



UNIVERSIDAD DE LA HABANA
FACULTAD DE MATEMÁTICA Y COMPUTACIÓN

Battle-sim: Simulador de enfrentamientos bélicos

Proyecto de Inteligencia Artificial, Compilación y Simulación

Equipo de desarrollo:
Rocio Ortiz Gancedo - C311
Carlos Toledo Silva - C311
Ariel A. Triana Pérez - C311

Índice general

1. Introducción	1
2. Core, centro de procesamiento de la simulación de enfrentamientos bélico	2
2.1. El mapa	2
2.2. Los objetos	4
2.3. El simulador	8
3. Battle Script, el lenguaje de dominio específico para ejecutar el proyecto	10
3.1. Gramática	10
3.2. Compilador	12
3.3. Tokenizador	12
3.4. Parser	18
3.5. Análisis Semántico	22
3.6. Generación de código	23
4. Ejemplos	24
4.1. Definiendo la unidad Soldier	24
5. Reflejo de las asignaturas en el proyecto	25
5.1. Simulación	25
5.2. Compilación	25
5.3. Inteligencia Artificial	25
6. Aplicaciones	26

1. Introducción

A lo largo de la historia, los conflictos bélicos han estado fuertemente ligados al desarrollo de la humanidad. Ejemplo de esto es la “caza de cabezas” y otras prácticas de lucha endémica en las sociedades agrarias en la prehistoria que se disputaban la tierra aprovechable. También, los maoríes de Nueva Zelanda se caracterizaron por la construcción de fortificaciones que aumentaban el prestigio de cada grupo en las luchas. Otro ejemplo es la Guerra de las Galias, un conflicto militar librado entre el procónsul romano Julio César y las tribus galas entre el año 58 a. C. y 51 a. C. En el curso de las mismas la República romana sometió a la Galia, extenso país que llegaba desde el Mediterráneo hasta el Canal de la Mancha.

La Guerra de los Cien Años (Guerre de Cent Ans en francés, Hundred Years' War en inglés) fue un prolongado conflicto armado que duró en realidad 116 años (1337-1453) entre los reyes de Francia y los de Inglaterra. Esta guerra fue de raíz feudal, pues su propósito no era otro que dirimir quién controlaría las enormes posesiones de los monarcas ingleses en territorios franceses desde 1154. Más recientes, se tienen los ejemplos de las Guerras Mundiales y la Guerra Fría en el siglo pasado. Con el paso del tiempo, los hombres fueron evolucionando, y así también lo hicieron los objetivos de los conflictos bélicos, los armamentos y estrategias utilizados en estos conflictos.

El objetivo de este proyecto es el desarrollo de un programa que permita la simulación de diferentes batallas que se hayan producido en un pasado distante, en épocas más recientes e incluso simular batallas futuristas o con elementos de fantasía. Además, poder simular batallas entre diferentes épocas, por ejemplo enfrentar 20 soldados armados con AK-47 contra 1000 soldados armados con espadas y escudos, en un terreno montañoso.

El proyecto consiste en dos grandes módulos:

- **Core:** comprende todo lo relacionado con la simulación de los enfrentamientos bélicos: la definición y generación de mapas y terrenos, el funcionamiento de las unidades básicas y el funcionamiento del simulador.
- **Battle Script:** comprende la definición la gramática del lenguaje, y la implementación del compilador, entiéndase el tokenizador, el parser, la generación de código, entre otras funcionalidades.

2. Core, centro de procesamiento de la simulación de enfrentamientos bélico

Como se plantea en el capítulo anterior, se quiere desarrollar un programa que permita la simulación de enfrentamientos bélicos entre dos o más bandos en un terreno determinado.

Se fijaron las siguientes reglas para cada una de las simulaciones:

1. La existencia de un mapa o terreno donde se produce el enfrentamiento. Este tendrá propiedades que se serán modificables como las dimensiones, el relieve, la hidrografía, etc. La representación más abstracta de un mapa o terreno es una matriz de alturas.
2. Las acciones serán por turnos; si se tienen dos bandos denominados: *bando A* y *bando B*. En el turno del *bando A* cada una de las unidades de A realizará una y solo una acción (ya sea moverse hacia otra posición, atacar o mantener la posición). Luego, se pasará al turno del *bando B*, que al igual que A, podrá hacer una y solo una acción con cada una de sus unidades. Esta forma de implementación permite un comportamiento de acción-reacción entre los dos bandos, asemejándose a lo que ocurre en la vida real.

2.1. El mapa

El mapa consiste en una matriz bidimensional de m filas y n columnas. Cada objeto de la matriz es un objeto `Cell`. Un objeto `Cell` representa cada una de las casillas que conforman el mapa y tiene los siguientes atributos:

- **passable**: Valor entre 0 y 10 que indica cuan accesible es una celda. Las unidades tienden a buscar las celdas que tengan este parámetro lo más alto posible, pues mientras mayor sea este valor, pueden hacer ataques más poderosos.
- **row**: Este parámetro es un número entero que indica la fila en la que se encuentra la celda.
- **col**: Este parámetro es un número entero que indica la columna en que se encuentra la celda.
- **height**: Este parámetro es un número entre 0 y 1 que indica la altura de la casilla. En dependencia de este parámetro la casilla será terrestre o marina.
- **bs_object**: Este parámetro hace referencia al objeto que se encuentra en la casilla. Si en la casilla no se encuentra ningún objeto entonces este parámetro es `None`.

El mapa para una simulación se crea instanciando una clase `LandMap` con los siguientes argumentos:

- Número de filas m
- Número de columnas n
- Un array bidimensional de m filas por n columnas tal que cada posición i, j del array es un número entre 0 y 10 que indica cuan accesible es la celda i, j
- Un array bidimensional de m filas por n columnas tal que cada posición i, j del array es un número entre 0 y 1 que indica la altura de celda i, j
- Un número entre 0 y 1 que indica el nivel del mar. Todas las celdas cuya altura sea menor a este número serán consideradas como celdas marinas y todas las celdas superior a este número serán consideradas terrestres.

Generación aleatoria de mapas La representación abstracta de un mapa es una matriz de alturas, o sea, una matriz de valores en el intervalo $[0, 1]$, donde la noción de nivel del mar es 0.45, o sea, todo valor $x > 0.45$ es una elevación y todo valor $x < 0.45$ es una depresión cubierta por agua. Es importante poder generar un mapa de alturas de forma aleatoria con un porcentaje de relieve determinado por el usuario que sea lo más realista posible. Por tal razón, queda totalmente descartado el enfoque que va por generar una matriz M donde $M[i, j]$ es un número totalmente al azar, pues se obtendrían matrices de ruido similares a la estática en las señales de televisión, además se violaría la restricción del porcentaje de elevaciones.

