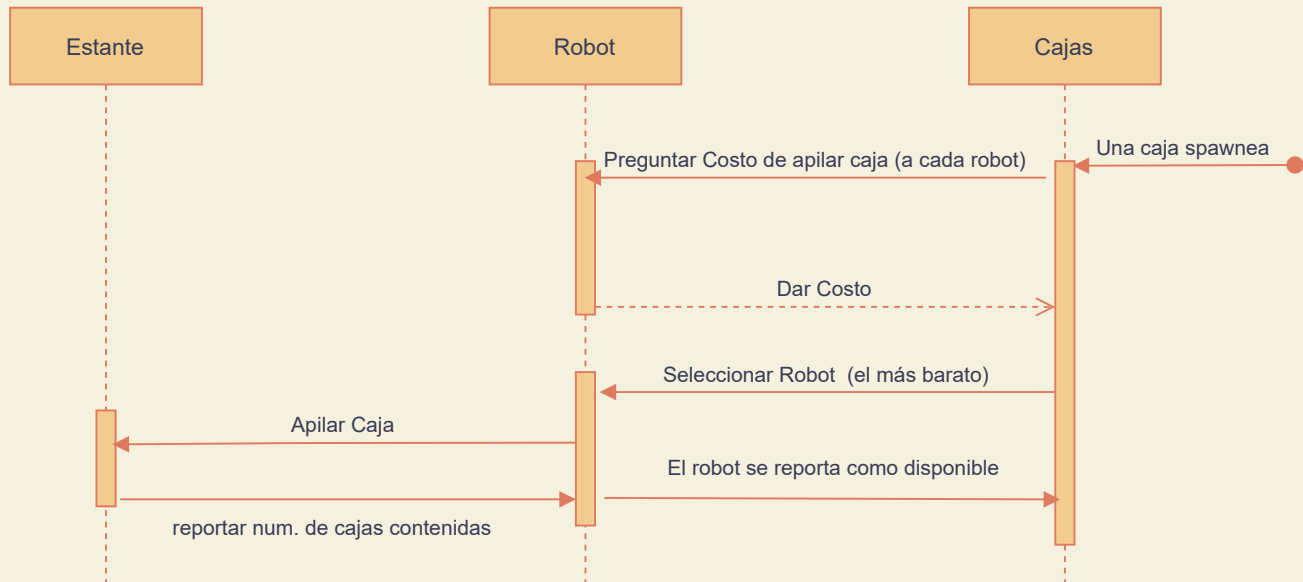


Interacción de los agentes



Descripción de la interacción

Se realiza una subasta de cada caja en la que se revisan todos los robots disponibles. Para cada robot disponible, se revisa cuánto va a costarle al robot llegar a la caja en subasta. La caja se le asigna al robot que le cueste menos cumplir la tarea, con fines de optimizar los movimientos.

Se tiene un total de n estantes. Dichos estantes se van llenando en orden. Dicha caja subastada se asigna al estante que se está llenando y cuando cada estante ya tiene más de 5 cajas, se pasa al siguiente estante.

Los robots siempre ven a su entorno para tomar decisiones de movimiento. En cada turno, si el robot puede desplazarse en diagonal hacia su objetivo lo hace, para optimizar movimientos. Si el camino está bloqueado, busca la forma de rodearlo para llegar a la meta, si no es posible rodear el robot esperará a que el camino sea despejado.