



Electronique

Energie Electrique

Automatique

Master 2 3EA - Parcours RoVA

Master 2 Info - Parcours SDD



Systemes Robotiques Hétérogènes et Coopératifs

UPJV, Département EEA

Fabio MORBIDI

Laboratoire MIS

Équipe Perception Robotique

E-mail : fabio.morbidi@u-picardie.fr

CM, TD: Lundi et Mercredi 9h00-12h00, salle CURI 305

TP: salle TP204

Plan du cours

1. Introduction aux systèmes multi-agents
2. Théorie des graphes
3. Systèmes dynamiques connectés en réseaux: protocole de consensus
4. Traitement du signal sur graphes

Domaines d'application:

- *Systèmes robotiques* collaboratifs, modulaires et reconfigurables (en lien avec le Projet Trasversal RoVA – EC63)
- *Réseaux de capteurs*: objets connectés (IoT), capteurs embarqués dans le véhicule et le bâtiment (domotique), etc.
- *Systèmes à grande échelle* avec actionneurs et capteurs spatialement répartis: installations industrielles, centrales nucléaires, télescopes géants, infrastructures intelligentes (par ex. réseaux de transport), etc.



Systemes dynamiques en reseaux: cours M2 3EA

1) “*Systemes Robotiques Heterogenes et Cooperatifs*” (RoVA)

⇒ Modélisation et commande distribuée de systemes en reseaux

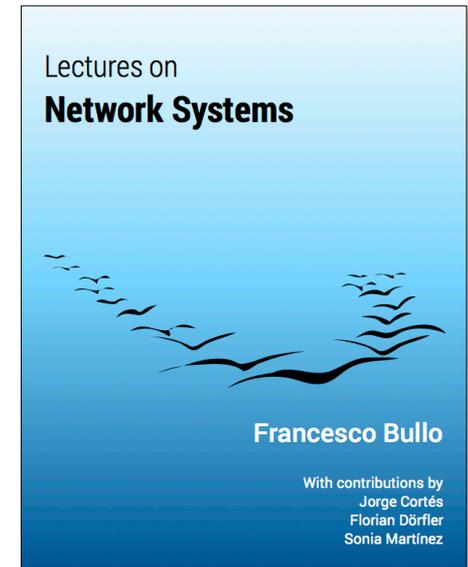
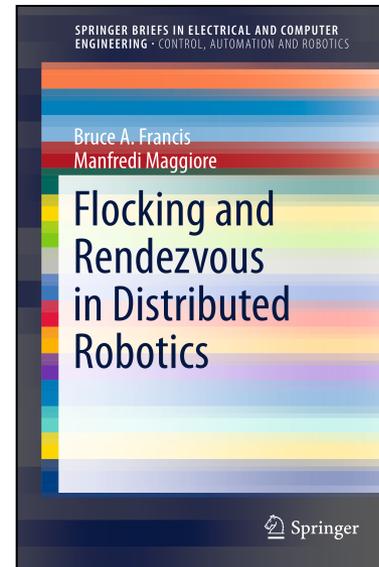
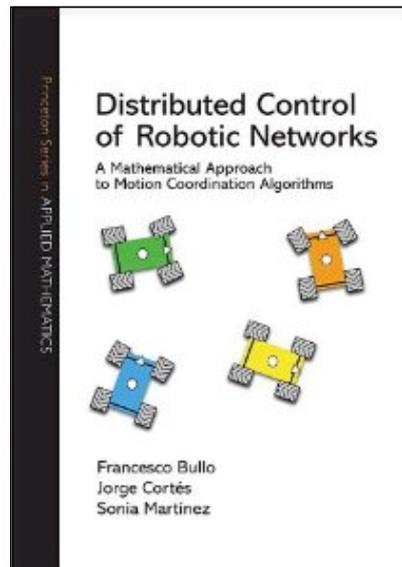
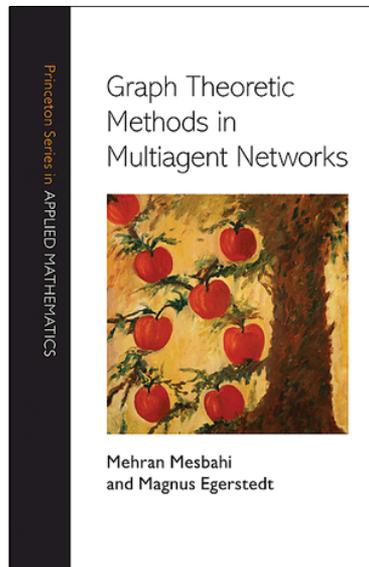
2) “*Surveillance Distribuee de Systemes Multi-Agents*” (alternants)

⇒ Traitement de donnees et estimation distribuée dans les systemes en reseaux



Bibliographie

- *"Graph Theoretic Methods in Multiagent Networks"*, M. Mesbahi, M. Egerstedt, Princeton University Press, 2010
- *"Distributed Control of Robotic Networks"*, F. Bullo, J. Cortés, S. Martínez, Princeton University Press, 2009 (version électronique disponible sur: <http://coordinationbook.info>)
- *"Flocking and Rendezvous in Distributed Robotics"*, B.A. Francis, M. Maggiore, SpringerBriefs in Electrical and Computer Engineering, Springer 2016
- *"Lectures on Network Systems"*, F. Bullo, CreateSpace, 1^{re} éd. 2018, (version électronique disponible sur: <http://motion.me.ucsb.edu/book-lns>)



Matériel de cours:

http://home.mis.u-picardie.fr/~fabio/Teaching_SRHC22-23.html



Electronique
Energie Electrique
Automatique



UNIVERSITÉ
de Picardie
Jules Verne

Master 2 3EA - Parcours RoVA Master 2 Info - Parcours SDD

Systemes Robotiques Hétérogènes et Coopératifs

UPJV, Département EEA

Fabio MORBIDI
Laboratoire MIS
Équipe Perception Robotique
E-mail : fabio.morbidi@u-picardie.fr

CM, TD: Lundi et Mercredi 9h00-12h00, salle CURI 305
TP: salle TP204

AU 2022-2023



Connaissances préalables

- Théorie des ensembles
- Algèbre linéaire (operations de base sur vecteurs et matrices)
- Équations différentielles ordinaires, équations aux différences, théorie des systèmes dynamiques
- Programmation (environnement Matlab pour les TD et TP)

$$\text{Note finale} = \frac{1}{2} \left[\text{DS} + \left(\frac{\text{TP1} + \text{TP2} + \text{TP3}}{3} \right) \right]$$



