



Mecanismo de negociação entre robôs autônomos

nome: Andrey Naligatski Dias



Introdução

Com o avanço da robótica e da inteligência artificial, os sistemas multiagentes têm se destacado como uma abordagem eficiente para resolver problemas complexos em ambientes dinâmicos e colaborativos. A interação e a negociação entre robôs permitem maior autonomia, coordenação e desempenho, especialmente em tarefas domésticas, industriais e de serviços.

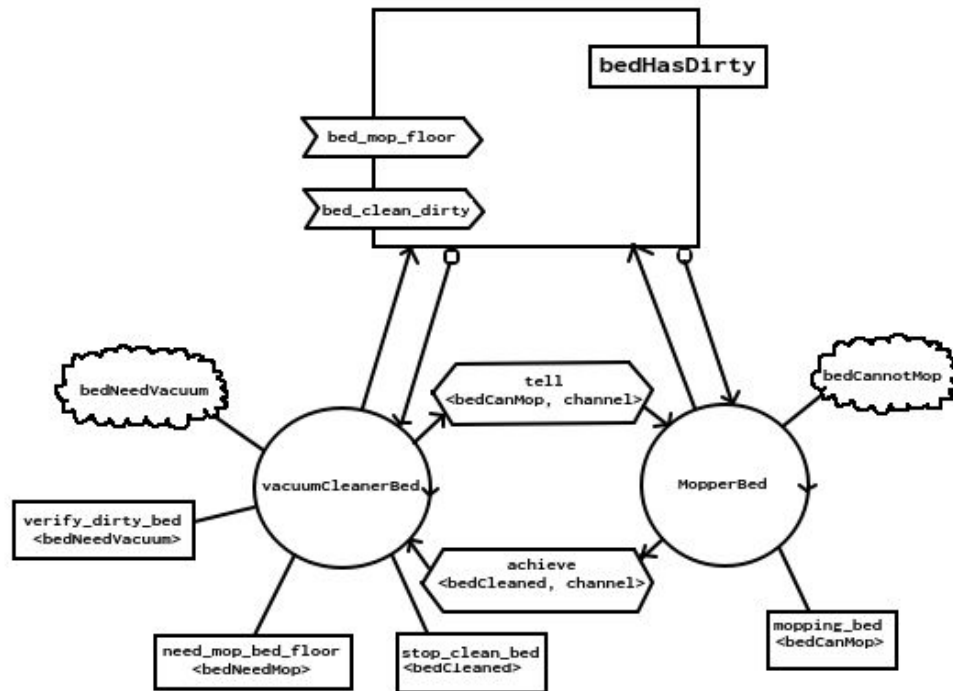


Escopo do trabalho

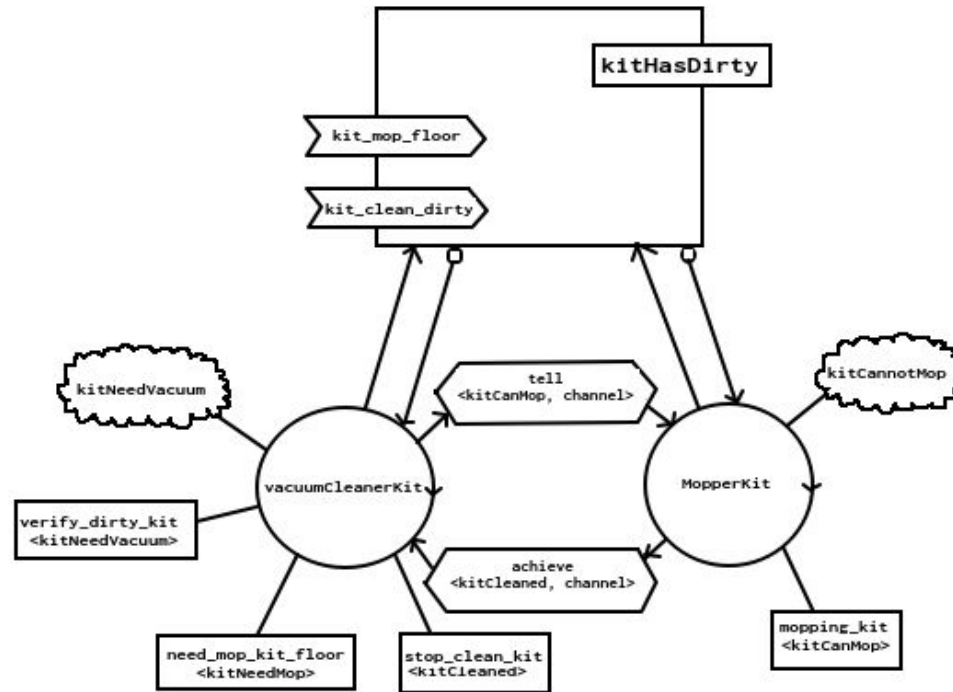
O objetivo principal deste projeto é desenvolver um Sistema Multiagente Autônomo, com foco na negociação entre robôs. Para isso, foram selecionados quatro robôs: dois aspiradores de pó e dois robôs mop. Esses robôs serão utilizados em dois ambientes distintos, conforme a seguinte configuração:

- um agente mop e um agente aspirador de pó no ambiente cozinha;
- um agente mop e um agente aspirador de pó no ambiente sala.

Modelagens



Modelagens





Código