

УДК 004.896

РЕШЕНИЕ ДИНАМИЧЕСКОЙ РАСПРЕДЕЛИТЕЛЬНОЙ ЗАДАЧИ НА ОСНОВЕ КОАЛИЦИЙ АГЕНТОВ

Горященко А.С.

*ФГУ Федеральный исследовательский центр «Информатика и управление»
Российской академии наук, Москва, e-mail: a.goriashchenko@gmail.com*

В настоящее время представляют интерес возникающие на практике распределительные задачи с динамически изменяющимися условиями. Решение таких задач с использованием мультиагентной системы позволяет учитывать их динамические особенности. В настоящей работе решается динамическая распределительная задача перевозки однородного ресурса от источников в приемники. Рассматривается постановка задачи, в которой каждый источник не может удовлетворить потребность приемника самостоятельно, поэтому для этого требуется формирование коалиций источников. Каждый из источников и приемников представляется одним агентом. В процессе моделирования возможно изменение характеристик агентов. Для рассматриваемой в настоящей работе модельной транспортной задачи предложен распределенный алгоритм на основе жадного решения. С целью оценки качества полученного решения предлагается применение вычислительного эксперимента, связанного с моделированием решения задачи при различных входных данных. Описан алгоритм генерации случайных входных данных, который был применен в настоящей работе. Полученные результаты работы предложенного алгоритма сравниваются с результатами, полученными оптимальным алгоритмом в области его применимости. Установлено, что результаты предложенного алгоритма для проведенной серии экспериментов отличаются от оптимальных на 12–17%.

Ключевые слова: агентное моделирование, мультиагентная система, формирование коалиций агентов, решение транспортной задачи

SOLVING DYNAMIC DISTRIBUTION PROBLEM BASED ON COALITIONS OF AGENTS

Goryashchenko A.S.

*Federal Research Center «Computer Science and Control» of RAS, Moscow,
e-mail: a.goriashchenko@gmail.com*

At present, distribution problems with dynamically changing conditions that arise in practice are of interest. Solving such problems using a multi-agent system allows taking into account their dynamic properties. In this work, we solve the dynamic distribution problem of transporting a homogeneous resource from sources to receivers. The case in which each source cannot satisfy the needs of the receiver individually is considered, therefore, the formation of sources' coalitions is required. Each of the sources and receivers is represented by one agent. During the modeling process, the characteristics of agents can be changed. For the model transportation problem considered in this paper, a distributed algorithm based on a greedy solution is proposed. In order to assess the quality of the obtained solution, it is proposed to use a computational experiment modeling the solution to the problem for various input data. A method for generating random input data is described. The obtained results of the proposed algorithm are compared with the results obtained by the optimal algorithm for the cases where the optimal algorithm is applicable. The results of the proposed algorithm for a series of experiments have been found to differ from the optimal ones by 12–17%.

Keywords: agent modeling, multi-agent system, coalition formation, transportation problem solving

Задача оптимизации распределения ресурсов возникает в различных областях, таких, как минимизация времени при выполнении заказов, распределение рекламы на телевидении для максимизации получаемого отклика [1], минимизация нагрузки оборудования для интернета вещей (IoT) [2] и т.д. Показано, что она относится к классу NP-полных задач [1], поэтому разработка оптимизированных подходов к ее решению является актуальной и практически значимой. Развитие метода агентного моделирования [3] привело к широкому использованию мультиагентных систем как технологической платформы для реализации недетермини-

рованных конечных автоматов в виде программных агентов.

В настоящее время представляют интерес задачи с динамически изменяющимися условиями в процессе решения. В этом случае практически неприменимы ранее разработанные способы решения задачи распределения ресурсов с помощью линейного программирования.

Решение распределительных задач на основе использования мультиагентной системы позволяет учитывать динамические особенности задач, возникающих на практике. Одним из направлений исследований является формирование коалиций агентов для совместного достижения общей

цели, которая не может быть достигнута каждым агентом по отдельности [4]. Коалиционный подход представляется перспективным, но приводит фактически к новому классу распределительных задач, что требует дополнительного изучения. Предлагаемый в настоящей работе подход к решению задачи разбивается на несколько этапов: формирование коалиций агентов, решение модельной задачи разработанным и известным оптимальным алгоритмами на входных данных, для которых применим оптимальный алгоритм, оценка близости полученных решений.