Plan du cours

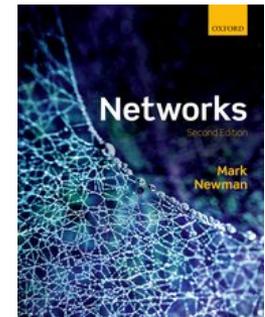
1. Introduction aux systèmes multi-agents
2. Théorie des graphes
3. Systèmes dynamiques connectés en réseaux: protocole de consensus
4. Traitement du signal sur graphes



Systemes multi-agents

Domaine de recherche **vaste** et **pluridisciplinaire**:

- Automatique et théorie des systèmes
- Robotique
- Télécommunications (réseau de téléphonie mobile)
- Informatique (systèmes embarqués)
- Mathématiques (théorie des graphes, algèbre linéaire, équations différentielles)
- Intelligence artificielle (réseau de neurones artificiels)
- Réseaux complexes (voir “*Networks*”, M. Newman, 2^e éd., Oxford Univ. Press, 2018)
 - Technologiques (Internet, réseau électrique, routier, de distribution)
 - D’information (World Wide Web, réseau de citations)
 - Sociaux (Facebook, TikTok, Tinder, réseau d’affiliations)
 - Biologiques (réseau biochimique, cérébral, écologique)



Qu'est-ce que un système multi-agents ?

Systemes naturels ...



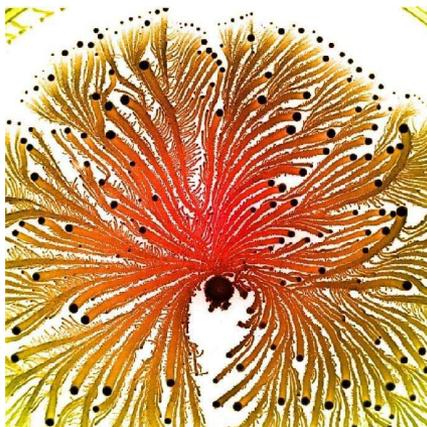
Volée d'oiseaux



Banc de poissons



Colonie de fourmis



Colonie de bactéries



Troupeau de zèbres



Essaim d'abeilles



Qu'est-ce que un système multi-agents ?

Systemes artificiels ...

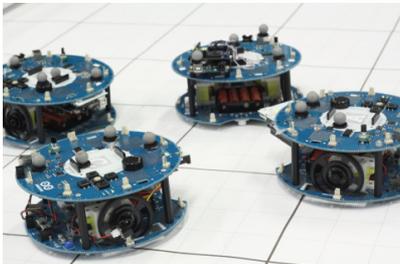
Un système multi-agents est constitué d'un ensemble n d'**unités intelligentes autonomes** qui *communiquent* et *collaborent* entre eux



Qu'est-ce que un système multi-agents ?

Systèmes artificiels ...

Un système multi-agents est constitué d'un ensemble n d'**unités intelligentes autonomes** qui *communiquent* et *collaborent* entre eux



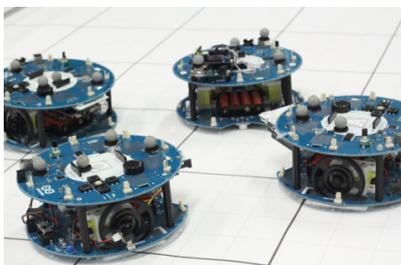
Cohorte de robots
mobiles



Qu'est-ce que un système multi-agents ?

Systèmes artificiels ...

Un système multi-agents est constitué d'un ensemble n d'**unités intelligentes autonomes** qui *communiquent* et *collaborent* entre eux



Cohorte de robots
mobiles



Membres d'un réseau social
(Facebook, Twitter, Snapchat, Tinder)



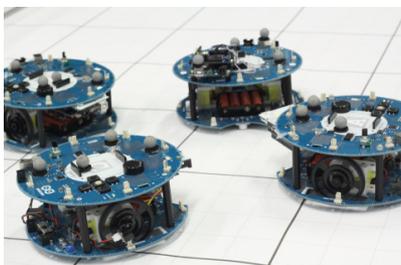
Réseau d'ordinateurs
(Internet), objets connectés



Qu'est-ce que un système multi-agents ?

Systèmes artificiels ...

Un système multi-agents est constitué d'un ensemble n d'**unités intelligentes autonomes** qui *communiquent* et *collaborent* entre eux



Cohorte de robots mobiles



Membres d'un réseau social
(Facebook, Twitter, Snapchat, Tinder)



Réseau d'ordinateurs
(Internet), objets connectés



Générateurs d'énergie dans un réseau électrique (parc éolien, panneaux photovoltaïques, etc.)



