



Tecnológico de Monterrey

Actividad Integradora.

Eduardo Aguilar Chías

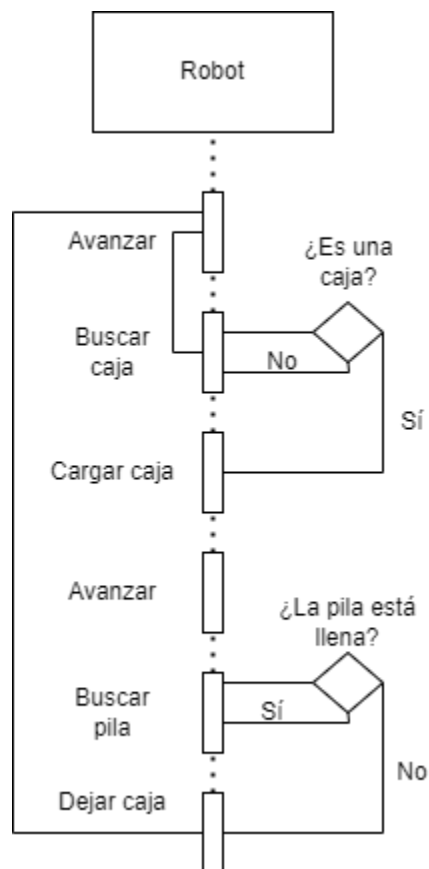
A01749375

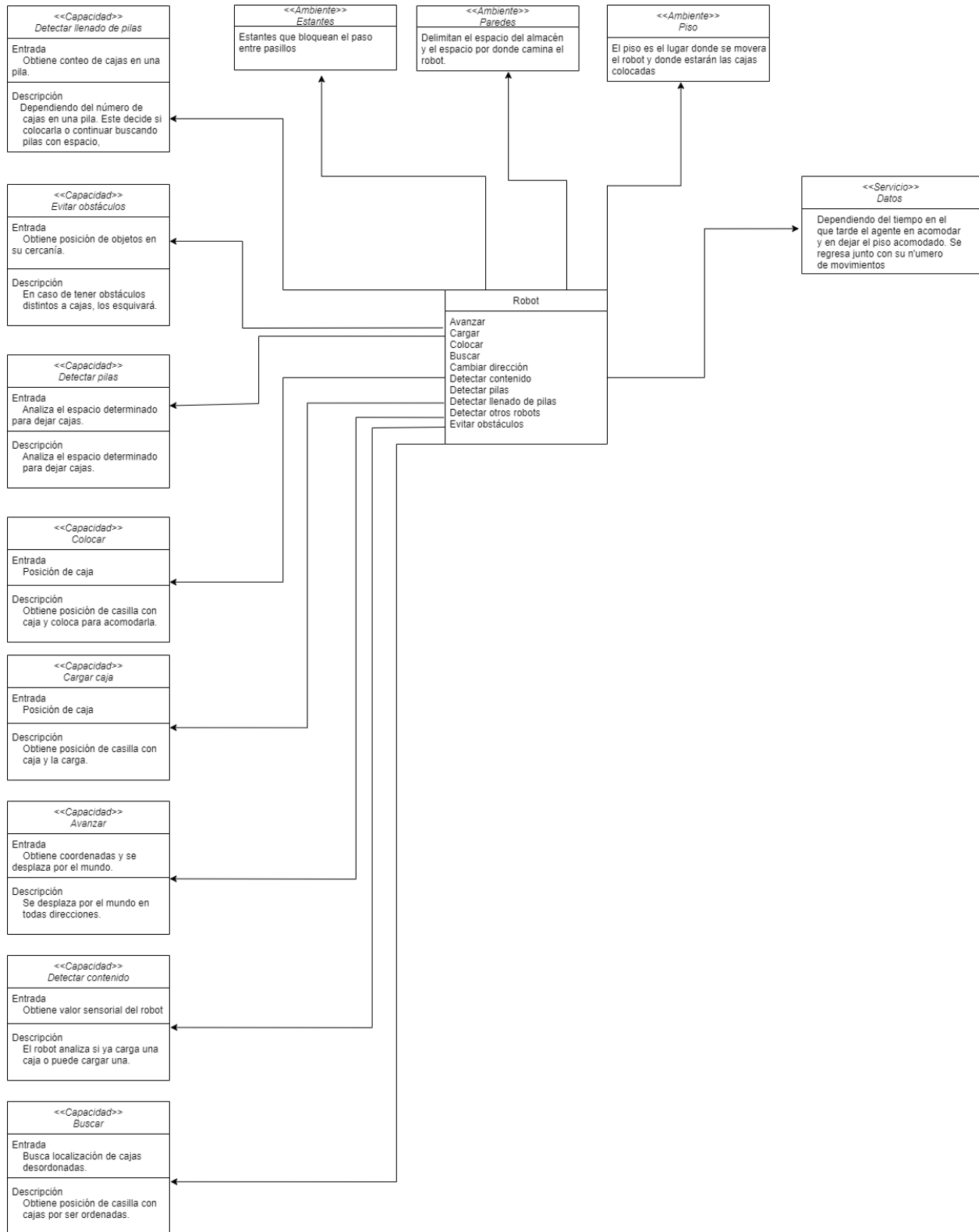
Modelación de sistemas multiagentes con gráficas computacionales.

23 de noviembre de 2021.

Arquitectura Reactiva

9	Si no encuentra caja -> Avanza.
8	Si detecta una pila de cajas y no tiene caja -> Avanza.
7	Si encuentra una pila de cajas y esta tiene espacio disponible -> Coloca la caja cargada.
6	Si llega a una pila de cajas y esta ya tiene 5 cajas -> Busca otra pila de cajas.
5	Si detecta caja y ya carga caja -> Cambiar dirección
4	Si carga una caja y esta no estaba en una pila de cajas -> Ir a las pilas de cajas.
3	Si detecta caja y no tiene caja -> Carga caja.
2	Si detecta robot -> Cambiar dirección
1	Si detecta pared -> Cambiar dirección.





Mesa

Inicializando k en posiciones aleatorias, debe primeramente definirse una variable en el modelo que será usada para establecer la cantidad de cajas que aparecerán en el almacén. Establecer su posición en localidades aleatorias debe ser utilizado un ciclo *for* para que por cada caja k que exista obtenga una coordenada de manera *random* y así puedan aparecer en el ambiente del almacén. Continuando con los agentes, de entrada ya están establecidos 5, con otro ciclo *for* también deberá ser aplicado para los Obots y que estos aparezcan de misma forma de manera aleatoria pero delimitando el espacio a estar siempre dentro del almacén.

Para poder disminuir el tiempo de recolectado y ordenamiento de cajas debería poder recordar las celdas en las que cajas ya fueron recolectadas para que no deban pasar por ahí numerosas veces. En mi opinión también, permitiéndoles compartir información y comunicándose entre ellos para que no repitan pasos, sería más eficiente y acabarían más áreas en menor tiempo hasta acabar con todo el almacén

Repositorio

https://github.com/EduAguich/Actividad_Integradora.git