



Master 2 3EA, Parcours RoVA

Master 2 Info, Parcours SDD



Electronique

Energie Electrique

Automatique

# Systemes Robotiques Hétérogènes et Coopératifs

UPJV, Département EEA

**Fabio MORBIDI**

Laboratoire MIS

Équipe Perception Robotique

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

CM : Mercredi et Vendredi 13h30-16h30, salle CURI 8

TD, TP : salle TP203/204

# 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, télescopes géants, infrastructures intelligentes (par ex. réseaux de transport), etc.



# Systemes dynamiques en reseaux : cours M2 3EA

1) “*Systemes Robotiques Heterogenes et Cooperatifs*” (RoVA, F. Morbidi)

⇒ Modélisation et commande distribuée de systemes en reseaux

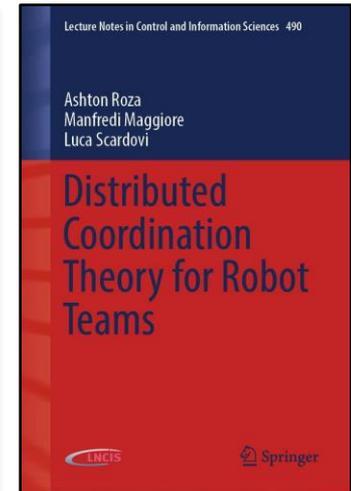
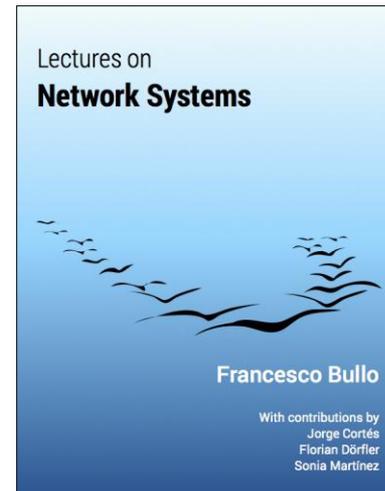
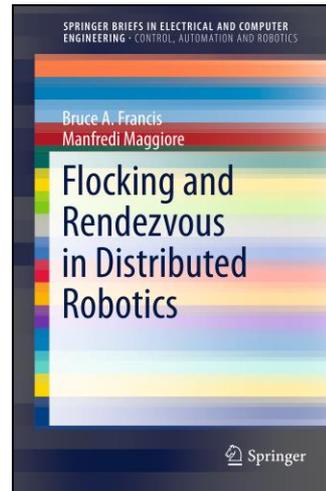
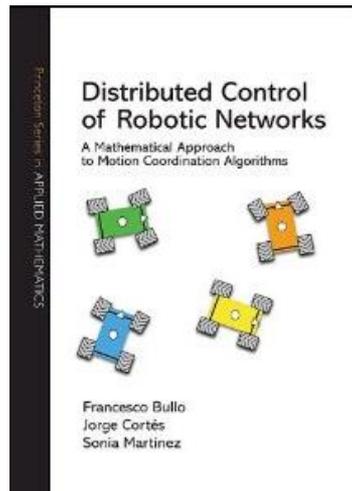
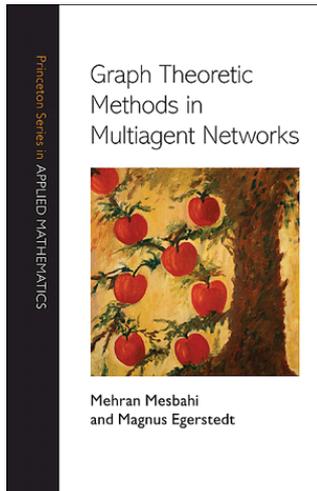
2) “*Surveillance Distribuee de Systemes Multi-Agents*” (RoVA, D. Kachi)

⇒ 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, édit. 1.7, avril 2024 (version électronique disponible sur : <http://motion.me.ucsb.edu/book-Ins>)
- *"Distributed Coordination Theory for Robot Teams"*, A. Roza, M. Maggiore, L. Scardovi, Springer, 2022



## Matériel de cours:

[http://home.mis.u-picardie.fr/~fabio/Teaching\\_SRHC25-26.html](http://home.mis.u-picardie.fr/~fabio/Teaching_SRHC25-26.html)



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](mailto:fabio.morbidi@u-picardie.fr)

CM : Mercredi et Vendredi 13h30-16h30, salle CURI 8  
TD, TP : salle TP203/204

**AU 2025-2026**



# Connaissances préalables

- Théorie des ensembles
- Algèbre linéaire (opérations de base sur les vecteurs et les matrices)
- Équations différentielles ordinaires, équations aux différences, théorie des systèmes dynamiques
- Programmation (plateforme 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

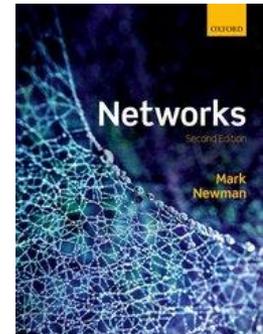
1. Introduction aux systèmes multi-agents
2. Théorie des graphes
3. Systèmes dynamiques connectés en réseaux : protocole de consensus
4. Traitement du signal sur graphes



# 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 le livre “*Networks*”, M. Newman, 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 ?