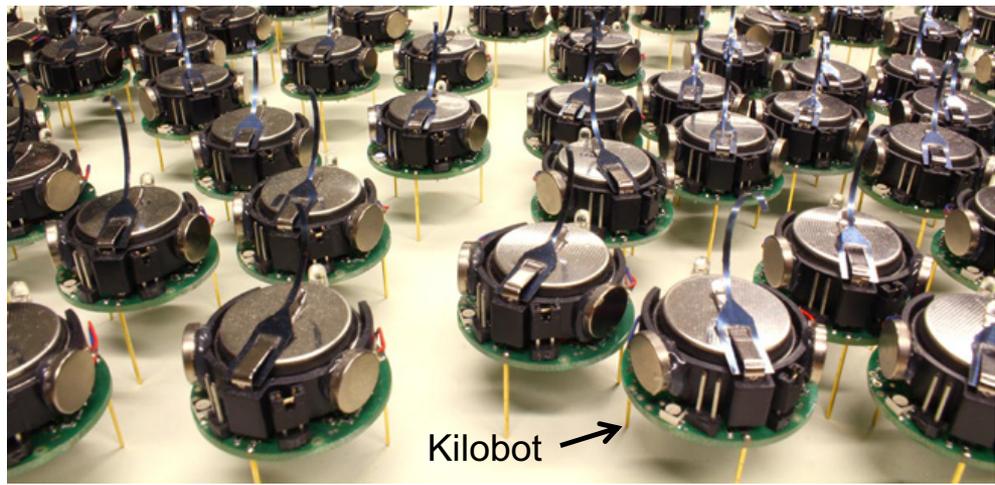
Réseau de téléphonie mobile



Exemples de systèmes multi-agents



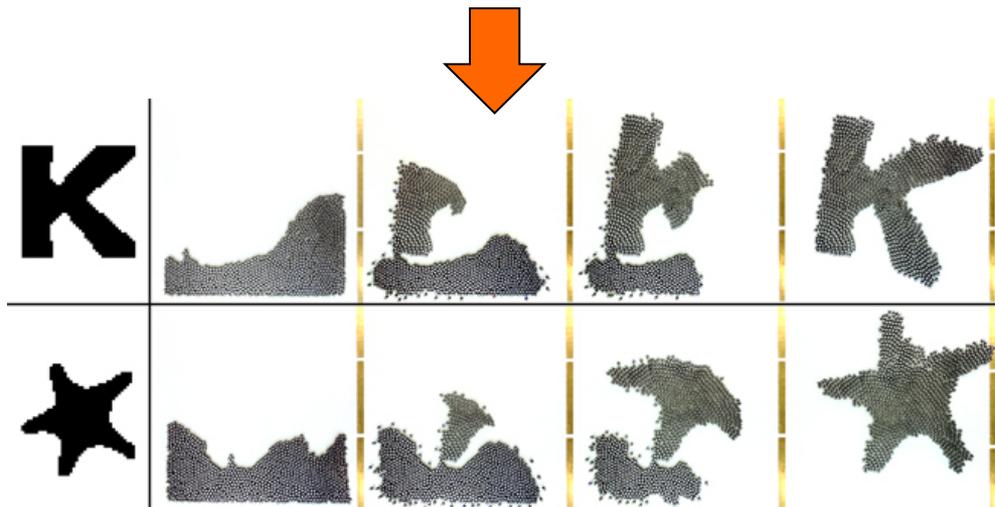
Cohortes de robots: assemblage programmable



“Essaim d'un millier de robots”
(Science, 2014)

“Shape Formation in Homogeneous Swarms
Using Local Task Swapping”, H. Wang,
M. Rubenstein, vol. 36, n. 3, pp. 597-612,
IEEE Trans. on Robotics, 2020

Vidéo

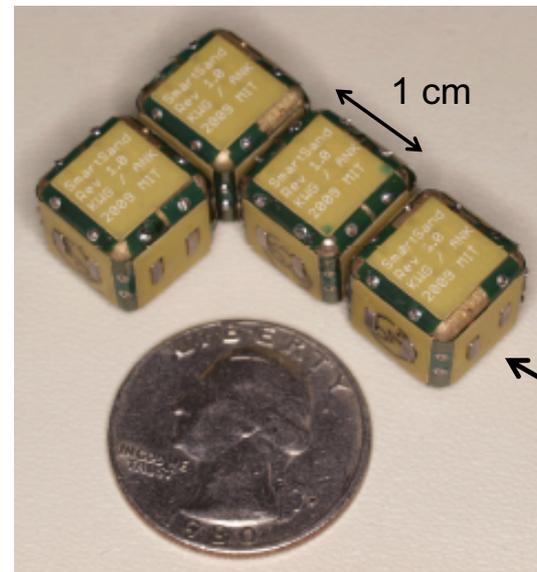


Cohortes de robots: assemblage programmable

- Matière programmable

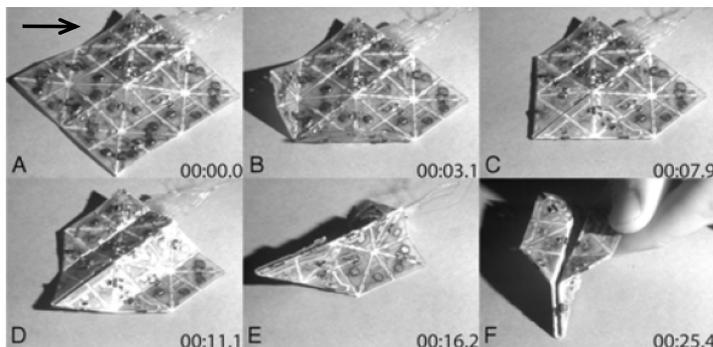


"Robot Pebbles: One Centimeter Modules for Programmable Matter through Self-Disassembly", K. Gilpin, A. Knaian, D. Rus, in Proc. IEEE Int. Conf. Robot. Autom., pp. 2485-2492, 2010



- Robots origami

"Robotic origamis: Self-morphing modular robot", J.K. Paik, A. Byoungkwon, D. Rus, R.J. Wood, in Proc. ICMC, 2012.



Avion en papier



Table



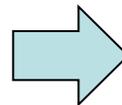
Moulin à vent

Volées de robots: spectacles de lumière

- **2012:** Voest Alpine Klangwolke, Linz, Autriche, **49 drones** [Vidéo](#)



Quadrirotor *Hummingbird*
de AscTec



- **2015:** Light show d'Intel, **100 drones**
- **2016:** Light show d'Intel, **500 drones**
- **Février 2018** (Jeux Olympiques d'hiver de PyeongChang): Light show d'Intel, **1218 drones**
- **Mai 2018** (Xi'an, Chine): Light show d'Ehang, **1374 drones** (1.6M\$, Interférence GPS sur 496)
- **15 juillet 2018:** Light show d'Intel, **2066 drones** [Vidéo](#)
- **18 mai 2021:** Shenzhen High Great Innovation Technology Development Co., **5164 drones**



"Most Unmanned
Aerial Vehicles
airborne simultaneously"

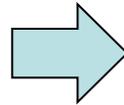


Volées de robots: écran 3D



Massachusetts
Institute of
Technology

Mini-autogyre équipé
d'une lampe colorée



Vidéo

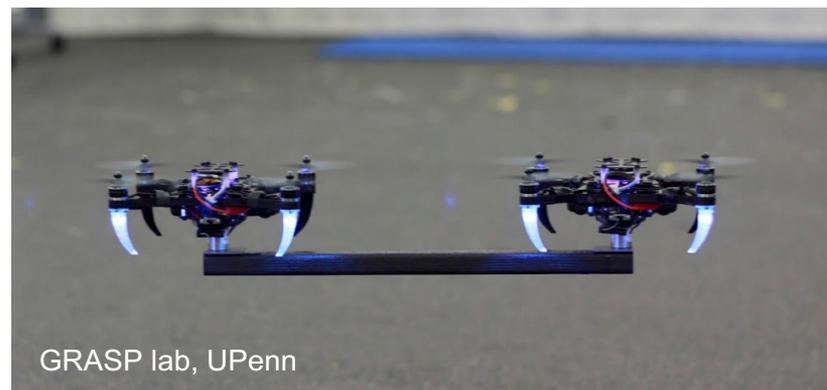
Écran interactif 3D



Projet Flyfire (laboratoire SENSEable City) en collaboration
avec le laboratoire ARES du MIT (2010)