Luego de una consulta bibliográfica, se encontraron algunos procedimientos para la generación de mapas de alturas muy interesantes:

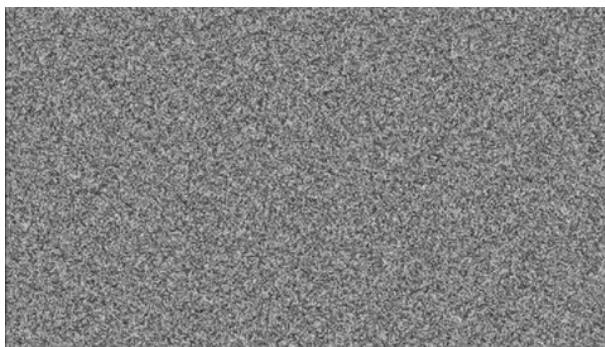


Figura 1. Estática en la señal de TV

- **Algoritmo de Perlin Noise:** debe su nombre a su creador, Ken Perlin, que durante el rodaje de la película Tron creó el algoritmo con el fin de crear texturas procedimentales para los efectos generados por el ordenador. La idea tras el algoritmo es generar una nueva matriz de dimensión menor a la requerida y superponerla a la requerida escalando de forma que encajen perfectamente. A cada esquina de cada celda de la nueva matriz se le asigna un vector gradiente pseudoaleatorio. Además se determinan los valores offset que representan la posición de cada punto de la matriz original dentro de la celda de la nueva matriz. Luego, para cada esquina de la celda que encierra un punto se determina el vector que va desde ella hasta el punto y se hace el producto escalar de ese vector con el vector gradiente. Se realiza una interpolación lineal entre todos los resultados de los productos escalares y este es el valor del punto. El comportamiento de este algoritmo no puede ser modificado pero aún así fue de gran significación en la época y hoy día.
- **Algoritmo Voronoi:** consiste en dividir el espacio en diagramas de Voronoi, que son, simplemente, particiones de un plano en regiones basadas en la distancia a ciertos puntos específicos del plano. Ese conjunto específico de puntos se denomina “semillas, sitios o generadores”. Se suelen especificar de antemano y para cada uno de estos sitios se genera una región del plano que consiste en todos los puntos que están más cerca de este sitio que de ningún otro.
- **Algoritmo de cortes:** tiene un comportamiento poco intuitivo pero interesante, se selecciona un corte en la matriz, se define como corte una línea recta que divida el plano o terreno en dos mitades, luego se decide elevar una de las mitades y bajar o no modificar las otras. Este mismo proceso se repite miles de veces y se obtienen resultados aceptables. El algoritmo es ineficiente, por la cantidad de iteraciones necesarias para obtener buenos resultados.
- **Algoritmos de erosión térmica e hídrica:** algoritmos que simulan los procesos naturales de erosión térmica e hídrica. En el caso de la térmica se fija un valor T que representa el valor a partir del cual se va a erosionar, y se recorre la matriz buscando los puntos que cumplen que la diferencia de altura con sus vecinos es superior a T . En dichos puntos el algoritmo resta valor de altura a sus vecinos cuya distancia sea mayor que T de forma que todas las distancias queden menor que T . En el caso de la erosión hídrica se define una matriz de agua y una matriz de sedimentos la cual representa un porcentaje de material que puede ser movido por la erosión. Y se realiza un procedimiento parecido a la erosión térmica.

Ahora, estos algoritmos generan mapas de alturas con apariencia realista, pero no son suficientes para cumplir las restricciones de relieve. Por tanto, nuestra propuesta es la implementación de un algoritmo evolutivo que genere un mapa de alturas realista y satisfaga la restricción anteriormente mencionada.

Los algoritmos evolutivos son estrategias de optimización y búsqueda de soluciones que toman como inspiración la evolución en distintos sistemas biológicos. La idea fundamental de estos algoritmos es mantener un conjunto de individuos que representan posibles soluciones del problema. Estos individuos se mezclan y compiten entre sí, siguiendo el principio de selección natural por el cual sólo los mejores

adaptados sobreviven al paso del tiempo. Esto redundará en una evolución hacia soluciones cada vez más aptas.

El algoritmo evolutivo en cuestión inicia con una población de individuos generados utilizando el algoritmo de Perlin Noise implementado en la biblioteca de Python bajo el nombre `perlin-noise`. Luego se realizan un cantidad de iteraciones seleccionando los individuos más adaptados, mezclándolos y mutándolos. Se considera individuo mejor adaptado aquel cuyo valor `fit` sea mayor. Este valor se calcula como sigue:

```
def fit_func(self, heightmap: HeightMap):
    count = sum(sum(heightmap.__map__ > self.__sea__))
    per = count / prod(self.__shape__)
    return per if per < self.percentage else 0
```

Esto es, se cuentan la cantidad de posiciones que su valor de altura supera el nivel del mar, y se calcula el porcentaje que representan estas del total, si este porcentaje es superior al porcentaje de la restricción del problema entonces se le asocia a dicho individuo el valor 0. Por tanto, el valor `fit` máximo que puede tener cualquier individuo es el porcentaje de la restricción y el menor el 0.

Luego, el proceso de selección de individuos se realiza utilizando el procedimiento de Selección competitiva o por torneos, se seleccionan 4 individuos de la población de forma aleatoria, y se realiza una competencia 2 a 2 seleccionando el mejor en cada pareja y estos son los individuos mejor adaptados. El proceso de mezcla de los individuos seleccionados se realiza utilizando una suma ponderada, con valores 0.95 y 0.05 respectivamente.

El proceso de mutación del individuo resultante de la mezcla es el siguiente:

1. Se genera una matriz temporal `tmp` que representará una matriz de suavizado para la mutación. Esta matriz es una matriz de alturas generada igualmente por el algoritmo de Perlin Noise.
2. Si el porcentaje de relieve de la restricción es superior a 0.4 se realiza el procedimiento siguiente:
 - La matriz `tmp` se multiplica por el escalar -0.3.
 - La matriz `tmp` se suma al individuo proveniente de la mezcla. Dando como resultado un individuo mutado donde de forma general se le baja altura a todas las posiciones.
3. Si el porcentaje de relieve de la restricción es inferior o igual a 0.4 entonces se realiza el siguiente procedimiento:
 - Se recorren todas las posiciones del individuo resultante de la mezcla y se mutan aquellas que están por encima del nivel mar. Se calcula el valor `w` que representa la cuán por encima del nivel del mar está dicha posición.
 - A las posiciones que están por encima del nivel del mar se le resta el resultado de multiplicar el valor `w` por el resultado de la suma de la posición en individuo mutado y la posición en `tmp`

El algoritmo evolutivo en cuestión tiene ciertos parámetros que definen las condiciones de paradas. Se definió la cantidad de iteraciones en 100 iteraciones. Se definió un nivel de tolerancia al porcentaje de relieve de la restricción en 0.03, de forma que cuando exista un individuo cuyo valor `fit` esté en el intervalo $[p - 0,03, p + 0,03]$, donde p es el valor de la restricción, el algoritmo se detiene.

2.2. Los objetos

Un objeto es toda entidad que se puede poner en el mapa; cada objeto ocupa una y solo una casilla del mapa. Estos tienen propiedades como el `id` que es el identificador único para cada objeto, los puntos de vida `life_points` que determinan el estado de un objeto y la defensa `defense` un parámetro que indica cuan resistente es un objeto a los daños que puede sufrir durante la simulación. Todos estos parámetros son números en el intervalo de números enteros $[1, 10]$. Cuando la vida de un objeto llegue a 0, este se destruye desapareciendo del mapa.

Los objetos se clasifican en dos tipos: unidades y objetos estáticos. Los objetos además tienen definidas dos funciones `put_in_cell` cuya función es colocar al objeto en alguna posición de un mapa.

