendlichen“ Karte bewegen.

Die Kartengröße kann herausgefunden werden, indem sich zwei *Agents* treffen und anschließend in entgegengesetzte x- und y-Richtung laufen, um so die Karte „auszumessen“. Sobald sich die *Agents* erneut treffen, kann durch die Anzahl der zurückgelegten Schritte die Kartengröße ermittelt werden.

Die Bestimmung der Kartengröße konnte leider bis zum letzten Turnier nicht mehr implementiert werden, jedoch wurde die Funktionalität der Karte bereits entsprechend vorgesehen:

Bei Bekanntwerden der Kartengröße kann diese über die allgemeine Kommunikationsschnittstelle an alle Agenten mitgeteilt werden. Anschließend werden die Positionen der *NextMapTiles* und der *Agents* , welche größer als die Kartengröße sind, per modulo auf die tatsächliche Kartengröße angepasst. Sofern Informationen für dieselbe Position vorhanden sind, bleibt das aktuellere *NextMapTile* erhalten und das ältere wird verworfen. Weitere Aktualisierungen der

Karte passieren nur noch auf der tatsächlichen Kartengröße, sodass ab dem Zeitpunkt der Bekanntgabe der Kartengröße mit einer deutlichen Effizienzsteigerung zu rechnen ist. Zudem können Optimierungen bei der Wegfindung vorgenommen werden.

2.2 Entscheidungsverhalten der Agenten

Rollen

Während der initialen Entwicklung des *Agents* wurde mit einer modifizierten *default* Rolle gearbeitet, bei der alle *Actions* für die Verwendung freigeschaltet waren. Ab Turnier vier wurde eine Möglichkeit eingebaut die Rollen dynamisch nach den geforderten Fähigkeiten auszuwählen. Somit konnte der *Agent* auch auf neue, unbekannte Rollen reagieren. Allgemein wurde die Nutzung der *worker*-Rolle priorisiert, die für den *Agent* bis 2er *task* ausreichend war. Weiterhin können die Rollen *explorer* und *digger* für die Kartenerkundung genutzt werden. Die Rolle *constructor* wurde nicht eingesetzt.

Aufgaben

Um Punkte zu erzielen, müssen *Agents* verschiedene Aufgaben lösen. Der Server teilt den *Agents* mit, wenn es neue Aufgaben zu erledigen gibt. Die *Agents* müssen Blöcke bei den *Dispenser* abholen und in die Goalzones bringen. Damit eine Aufgabe abgegeben werden kann, müssen die *Agents* ihre Blöcke in einer bestimmten Position anordnen. Es gab Aufgaben mit einem, zwei, drei und vier Blöcken. Ab einem fixen Zeitpunkt im Spiel oder nach einer gewissen Anzahl an Abgaben, akzeptiert der Server eine Abgabe dieser Aufgabe nicht mehr. Die Abgabefrist wird den *Agents* bei der Bekanntmachung einer Aufgabe mitgeteilt. Über das Erreichen des Abgabelimits bekommen die *Agents* allerdings keine Information.

Zu Beginn des Praktikums wurde die Klasse *NextTaskPlanner* implementiert. Da sich die Praktikumsgruppe dazu entschieden hat, dass in den ersten Turnieren nur Aufgaben mit einem Block auftreten, sollten unsere *Agents* die Aufgabenplanung nicht absprechen, sondern die individuell beste Lösung finden. *NextTaskPlanner* hat neue Aufgaben entgegengenommen und für alle Aufgaben eigene Pläne erstellt. Die Pläne wurden als Baumstruktur angelegt. Die Wurzel des Baumes war die Klasse *NextPlanSolveTask*. Die Zweige des Baumes waren dann jeweilige Unterpläne, repräsentiert durch verschiedene Klassen der Teilaufgaben. Die Blätter des Baumes entsprechen den auszuführenden Teilaufgaben für jeden *Agents*. Durch eine *pre-order*-Suche wird die aktuell zu erfüllende Teilaufgabe gesucht. Jeden Schritt wird durch die Wurzel des Baumes geprüft, welche Teilaufgaben bereits erledigt sind. Diese werden dann durch die Suche nicht mehr zurück gegeben. Jeder Plan berechnet, wie viele Schritte für die Erfüllung einer Aufgabe notwendig sind. *NextTaskPlanner* wählt dann den Plan aus, der die meisten Punkte in Relation zu den benötigten Schritten verspricht und lässt sich dann die jeweilige Teilaufgabe ausgeben um diese dem *Agents* zu übergeben.