Manipulation robotique et transport d'objets



Robots terrestres

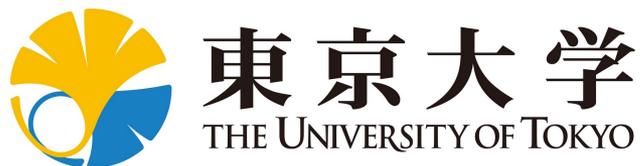


GRASP lab, UPenn

Robots aériens

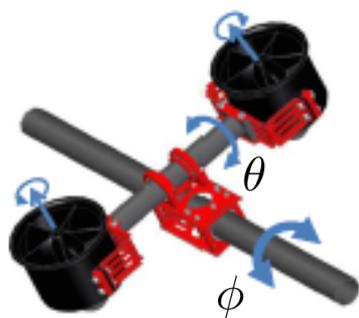
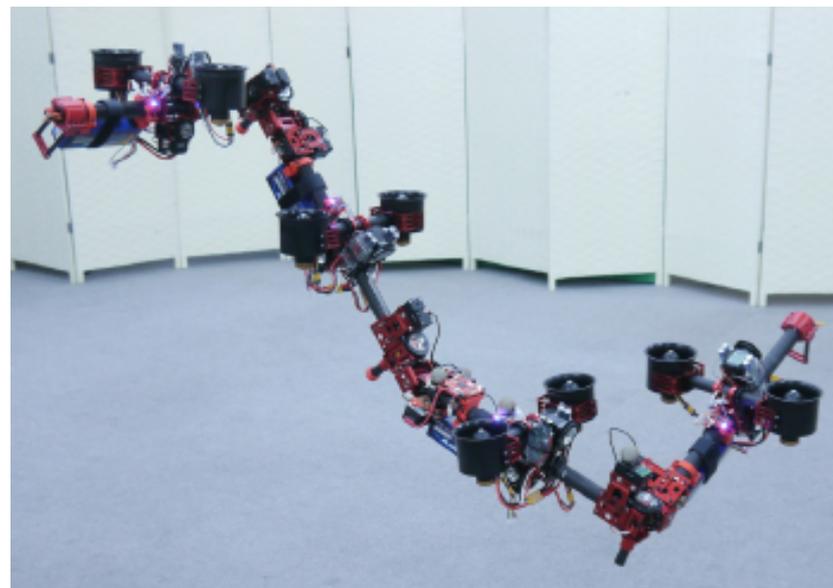


Robots aériens reconfigurables

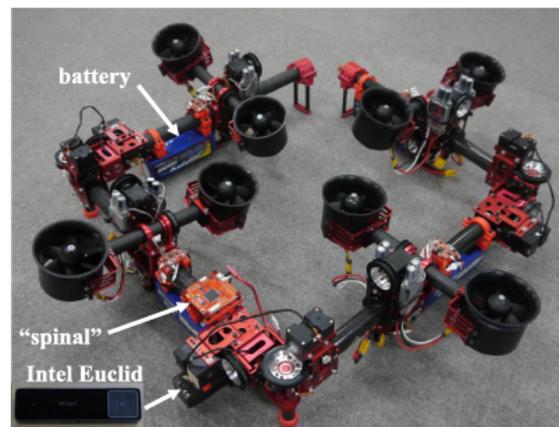


“Versatile articulated aerial robot **DRAGON**:
Aerial manipulation and grasping by
vectorable thrust control”

M. Zhao, K. Okada, M. Inaba,
The International Journal of Robotics Research,
2022, DOI: 10.1177/02783649221112446



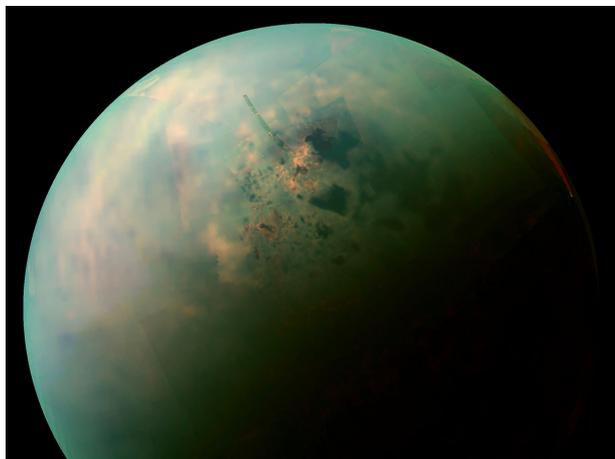
Rotors duaux: 1 des 4
modules du drone



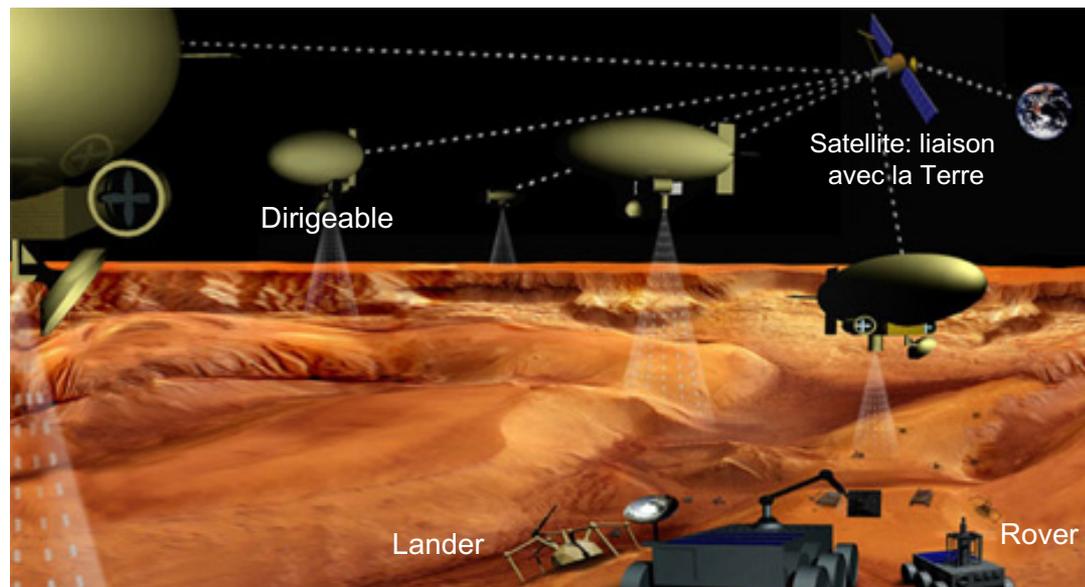
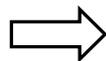
[Vidéo](#)