## Systèmes naturels ...



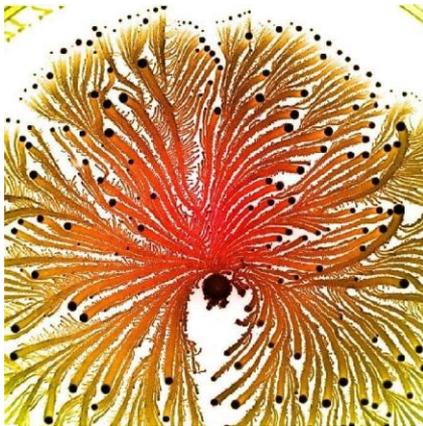
Volée d'oiseaux



Banc de poissons



Colonie de fourmis



Colonie de bactéries



Troupeau de zèbres



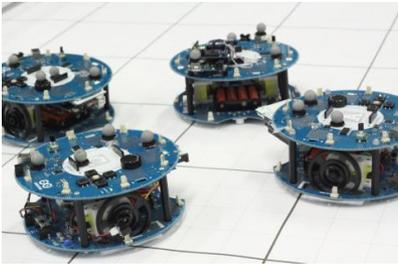
Essaim d'abeilles



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

## 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, X, 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



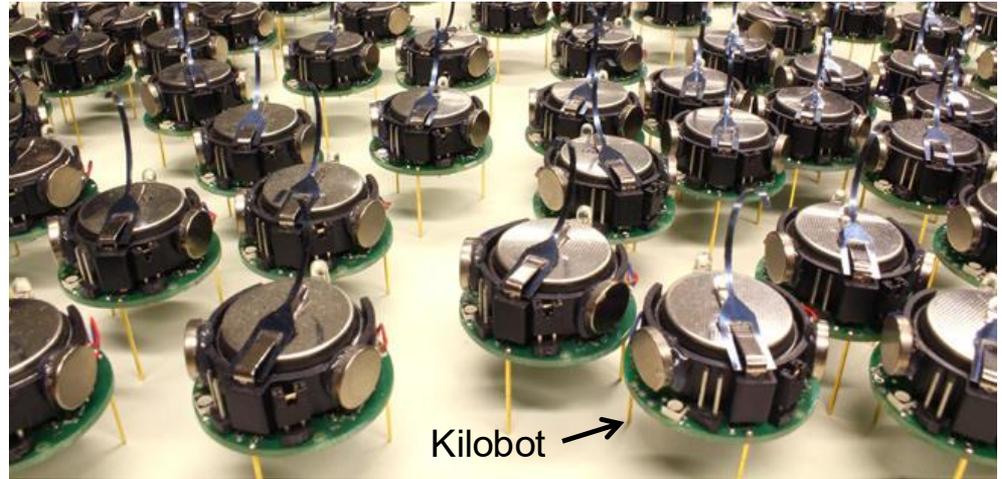
# Cohortes de robots : assemblage programmable



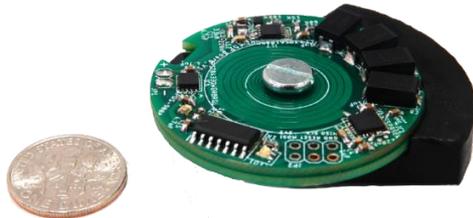
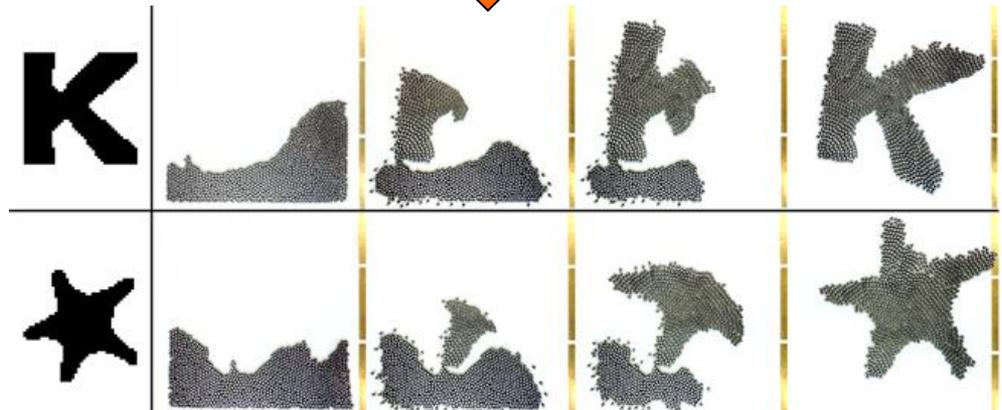
“Essaim d'un millier de robots”  
(Science, 2014)

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

“PCBot: a Minimalist Robot Designed for Swarm Applications”, J. Wang, M. Rubenstein, pp. 1463-1470, in Proc. IEEE/RSJ Int. Conf. Intel. Robots Syst., 2022