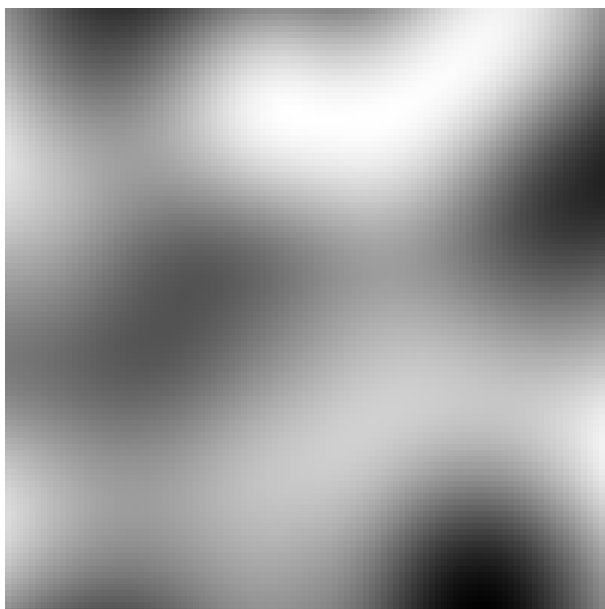


Figura 2. Mapa de alturas generado por el algoritmo evolutivo con porcentaje de relieve de 80 %

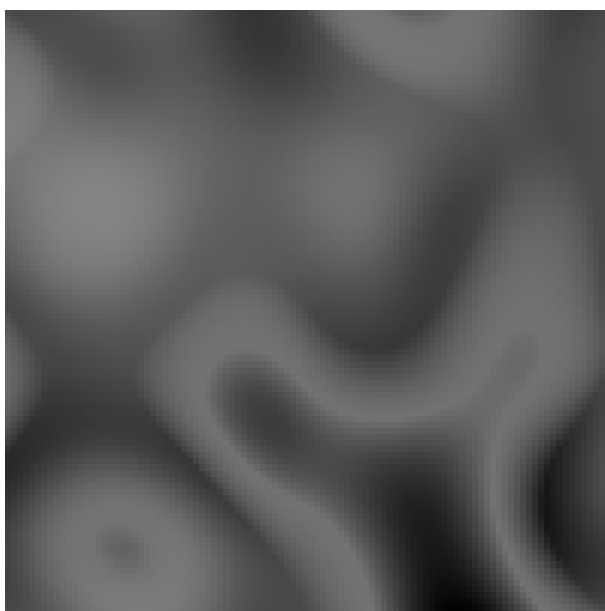


Figura 3. Mapa de alturas generado por el algoritmo evolutivo con porcentaje de relieve de 10 %

Si se intenta poner un objeto en una posición diferente a su tipo este automáticamente se destruye. La otra función `take_damage`, a partir de un ataque sufrido indica como se reducen los puntos de vida del objeto.

Objetos estáticos Los objetos estáticos se definen como objetos propios del ambiente. Estos no pertenecen a ningún bando y no pueden realizar acciones pero si pueden ser afectados por las acciones que realicen las unidades. Estos solo pueden ser puestos en celdas terrestres. Ejemplos de estos objetos pueden ser árboles, rocas, muros, etc. Todos estos objetos son terrestres.

Unidades Las unidades son los agentes de la simulación. El objetivo de cada una de las unidades es destruir a las unidades enemigas (las que no pertenecen a su mismo bando), y para ello podrá analizar parte del ambiente en el que se encuentra y tomar la decisión que sea más conveniente según sean las circunstancias.

Dado que el ambiente cambia constantemente, las unidades serán agentes casi puramente reactivos. Un agente puramente reactivo es un sistema computacional situado en un ambiente, el cual es capaz de percibir y responder de modo oportuno a los cambios que ocurran en el mismo con acciones autónomas y sin tomar en cuenta el pasado para lograr sus objetivos. En este caso las unidades son agentes casi puramente reactivos pues para el movimiento de las mismas a través del mapa se tiene en cuenta si una unidad ya estuvo en una posición, con el fin de estimular la exploración del mapa por parte de las unidades.

La arquitectura empleada para definir el comportamiento de las unidades es la Arquitectura de Brooks (de categorización o inclusión) la cual es una arquitectura de control surgida en los años 80 y 90 del siglo pasado. Esta en lugar de guiar el comportamiento mediante representaciones mentales simbólicas del mundo, acopla la información sensorial a la selección de la acción de manera interna. La arquitectura de Brooks tiene las siguientes características:

- La toma de decisión se realiza a través de un conjunto de comportamientos para lograr objetivos (reglas de la forma situación \rightarrow acción).
- Las reglas pueden dispararse de manera simultánea por lo que debe un mecanismo para escoger entre ellas.

Dado esto se definió un sistema experto que actuará como la función del agente. Este será descrito posteriormente.

Propiedades de las unidades

Las unidades además de las descritas anteriormente que tienen todos los objetos cuentan con las siguientes propiedades:

- **side**: Una instancia de la clase **Side** que indica el bando al que pertenece la unidad
- **attack**: Valor entre 1 y 10 que marca la capacidad de causar daños a sus oponentes.
- **moral**: Valor entre 1 y 10 que marca la moral con la unidad encara la batalla. Cuanto mayor es ese valor más efectivos son sus ataques y sus defensas.
- **offensive**: Valor entre 1 y 10 que indica cuan ofensiva es una unidad. Un valor alto la hace más ofensiva y un valor bajo la hace más defensiva.
- **min_range**: Valor entero entre 0 y 10 que indica el rango mínimo al que se debe encontrar un enemigo para que la unidad pueda atacarlo.
- **max_range**: Valor entero entre 0 y 10 que indica el rango máximo al que se debe encontrar un enemigo para que la unidad pueda atacarlo.
- **radio**: Valor entero entre 1 y 9 que indica el número de casillas que son afectadas por un ataque de la unidad. Si es 1 se afecta solo a la casilla seleccionada para el ataque. Si es 9 se afectan la casilla seleccionada y las 8 adyacentes a esta. Si es $1 < \text{radio} < 9$, entonces se toman como casillas afectadas la seleccionada y $\text{radio} - 1$ casillas adyacentes a esta.

- **vision** : Valor entre 1 y 10 que indica la cantidad de celdas en una determinada dirección, que la unidad puede “ver” (saber que objetos están en dicha celda).
- **intelligence**: Valor entre 0 y 10 que indica la inteligencia de la unidad. Mientras más inteligente sea una unidad con mayor precisión puede calcular los atributos de sus enemigos.
- **recharge_turns**: Turnos que demora la unidad en recargar después de hacer un ataque. Mientras esté recargando la unidad no podrá atacar pero si puede moverse.
- **solidarity**: Valor booleano que indica si la unidad es solidaria o no.
- **movil**: Valor booleano que indica si la unidad puede desplazarse por el mapa.

Sistema experto A continuación se explicará el sistema experto implementado que actúa como función del agente la cual describe el comportamiento del agente durante un turno.

Lo primero que la función hace es buscar si se existe un enemigo al que se pueda atacar. Para eso primero se comprueba si la unidad no está recargando, si lo está se reduce en uno los turnos que debe esperar para atacar, si no lo está se busca el mejor enemigo para atacar.

El mejor enemigo para atacar se determina de la siguiente forma:

Por cada casilla atacable (casilla que se encuentra a una distancia de la unidad entre su rango mínimo y su rango máximo), se chequea si en la casilla hay un enemigo. Si el radio de ataque es mayor que 1 y hay una unidad amiga cerca del enemigo que pudiera verse afectada por el ataque, se ignora este enemigo. Esto se definió así para evitar el daño ocasionado por fuego amigo.

Entonces si el enemigo no es ignorado debido a lo anterior, se calcula el costo de atacar al enemigo. Para dicho cálculo la unidad estima la vida y la defensa del enemigo y con estas estimaciones calcula cuantos turnos podría tomarle destruir a dicho enemigo. Mientras mayor sea la inteligencia de la unidad más precisas serán las estimaciones.

Luego de haber analizado todos los enemigos, el seleccionado por la unidad para atacarlo es aquel cuyo costo es menor. Si no se detecta ningún posible enemigo a atacar entonces la unidad no realiza un ataque en el turno.

Si la unidad no realiza un ataque, entonces, en caso de que se móvil, chequea si se puede mover a alguna casilla adyacente a la que se encuentra. Esto se hace de la siguiente forma:

Se fija un costo en infinito. Luego por cada una de las celdas que la rodean en todos los puntos cardinales posibles (NW, N, NE, W, E, SW, S y SE) se calcula el costo de moverse a dicha celda, y nos quedamos con la celda cuyo costo es el menor. Luego si el menor costo detectado es menor a infinito la unidad se mueve a dicha celda en caso contrario la unidad mantiene su posición.

Ahora, ¿cómo calcular el costo que tiene para una unidad moverse de una celda a otra?

