# Fachpraktikum Künstliche Intelligenz: Multiagentenprogrammierung

Alexander, Miriam Wolf, Sebastian, and Steffen

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

- 1 Einleitung
- 1.1 Auswahl technischer Rahmenbedingungen
- 1.2 Aufteilung Gruppenmitglieder Arbeit

Alexander

Miriam

Sebastian

Steffen

- 2 Softwarearchitektur
- 2.1 Strategie
- 2.2 Erkundung der Karte

Kreisförmige Karte Hier geht es darum, dass die Karte keinen Rand hat. Kurz beschreiben, dass wir zu Beginn eine begrenzte Karte hatten und dann eine offene Karte

## 2.3 Entscheidungsverhalten der Agenten

Rollen

Aufgaben NextTaskPlanner umgesetzt

 $\begin{array}{ll} \textbf{Wegfindung} & \text{Random} \\ \text{Spirale} & \\ \text{Manhattan} & \\ \text{A*} \end{array}$ 

#### 2

## ${\bf Gruppen}$

#### 2.4 Globale und lokale Sicht

Hier kommt die Beschreibung von lokaler und globaler Sicht hin

### 2.5 Synchronisation und Kommunikation

#### 3 Turniere

#### 3.1 Gedächnisstütze

## **Turnier 1** Tasks mit Blöcken = 1

Erster Task der liste

Agenten liefen mittels Random-Weg durch die Gegend.

Beim Entdecken vom Dispenser sind sie hingelaufen und haben sich einen Block genommen

Weiter random durch die Gegend bis zur Endzone

Probleme hier: Der Agent hat sich den Weg noch nicht freigehauen, somit hatten wir keine gute Methode zur Endzone zu kommen Verbesserung: Bessere Wegfindung und wege freihauen

## Turnier 2 Agent läuft mittels Spiralweg durch die Gegend

Beim erkennen eines Dispensers geht er hin

Taskverarbeitung immernoch erster Task

A\* haben wir entwickelt, nur war dieser noch nicht so zuverlässig

Freischlagen des Agenten wurde eingebaut

Problem: Immernoch sehr inperformante Bewegung

Hatten noch Blöcke übrig von alten Tasks

Verbesserung: Clevere Wegfindung

Taskverarbeitung entwickeln, damit wir besser die Tasks auswählen können Blöcke fallen lassen, wenn wir den Block nicht brauchen

## **Turnier 3** Taskverarbeitung für Block = 1 umgesetzt

Wegfindung mit survey cleverer gelöst

NextTaskPlanner implementiert, der uns den besten Plan für den besten Task hergibt

Agent kann sich durch die Gegend boxen, macht Blöcke kaputt und rotiert die Blöcke vernünftig

Probleme: - Vorher viel dafür gesetzt, dass der Agent die Tasks abgeben kann - Am Turniertag dann leider technische Probleme

## - Sehr Enttäuschend

Verbesserung: WIR WOLLEN ENDLICH PUNKTEN

#### Turnier 4

## Turnier 5

#### Turnier 6

## 3.2 Problemerkennung

Problemerkennung und Verständnisaufbau

## 3.3 Verbesserungsmöglichkeiten

Kommunikation im Team, Mögliche Strategische Änderungen

## 3.4 Lösungsstrategien

Optimierung der Lösungsstrategien

## 3.5 Interaktion mit/gegen andere Agenten

Optimierung der Strategie zur Handhabung gegnerischer Agenten

### 4 Fazit

- 4.1 Schwierigkeiten
- 4.2 Ausblick und weiter Möglichkeiten

## $5 \quad FAQ$

Hier stehen wir Frage und Antwort:)

## References

- 1. Author, F.: Article title. Journal 2(5), 99–110 (2016)
- 2. Author, F., Author, S.: Title of a proceedings paper. In: Editor, F., Editor, S. (eds.) CONFERENCE 2016, LNCS, vol. 9999, pp. 1–13. Springer, Heidelberg (2016). https://doi.org/10.10007/1234567890
- 3. Author, F., Author, S., Author, T.: Book title. 2nd edn. Publisher, Location (1999)
- Author, A.-B.: Contribution title. In: 9th International Proceedings on Proceedings, pp. 1-2. Publisher, Location (2010)
- 5. LNCS Homepage, http://www.springer.com/lncs. Last accessed 4 Oct 2017