↓ Vidéo



**PCBot**

- Taille :  $48 \times 42 \times 14 \text{ m}^3$
- Poids : 18 g

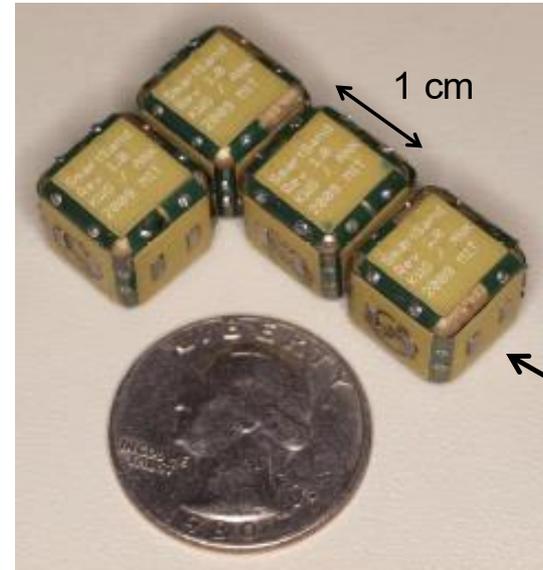


# Cohortes de robots : assemblage programmable

- Matière programmable

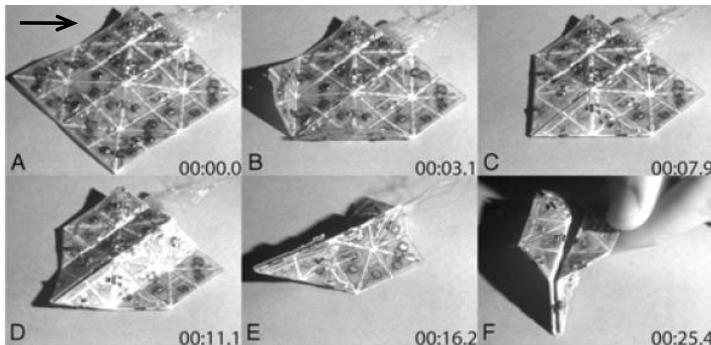


*"Robot Pebbles: One Centimeter Modules for Programmable Matter through Self-Disassembly"*, K. Gilpin, A. Knaian, D. Rus, in Proc. IEEE Int. Conf. Robot. Autom., pp. 2485-2492, 2010



- 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



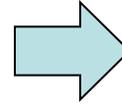
Moulin à vent

# Volées de robots : spectacles de lumière

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



Quadrirotor *Hummingbird*  
de AscTec



- **Novembre 2015** (Linz, Autriche) : *Light show* de Intel, **100 drones**
- **Novembre 2016** (Krailing, Allemagne) : *Light show* de Intel, **500 drones**
- **Février 2018** (Jeux Olympiques d'hiver de PyeongChang): *Light show* de Intel, **1218 drones**
- **Mai 2018** (Xi'an, Chine): *Light show* d'Ehang, **1374 drones** (1.6M\$, interférence GPS sur 496)
- **6 mai 2024** (Songdo, Corée du Sud): *Light show* de UVify, **5293 drones**
- **17 juin 2025** (Chongqing, Chine), **11787 drones** [Vidéo](#)



"Most Unmanned  
Aerial Vehicles  
airborne simultaneously"

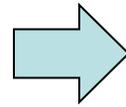


# Volées de robots : écran 3D



Massachusetts  
Institute of  
Technology

Mini-autogyre équipé  
d'une lampe colorée



Vidéo

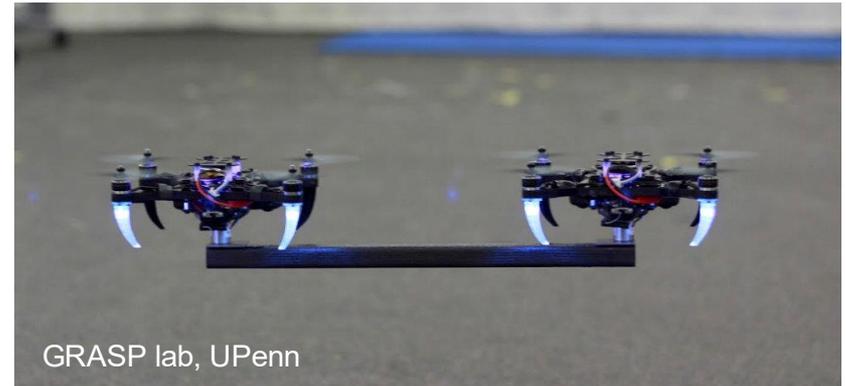
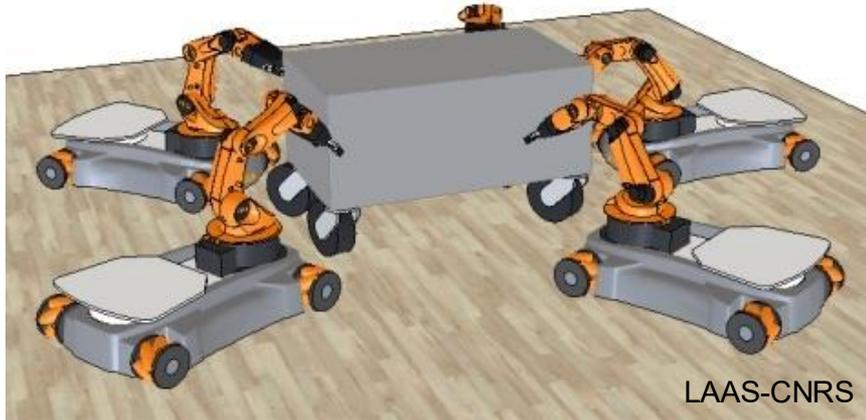
Écran interactif 3D