Falls eine Aufgabe nicht erfüllt werden kann, weil entweder keine *Goalzone* bekannt ist, oder die benötigten *Dispenser* fehlen, erzeugt *NextPlanSolveTask* die benötigten Unterpläne, um die jeweiligen Sachen auf der Karte zu finden und löscht diese Unterpläne wieder, wenn dem *Agents* alle Orte bekannt sind.

Bei späteren Turnieren wurden Aufgaben freigeschaltet, bei denen mehrere Blöcke abgegeben werden konnten. Da sich die *Agents* zu einer Gruppe zusammenschließen, hat die Gruppe die weitere Planung der Aufgaben übernommen. Der Agent war allerdings weiterhin für die Auswahl der Teilpläne zuständig. Wenn eine Aufgabe mit zwei Blocken ausgewählt wurde, dann sind zwei *Agents* ausgewählt worden, um diese Aufgabe zu erfüllen.

Die Klasse *NextTaskPlanner* in der Gruppe teilte die *Agents* den Aufgaben zu. Dabei wurde die Anzahl der Schritte pro verdientem Punkt minimiert und gleichzeitig verhindert, dass zu oft die gleiche Aufgabe *Agents*paaren zugeordnet wurde, damit die *Agents* sich auf verschiedene Dispensertypen verteilen. Die Klasse *NextTaskPlanner* bestimmte auch, welcher *Agent* zu welchem *Dispenser* läuft. Dazu wurden in den *Agents* ermittelt, wie viele Schritte benötigt werden, um den *Dispenser* zu erreichen und die effizienteste Aufteilung gewählt. Es kann ebenfalls vorkommen, dass Aufgaben mit einem Block effizienter waren oder es eine ungerade Anzahl an *Agents* in einer Gruppe gab. In diesem Fall wurden den *Agents* Aufgaben mit einem Block zugeordnet.

Die Entscheidung, welche Teilaufgabe zum aktuellen Zeitpunkt erfüllt werden muss, wurde dann durch die Klasse *NextTaskHandler* berechnet. Dies geschah wiederum durch die oben beschriebene Baumstruktur.

Wegfindung

Das *MASSim* Szenario hat ganz besondere Anforderungen an die Wegfindungsalgorithmen. Es wird ein zweidimensionales Gitter mit 4 Nachbarn (oben, unten, links und rechts) genutzt, ohne die Diagonalen zu berücksichtigen. Die Bewegungskosten sind einheitlich, jedoch lassen sich manche Hindernisse (*obstacle*, *block*) zerstören. Dies hat zur Folge, dass die Karte einem permanentem Wandel unterliegt, was Optimierungsalgorithmen, die auf Vorausberechnungen basieren, ausschließt. Der Agent verfügt innerhalb der Simulation nur die Kontrolle über einen Teil der Einheiten und muss somit immer reaktiv auf die Umgebung reagieren.

Nach ersten Versuchen mit rein zufallsbasierten Bewegungsmustern, wurden das Konzept für die Planung der Bewegungen analog zur Berechnung der Manhattanndistanz, sowie zur Erforschung der Karte anhand eines Spiralmusters konzipiert. Letzteres funktionierte sehr gut bei einem Agenten, erwies sich aber bei mehreren als ineffizient, da das bekannte Gebiet oft unnötig mehrmals durchlaufen wird. In der finalen Version wird deswegen, falls sich ein Zielpunkt außerhalb des der Karte bekannten Gebiets befindet, immer das „Manhattan“ Verfahren verwendet. Ansonsten nutzt der Agent für die Berechnung des Weges den A* Algorithmus [4]. Hier wird jedoch zwischen der Planerstellung und Pla-

nausführung unterschieden.

Für die Berechnung der Optionen kann man annehmen, dass das Ziel immer im bekannten Gebiet der Karte liegt. Die momentane Position der anderen *Agents* und Blöcke wird ignoriert, da davon ausgegangen wird, dass diese sich zum Ausführungszeitpunkt nicht mehr an dieser Position befinden werden. Als Berechnungsoptimierung wird das *A* Jump Point Search* Verfahren (A* JPS) [5] von Harabor und Grastien verwendet. Es nutzt das Konzept der Pfadsymmetrie, um die Menge der zu untersuchenden Punkte einzusparen. Dabei sind zwei Pfade dann symmetrisch, wenn sie den Start- und Endpunkt teilen und der eine aus dem anderen abgeleitet werden kann, wenn die Reihenfolge der sie bildenden Vektoren vertauscht wird.

