

# Подход к проектированию модульных многоагентных систем

---

Кудасов Николай Дмитриевич  
Большакова Елена Игоревна

Кафедра алгоритмических языков

# Многоагентные системы (МАС)

---

- **Интеллектуальный агент** — это инкапсулированная вычислительная система, помещенная в некоторую среду и способная автономно действовать в этой среде для достижения поставленных целей.
- **Многоагентная система (МАС)** — система взаимодействующих интеллектуальных агентов.

# Приложения МАС

---

- Регулирование траффика
- Онлайн-торговля
- Моделирование социальных структур
- Реализация группового ИИ в играх и фильмах
- Устранение чрезвычайных ситуаций (ЧС)
- Сенсорные сети
- И т.д.

# Проектирование МАС

---

- **Внутренняя логика агента**
  - выбор логической модели
  - представление мира в модели
- **Механизмы координации агентов**
  - структурная организация МАС
  - динамическая координация
  - групповое принятие решений

# Средства разработки МАС: Фреймворк Jason

---

- Специальный язык программирования агентов
- Набор действий агента может быть расширен на Java
- Модель убеждения–желания–намерения (BDI model)
- Коммуникация агентов (сообщения)
- Встроенная поддержка организации МАС при помощи ролей, групп и миссий

**Нет средств для динамической координации и группового принятия решений.**

# Средства разработки МАС: Платформа DEFACTO

---

- Моделирование ЧС и систем реагирования
- 3D визуализация и участие человека
- Модель убеждения–планы, уровни автономности
- Координация через агентов-представителей
- Конфигурируемые командные стратегии для динамической координации

**Нельзя добавить новые стратегии или использовать существующие для других задач.**

**Прототип, реализация недоступна.**

# Средства разработки МАС: Библиотеки механизмов координации

---

- Существующие средства разработки МАС предоставляют только встроенные, ограниченные средства координации
- Механизмы координации сложны  
(ошибки в реализации легко допустить)
- На практике нужно проверять несколько различных механизмов координации
- Существует множество теоретических работ, предлагающих различные механизмы координации

**Нужны библиотечные реализации!**

# Механизмы координации

---

- Для координации агентов предложено множество различных алгоритмов и паттернов проектирования
- Библиотечная реализация должна абстрагироваться от предметной области и, по возможности, от способа коммуникации агентов
- В качестве примера рассмотрим механизм координации группового принятия решений