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



# Manipulation et transport d'objets



Robots terrestres



Robots aériens

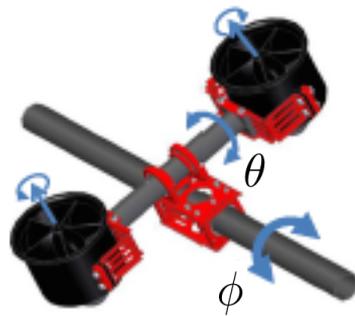
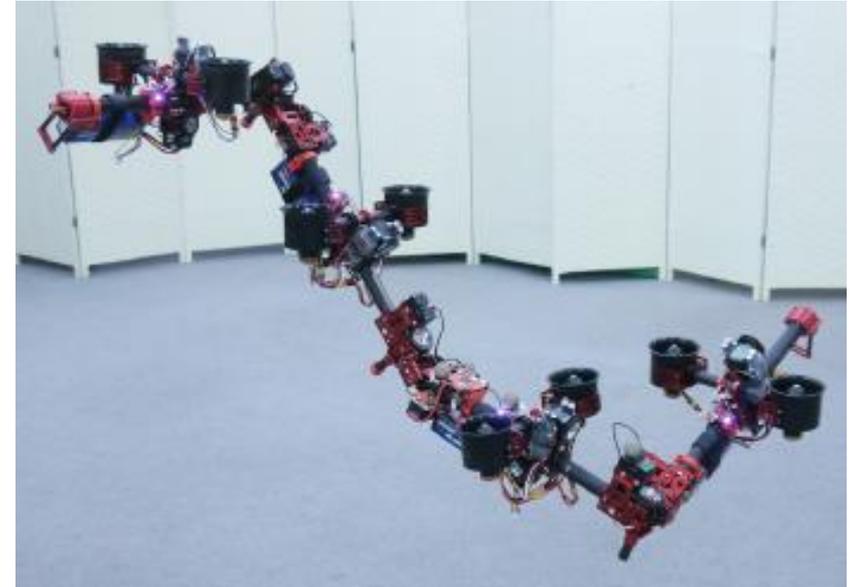


# Robots aériens modulaires et reconfigurables

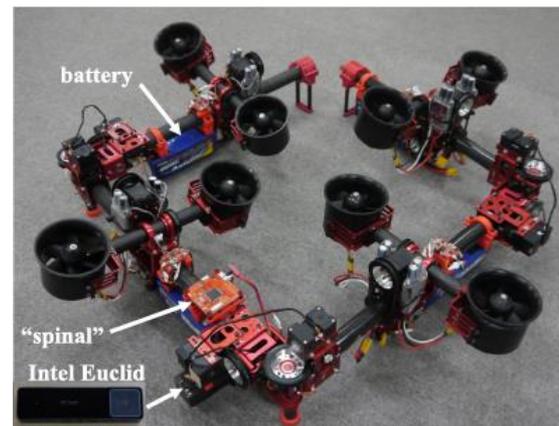


“Versatile articulated aerial robot **DRAGON**:  
Aerial manipulation and grasping by  
vectorable thrust control”

M. Zhao, K. Okada, M. Inaba,  
The International Journal of Robotics Research,  
vol. 42, n. 4-5, pp. 214-248, 2023



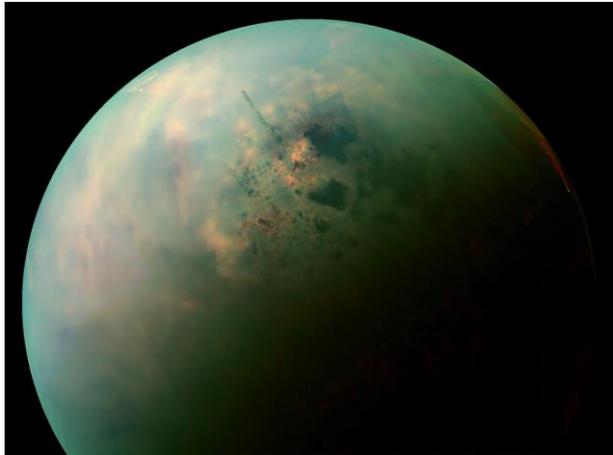
Rotors duaux : 1 des 4  
modules du drone



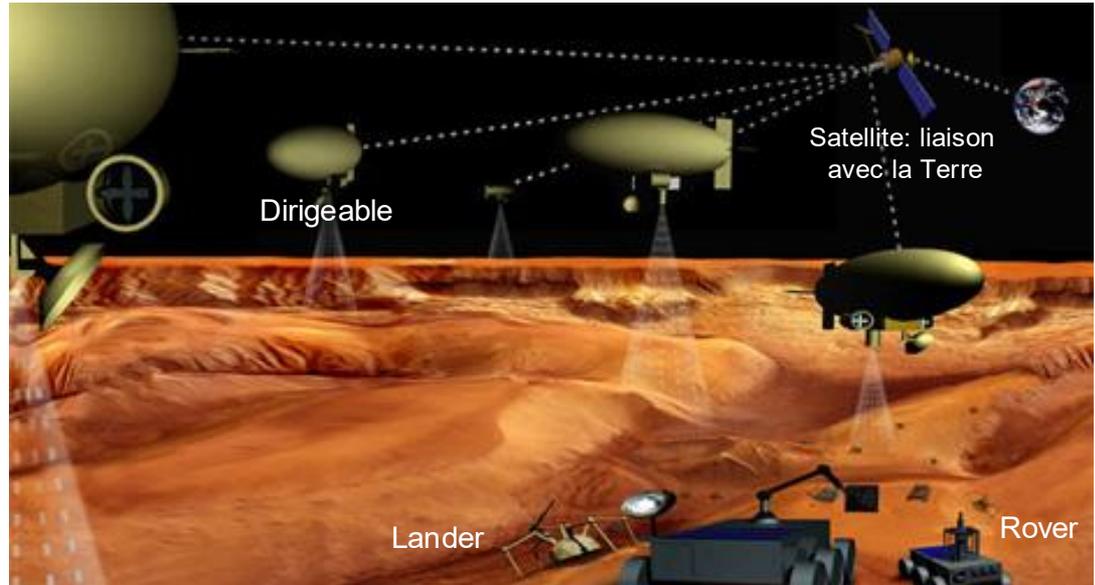
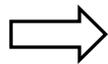
[Vidéo](#)