Si la celda nueva es intransitable (tiene el parámetro **passable** en 0), el tipo de la celda es diferente al tipo de la unidad o si en la celda hay algún objeto se devuelve infinito. Estos son todos los casos en los que la unidad no puede moverse a dicha celda. Para las unidades terrestres si la diferencia de alturas entre dos celdas es muy grande (mayor a 0.3), tampoco pueden avanzar a dicha celda, retornándose infinito.

Entonces en un primer momento se fija el costo en $10 - \text{passable}/2$, de esta manera se premia ir a celdas más transitables. A continuación se comprueba si esa celda está entre las que la unidad recuerda como ya visitadas. Si así es, el costo se incrementará en $\text{passable}/3$. Así logramos incentivar que las unidades visiten celdas no visitadas con anterioridad.

Ahora se comprueba si la celda se encuentra en zona “amiga”, es decir, si esa celda es adyacente a alguna celda en la que se encuentre algún compañero de su bando. Si así es y nuestra unidad protagonista es solidaria, el costo se reducirá a la mitad. Si es una zona amiga pero la unidad no es solidaria, el costo solo se reducirá dividiéndose por la raíz cuadrada de 2. De esta manera se incentiva que las unidades tiendan a permanecer en grupo y más cuanto más solidarias son.

Si la celda que se está estudiando es una celda en la que nuestra unidad tendrá al alcance un enemigo, su costo se reducirá en el valor del parámetro **offensive** multiplicado por la inversa de la raíz cuadrada de la distancia mínima hasta el enemigo. Además la unidad observa las celdas cercanas a la celda que se está estudiando que estén dentro de su rango de visión. Si detecta que al moverse

a dicha celda se encontrará en rango de algún enemigo el costo se aumenta en 1.1 por cada enemigo que pudiera atacar a la unidad. De esta manera se está diciendo que, cuanto más ofensiva sea nuestra unidad, más se aproximará al enemigo, aunque con cierta precaución.

2.3. El simulador

Los bandos Dentro de la simulación de batalla las diferentes unidades de los ejércitos se organizarán por bandos que se enfrentarán durante la batalla. Dos ejércitos aliados pertenecen al mismo bando y dos ejércitos enemigos pertenecen a bandos distintos.

Para este proceso se implementó la clase **Side** que consta de los siguientes atributos y métodos:

- **Atributos**
 - **id**: Valor numérico único que se le asocia al bando, se utiliza entre otras cosas para hallar el Hash
 - **name**: Nombre que se le dio al bando
 - **units**: Unidades que se encuentran en el bando
 - **no_own_units_defeated**: Cantidad de unidades del bando que fueron derrotadas
 - **no_enemy_units_defeated**: Cantidad de unidades enemigas que han sido derrotadas
- **Métodos**
 - **add_unit**: Este método permite agregar una unidad al bando. Esta acción no tendrá efecto hasta el turno siguiente después de realizarse.
 - **remove_unit**: Este método posibilita quitar una unidad del bando. Esta acción no tendrá efecto hasta el turno siguiente después de realizarse.
 - **get_units**: Devuelve todas las unidades actuales en la simulación, aunque estas de momento no realicen turno porque se añadieron recientemente.
 - **__iter__**: Para iterar las unidades
 - **__eq__**: Comparar si dos bandos son el mismo bando
 - **__hash__**: Calcular el hash de un bando

Los eventos Para la simulación de la batalla se implementó la clase **Simulator** encargada de simular los eventos que ocurrirán durante el enfrentamiento. Se le llamará evento a la acción de alguna de las unidades activas en el terreno en un tiempo determinado, sabiendo que una unidad selecciona la acción a realizar de acuerdo al algoritmo.

La clase **Simulator** consta de los siguientes atributos y métodos:

- **Atributos**
 - **earth_map**: Mapa del terreno donde ocurre la simulación
 - **sides**: Bandos que participan en la simulación
 - **units**: Unidades que participan en la simulación. Incluye a todas las unidades de todos los bandos
 - **time_beg**: Momento en que se empieza la simulación.
 - **interval**: Tamaño del intervalo que dura un turno
 - **turns**: Cantidad de turnos a simular.
 - **no_enemies**: Con este atributo se conoce si ya terminó la simulación, pues almacena si queda más de un bando con unidades vivas.
- **Métodos**
 - **event_is_pos**: Revisa si un evento es posible, principalmente comprueba que la unidad que realizará la acción está viva.
 - **get_events**: Toma todas las unidades que aún están vivas y les asigna un tiempo de forma aleatoria dentro del intervalo dado. Para seleccionar el tiempo de forma aleatoria se utilizó la distribución beta que es una distribución de variable aleatoria continua, a diferencia de la uniforme, es bastante más flexible gracias a los parámetros α y β , además de no tener problemas de pérdida de memoria como la exponencial. Una vez asociado un tiempo en el que cada unidad viva realizará una acción, estos pasan a ser los eventos a simular.

- `simulator_by_turns`: Se van a sacar los eventos a partir de un intervalo dado y se ejecutarán por orden uno a uno según el tiempo que se le asignó cuando se hizo el evento.
- `simulating_k_turns`: Se sacan los k primeros turnos, a partir del atributo `turns` cada turno en un intervalo de tamaño `interval`

3. Battle Script, el lenguaje de dominio específico para ejecutar el proyecto

El usuario final del proyecto necesita un medio para especificar las condiciones del enfrentamiento a simular, entiéndase cómo son las unidades, los soldados, el mapa, el movimiento de las unidades, etcétera. Para ello se implementó un lenguaje de dominio específico (DSL, por sus siglas en inglés *Domain Specific Language*) con el nombre de Battle Script, que permite la creación de nuevas unidades, la creación de obstáculos, la creación de mapas, la inserción de unidades y obstáculos en el mapa, la creación de bandos, y la ejecución de la simulación.

3.1. Gramática

Se diseñó la siguiente gramática para el lenguaje:

```

bs_file ->  classes '&' statements EOF
           |  EOF

classes -> class_def ';' classes
           |  class_def ';'

statements ->  statement ';' statements
              |  statement ';'

statement ->  func_def
              |  if_def
              |  while_def
              |  decl
              |  assign
              |  return_stat
              |  'break'
              |  'continue'
              |  expression

func_def ->  'function' return_type NAME '(' params ') ' '->' "{" statements "}"
           |  'function' return_type NAME '(' ') ' '->' "{" statements "}"

if_def ->  'if' expression '->' "{" statements "}" elif_def
           |  'if' expression '->' "{" statements "}" else_def
           |  'if' expression '->' "{" statements "}"

elif_def ->  'elif' expression '->' "{" statements "}" elif_def
           |  'elif' expression '->' "{" statements "}" else_def
           |  'elif' expression '->' "{" statements "}"

else_def -> 'else' '->' "{" statements "}"

class_def ->  'class' NAME 'is' NAME '->' '{' constructor_def ';' functions '}'
           |  'class' NAME 'is' NAME '->' '{' constructor_def ';' '}'

functions -> func_def ';' functions

```

```

| func_def ';'

constructor_def -> 'constructor' '(' params ')' '->' '{' attributes '}'
| 'constructor' '(' ')' '->' '{' attributes '}'
| 'constructor' '(' ')' '->' '{' '}'

attributes -> attr_def ';' attributes
| attr_def ';'

attr_def -> type 'self' '.' NAME '=' expression

while_def -> 'while' expression '->' "{" statements "}"

return_type -> 'void'
| type

type -> 'number'
| 'bool'
| 'List'
| NAME

assign -> NAME '=' expression

decl -> type NAME '=' expression

return_stmt -> 'return' expression
| 'return'

params -> type NAME ',' params
| type NAME

expressions -> expression ',' expressions
| expression

expression -> disjunction 'if' disjunction 'else' expression
| disjunction

disjunction -> conjunction 'or' disjunction
| conjunction

conjunction -> inversion 'and' conjunction
| inversion

inversion -> 'not' inversion
| comparision

comparision -> sum 'eq' sum
| sum 'neq' sum