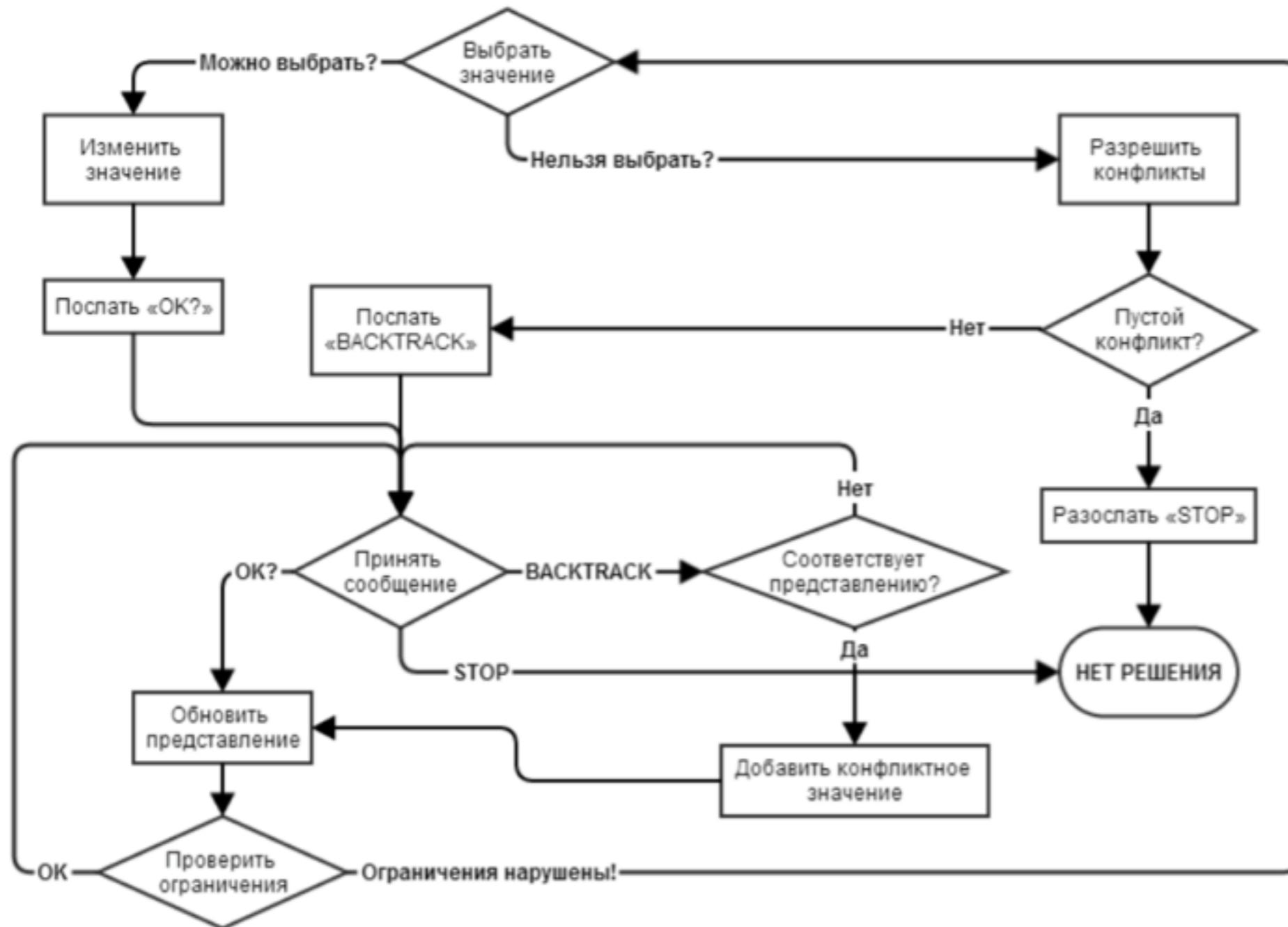
# Механизмы координации:

## Консенсус как задача с ограничениями

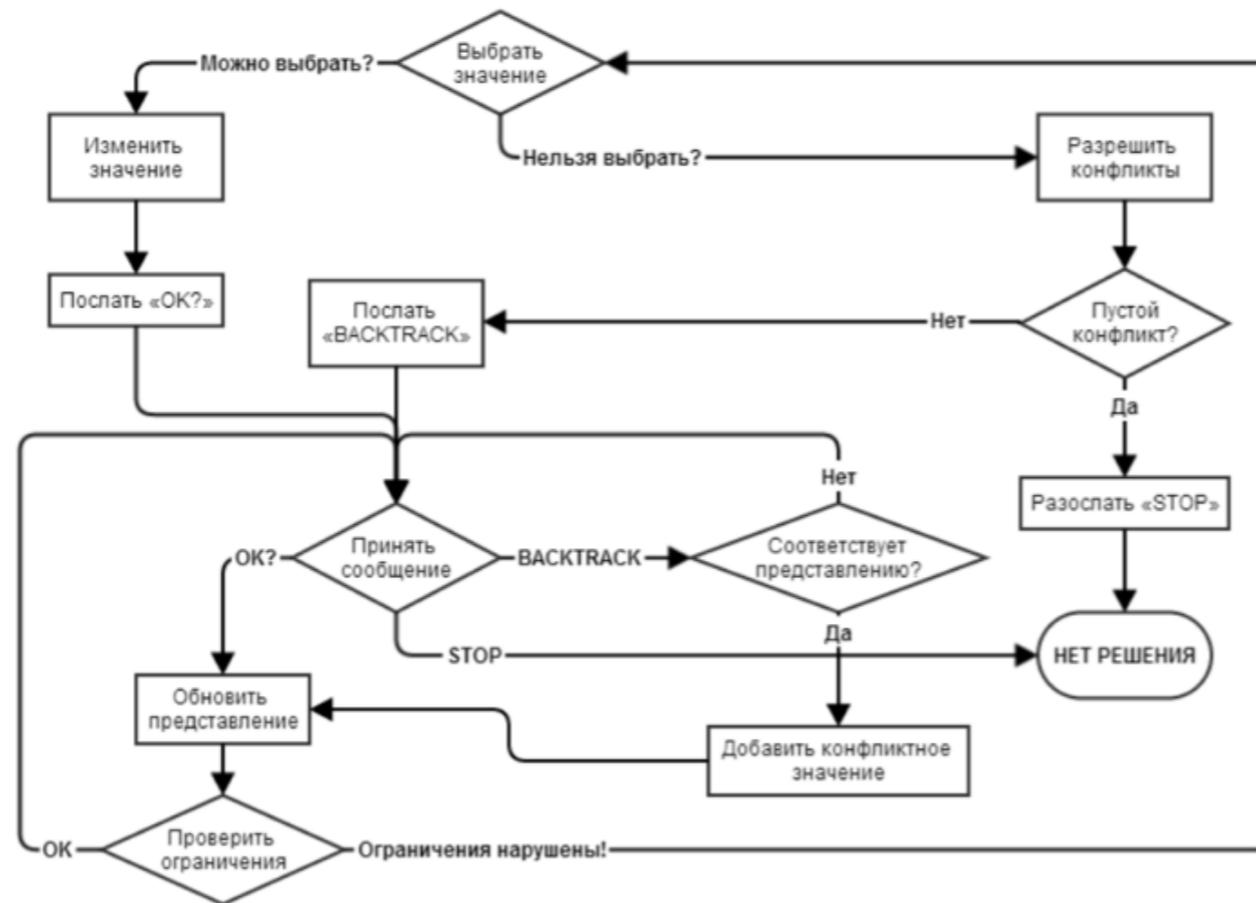
---

- Группа агентов хочет прийти к согласию (консенсусу)
- Каждый агент выбирает из **множества значений**
- Агенты могут иметь разные множества значений
- У каждого агента есть **ограничения**, которым общее решение должно удовлетворять
- Агентам необходимо координироваться для достижения согласия
- Одно из решений — асинхронный перебор (Asynchronous Backtracking)

# Механизмы координации: Асинхронный перебор



# Механизмы координации: Асинхронный перебор — реализация?



*Как реализовать асинхронный перебор  
в отрыве от предметной области?*

*Возможный подход —  
использовать полиморфные функции высшего порядка!*<sub>11</sub>

# Полиморфные функции высшего порядка: Быстрая сортировка — сигнатура

---

`quicksort` :: `[Int] -> [Int]`

имя функции

сигнатура типа

# Полиморфные функции высшего порядка: Быстрая сортировка

---

```
quicksort :: [Int] -> [Int]
```

*Только для типа **Int**.*

*Используется стандартное сравнение чисел.*

# Полиморфные функции высшего порядка: Быстрая сортировка независимо от типа значений

---

`quicksort :: [Int] -> [Int]`

*Только для типа **Int**.*

*Используется стандартное сравнение чисел.*

`quicksortBy :: (a -> a -> Ordering) -> [a] -> [a]`

*Для любого типа **a**.*

*Функция сравнения передаётся явно.*

# Механизмы координации: Асинхронный перебор — типы

---

`abtKernel :: (Ord i, Eq v) => A i v (Maybe v)`

Тип идентификатора агента

Тип значений агентов (пространство поиска)