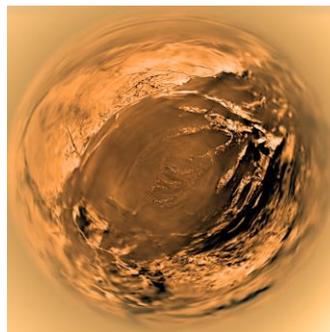
# Exploration spatiale robotisée



- 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



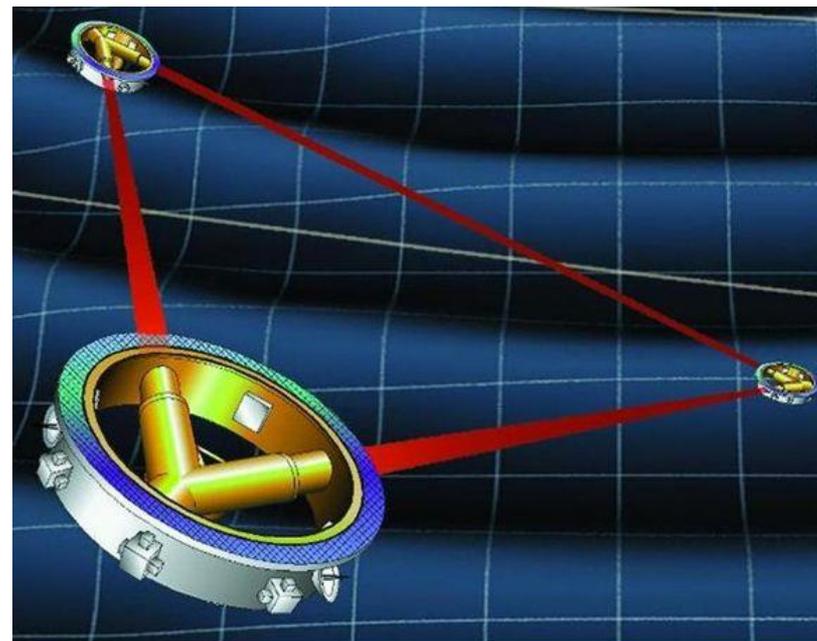
Groupe de rovers, landers et dirigeables au-dessus de Titan (W. Fink, Caltech, USA) pour l'exploration et la cartographie



# Réseaux de satellites et sondes spatiales



*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

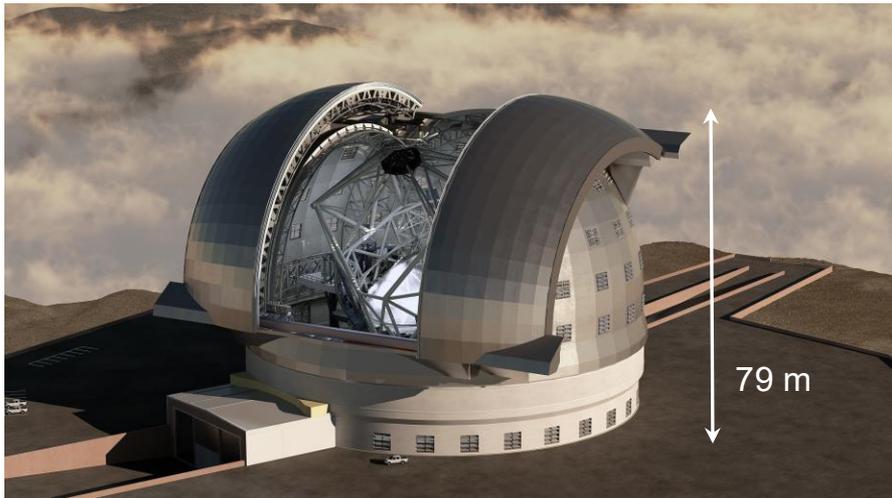


*Réseau de satellites GPS (numéro minimum de satellites pour  
une constellation complète: 24, opérationnels 95% du temps)*