```

```

        |    sum 'lte' sum
        |    sum 'lt' sum
        |    sum 'gte' sum
        |    sum 'gt' sum
        |    sum

sum ->  sum '+' term
      |  sum '-' term
      |  term

term -> term '*' factor
      |  term '/' factor
      |  term '%' factor
      |  factor

factor ->  '+' factor
          |  '-' factor
          |  pow

pow ->  primary '^' factor
       |  primary

primary -> primary '.' NAME
          |  primary '(' expressions ')'
          |  primary '(' ')'
          |  atom

atom -> NAME
      |  'True'
      |  'False'
      |  'None'
      |  NUMBER
      |  list

list -> '[' expressions ']'
      |  '[' ']'

```

3.2. Compilador

El compilador implementado es un transpilador del lenguaje de dominio específico Battle Script hacia Python. Para ello se implementaron las siguientes etapas del proceso de compilación: tokenización, parsing, análisis semántico y generación de código.

3.3. Tokenizador

Un Tokenizador, comúnmente llamado Lexer, es un ente encargado de dividir la cadena de texto de entrada del compilador en tokens del alfabeto del lenguaje Battle Script, identificando el tipo del token y enviándolo a la siguiente etapa del proceso de compilación.

Para la implementación del tokenizador fue necesario un sistema de expresiones regulares, una clase para representar un token, así como su tipo y la definición de los tokens del lenguaje, además de la clase propia del tokenizador.

Sistema de expresiones regulares Una expresión regular es una definición recursiva de un lenguaje donde a es la expresión regular para $L(a) = \{a\}$ y ϵ es la expresión regular para $L(\epsilon) = \{\epsilon\}$. Si s y r son expresiones regulares entonces:

- $(s)|(r)$ es la expresión regular para la unión de lenguajes $L(s) \cup L(r)$
- $(s)(r)$ es la expresión regular para la concatenación de lenguajes $L(s)L(r)$
- $(s)^*$ es la expresión regular para la clausura del lenguaje $L(s)^* = \bigcup_{k=0}^{\infty} L(s)^k$

Se implementó un sistema de expresiones regulares que admite los siguientes operadores:

- `|` que hace la unión de dos expresiones regulares.
- La concatenación de expresiones regulares de la siguiente forma, si a y b son expresiones regulares entonces ab es la expresión de la concatenación.
- `*` que hace la clausura del lenguaje que representa la expresión regular.
- `?` que busca la coincidencia de la expresión regular una vez o ninguna.
- `+` que busca la coincidencia de la expresión regular una o más veces.
- `.` que busca la coincidencia de ninguno o cualquier caracter.
- `\` que permite la inclusión de los operadores anteriores en un expresión regular como un caracter.

La gramática para el lenguaje de las expresiones regulares que se implementó es la siguiente:

```

regex = exp

exp      = term '|' exp
          | term

term     = factor term
          | factor

factor   = primary '*'
          | primary '+'
          | primary '?'
          | primary

primary  = '(' exp ')'
          | '\\' CHAR
          | CHAR
          | '.'

```

Una expresión regular en el sistema se implementó utilizando la clase `Regex` de Python. Una expresión regular se construye con la cadena de texto que representa el patrón de la expresión regular. Este patrón se compila y se devuelve un Autómata Finito No Determinista (NFA) que se utiliza para los procesos de saber si una cadena pertenece al lenguaje representado por la expresión, o encontrar todas las coincidencias de la expresión en una cadena de texto.

```

class Regex:
    def __init__(self, pattern: str):
        self.pattern : str = pattern
        self.nfa : NFA = self.compile()

    def compile(self) -> NFA:
        lex: Lexer = Lexer(self.pattern)
        parser : Parser = Parser(lex)

```

```

tokens : List[Token] = parser()
handler: Handler = Handler()

nfa_stack : List[NFA]= []

for t in tokens:
    handler.handlers[t.name](t, nfa_stack)

if len(nfa_stack) == 1:
    return nfa_stack.pop()
raise Exception("Bad regex!")

def match(self, string: str) -> bool:
    return self.nfa.match(string)

def find_all(self, string: str) -> List[Match]:
    return self.nfa.find_all(string)

```

El proceso de compilación de una expresión regular es bastante sencillo, se tiene un tokenizador que recorre la cadena y cada vez que encuentra un operador o un caracter devuelve el token correspondiente, si encuentra el operador de escape (\) devuelve un token de tipo **CHAR** con el caracter siguiente. El proceso de Parsing consiste en recibir el conjunto de tokens provenientes del tokenizador y llamar al método **exp** que este parsea el no terminal del mismo nombre de la gramática y va parseando el resto de no terminales según corresponda, o sea, se implementó un Parsing Recursivo Descendente.

Luego del proceso de parsing y verificar que la secuencia de tokens es correcta, se recorre la secuencia de tokens y haciendo uso de la clase **Handler** se construye el autómata de la expresión regular.

La clase **Handler** es la encargada de dado un conjunto de tokens construir el autómata correspondiente, para ello implementa un método para cada operador de la gramática, estos métodos saben construir el autómata que resulta de aplicar la operación a uno, dos o más autómatas según el operador. La clase implementa el algoritmo Thompson's construction para la construcción del autómata.

- **Reconcimiento de un caracter:** el método de la clase **Handler** encargado de construir dicho autómata construye el estado inicial **s0** y el final **s1** y añade la transición con el caracter en cuestión, como se muestra en la figura siguiente:



Figura 4. Autómata finito no determinista para el reconocimiento de un caracter

- **Operación de Unión:** el método encargado de construir el autómata solo debe los estados iniciales y finales, además añadir ϵ -transiciones desde el estado inicial hacia los autómatas y desde los autómatas hacia el estado final.
- **Operación de Concatenación:** el método encargado de construir el autómata solo debe añadir una ϵ -transición desde el estado final del primer autómata hacia el estado inicial del segundo autómata.
- **Operación *:** el método encargado de construir el autómata solo debe los estados iniciales y finales, además añadir ϵ -transiciones desde el estado inicial hacia el autómata y desde el autómata

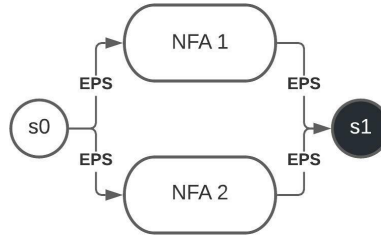


Figura 5. Autómata finito no determinista para el operador unión



Figura 6. Autómata finito no determinista para el operador concatenación

hacia el estado final, así como una desde s_0 hacia s_1 para reconocer la no aparición del patrón, y una transición ϵ desde el estado final del autómata hacia el inicial para reconocer las repeticiones.

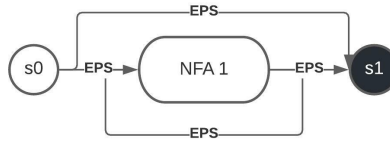


Figura 7. Autómata finito no determinista para el operador *

- **Operación +:** el método encargado de construir el autómata solo debe los estados iniciales y finales, además añadir ϵ -transiciones desde el estado inicial hacia el autómata y desde el autómata hacia el estado final, y una transición ϵ desde el estado final del autómata hacia el inicial para reconocer las repeticiones.
- **Operación .:** el método encargado de construir dicho autómata construye los estados iniciales y finales ya añade un transición para cada caracter y añade un ϵ -transición para reconocer la ocurrencia de ningún caracter. El autómata quedaría como el siguiente:
- **Operación ?:** el método encargado de construir dicho autómata debe añadir una ϵ -transición desde el estado inicial del autómata hacia el estado final del autómata para reconocer la no aparición del patrón.