Bei der Planausführung wird das klassische A* Verfahren erweitert, indem das Konzept des Wegspeichers eingeführt wird. Die Karte erfasst den geplanten Pfad, und blockiert den Weg, falls sich zu dem entsprechenden Zeitpunkt an dieser Position ein anderer Agent befindet. Wird die Ausführung einer Bewegung durch ein Ereignis unterbrochen, wird der geplante Weg wieder freigegeben. Das Verfahren optimiert vor allem das Agieren der *Agents* bei einer lokalen Anhäufung. Das gleiche Problem wird auch über die lokale Neuanpassung des Pfades gelöst. Ist der nächste Schritt des *Agents* blockiert, wird basierend auf den Informationen der lokalen Sicht, wie in Kapitel 2.3 beschrieben, ein Teilabschnitt neu berechnet, welcher neben *obstacle*, auch *block* und *agent* berücksichtigt. Diese Neuberechnung wird jedoch aktiv während der Wahl der nächsten Aktion getriggert.

Als eine letzte Optimierung der Wegeberechnung wurde die Zentrierung der Karte umgesetzt. Diese erfordert zwar eine bekannte Kartengröße, durch die Möglichkeit des *Agents* über den Rand zu gehen, wird aber automatisch die optimale Distanzheuristik im A* Algorithmus angewendet.

Gruppenbildung

Der Ablauf der Gruppenbildung stützt sich auf den Ansatz, der von der Gruppe FitBut in „The Multi-Agent Programming Contest 2021“ beschrieben wurde. *“If two agents see other agent at the same distance but in the opposite direction, and no other agent sees another agent at the same distance and direction, the two agents can be sure that they see each other.”*[6]

Für die Umsetzung wurde die durch *BasicAgent* bereitgestellte Kommunikationsplattform verwendet. Vor der Verarbeitung der *Percepts*, besitzt jeder Agent den Wissenstand der letzten Runde. Dieser Umstand wird genutzt, um auf den synchronen Datenstand zurückgreifen zu können. Befindet sich in der lokalen Sicht ein anderer Agent, wird eine allgemeine Nachricht mit den gesicherten Koordinaten an alle rausgeschickt. Jeder Agent prüft nun, ob sich lokal auf der gegenüber liegenden Koordinate ein Agent befindet. Diese Information wird

an den ursprünglichen Sender zurück übermittelt.

Diese Nachrichten werden gesammelt, und im nächsten Schritt ausgewertet. Sehen sich genau zwei *Agents*, wird der Gruppenbildungsprozess initialisiert. Bei mehr als 2 *Agents*, werden diese für diese Koordinate während der Runde gesperrt.

2.3 Globale und lokale Sicht

Bei der Sicht der *Agents* kann zwischen einer globalen und lokalen Sicht unterschieden werden. Die globale Sicht besteht aus einer gespeicherten Karte pro *Agent*, die sich durch die Bewegungen der *Agents* auf der Karte erweitert. Hier werden die verschiedenen Dinge wie *Dispenser*, *Blöcke* oder *Zonen* gespeichert. Sobald sich die *Agents* in Gruppen finden, werden die Karten synchronisiert. Eine genauere Erklärung zu den Karten befindet sich im Kapitel 2.1.

Die lokale Sicht der *Agents* ist auf eine festgelegte Größe beschränkt. Die Sichtweite der *Agents* wird in der Serverkonfiguration festgelegt. Bei einer Sichtweite von 5 sieht der *Agent* 5 Kästchen nach links, rechts, oben und unten, wie in Abbildung 2 dargestellt.