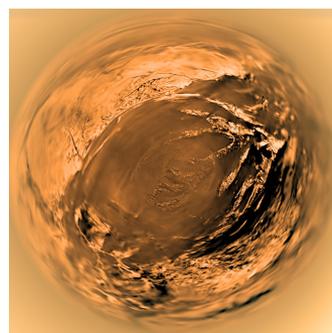
Exploration spatiale robotisée



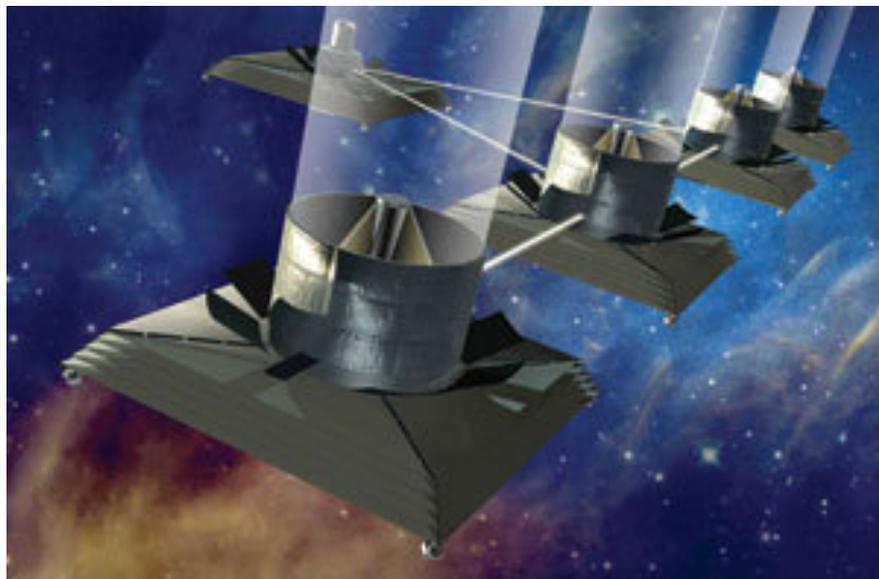
- Titan est le plus grand satellite naturel de Saturne
- Certains chercheurs suggèrent qu'un possible océan souterrain pourrait servir d'environnement favorable à la vie
- Atterrissage de la sonde *Huygens* (orbiteur *Cassini*): 14 janvier 2005



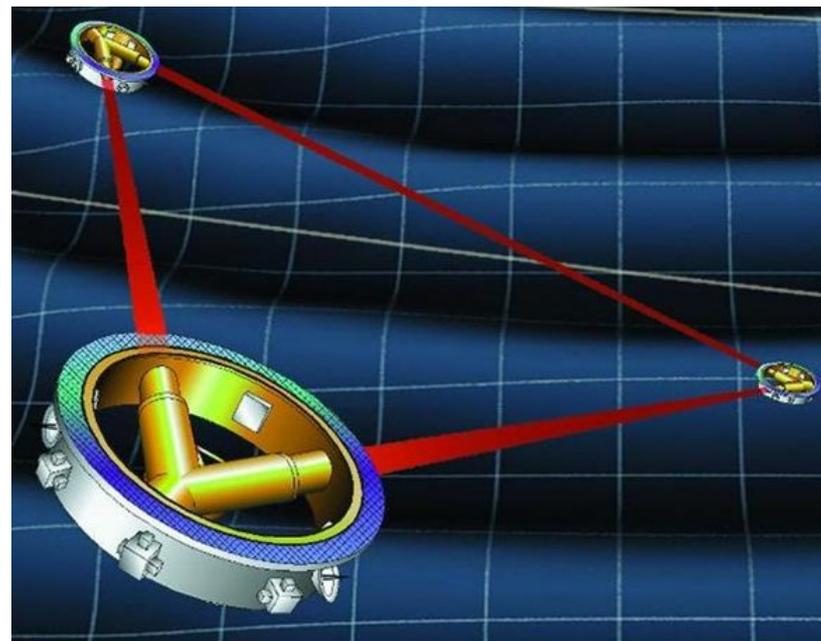
Groupe de rovers, landers et dirigeables au-dessus de Titan (W. Fink, Caltech, USA) pour l'exploration et la cartographie



Réseaux de satellites/sondes spatiaux



Terrestrial Planet Finder (TPF) – JPL/NASA



Laser Interferometer Space Antenna (LISA)
Mesure des ondes gravitationnelles:
Trois satellites à une distance de
5 millions de kilomètres

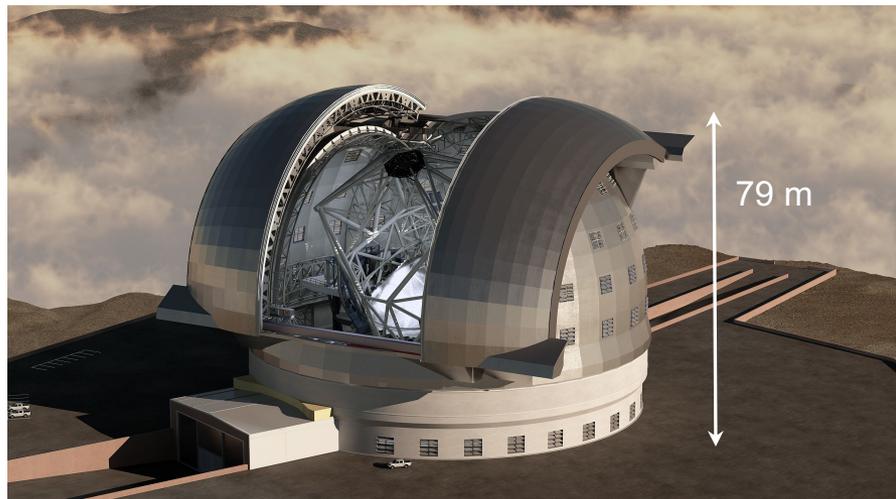


*Réseau de satellites GPS (numéro minimum de satellites pour
une constellation complète: 24, opérationnels 95% du temps)*