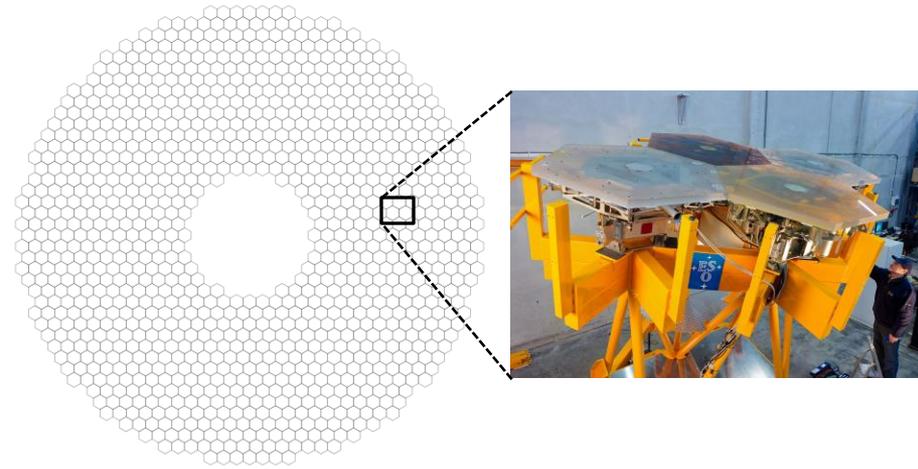
# Télescopes optiques géants

**Extremely Large Telescope** (désert d'Atacama, Chili : Inauguration en 2027)



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



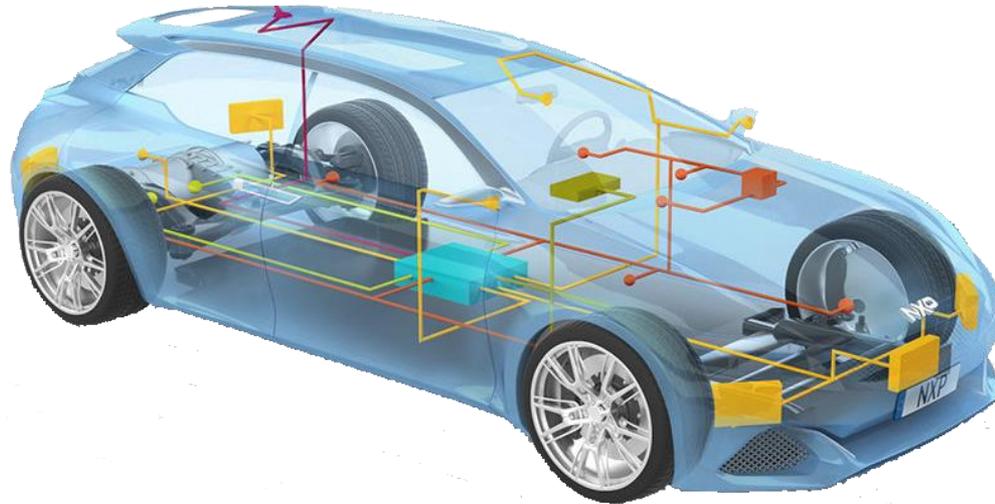
## Miroir primaire segmenté (nid d'abeille)

- 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

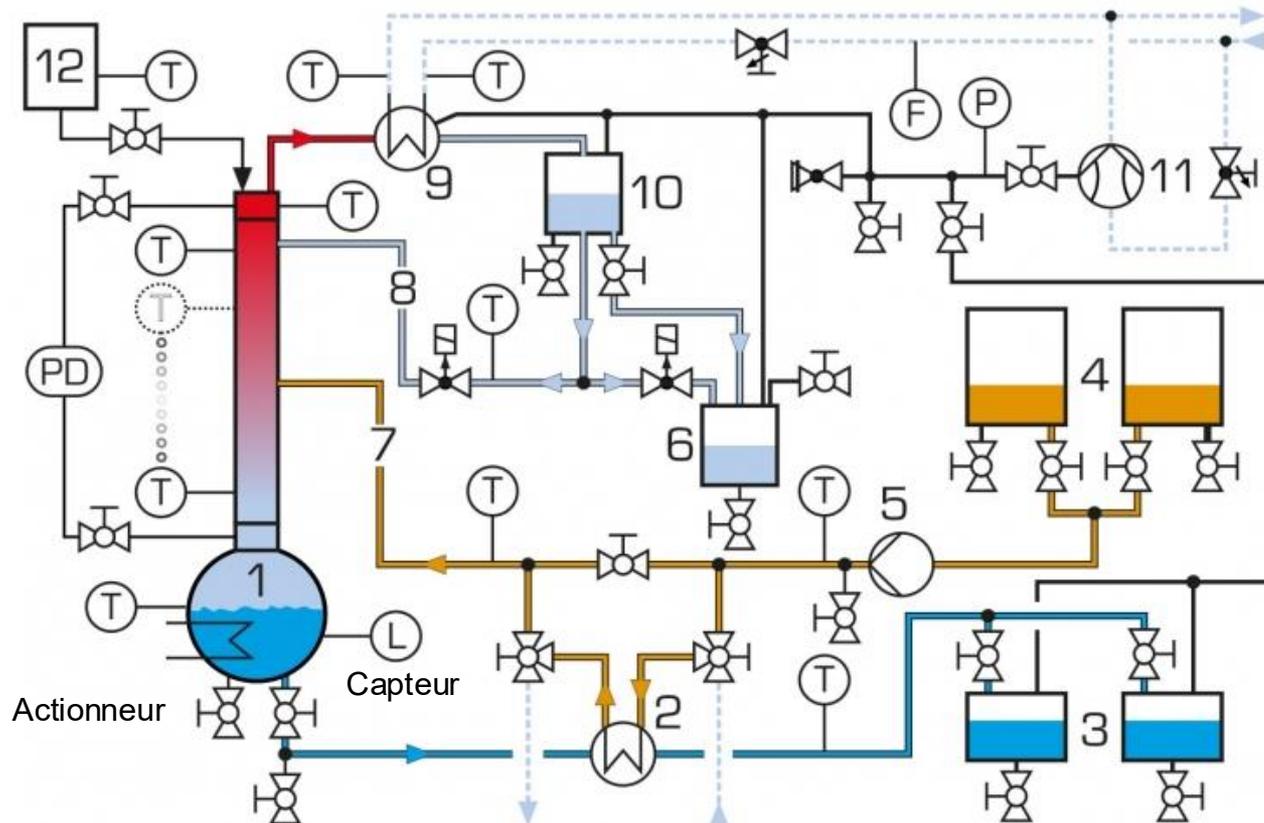


Plusieurs ordinateurs de bord connectés. Ils gèrent différentes fonctions du véhicule :

- Injection
- Contrôle de vitesse
- Systèmes d'aide à la conduite: ABS, ESP (correcteur électronique 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. usines pétrochimiques, centrales nucléaires)
- **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, selection 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



# Localité dans la communication et la perception

## Localité dans la communication

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

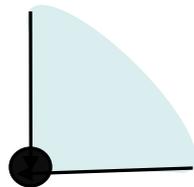
- **Contraintes sur l'énergie**: les agents peuvent communiquer directement seulement avec ceux qui sont situés à *une courte distance* (les voisins)
- **Contraintes sur la bande passante**: si la masse de données échangées simultanément par les agents est importante, le canal de communication peut **saturer**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