Luego que se construye el autómata para una expresión regular el proceso de compilación ha terminado.

Entonces, ¿cómo saber si una cadena de texto pertenece al alfabeto representado por una expresión regular? Para ello existen varios enfoques entre ellos están:

- **Enfoque inocente o tonto:** utilizando backtracking y revisando los operadores y la cadena. Este enfoque es bien costo y no aprovecha las potencialidades de los autómatas anteriormente contruidos.



Figura 8. Autómata finito no determinista para el operador +

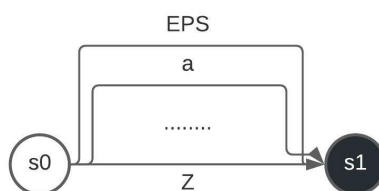


Figura 9. Autómata finito no determinista para el operador .

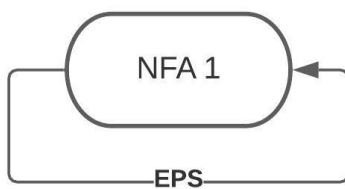


Figura 10. Autómata finito no determinista para el operador ?

- **Enfoque DFA:** se construye un Autómata Finito Determinista (DFA) a partir del no determinista anteriormente construido y se hace una pasada sobre él. Este enfoque es correcto, pero implica un procesamiento extra para construir el DFA.
- **Enfoque NFA:** este es el enfoque implementado en el proyecto en el método `match` de una `Regex`, que consiste en hacer una pasada sobre el autómata no determinista y revisar si coincide la cadena, pero el no determinismo trae un problema consigo, es que en un estado `x` no se sabe con total seguridad que transición aplicar. Para ello, la propuesta es ejecutar las transiciones a la vez y ver si por alguna se llega al estado final. Esto hace que el tiempo de reconocimiento sea lineal respecto al tamaño de la cadena de entrada.

Entonces, ¿cómo encontrar todas las coincidencias de un patrón dentro de una cadena de texto?. Para ello se modificó el método anterior y cada vez que no se podía continuar porque venía un caracter desconocido para la expresión regular se volvía al estado inicial. Además en cada posición se revisa si se ha llegado al estado final, se devuelve la coincidencia y se vuelve al estado inicial. Este procedimiento se implementó en método `find_all` de las `Regex`. Este procedimiento es lineal con respecto al tamaño de la cadena.

Luego de implementado el sistema de expresiones regulares se implementó la clase `Token` y el enum `TokenType`.

Token y TokenType Un token en el proyecto se representa con la clase `Token` que tiene la siguiente implementación. La propiedad `regex` almacena la expresión regular que coincide con el token, la propiedad `name` representa el nombre del tipo de token, la propiedad `lexeme` almacena la cadena de texto que se extrajo de la cadena de entrada como token, es decir, si se tiene un token `t` entonces `t.regex.match(t.lexeme)` es verdadero. Además, un token almacena donde comienza y termina `lexeme` en la cadena de entrada.

```
class Token:
    @propertyclass Token:
    @property
    def regex(self) -> Regex:
        return self.type.value[0]

    @property
    def name(self) -> str:
        return self.type.value[1]

    def __init__(self, token_type: TokenType, lexeme: str, start: int, end: int):
        self.type: TokenType = token_type
        self.lexeme: str = lexeme
        self.start: int = start
        self.end: int = end

    @property
    def name(self) -> str:
        return self.type.value[1]

    def __init__(self, token_type: TokenType, lexeme: str, start: int, end: int):
        self.type: TokenType = token_type
        self.lexeme: str = lexeme
        self.start: int = start
        self.end: int = end
```

El tipo de los tokens se definió utilizando el enum `TokenType` que representa la expresión regular que lo representa y el nombre del token, por ejemplo: para el token que representa la palabra reservada `eq` el `TokenType` correspondiente es `Eq = (Regex("eq"), "eq")`

Algoritmo del tokenizador El algoritmo del tokenizador sigue la siguiente idea general, se le asocia a cada token de la gramática un nivel de precedencia que representa cuán relevante es un token sobre otro. Por ejemplo si se tienen los siguientes: `Token((Regex("eq"), "eq"), "eq", 1, 2)` y `Token((Regex("(a|b|...|Z)+"), "NAME"), 'eq', 1, 2)` donde el primer token tiene precedencia 1 y el segundo tiene 2, entonces el token más relevante es el primero. Entonces, se tiene una lista `tokens` y se recorre la lista de tokens de la gramática y a cada uno se le piden todas coincidencias en la cadena de entrada. Luego se recorren las posiciones `i` de la cadena de entrada, y se añade a `tokens` aquel token que comience en `i` y tenga menor precedencia.

```
class Tokenizer:
    def __call__(self, bs_content_file: str) -> Iterable[Token]:
        tokens: List[Token] = []

        matches = {}
        for token_def in TOKENS:
            matches[token_def] = token_def.type.value[0].find_all(bs_content_file)

        i = 0
        while i < len(bs_content_file):
            token_in_i: List[Tuple[TokenDefinition, Match]] = []

            # Get all matches
            for k, v in matches.items():
                for t in v:
                    if t.start == i:
                        token_in_i.append((k, t))

            # Get match with highest precedence
            if len(token_in_i):
                token_in_i = sorted(token_in_i, key=lambda tup: tup[0].precedence)
                token = Token(token_in_i[0][0], \
                              token_in_i[0][1].value, \
                              token_in_i[0][1].start, \
                              token_in_i[0][1].end)
                tokens.append(token)
                i = token.end

            i += 1
        return deque(tokens)
```

Este algoritmo tiene complejidad temporal $O(n * m)$ donde m es la cantidad de tokens, y n el tamaño de la cadena de entrada.

3.4. Parser

Construcción del Parser El código referente a la construcción del parser se encuentra en el módulo `language.parser.build_parser`.

El parser implementado es un parser $LR(1)$ canónico, el cual es un parser $LR(k)$ con $k = 1$, es decir, con un solo terminal de anticipación. Una característica especial de este parser es que cualquier gramática $LR(k)$ con $k > 1$ puede transformarse en una gramática $LR(1)$. Para la implementación se definieron las clases `Item` e `ItemLR1` que representan la definición de Item $LR(0)$ e Item $LR(1)$.

La clase `Item` tiene como atributos una producción y un índice tal que los símbolos en las posiciones menores que el índice son los símbolos de la producción que se han detectado y los símbolos en las posiciones mayores o igual al índice son los símbolos de la producción que faltan por ver.

La clase `ItemLR1` es la definición de un item $LR(1)$. Obsérvese que esta hereda de `Item` y además se agregan como atributos adicionales el `lookahead`, un string que representa al item y un valor de hash calculado a partir de este string. Además se implementan las funciones de `__hash__` y `__eq__`.

Además se implementó la clase `State` que representa un estado del autómata $LR(1)$. Un estado tiene los siguientes atributos:

- **kernel** que es una lista de items $LR(1)$ que son el kernel del estado.
- **string** una cadena que representa al estado, que no es más que la concatenación de los items kernel del estado delimitados por el caracter `|`.
- **items** que es el conjunto de items del estado (de ahí la necesidad de implementar la función `__hash__` para la clase `ItemLR1`).
- **nexts** es un diccionario tal que las llaves son los símbolos que pueden venir a continuación dado que el parser se encuentra en dicho estado. Y el valor asociado al símbolo es el estado al que se mueve el parser si se detecta dicho símbolo.
- **expected_symbols** es un diccionario tal que las llaves son los símbolos que pueden venir a continuación dado que el parser se encuentra en dicho estado. Y el valor asociado al símbolo es un conjunto de items del estado que tienen a dicho símbolo en la posición que marca su índice respectivo.
- **number** que es el número correspondiente al estado.