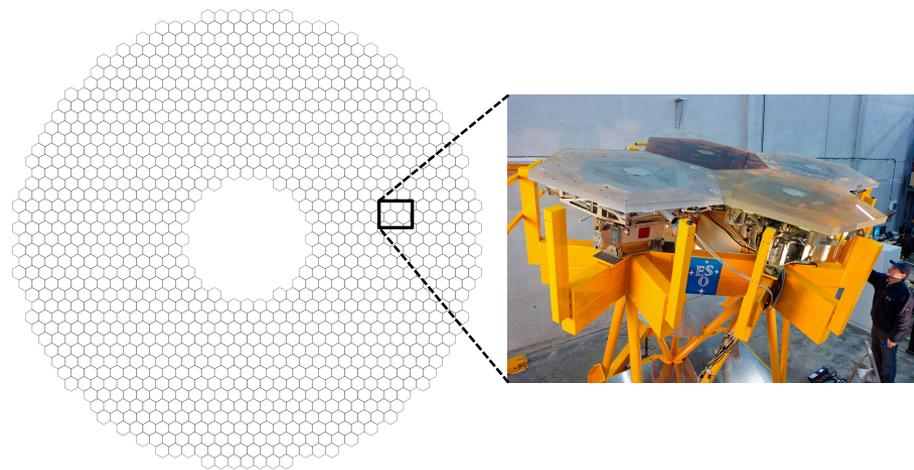
Télescopes optiques géants

Extremely Large Telescope (désert d'Atacama, Chili – en service en 2024)



Le plus grand télescope géant en cours de construction au monde (lumière visible/proche IR)

- 256 fois la surface photosensible du télescope spatial Hubble et 41 fois la surface du télescope Webb
- Il capturera 100 millions fois plus de lumière que l'œil humain



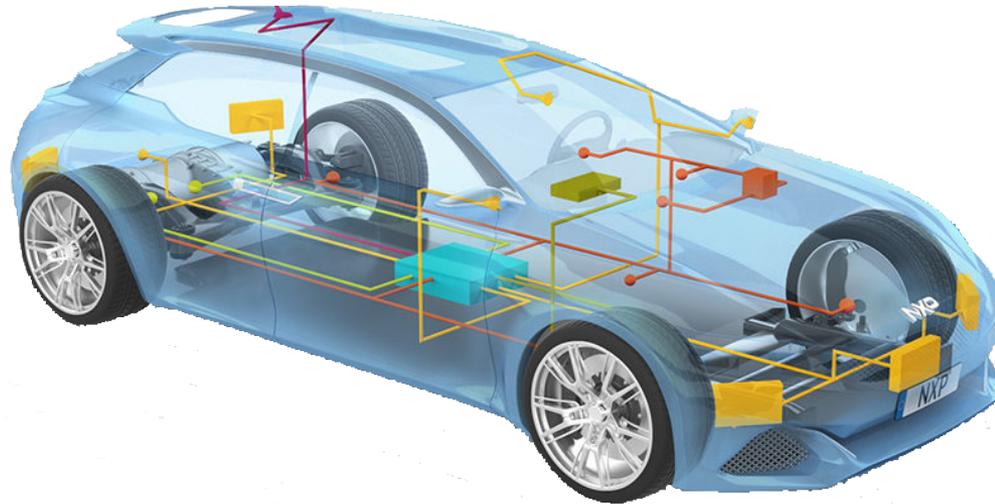
Miroir primaire segmenté (nid d'abeille)

- Miroir concave asphérique (fabricant: Safran): diamètre 39.3 m, poids 150 tonnes
- 798 segments hexagonaux (diamètre: 1.45 m)
- *Optique adaptative*: le miroir est soutenu par 30000 supports qui corrigent en temps réel les distortions atmosphériques

"Control limitations from distributed sensing: Theory and Extremely Large Telescope application", A. Sarlette, R.J. Sepulchre, Automatica, vol. 50, n. 2, pp. 421-430, 2014



Systemes embarqués dans le véhicule

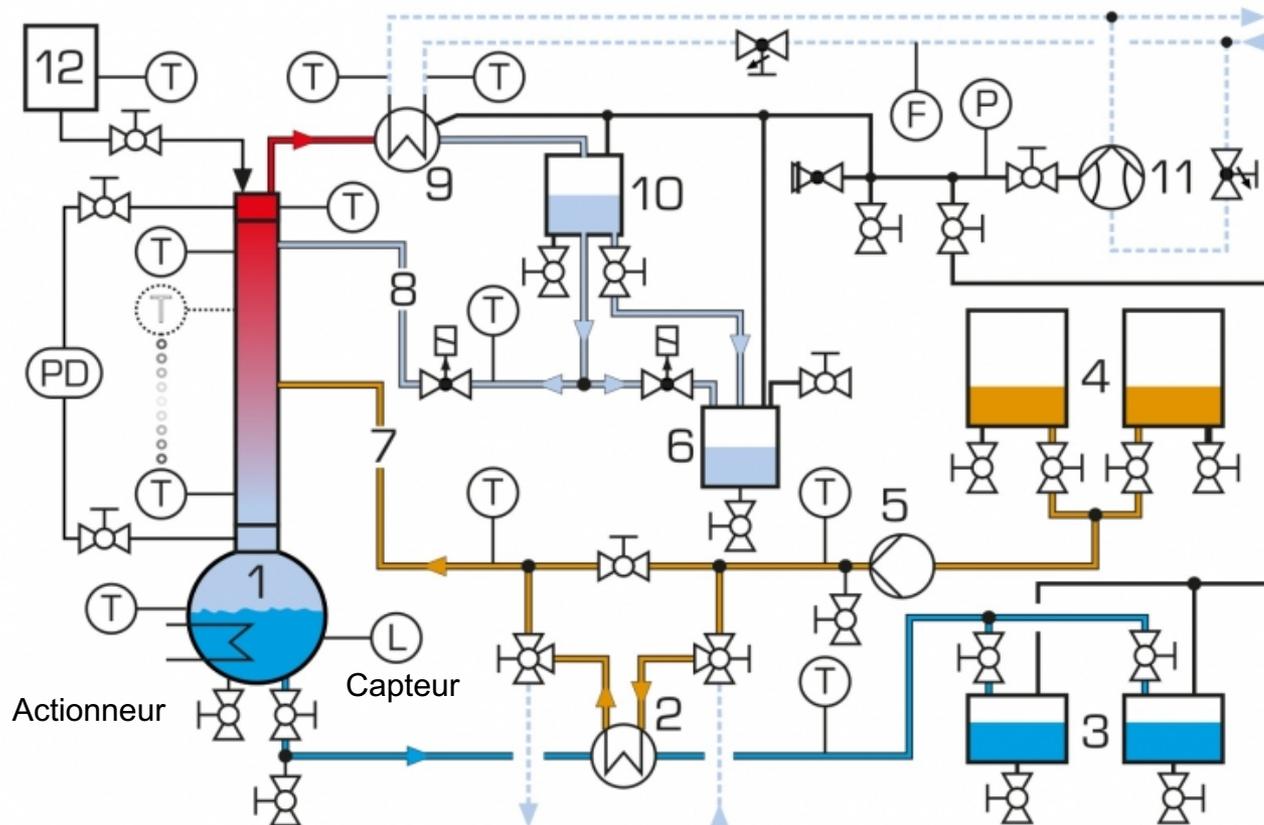


Plusieurs ordinateurs de bord connectés. Ils gèrent différentes fonctions du véhicule:

- Injection
- Contrôle de vitesse
- Systèmes d'aide à la conduite: ABS, ESP (correcteur électr. de trajectoire)
- Boîte de vitesses automatique
- Affichage des informations de base (distance parcourue, vitesse moyenne, consommation moyenne et instantanée de carburant, etc.)



Grandes installations industrielles



- Systèmes à grande échelle (par ex. usine pétrochimique, centrale nucléaire)
- **Actionneurs** (pompes, valves hydrauliques, etc.) et **capteurs** (mesure de pression, niveau, température, etc.) connectés en réseaux et physiquement séparés



Autoroutes intelligentes



Boucle inductive



Capteur magnétique

- **Actionneurs**: panneaux de signalisation (limitation de vitesse, sélection du nombre de voies, accès aux rampes, etc.)
- **Capteurs**: boucles inductives, capteurs magnétiques ou radars (mesure des données de circulation: débit, vitesse, taux d'occupation, etc.)

Systemes multi-agents: généralités



Échange d'informations par interaction locale

Localité dans la communication

Les agents partagent les informations avec leurs voisins sur un **canal de communication**

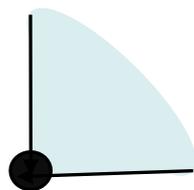
- **Contraintes sur l'énergie:** les agents peuvent communiquer directement seulement avec ceux qui sont situés à *une courte distance* (les voisins)
- **Contraintes sur la bande passante:** si la masse de données échangées simultanément par les agents est importante, le canal de communication peut **saturer** rapidement

Localité dans la perception

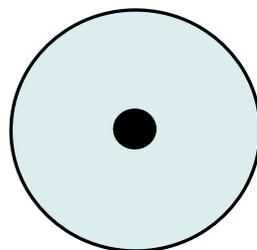
Les agents peuvent extrapoler des informations sur leurs compagnons et sur le milieu environnant grâce à des **capteurs embarqués**

- Cependant, tout capteur a une **plage de mesure** et une **résolution** limitées

Exemples:



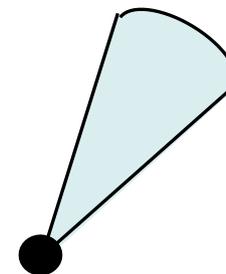
Capteur de vision



Anneau de sonars
ou de capteurs IR



Capteur tactile



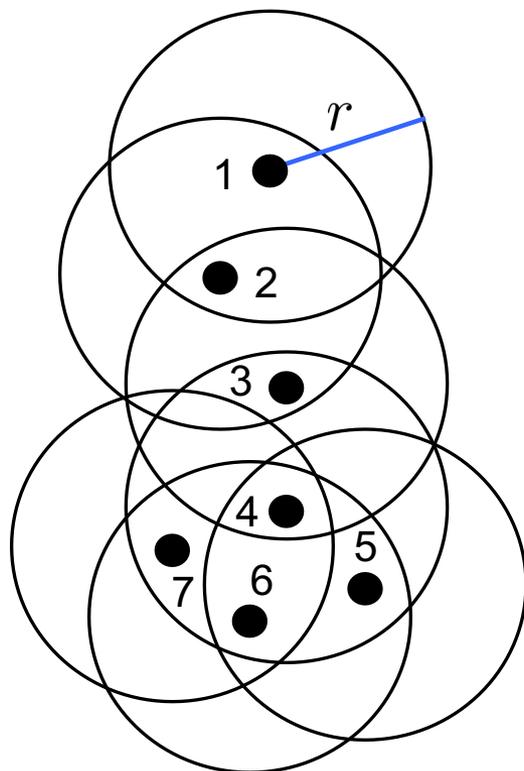
Télémètre laser



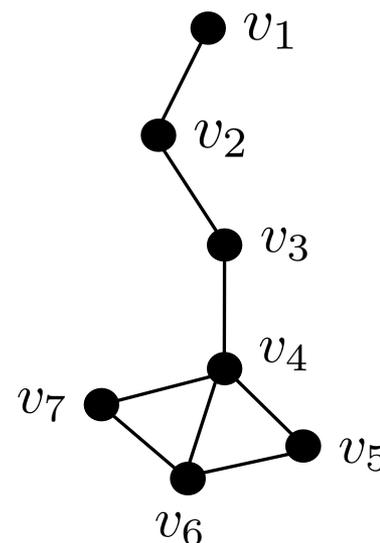
Représentation des interactions: les graphes

Graphe de proximité

L'existence d'une arête dans le graphe indique que deux *sommets voisins* (c'est-à-dire, deux agents) sont dans les plages respectives de détection