# Механизмы координации

## Асинхронный перебор — типы

---

```
abtKernel :: (Ord i, Eq v) => A i v (Maybe v)
```

```
type A i v a = forall m. Monad m =>  
  StateT (AgentState i v) (Agent' (ABTKernelF i v) m) a
```

Состояние (для алгоритма)

Интерфейс приёма/передачи сообщений

# Механизмы координации

## Асинхронный перебор — типы

---

```
abtKernel :: (Ord i, Eq v) => A i v (Maybe v)
```

```
type A i v a = forall m. Monad m =>  
  StateT (AgentState i v) (Agent' (ABTKernelF i v) m) a
```

```
data AgentState i v = AgentState  
  { agStop      :: Bool  
  , agValue     :: Maybe v  
  , agDomain    :: [v]  
  , agId        :: i  
  , agView      :: AgentView i v  
  , agAbove     :: [i]  
  , agBelow     :: [i]  
  , agConstraints :: [Constraint i v]  
  , agNoGoods   :: [NoGood i v]  
  }
```

Ограничения агента



# Механизмы координации

## Асинхронный перебор — типы

---

```
abtKernel :: (Ord i, Eq v) => A i v (Maybe v)
```

```
type A i v a = forall m. Monad m =>
  StateT (AgentState i v) (Agent' (ABTKernelF i v) m) a
```

```
data AgentState i v = AgentState
  { agStop      :: Bool
  , agValue     :: Maybe v
  , agDomain    :: [v]
  , agId        :: i
  , agView      :: AgentView i v
  , agAbove     :: [i]
  , agBelow     :: [i]
  , agConstraints :: [Constraint i v]
  , agNoGoods   :: [NoGood i v]
  }
```

Ограничения — это функции!

```
type Constraint i v = AgentView i v -> v -> Maybe (NoGood i v)
```

```
type AgentView i v = Map i v
```

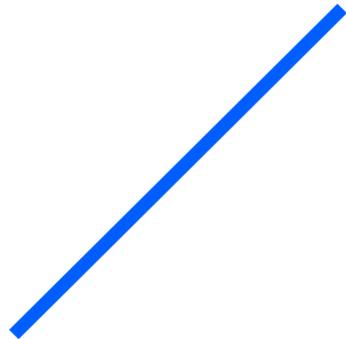


# Механизмы координации

## Асинхронный перебор

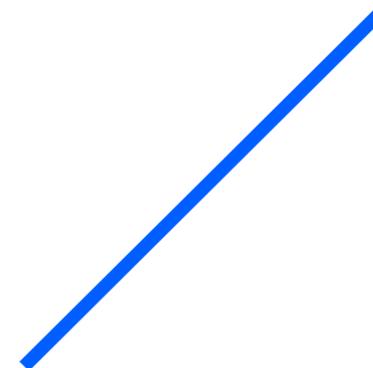
---

```
abtKernel :: (Ord i, Eq v) => A i v (Maybe v)
```



Реализация алгоритма — это  
полиморфная функция высшего порядка!

Ограничения — это функции!



```
type Constraint i v = AgentView i v -> v -> Maybe (NoGood i v)
```

# Результаты

---

- Предложен подход к проектированию модульных МАС
- Спроектировано представление агентов и механизмов координации на языке программирования Haskell
- Реализована библиотека, демонстрирующая подход на примере алгоритмов группового принятия решения
- Реализация доступна по ссылке:  
<https://github.com/fizruk/free-agent>

# Направления дальнейшего исследования

---

- Библиотечная реализация механизмов динамической координации (контролируемая автономность, командные стратегии, социальные паттерны)
- Реализация концепции поведенческих паразитов
- Исследование фрактальных структур МАС и возможность их библиотечной реализации

Спасибо за внимание!