## Localité dans la perception

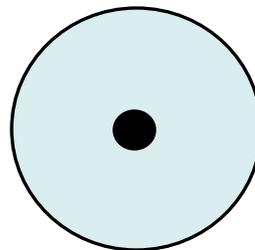
Les agents peuvent extrapoler des informations sur leurs coéquipiers et sur le milieu environnant grâce aux **capteurs embarqués**

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

Exemples:



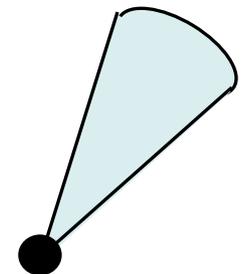
Capteur de vision



Anneau de sonars  
ou de capteurs IR



Capteur tactile



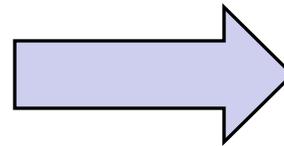
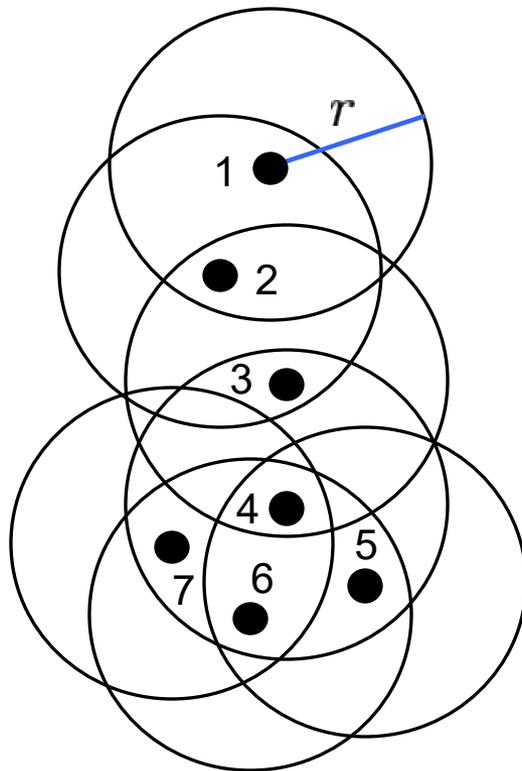
Télémètre laser



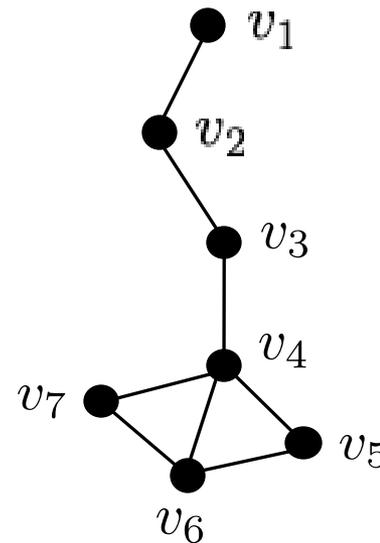
# Représenter les interactions : les graphes

## 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



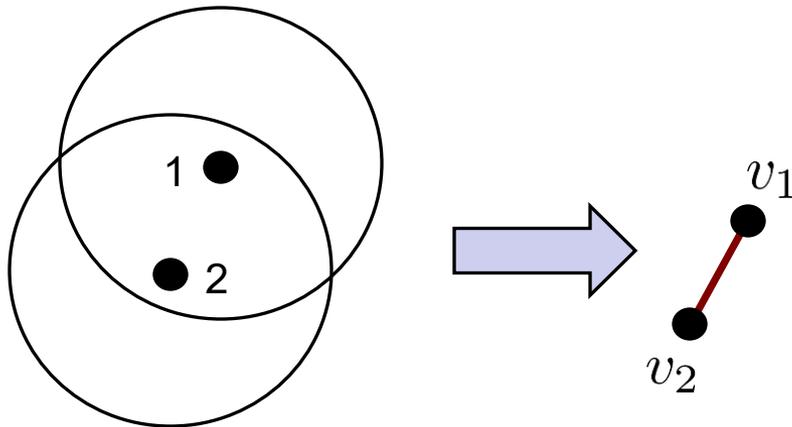
## Graphe de proximité



# Représenter les interactions : les graphes

## Graphe non orientée

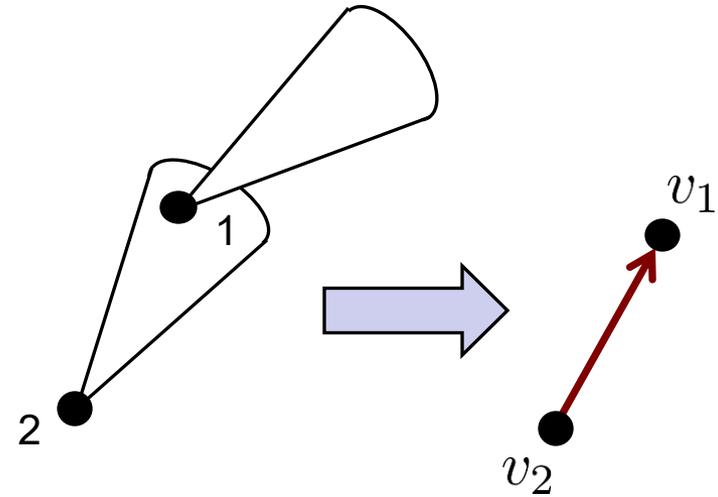
L'interaction entre les agents est *bilatérale* (à savoir, dans les deux sens)



“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)