Esta clase tiene definida, entre otras, dos funciones interesantes: `add_item(self, item: ItemLR1)`, `build(self, initial_items)` y `go_to(self, sym: Symbol, states_dict, state_list, q: deque, initial_items)`. La primera añade un item $LR(1)$ al conjunto de items del estado. La segunda se utiliza para construir el estado a partir de los items kernel del estado y los items iniciales de la gramática (los que tienen su índice en 0). La idea detrás de este segundo método es crear una cola a partir de los items kernel, luego mientras la cola no este vacía se extrae el primer item de la cola. Si el símbolo en la posición que indica el índice es un no terminal se computan todos los items no kernel que este item genera y por cada uno de estos se comprueba si ya pertenece al conjunto de items del estado. En caso de no estarlo se añade el item al conjunto de items y a la cola de items.

La tercera función se utiliza para computar todas las transiciones desde el estado actual hacia otro estado dado un símbolo determinado. La idea seguida para esta función es por cada uno de los items que tienen al símbolo en la posición que indica su respectivo índice, generar un nuevo item con los mismos atributos que el item original, excepto por el índice que será el del original aumentado en 1. Fíjese que los nuevos items generados indican que ya se vio el símbolo analizado en sus respectivas producciones. Estos nuevos items se añaden a una lista, con la cual se crea un nuevo estado a partir de dicha lista. O sea, dicha lista es el kernel del nuevo estado. Luego se comprueba si este nuevo estado ya fue generado. Si no lo ha sido entonces se construye el nuevo estado por completo. Finalmente se añade la transición.

Luego se tiene la clase `Automaton` la cual se instancia con una gramática y tiene definida la función `build(self)`; la cual construye un autómata $LR(1)$ a partir de la gramática. Esta función devuelve una lista de estados y las transiciones vienen dadas por el diccionario `nexts` que cada estado tiene como atributo. En este método primero se crea el no terminal inicial y se la añade una producción con el nodo inicial de la gramática. Luego por cada una de las producciones se generan los items iniciales. Luego se crea el estado inicial y a partir de este se van generando el resto de los estados utilizando una cola de estados, que se inicializa con el estado inicial, y la función `go_to` de cada estado. Mientras la cola no este vacía se extrae el primer estado de la misma y cada vez que se encuentre un estado nuevo

se añade a la cola. El estado generado y los nuevos estados se van guardando en una lista que es la que devuelve el método.

Por último tenemos la clase `TableActionGoTo`, la cual se instancia a partir de una gramática y tiene un método `build(self, path: str)` la cual construye las tablas “Action” y “GoTo” y las guarda como objetos .json en la dirección especificada. Ambas tablas las representaremos como listas de diccionarios, tal que el elemento i de cada lista será un diccionario correspondiente al estado i del autómata. La lista `action` representará la tabla “Action” y la lista `go_to` representará la tabla “GoTo”.

Entonces por cada estado se crean dos diccionarios: `state_action` y `state_go_to` y se analizan cada una de sus posibles transiciones. Si el símbolo con el que se hace la transición hacia otro estado es un terminal entonces, se agrega al diccionario `state_action` el símbolo como llave y una tupla de dos elementos como su valor correspondiente, de tal forma que el primer elemento de dicha tupla es el carácter ‘S’, que indica que la acción a hacer es Shift, y el segundo elemento es el número del estado al que lleva la transición. Si por el contrario el símbolo es un no terminal se añaden como llave y valor respectivamente el símbolo y el número del estado al que lleva la transición en el diccionario `state_go_to`. Luego se analizan todos los items del estado cuya producción ya fue vista por completo y si existe un par de items con igual lookahead se reporta la existencia de un conflicto Reduce - Reduce.

Por cada lookahead y su respectivo item detectados anteriormente, se chequea si el lookahead aparece entre las llaves del diccionario `state_action` y de ser así entonces ocurre un conflicto Shift-Reduce y se reporta el mismo. En caso contrario se añade al diccionario `state_action` el lookahead como llave y como su valor asociado una tupla de dos elementos, tal que el primer elemento es el carácter ‘R’, que indica que hay que hacer Reduce, y el segundo elemento es el id de la producción que se debe reducir. Si el lookahead detectado es el símbolo especial ‘\$’ y además la parte izquierda del item correspondiente es el símbolo inicial ‘S’ definido como el inicial, entonces la cadena es válida y se añade al diccionario `state_action` dicho símbolo como llave y como su valor correspondiente una tupla con un solo elemento : la cadena ‘OK’.

Luego de todos estos análisis sobre el estado se añaden los diccionarios `state_action` y `state_go_to` a las listas `action` y `go_to` respectivamente. Cuando se terminen de analizar todos los estados estas listas se guardan en sendos archivos de tipo json en la dirección especificada.

AST y Árbol de derivación El código referente a este apartado se encuentra en el módulo `src.language.parser.ast`.

Para la construcción del AST durante el proceso de parsing se implementaron las definiciones de sus nodos y de algunos nodos del árbol derivación, para facilitar este proceso. Los nodos del AST heredan de forma indirecta de la clase abstracta `Node`, dividiéndose en instrucciones y expresiones, excepto por los siguientes nodos que heredan directamente de `Node`:

- **BSFile**: Nodo raíz del AST.
- **AttrDef**: Definición de atributo de una clase.
- **ClassDef**: Definición de una clase.

El resto de nodos del AST se dividen en instrucciones y expresiones. Los nodos instrucciones son los siguientes:

- **FuncDef**: Definición de función.
- **If**: Instrucción **if**.
- **Branch**: Lista de instrucciones **if** y una instrucción **else**
- **WhileDef**: Instrucción **while**
- **Decl**: Declaración de variable.
- **Assign**: Asignación de variable.
- **Return**: Instrucción **return**.
- **Break**: Instrucción **break**.

- **Continue:** Instrucción **continue**.

Los nodos expresiones son los siguientes:

- **BinaryExpression:** Expresión binaria.
- **AritmeticBinaryExpression:** Expresión binaria que solo se puede realizar entre dos números.
- **TernaryExpression:** Expresión ternaria
- **Inversion:** Expresión que es la negación de otra expresión.
- **Primary:** Engloba tanto el llamado a una función, como la acción de referirse a un atributo de la clase (incluyendo las funciones de dicha clase).
- **Variable:** Variable.
- **Number:** Número
- **Bool:** Expresión booleana
- **MyNone:** Expresión None
- **MyList:** Lista

El resto de clases implementadas en este módulo corresponden a los nodos del árbol de derivación, los cuales son utilizados para construir los nodos anteriormente mencionados.

Para construir al AST durante el proceso de parsing se atribuyeron algunas derivaciones de la gramática, utilizando las funciones implementadas en el módulo `src.language.parser.engine_ast`.

Parseo de una cadena El código referente a este apartado se encuentra en el módulo `src.language.parser.parser`.

Para esto se implementó la clase **Parser**, la cual se instancia con una gramática y las tablas de “Action” y “GoTo”. En esta clase se implementó la función **parse**, la cual recibe una cola de tokens y de ser una cadena sintácticamente correcta, devuelve el AST generado a partir de la cadena. Primeramente se añade un token especial que se considera como el token final de la secuencia y se definen tres pilas:

- **tokens_stack:** En esta se van a ir guardando los lexemas de los tokens vistos.
- **states_stack:** En esta se van a ir guardando los por los que se ha transitado hasta el momento.
- **nodes:** En esta se van a ir guardando los nodos del AST y el árbol de derivación. De tal forma que al final del proceso de parsing en esta solo quede la raíz del AST.

Entonces mientras queden tokens por ver de la secuencia, se toma el primer de token de la misma y se cargan las acciones del estado actual (el que está en el tope de la pila de estados). Si no existe ninguna acción con dicho token hacia otro estado, entonces se reporta que se detectó un token inesperado en la secuencia. Pasado este punto se consulta por la acción que se debe realizar.