Задача и алгоритмы формирования коалиций

Задача формирования коалиций определяется следующим образом. Пусть имеется конечное множество агентов A и характеристическая функция $f(A)$, которая каждой коалиции (т.е. подмножеству агентов) из A ставит в соответствие числовое значение. Целью является разбиение множества агентов A на коалиции A_1, A_2, \dots, A_m таким образом, чтобы максимизировать суммарное значение характеристических функций для полученных коалиций $\sum f(A_i) \rightarrow \max$ [5]. Задача формирования коалиций агентов является NP-полной [6], поэтому точное решение возможно только для нескольких десятков агентов, для большего числа применяются приближенные алгоритмы.

Рассмотрим особенности некоторых алгоритмов, предложенных к настоящему времени.

В алгоритме [7] все возможные коалиции и связи между ними представляются в виде многоуровневого графа. Узлы графа – коалиции, ребра – соединяют те узлы, коалиции в которых отличаются ровно на один элемент. В работе доказано утверждение, что если из графа удалить ребра, оставив только ровно одно, ведущее к каждой вершине, то оптимальное решение все равно будет найдено. Таким образом, можно не вычислять все возможные состояния, а ограничиться одним переходом к соседней коалиции (т.е. одним ребром). Алгоритм способен находить решение для 25 агентов. Время работы алгоритма оценивается как $O(3^n)$.

Алгоритм IP способен работать на нескольких вычислительных узлах [6]. Благодаря тому, что коалиции хранятся в двоичном представлении и вычислительные узлы имеют уникальные идентификаторы, становится возможным не передавать список всех коалиций каждому вычислительному узлу. На основании этой ин-

формации любой вычислительный узел может самостоятельно выделить подмножество коалиций, которое он должен обработать, таким образом, не требуется дополнительной координации между вычислительными узлами. Для каждого подмножества коалиций вычисляются оценки и отсекаются коалиции, которые гарантированно не смогут увеличить значение коалиции. Вычислительные узлы обмениваются между собой этой информацией, и каждый вычисляет общее среднее и максимальное значения весов коалиций, при этом в соответствии с полученными оценками отсекаются все бесперспективные решения. Алгоритм является итерационным. Однако время работы алгоритма в самом плохом случае составляет $O(n^n)$. Эксперименты были проведены для 28 агентов.

Для нахождения решения задачи формирования коалиций для числа агентов в несколько сотен или тысяч могут быть использованы только приближенные алгоритмы. Одним из недавно разработанных является алгоритм C-Link [5]. Он основан на использовании функции взаимозависимости, которая определяет «выигрыш» от объединения двух выбранных коалиций в одну. Функция состоит из супераддитивной (возрастающей) и субаддитивной (убывающей) частей. Таким образом, на некотором этапе процесса формирования коалиций возможны «потери» от объединения коалиций агентов в одну, что ограничивает количество агентов в каждой коалиции. На первом шаге работы алгоритма «коалиция» содержит одного агента. Затем на каждом шаге определяются две коалиции, которые дают наибольший выигрыш при объединении их в одну. Эти коалиции объединяются, и процесс повторяется. Алгоритм останавливается, когда не удастся найти кандидатов на объединение. Авторы установили, что для количества агентов не более 25 (которые может обработать оптимальный алгоритм IP), близость полученных решений к оптимальным составляет около 90%. Алгоритм был протестирован для 2732 агентов, время работы составило несколько минут.

Обобщением задачи формирования коалиций является класс задач Coalitional Skill Games (CSG) [8]. У агентов имеется некоторый набор навыков. При объединении агентов в коалицию их навыки объединяются. У заданий есть набор требований к навыкам, которыми должна обладать коалиция агентов для того, чтобы коалиция могла их выполнить. Требуется сформиро-

вать такие коалиции агентов, чтобы выполнить максимальное количество заданий. Задача во многих случаях является NP-полной [8, 9]. В работе [10] для решения задач класса CSG был использован генетический алгоритм. Оценивалось время работы алгоритма, но анализ оптимальности не проводился. Авторы работы [11] предложили решение путем агентного моделирования с использованием мультиагентной системы. Авторы измеряли количество сообщений, которыми обменивались агенты, для формирования коалиций. В то же время анализ оптимальности полученного решения не проводился.

Таким образом, к настоящему времени созданы алгоритмы формирования коалиций агентов для разных классов задач. Точное решение возможно только для нескольких десятков агентов, для большего числа применяются приближенные алгоритмы. На основе полученных коалиций далее решается распределительная задача.