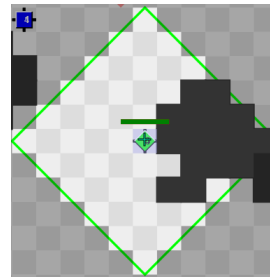


Abb. 2. Sicht des *Agents*

Im ersten Schritt ermittelt der *Agent* einen möglichen Weg, wie er zu seinem Ziel gelangt. Hierfür wird der entsprechende Wegalgorithmus verwendet, welcher in Kapitel 2.2 genauer erläutert wird. Sobald der Weg ermittelt wurde und bevor ein Schritt des Weges beschriftet wird, prüft der *Agent* auf Aktionen, welche vorher ausgeführt werden müssen. Diese Aktionen können einen Rollenwechseln beinhalten, ungenutzte Blöcke fallen lassen, einen Block vom *Dispenser* anfordern oder einen Block aufnehmen, eine Aufgabe in der Endzone abgeben oder sich mit einem anderen *Agents* verbinden. Diese Aktionen sind Momentaufnahmen, die der *Agent* ausführen muss, bevor er zu einem neuen Ziel geht. Wenn keine dieser Aktionen passt, wird der *Agent* den Weg zu seinem Ziel gehen. Hier kommt nochmals eine Entscheidungsmöglichkeit für den *Agents* in Frage. Ist der nächste Schritt frei und ich kann den Weg gehen, dann geht er diesen. Sollte aber beispielsweise ein Block in der Richtung sein, in die der *Agent* gehen möchte, so muss er diesen zunächst zerstören. Wenn ein *Agent* in der Richtung steht, so wird ein Weg um diesen *Agents* herum erstellt. In Abbildung 2 wäre der

Weg in Richtung Westen durch einen Block gehindert, sodass er diesen zunächst zerstören muss, bevor er in diese Richtung gehen kann.

Zusammengefasst muss der *Agent* in jedem Schritt entscheiden, ob es eine Aktion gibt, die gerade notwendig ist, wie einen Block aufzunehmen oder ob der Schritt, den er gehen möchte, möglich ist.

2.4 Synchronisation und Kommunikation

Die Kommunikation der *Agents* funktioniert, sobald sie sich in einer Gruppe befinden. Die Synchronisation der Gruppen ist in Kapitel 2.2 genauer beschrieben. Für die Kommunikation wurde eine Schnittstelle entwickelt, welche die Nachricht, den Senderagenten und den Empfängeragenten in einer Nachrichtenbox bereithält. Stehen zwei *Agents* um einen *Dispenser* und beide möchten einen Block anfordern, so wird der Agent zunächst prüfen, ob eine Nachricht für ihn vorliegt. Ist dies nicht der Fall untersucht der Agent, ob andere, zu dem Team gehörende *Agents*, in der Nähe des *Dispenser* stehen. Wenn die Prüfung erfolgreich ist, so wird er eine Nachricht an den *Agent* senden und dieser wird dann warten, bis der *Dispenser* frei ist. Er selbst stellt eine Anfrage an den *Dispenser* und nimmt den Block dann auf.

3 Turniere

In diesem Kapitel wird auf die Turniere eingegangen, zudem werden die Schwierigkeiten im Turnierverlauf beschrieben.

- **Turnier 1** - Das erste Turnier wurde nach einer ziemlich kurzen Entwicklungszeit abgehalten. Zu diesem Zeitpunkt waren die Agenten gerade in der Lage, die Karte zu erkunden. Der Fokus der ersten Entwicklungszeit lag auf der Kommunikation mit dem Server und sich mit den Aufgaben und den Gegebenheiten des Turniers vertraut zu machen.
- **Turnier 2** - Beim zweiten Turnier ist der Agent die Karte mit einem spiralförmigen Weg abgelaufen und hat die Karte erkundet. Sobald er einen Dispenser in seinem Sichtfeld hatte, ging er hin und die Blöcke wurden aufgenommen.
- **Turnier 3** - Der Agent konnte Aufgaben nach Rentabilität auswählen. Das Herausfinden von Dispensern und Zonen wurde mittels der Aktion *survey* umgesetzt. Der Agent konnte sich den Weg durch die *Obstacles* freiräumen und den Block in die korrekte Position drehen. In das Abgeben von Tasks wurde vorher viel Zeit investiert. Durch technische Probleme mit der Verbindung zum Server am Turniertag wurden leider keine Punkte gemacht.
- **Turnier 4** - Der Agent konnte verschiedene Rollen annehmen und erfolgreich die ersten Aufgaben abgeben. Die Wegfindung erfolgte effizient und die

rentabelsten Aufgaben wurden ausgewählt. Allerdings gab es noch Probleme bei einer lokalen Anhäufung von Agenten. Dies wurde vor allem deutlich, wenn sich auch die Agenten des anderen Teams um einen Dispenser oder in einer Goalzone bewegten.

- **Turnier 5** - Der Agent konnte im Ansatz 2er Tasks abgeben. Da die Turniere vorher jedoch so schlecht liefen, hat sich die Gruppe entschieden, den Agenten mit 1er Tasks zu starten. Durch die veränderte Konfiguration sind wenige 1er Tasks entstanden und die Agenten haben leider wenige Punkte gemacht.
- **Turnier 6** - Die Umsetzung der 2er Tasks war stabil, die Agenten konnten miteinander kommunizieren und sich miteinander verbinden. Die Umschaltung zwischen 1er und 2er Tasks hat sehr gut funktioniert und die Agenten haben sich auch nur selten gegenseitig blockiert, so dass das Team einige Punkte holen konnte.