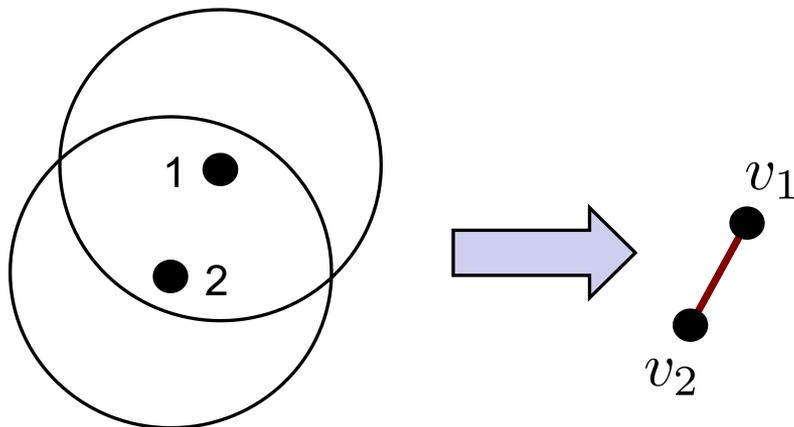
Graphe de proximité



Représentation des interactions: les graphes

Graphe non orientée

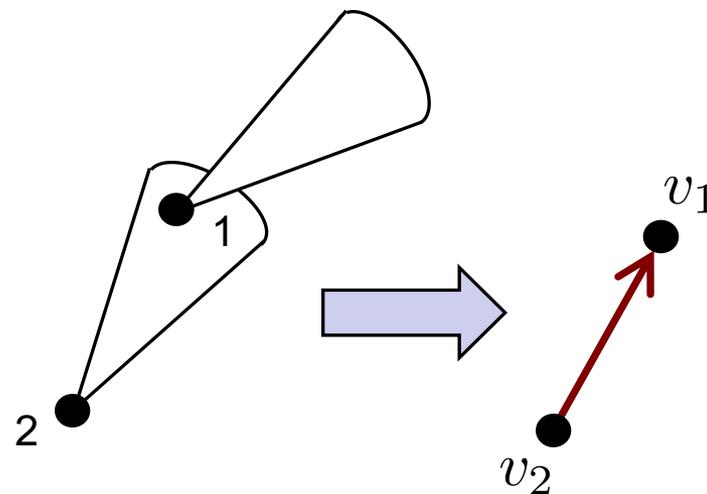
L'interaction entre les agents est *bilatérale* (à savoir, dans les deux sens)



“L'agent 1 détecte l'agent 2 et l'agent 2 détecte l'agent 1”

Graphe orientée

L'interaction entre les agents est *unilatérale* (à savoir, dans un seul sens)



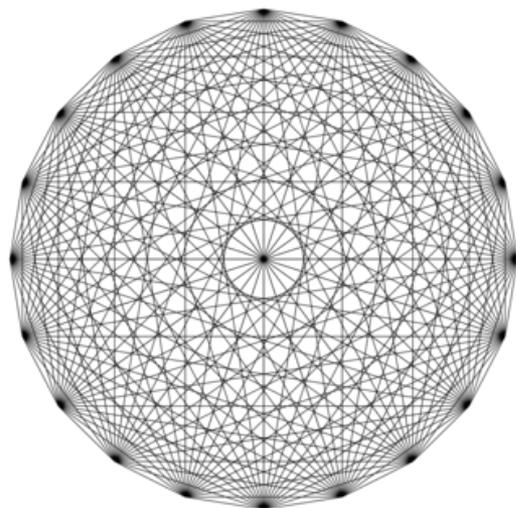
“L'agent 2 détecte l'agent 1 mais l'agent 1 **ne détecte pas** l'agent 2”



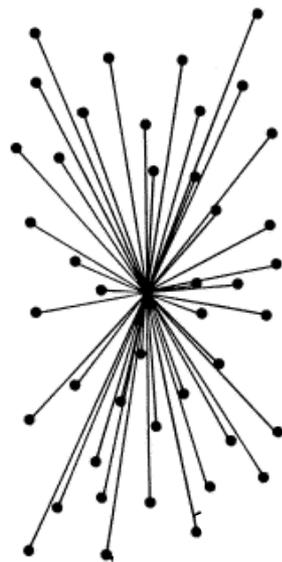
Classification des systèmes multi-agents

- Système **monolithique** vs système **en réseau**

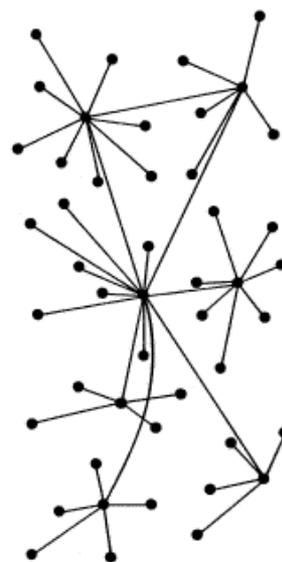
Différents types de systèmes *en réseau* (réseau matériel ou immatériel)



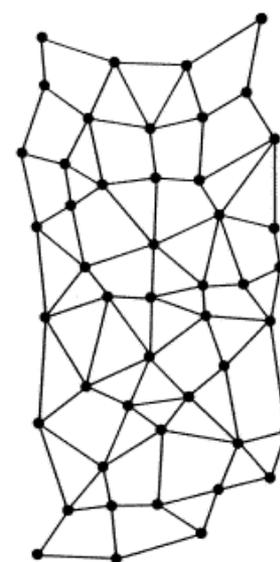
Communication "all-to-all"
(graphe complet)



Centralisé



Décentralisé



Distribué

"On distributed communications networks", P. Baran,
IEEE Trans. Comm. Syst., vol. 12, n. 1, 1964

- Système **homogène** vs système **hétérogène**

Les agents sont tous du même "type" (espèce) ou ils ont des caractéristiques différentes

Classification des systèmes multi-agents

Soient:

- m = nombre de tâches
- n = nombre d'agents

Alors, selon le Prof. V. Kumar (GRASP lab, University of Pennsylvania):

Coordination

- Fonction de coût commune
- Interchangeabilité
- Tâches identiques ($m = 1$)
- Efficacité augmente linéairement avec n

Coopération

- Agents peuvent avoir des fonctions de coûts/tâches différentes
- Récompense de la "mission" = "somme" des récompenses de chaque tâche
- Efficacité des tâches individuelles diminue avec n
- Efficacité de la "mission" augmente avec n

Collaboration

- Une équipe homogène ne peut pas être capable de compléter une tâche: Hétérogénéité (m espèces)
- Efficacité de la "mission" augmente (potentiellement de façon superlinéaire) avec m et n

Systemes multi-agents: algorithmes

- Nous sommes intéressés à des algorithmes de coordination pour des systèmes dynamiques en réseaux, qui sont:
 - *Distribués*
 - *Scalables*
 - *Synchrones*
- Nous étudierons les propriétés d'un algorithme très important qui possède toutes ces caractéristiques: le **protocole de consensus** ("Redécouvert" en 2003, après la thèse de doctorat "*Problems in Decentralized Decision making and Computation*" de John Tsitsiklis au MIT en 1984)
 - **Attention:** en informatique distribuée, **Paxos** est une famille de protocoles permettant de résoudre le *consensus* dans un réseau de nœuds **faillibles**, c'est-à-dire susceptible d'avoir des pannes.
 - **Approche de la machine à état** (L. Lamport): technique pour convertir un algorithme en un algorithme résistant aux pannes et distribué