Подходы к решению распределительной задачи с применением коалиций

Одной из хорошо разработанных подзадач распределительных задач является транспортная. В настоящей работе решается динамическая распределительная задача перевозки однородного ресурса от источников в приемники, в которой возможно изменение характеристик агентов.

В классической постановке транспортной задачи, если суммарное количество имеющегося у источников и требуемого приемниками ресурса равно, то она является задачей линейного программирования. Известно несколько алгоритмов оптимального решения открытых и закрытых транспортных задач, минимизирующих суммарную стоимость перевозок [12].

В настоящей работе модельная транспортная задача формулируется следующим образом.

Заданы:

- 1) m источников с количеством имеющегося ресурса $a_i, i = 1..m$;
- 2) n приемников с потребностью в ресурсе $b_j, j = 1..n$;
- 3) $a_i < b_j$, для всех i и j ;
- 4) $\sum_i a_i \leq \sum_j b_j$;
- 5) матрица стоимости $c_{ij} > 0$ перевозки из источника i в приемник j ;
- 6) вспомогательная функция $\tau_i = \begin{cases} b_j, & \text{если } \sum_i x_{ij} = b_j \text{ (потребность приемника удовлетворена),} \\ 0 & \text{иначе, потребность не удовлетворена.} \end{cases}$

Требуется найти $x_{ij} \geq 0$, такие что:

- 1) $\sum_j \tau_j \rightarrow \max$ (в случае $\sum_i a_i = \sum_j b_j$ выполняется равенство $\sum_j \tau_j = \sum_j b_j$);
- 2) $\sum_i \sum_j c_{ij} \cdot x_{ij} \rightarrow \min$ (минимизация общей стоимости перевозки).

В случае если количество ресурса у каждого источника меньше потребности любого приемника (условие в п.3), то необходимо формировать коалиции источников для удовлетворения потребности каждого приемника. Характеристической функцией W является сумма количества ресурсов тех источников, которые входят в состав коалиции:

$$W = \sum_i a_i \cdot \sigma,$$

где $\sigma = \begin{cases} 1, & \text{если } c_{ij} = \min \text{ для приемника } j \text{ и выбранного свободного источника } i, \\ 0 & \text{иначе.} \end{cases}$

Возмущающими факторами в процессе моделирования решения задачи являются:

1. Изменение количества источников случайным образом.
2. Изменения имеющегося ресурса у источников случайным образом.

Алгоритм решения распределительной задачи с применением коалиций

Для описанной модельной транспортной задачи был предложен распределенный алгоритм на основе жадного решения поставленной задачи [13].

1. Приемники сортируются в порядке уменьшения потребности ресурсов.

2. Для каждого приемника все доступные источники сортируются по увеличению значений c_{ij} и по уменьшению имеющегося ресурса.

3. Если суммарное количество ресурса у источников превышает потребность приемника, то часть источников из начала списка формируют коалицию для удовлетворения потребности этого приемника. Значение количества ресурсов в этих источниках становится равным 0.

4. Если суммарное количество ресурса у источников недостаточно, то алгоритм сообщает о невозможности удовлетворения потребности этого приемника и переходит к следующему.

Алгоритм останавливается, если либо потребности всех приемников удовлетворены, либо если суммарное количество ресурса, оставшееся у всех источников, меньше потребности приемника с наименьшим ее значением.

Важным свойством предложенного алгоритма является то, что информация о числе источников и количестве имеющегося у них ресурса обновляется при переходе к следующему приемнику. Таким образом, допускается динамическое изменение количества и свойств агентов в процессе моделирования.

Предложенный алгоритм был реализован с использованием мультиагентной системы SPADE. Было установлено, что время работы программной реализации для 20 источников и 100 приемников составляет около 5 минут на персональном компьютере Intel Core i5 2,6 GHz, 4 Gb RAM, Win7 [13].

Проведение вычислительного эксперимента

Поскольку теоретическое доказательство близости решения к оптимальному является затруднительным, то в настоящей работе предлагается применение вычислительного эксперимента, связанного с моделированием решения задачи при различных входных данных в условиях, когда применим оптимальный алгоритм. Полученные данные сравниваются с результатами, полученными оптимальным алгоритмом. В качестве основного критерия сравнения результатов используется значение суммарной стоимости перевозок (п. 2 формулы (2)). Дополнительным критерием качества может служить количество сообщений между агентами, отправленными в процессе моделирования.

