

Modelación de sistemas multiagentes con gráficas computacionales

## Actividad integradora

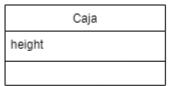
Diego Arturo Padilla Domínguez - A01552594

Campus Querétaro

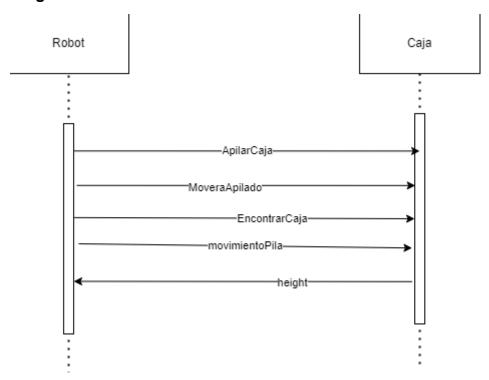
29 de noviembre de 2021

## Diagrama de clases

Robot
posicion
tieneCaja
movimiento()
apilarCaja()
encontrarCaja()
movimientoPila()
moveraApilado()
rMovimiento()



## Diagrama de interacción



Analiza si existe una estrategia que podría disminuir el tiempo dedicado, así como la cantidad de movimientos realizados. ¿Cómo sería? Descríbela.

La estrategia que se me ocurre es que no se hiciera con movimientos aleatorios y que se hiciera buscando la caja, además de hacerlo con las 5 cajas mas cercanas y que se trazara un camino para tener que recorrer la menor cantidad posible, que cada robot se dedicase a su pila de cajas, esto permitiría que se abarcara un mayor espacio en una menor cantidad de tiempo.