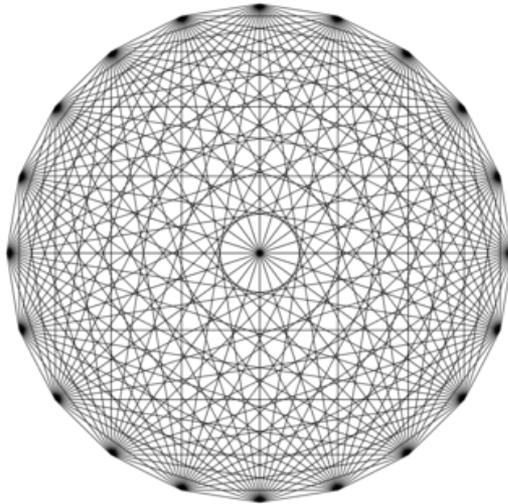


“L'agent 2 détecte l'agent 1 mais l'agent 1 **ne détecte pas** l'agent 2”

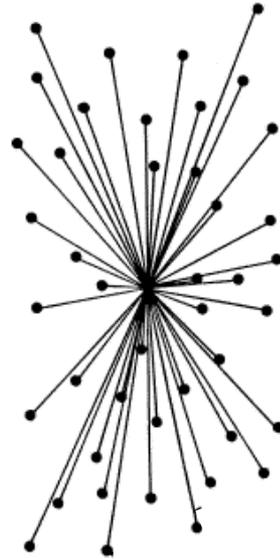


# Classification des systèmes multi-agents

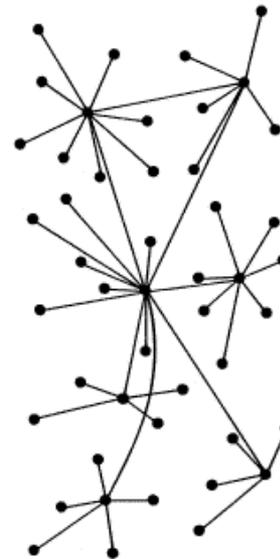
- Système **centralisé** vs système **décentralisé**
  - Différents types de réseaux possibles (réseau matériel ou immatériel)



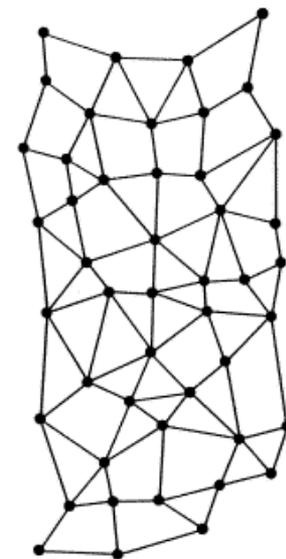
Communication "all-to-all"  
(graphe complet)



Centralisé



Décentralisé



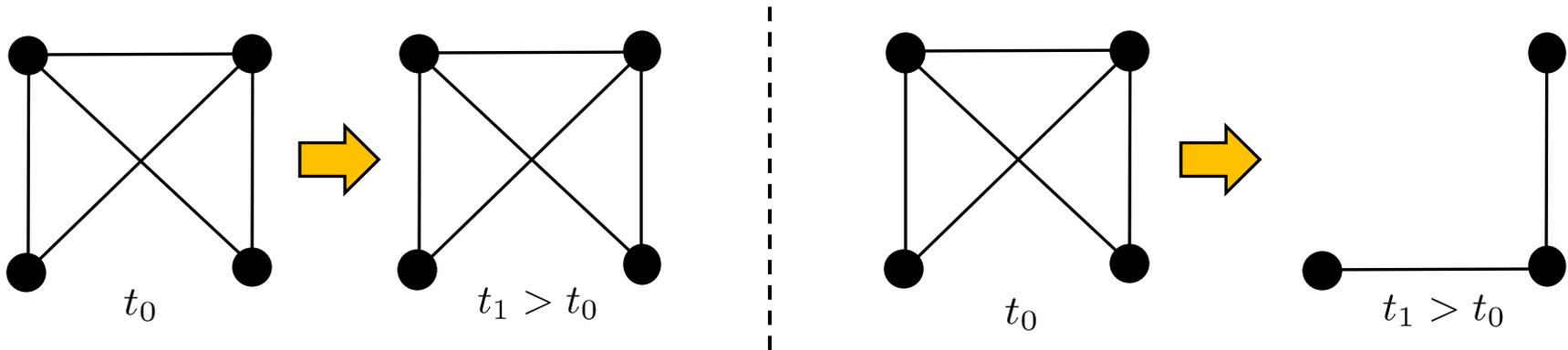
Distribué

*"On distributed communications networks", P. Baran,  
IEEE Trans. Comm. Syst., vol. 12, n. 1, pp. 1-9, 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

- Système avec une **structure fixe** vs **variable dans le temps**
  - Le nombre de sommets et/ou d'arêtes est *fixe* ou *varie dans le temps*



- Si le nombre de sommets varie de *façon aléatoire*, on parle aussi de **système ouvert**
- Dans les réseaux structurés *peer-to-peer* (P2P), un grand nombre de participants peuvent rejoindre et quitter le système dans un intervalle de temps très court, un phénomène appelé “**churn**”, en anglais

“*Temporal networks*”, P. Holme, J. Saramäki, Phys. Rep., vol. 519, n. 3, pp. 97-125, 2012

“*Time-varying graphs and dynamic networks*”, A. Casteigts, P. Flocchini, W. Quattrociocchi, N. Santoro, Int. J. Parallel Emergent Distrib. Syst., vol. 27, n. 5, pp. 387-408, 2012

# Classification des systèmes multi-agents

Soient:

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

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  $n$

# Algorithmes pour les systèmes multi-agents

- 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 : **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 sommets faillibles, c'est-à-dire susceptibles 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