Начальные входные данные генерируются следующим образом. Задается:

- 1) количество агентов-приемников;

- 2) максимальная потребность агентов-приемников в ресурсах $FactoryMaxWeight$;

- 3) количество агентов-источников;

- 4) максимальное количество ресурса агентов-источников $TruckMaxWeight$.

- 5) Агенты располагаются на поле размером 100×100 .

Создается требуемое количество агентов-приемников, для каждого приемника положение по оси X – случайное значение в диапазоне [1, 100]; положение по оси Y – случайное значение в диапазоне [1, 25]; потребность в ресурсах – случайное значение в диапазоне [$TruckMaxWeight + 1$, $FactoryMaxWeight$]. Также суммируется и запоминается общая потребность в ресурсах для всех агентов-приемников.

Создается требуемое количество агентов-источников, для каждого источника положение по оси X – случайное значение в диапазоне [1, 100]; положение по оси Y – случайное значение в диапазоне [75, 100]; количество ресурса – случайное значение в диапазоне [1, $TruckMaxWeight$]. Суммируется общее количество ресурса для всех источников. Если оно не равно общей потребности в ресурсах для всех агентов-приемников, то значение количества ресурса для некоторых источников изменяется таким образом, чтобы общее количество было равно общей потребности в ресурсах.

Для работы оптимального алгоритма требуется расчет матрицы транспортных расходов, представляющей стоимость перевозки единицы ресурса каждым источником на каждый приемник. Стоимость пропорциональна расстоянию от каждого источника до каждого приемника.

Затем с использованием одних и тех же полученных начальных данных вычисляются суммарные затраты на перевозку оптимальным и предложенным алгоритмом. Значение суммарных затрат, полученных оптимальным алгоритмом, принимается за 100%, после чего вычисляются превышенные значения суммарных затрат, полученных предложенным алгоритмом.

На рисунке приведена схема автоматизированной системы сравнения результатов.

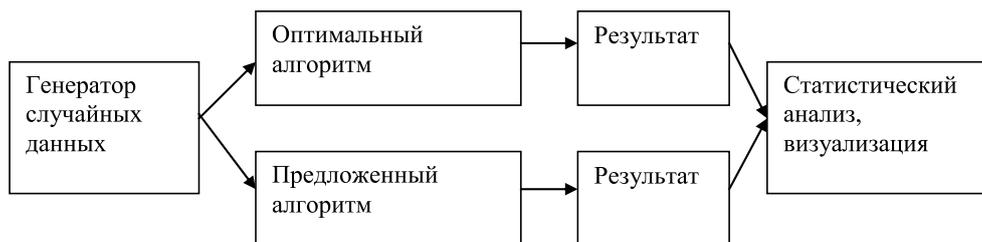


Схема автоматизированной системы сравнения результатов алгоритмов

Результаты вычислительного эксперимента

В качестве примера рассмотрим один из случайно созданных наборов входных данных. В нем 5 приемников и 20 источ-

ников. В табл. 1 и 2 приведены количества имеющихся и требуемых ресурсов и значения количества ресурса, передаваемые из источника на приемник; символом “;” отделено значение из матрицы стоимости перевозки по выбранному пути.

Таблица 1

Решение, полученное оптимальным алгоритмом

		Приемник	1	2	3	4	5
		Потребность	144	130	148	145	133
Источник	Кол-во ресурса						
1	26				26;73		
2	58		58;79				
3	45					45;81	
4	3					3;82	
5	12		12;93				
6	36				15;81		21;81
7	18		12;99	6;84			
8	58						58;83
9	25					25;83	
10	67			28;92	39;95		
11	32				32;80		
12	16				16;85		
13	20				20;81		
14	44			44;74			
15	54						54;91
16	12		12;93				
17	50		50;91				
18	52			52;86			
19	34					34;62	
20	38					38;66	

Суммарная стоимость перевозок составляет 57729.

