



Tecnológico de Monterrey

Actividad Integradora

Erik Martín Martínez Ibarra

Instituto Tecnológico y de Estudios Superiores de Monterrey

Campus Hidalgo

Matrículas:

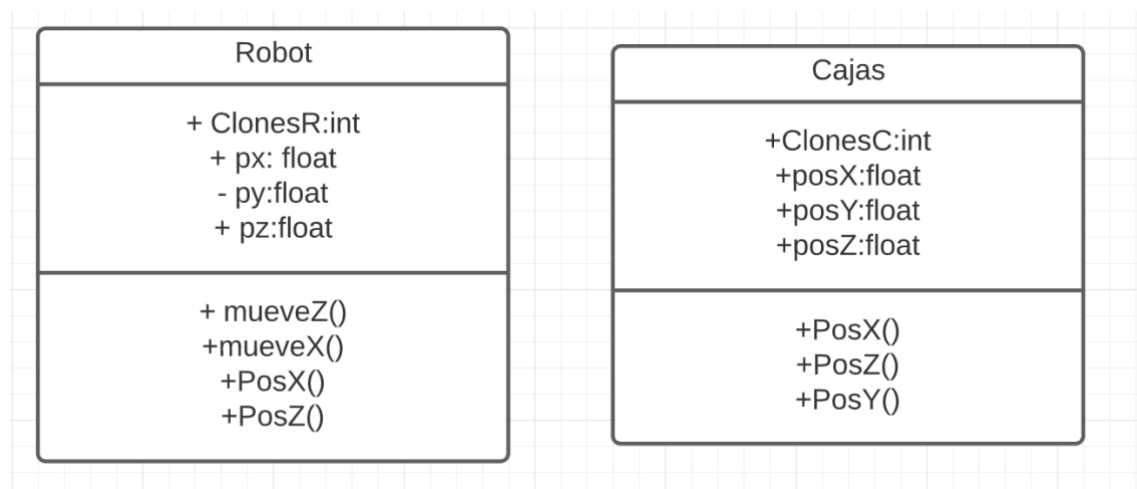
A01276269

Modelación de sistemas multiagentes con gráficas computacionales (Gpo 1)

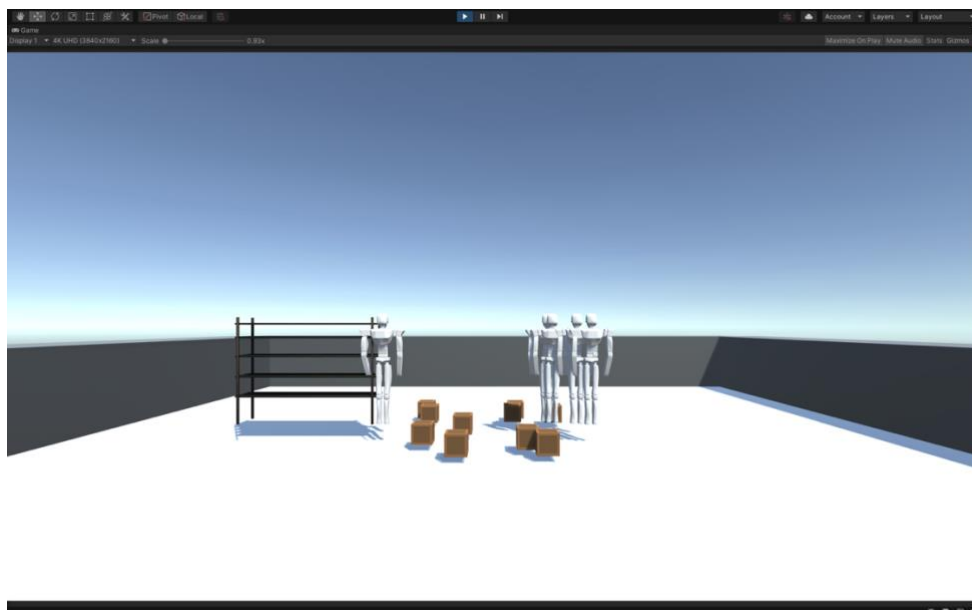
28 de Noviembre de 2021

Lo que tenemos en este sistema donde se encuentran unos robots los cuales somos dueños y un almacén con estantes y cajas que deberán actuar como agentes benévolos, que con ellos los robots tendrán una interacción con ellos por que este deberá de ordenar las cajas que están repartidas aleatoriamente sobre todo el almacén y acomodarlas en los estantes o de igual manera apilarlas hasta en 5 cajas, lo que esto hace es que cada agente que son los robots y las cajas estén aleatoriamente por todo el almacén, aunque solo los robots que son 5 estos deberán aparecer aleatoriamente y moverse de igual forma aleatoriamente.

La estrategia que utilice para este es que mediante a una simulación realizada en unity, que se generen los robots en distintos puntos del almacén y que estos se muevan para encontrar las cajas que de igual manera están ubicadas aleatoriamente y colocarlas dentro de un estante, con esto se podrá solucionar cuando se ponga en practica, ya que gracias a esto podre ver si hay se encuentra algún problema sobre encontrar las cajas.



Simulación:



Proyecto:

<https://drive.google.com/drive/folders/1VXhtR75vfx77q7En7D1V-li6bfDMbDTn?usp=sharing>