3.1 Schwierigkeiten im Turnierverlauf

Bei der Karte setzten wir vom Beginn der Entwicklung auf eine randlose Karte. Dies führte zu einigen Problemen, die auch unsere Performance in den Turnieren stark beeinträchtigten. Die *Agents* wanderten nach links oben und haben dadurch die Größe der Karte massiv gestreckt, wie in Abbildung 3 dargestellt. Dies führte zu sehr vielen redundanten Bewegungen und kostete leider unnötig Zeit.

In unseren Versuchen setzten wir auf spezialisierte Umgebungen, um Teilbereiche zu optimieren. Hier trat das Verhalten nur selten auf und wurde dadurch kaum beobachtet. In der Turnierumgebung wurde es jedoch sehr dominant, und spätestens im fünften Turnier wurde dieses Verhalten als extrem kritisch eingestuft und konnte beseitigt werden. Bis zum vierten Turnier hatten wir zusätzlich Probleme mit der Synchronisierung der Karte, welche durch dieses Verhalten verschärft wurden.

4 Fazit und Ausblick

Die Gruppe wurde während des ganzen Praktikums vor immer neue Herausforderungen gestellt, die es gemeinsam zu Lösen galt. Die Einarbeitung in ein neues, unbekanntes Thema, die Programmiersprache und das Zusammenarbeiten im Team über eine größere Distanz bzw. nur Online war zu Beginn für alle neu. Durch eine offene Kommunikation hat jeder etwas beitragen können, jedes Gruppenmitglied konnte seine Erfahrungen aus dem eigenen Bereich einbringen,

Lorenz A., Wolf M., Loder S., Jendry S.

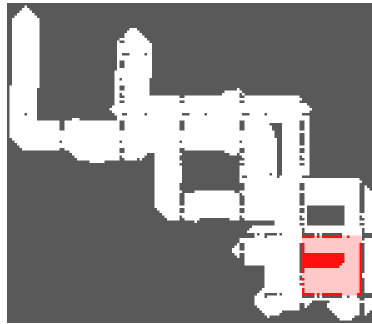


Abb. 3. Beispiel für eine gestreckte Karte basierend auf einer 24x24 Welt

so dass die Gruppe erfolgreich an den Turnieren teilgenommen hat.

Während der ganzen Zeit traten verschiedene Probleme auf, welche kontinuierlich diskutiert, bewertet und bearbeitet wurden. Die wöchentlichen Treffen haben zu einem guten Austausch geführt und jeden einzelnen in der Entwicklung weitergebracht. Aufgrund einiger erfolgloser Turniere musste das Team lernen, auch mit einer Niederlage oder Enttäuschung umzugehen.

Die *Agents* haben noch Potential, welches wir aus Zeitgründen nicht ausschöpfen konnten. Z.B. haben wir für serverseitige *Events* noch keine Reaktion implementiert. Das Bilden von Kleingruppen mit den ersten beiden Agenten, die sich über den Weg laufen, ist ausbaufähig. Die *Agents* haben zu oft aufeinander gewartet. Hierfür wäre eine dynamische Zusammenarbeit der *Agents* zielführender gewesen. Die anderen Agenten wurden primär als Fremdkörper interpretiert, denen ausgewichen werden konnte, jedoch wurde keine aktive Interaktion mit diesen angestrebt. Desweiteren könnte die Kommunikation innerhalb der Gruppe für bessere Koordination weiter ausgebaut werden.

Literatur

1. <https://www.eclipse.org/>
2. <https://www.jetbrains.com/idea/>
3. <https://netbeans.apache.org/>
4. P. E. Hart, N. J. Nilsson, B. Raphael: A Formal Basis for the Heuristic Determination of Minimum Cost Paths. In: IEEE Transactions on Systems Science and Cybernetics, vol. 4, no. 2, pp. 100-107, USA (1968) <https://doi.org/10.1109/TSSC.1968.300136>
5. D. Harabor, A. Grastien: Online Graph Pruning for Pathfinding on Grid Maps. In: In Proceedings of the 25th National Conference on Artificial Intelligence (AAAI). San Francisco, USA (2011)
6. Ahlbrecht Tobias, Dix Jürgen, Fiekas Niklas, Krausburg Tabajara: The Multi-Agent Programming Contest 2021. One-and-a-Half Decades of Exploring Multi-Agent Systems, pp. 27. Springer Nature, Singapore(2021)