Таблица 2

Решение, полученное предложенным алгоритмом

		Приемник	1	2	3	4	5
		Потребность	144	130	148	145	133
Источник	Кол-во ресурса						
1	26		26;90				
2	58		58;79				
3	45					19;81	26;95
4	3						3;94
5	12			12;78			
6	36				15;81		
7	18			18;84			
8	58				2;84	58;71	
9	25						25;97
10	67						67;98
11	32				32;80		
12	16					16;80	
13	20			14;86	6;81		
14	44		44;90				
15	54					54;79	
16	12						12;116
17	50		16;91	34;80			
18	52			52;86			
19	34				34;80		
20	38				38;83		

Суммарная стоимость перевозок равна 59382.

Результат, полученный с помощью предложенного алгоритма, отличается от оптимального решения в рассмотренном случае на 3%. Данный результат для установленных начальных данных свидетельствует о хорошем качестве получаемого решения.

Было проведено сравнение для трех серий (5 приемников и 20, 50 или 100 источников) по 100 случаев в каждом. Установлено, что результаты предложенного алгоритма – суммарная стоимость перевозки – отличаются от результатов оптимального алгоритма на 12–17%.

Заключение

В работе рассмотрена распределительная задача с динамически изменяющимися условиями в процессе решения, к которой практически неприменимы ранее разработанные способы решения на основе динамического программирования. Предложено решение поставленной задачи с использованием мультиагентной системы на основе формирования коалиций агентов-источников, описан разработанный алгоритм. Этот подход применим к более широкому классу динамических задач. С целью оценки качества получаемых решений проведен вычислительный эксперимент для сравнения полученных результатов с результатами оптимального алгоритма на входных данных, к которым применим оптимальный алгоритм. Установлено, что результаты предложенного алгоритма для проведенной серии экспериментов отличаются от оптимальных на 12–17%.

Список литературы

1. Karabati S., Kouvelis P., Yu G. A min-max-sum resource allocation problem and its applications. *Operations Research*. 2020. Vol. 49. No. 6. P. 913–922.
2. Sangaiah A.K., Hosseinabadi A.A.R., Shareh M.B., Bozorgi Rad S.Y., Zolfagharian A., Chilamkurti N. IoT resource allocation and optimization based on heuristic algorithm. *Sensors*. 2020. Vol. 20. No. 2. P. 539.
3. Поспелов Д.А. От моделей коллективного поведения к многоагентным системам // Программные продукты и системы. 2003. № 2. С. 39–44.
4. Janovsky P., DeLoach S.A. Multi-agent simulation framework for large-scale coalition formation. 2016 IEEE/WIC/ACM International Conference on Web Intelligence (WI). IEEE. 2016. P. 343–350.
5. Farinelli A., Bicego M., Ramchurn S.D., Zucchelli M. C-Link: A Hierarchical Clustering Approach to Large-scale Near-optimal Coalition Formation. *IJCAI*. 2013. P. 106–112.
6. Rahwan T., Michalak T.P., Wooldridge M., Jennings N.R. Coalition structure generation: A survey. *Artificial Intelligence*. 2015. Vol. 229. P. 139–174.
7. Rahwan T., Michalak T., Jennings N. A hybrid algorithm for coalition structure generation. *Proceedings of the AAAI Conference on Artificial Intelligence*. 2012. Vol. 26. No. 1. P. 1443–1449.
8. Bachrach Y., Parkes D.C., Rosenschein J.S. Computing cooperative solution concepts in coalitional skill games. *Artificial Intelligence*. 2013. Vol. 204. P. 1–21.
9. Rahwan T., Nguyen T.-D., Michalak T., Polukarov M., Croitoru M., Jennings N.R. Coalitional games via network flows. *Proceedings of the 23rd International Joint Conference on AI, IJCAI*, 2013. P. 324–331.
10. Liu Y., Zhang G.F., Su Z.P., Yue F., Jiang J.G. Using computational intelligence algorithms to solve the coalition structure generation problem in coalitional skill games. *Journal of Computer Science and Technology*. 2016. Vol. 31. No. 6. P. 1136–1150.
11. Khalouzadeh L., Nematbakhsh N., Zamanifar K. A decentralized coalition formation algorithm among homogeneous agents. *Journal of Theoretical & Applied Information Technology*. 2010. Vol. 22. No. 1. P. 36–42.
12. Корбут А.А., Финкельштейн Ю.Ю. Дискретное программирование. М.: Наука, 1969. 368 с.
13. Goryaschenko A. Algorithm and Application Development for the Agents Group Formation in a Multi-agent System Using SPADE System. *Lecture Notes in Networks and Systems*. 2020. Vol. 70. P. 1136–1143.