

Projet Guidé

Rosenfeld, Haugeri, Elhouzi

$$1) \quad T_{\rightarrow} : G \longrightarrow \tilde{G} \\ (x, y) \longmapsto (x+1, y)$$

$$T_{\uparrow} : G \longrightarrow \tilde{G} \\ (x, y) \longmapsto (x, y+1)$$

$G := \{ \text{position que l'agent sait qu'il peut prendre} \}$

$$\tilde{G} = G \cup A(G) \quad \text{où } A((x, y)) := \{ (x+1, y), (x-1, y), (x, y+1), (x, y-1) \}$$

$$T_{\leftarrow} : G \longrightarrow \tilde{G} \\ (x, y) \longmapsto (x-1, y)$$

$$T_{\downarrow} : G \longrightarrow \tilde{G} \\ (x, y) \longmapsto (x, y-1)$$

$$A(G) = \{ p \in A(x) \mid x \in G \}$$

$$e = 1 \text{ pour } T_{*}(x, y) \iff \exists p \in A(T_{*}(x, y)) \quad \text{tq } p \in H$$

$$b = 1 \text{ pour } T_{*}(x, y) \iff T_{*}(x, y) \notin G$$

$$l = 1 \text{ pour } T_{*}(x, y) \iff T_{*}(x, y)_1 = x_E \quad \text{ou } T_{*}(x, y) = y_E$$

$H := \{ \text{positions des murs} \} \in \text{espace des états}$

où $(x_E, y_E) \equiv \text{position des escaliers} \in \text{espace des états}$

	b	e	l
2) Départ: $(0, 0)$	$\implies (0, 0) \in G$		
$T_{\uparrow}(0, 0) : (e, b, l) = (0, 0, 0)$	$\implies (x, y) = (0, 1) \text{ et } (0, 1) \in G$	$\forall p \in A(0, 1), p \notin H$	$x_L \neq 0 \text{ et } y_L \neq 1$
$T_{\uparrow}(0, 1) : (e, b, l) = (0, 1, 0)$	$\implies (x, y) = (0, 1) \text{ et } (0, 2) \notin G$	$\forall p \in A(1, 1), p \notin H$	$x_L \neq 1 \text{ et } y_L \neq 1$
$T_{\rightarrow}(0, 1) : (e, b, l) = (0, 0, 0)$	$\implies (x, y) = (1, 1) \text{ et } (1, 1) \in G$	$\forall p \in A(2, 1), p \notin H$	$x_L \neq 2 \text{ et } y_L \neq 1$
$T_{\rightarrow}(1, 1) : (e, b, l) = (0, 0, 0)$	$\implies (x, y) = (2, 1) \text{ et } (2, 1) \in G$	$\exists p \in A(3, 1) \text{ tq } p \in H$	$x_L = 3 \text{ ou } y_L = 1 \xrightarrow{\text{car } y_L \neq 1} x_L = 3$
$T_{\rightarrow}(2, 1) : (e, b, l) = (1, 0, 1)$	$\implies (x, y) = (3, 1), (3, 1) \in G$		

3) $T_{\rightarrow}(3, 1) : (e, b, l) = (0, 0, 0)$	$\implies (x, y) = (4, 1), (4, 1) \in G$	$\forall p \in A(4, 1), p \notin H$	$x_L \neq 4 \text{ et } y_L \neq 1$
$T_{\uparrow}(4, 1) : (e, b, l) = (1, 0, 0)$	$\implies (x, y) = (4, 2), (4, 2) \in G$	$\exists p \in A(3, 2) \text{ tq } p \in H$	$x_L \neq 4 \text{ et } y_L \neq 2$
$T_{\uparrow}(4, 2) : (e, b, l) = (0, 0, 0)$	$\implies (x, y) = (4, 3), (4, 3) \in G$	$\forall p \in A(4, 3), p \notin H$	$x_L \neq 4 \text{ et } y_L \neq 3$
$T_{\uparrow}(4, 3) : (e, b, l) = (0, 0, 1)$	$\implies (x, y) = (4, 4), (4, 4) \in G$	$\forall p \in A(4, 4), p \notin H$	$x_L = 4 \text{ ou } y_L = 4$

$(3, 1)$ possède des escaliers

$(3, 4)$ n'est pas un mur

$(3, 4)$ n'est pas un trou

4) On ne peut pas observer de briques, si il y a un mur entre les escaliers et notre position actuelle

$$l = 1 \iff [T_{*}(x, y)_1 = x_E \quad \text{ou } T_{*}(x, y)_2 = y_E] \quad \text{et } \nexists p \in W \cap R_{(x, y)}$$

$R_{(x, y)} = \{ \text{positions entre } (x_E, y_E) \text{ et position de l'agent} \} \in \text{Espace des États}$

$W := \{ \text{positions où il y a une case noire} \} \in \text{Espace des États}$

Projet personnel (projet de groupe)

1) On capte le wifi partagé de l'assistant si on se trouve dans le couloir que le bureau de l'assistant (i.e. même robot ou même ligne).
 $w = 1$ pour $T_*(x, y) \iff T_*(x, y)_{t_1} = x_V$ ou $T_*(x, y) = y_V$ où $(x_V, y_V) \equiv$ position de Victor \in espace des états

2) On sent l'odeur du café si on se trouve à une case de la machine à café
 $c = 1$ pour $T_*(x, y) \iff \exists p \in A(T_*(x, y)) \quad \& \quad p \in M$ $M := \{ \text{position d'une machine café} \}$

3) On ne peut pas aller 2 fois dans la même direction
 $*_{t+1} \neq *_{t_1}$ où $*_{t_1}$ correspond à la direction prise au temps t_1 .

1, 2 sont des observables partielles

3 est une contrainte