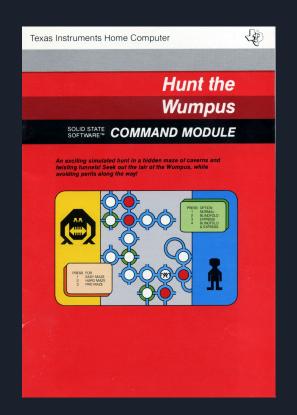
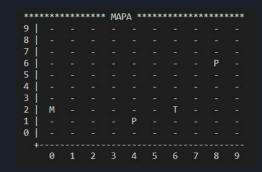


- Uno de los primeros videojuegos de aventura y sigilo.
- Creado en 1973 por Gregory Yob
- Juego que desafía la lógica y la deducción del jugador en lugar de sus reflejos.



#### REGLAS DE JUEGO IMPLEMENTADO

- Mapa:
  - Mapa de 3x3 en adelante
- Jugador
  - Explora el mapa con movimientos básicos: arriba, abajo, izquierda y derecha.
- Condiciones de victoria
  - Salir de la cueva con el tesoro consigo.
- Condición de derrota
  - Caer en una habitación donde está el monstruo
  - Caer en una habitación donde está un pozo
- El jugador cuenta con 2 disparos (flechas capaces de destruir al monstruo)



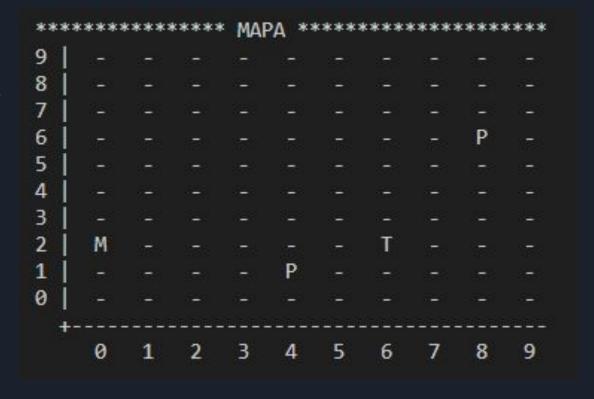
DISEÑO DEL MAPA

El mapa genera aleatoriamente 2 pozos, 1 tesoro y un monstruo dentro del mapa.

• P: Pozos

• T: Tesoro

M: Monstruo



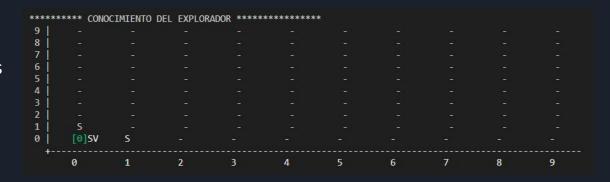
### DESCRIPCIÓN DEL EXPLORADOR

- El explorador(jugador) inicia en la posición [0,0] y no cuenta con ninguna información al inicio del juego.
- La cueva se explora usando el algoritmo DFS.
- Cuando el agente sospecha de un peligro adyacente, retorna al nodo padre, hasta encontrar una nueva ruta segura.
- Conforme se avanza la exploración el conocimiento del agente aumenta, por medio de percepciones sensoriales:
  - Guardando posición con sospechas de peligros
  - Las posiciones pendientes de visitar
  - Historial de exploración
  - Habitaciones exploradas
- Cuenta con dos disparos para matar al wumpus, los cuales pueden ser certeros o fallidos.
  - El disparo puede ser a una posición aleatoria en caso no haber más opciones.
  - El disparo se hace cuando se confirma la posición del Wumpus.

#### CONOCIMIENTO DEL EXPLORADOR

#### Identificación de habitaciones

- ¿P?: Sospecha de pozo
- ¿W?: Sospecha de monstruo
- ¿?: Sospecha de ambos peligros
- ¡P!: Pozo confirmado
- ¡M!: Monstruo confirmado

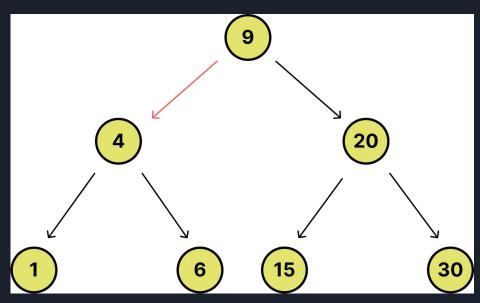


- S: Habitación segura (sin peligros adyacentes)
- V: Habitación visitada

# **DEEP FIRST SEARCH**

ALGORITMO DE BÚSQUEDA

- Uninformed Search
- Utilizamos un buffer(stack) de posiciones exploradas
  - Creando una rama de exploración tan profundo hasta lograr objetivo o no tener otra alternativa que retroceder.
- No hay conocimiento previo del agente, por el tamaño del mapa garantiza una solución, facilidad para cambiar de posiciones.
- No hay problemas de completeness, debido a la longitud pequeña del mapa





- Informed Search
- Utilizamos una función costo y heurística para determinar la ruta óptima de retorno a la posición de inicio.

$$f(n) = g(n) + h(n)$$

#### Donde:

g(n): Función de costo para producir esa posición

h(n): Medida heurística desde A -> B

## **Pathfinding**

El camino más corto en la red