Si la acción es ‘OK’ es porque la cadena es válida y se retorna el objeto en la posición 0 de pila **nodes** (el AST). Si la acción es hacer Shift se añade el estado a la pila de estados, se añade el lexema del token a la pila de los tokens y se saca el mismo de la secuencia.

Si lo que toca es hacer Reduce, entonces se obtiene la producción con la que se va a reducir y si además la producción es atributada, o sea si esta producción tiene asociada una función que construye un nodo del AST O o del árbol de derivación, se llama a esta función pasándole como argumentos la pila de tokens y la pila de nodos. Estas funciones son las que modifican la pila de nodos. Cada una de ellas extrae o no un determinado número de nodos de la pila de nodos y agrega un nodo nuevo a la pila de nodos. Luego se extraen de la pila de tokens una cantidad de elementos igual a la longitud de la parte derecha de la producción que se reduce. De igual forma se hace con la pila de estados.

Entonces con el estado que queda en el tope de la pila se cargan utilizando la tabla “GoTo” las transiciones que se pueden hacer con no terminales en dicho estado. Si no existen transiciones en dicho estado con el no terminal que es parte izquierda de la producción que se redujo, entonces se lanza un error indicando que la secuencia de tokens es inválida. En caso contrario se añade el no terminal a la pila de tokens y se añade el estado al que se avanza con dicho token a la pila de estados.

3.5. Análisis Semántico

Definiendo tipos Para implementar nuevos tipos en el lenguaje se siguió la idea de Python: se implementó una clase **Type** en la que cada clase del lenguaje será una instancia de esta.

Type consta de los siguientes atributos y métodos

- Atributos
 - **name**: Nombre de la clase o nuevo tipo
 - **attributes**: Atributos de la clase.
 - **methods**: Métodos de la clase
- Métodos
 - **get_attribute**: Devuelve el atributo de la clase que se pide si este existe.
 - **get_method**: Devuelve el método de la clase que se pide si este existe.
 - **define_attribute**: Define el atributo de la clase.
 - **define_method**: Define el método de la clase.
 - **is_attribute**: Revisa si el atributo existe.
 - **is_method**: Revisa si el método existe.

Context Para definir un contexto en el que se escribe un programa con el lenguaje, se implementó la clase **Context**, esta cuenta con los siguientes atributos y métodos

- Atributos
 - **father**: Contexto padre de este contexto
 - **children**: Contextos hijos de este contexto
 - **_var_context**: Variables del contexto.
 - **_func_context**: Funciones del contexto
 - **_type_context**: Tipos definidos en el contexto
- Métodos
 - **check_var**: Revisa si la variable está definida en el contexto
 - **check_var_type**: Revisa que la variable esté definida en el contexto y el tipo corresponda con el tipo de la variable
 - **check_func**: Revisa que la función esté definida
 - **check_func_args**: Revisa si la función está definida y los tipos de los argumentos coinciden con los tipos de la función
 - **get_type**: Devuelve el tipo de una variable en el contexto
 - **define_var**: Si la variable no existe en el contexto, la crea. En caso contrario le asigna el valor siempre que este corresponda con el tipo de la variable
 - **define_func**: Define la función si no existe en el contexto
 - **create_child_context**: Crea un contexto hijo
 - **create_type**: Crea un nuevo tipo en el contexto
 - **get_return_type**: Devuelve el tipo de retorno de una función si esta está definida en el contexto
 - **get_type_object**: Devuelve la clase a la que pertenece objeto dado

Visitor Para verificar la corrección de la semántica se implementó el patrón **Visitor** que visitará el árbol de sintaxis abstracta en tres pasadas distintas

- **Type_Collector**: Es la primera pasada con el patrón **Visitor** en esta se recogen todos los tipos que se van a definir, para crearlos en el contexto
- **Type_Builder**: Es la segunda pasada con el patrón, se toman todos los tipos que se definieron anteriormente y se definen sus métodos y atributos.
- **Type_Checker**: Es la tercera pasada con el patrón, en esta se revisan que los tipos de cada expresión no entren en contradicción

3.6. Generación de código

Para la generación de código se parte de la raíz del AST y haciendo uso del patrón “Visitor” se visitan cada uno de los nodos del AST. El código generado es una cadena en código Python, de tal forma que se importan todos los módulos necesarios para realizar una simulación y el código python generado es equivalente a lo que el usuario programó en nuestro lenguaje. El código referente a este apartado se encuentra en el módulo `src.language.code_generation.code_generation`. En este aparece implementada la clase `CodeGenerate`, la cual tiene como atributos un `StringIO`, un entero que lleva la cantidad de tabuladores para generar el código Python correspondiente y un diccionario que traduce algunos de los símbolos de nuestro lenguaje a símbolos en código Python. Además para cada uno de los nodos del AST se implementó la función `visit`.

Un dato interesante es que para los nodos de tipo `BsFile`, `ClassDef` y los nodos de tipo `Statement`, su método `visit` correspondiente escribe su código correspondiente en el atributo `StringIO` de la clase. Para los nodos de tipo `Expression` se retorna su código correspondiente. Esto se hace así dado que en Python casi todo es una instrucción y muchas de estas dependen de expresiones. La cadena del código transpilado a Python es la que devuelve el método `visit` correspondiente al nodo `BsFile`, que devuelve el valor del atributo de tipo `StringIO` de la clase `CodeGenerator`.

4. Ejemplos

A continuación se muestran algunos ejemplos de uso del compilador y de ejecución de la simulación.

4.1. Definiendo la unidad Soldier

El primer ejemplo que se define a continuación es la creación de la clase `Soldier` que es un `LandUnit`. En este caso solo se define el constructor de la clase, que recibe el parámetro `id` que representa el identificador de la unidad en la simulación.

```
class Soldier is LandUnit -> {  
    constructor(number id) -> {  
        number self.id = id;  
    };  
};
```

5. Reflejo de las asignaturas en el proyecto

5.1. Simulación

Tendríamos como sistema el enfrentamiento bélico. Las entidades serían las unidades, estructuras y elementos del terreno. Como relaciones tendríamos por ejemplo la distancia entre estas entidades, el daño que le causa una unidad a otra, etc. Como proceso tendríamos el movimiento de las unidades, el ataque de una unidad a otra, etc.

Este sistema es observable, permitiéndonos, al ejecutar simulaciones del mismo, obtener resultados y sacar conclusiones a partir de estos. Es controlable pues las unidades realizan acciones según estrategias y la simulación ocurre según reglas definidas. Es modificable pues podemos agregar y eliminar unidades, además de cambiar reglas y estrategias, lo que nos permite obtener diferentes resultados.

5.2. Compilación

Se definirá un lenguaje en el cual se puedan definir diferentes unidades, estructuras y sus respectivas estadísticas, modificar las características del terreno, crear estrategias y definir reglas para la simulación.

5.3. Inteligencia Artificial

Como las unidades se tendrán que mover por el mapa, para lograr un movimiento eficiente de las mismas utilizaremos el algoritmo A*.

Además como tenemos dos bandos enfrentándose nos auxiliaremos de un algoritmo Minimax para realizar los movimientos que harán los bandos en sus respectivos turnos, utilizando una heurística basada en la situación actual del mapa y la estrategia definida por el usuario.

Es muy posible que con el avance de la asignatura y el desarrollo del proyecto utilicemos más herramientas.

6. Aplicaciones

Este proyecto nos permite recrear batallas y estudiar diferentes finales alternativos según se hubieran comportado diferentes parámetros. Además podemos predecir el desenlace de futuros enfrentamientos y cuales podrían ser las mejores estrategias para que uno u otro bando saliese victorioso, además del costo que podría suponer dicho conflicto para ambos bandos.