

```

Atomic Player is < X, Y, S,  $\delta_{int}$ ,  $\delta_{ext}$ ,  $\lambda$ , ta > where
  params is
    est: N;           // Estrategia a utilizar
  end params
  X is
    in:  $N \times \mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R}_0^+$ ; // (nro de evento, peso reducido, distancia recorrida)
  end X
  Y is
    out:  $\mathbb{R}_0^+$ ;           // El peso del objeto saliente.
  end Y
  S is
    // (Lista de pesos y tiempo de interarribo ordenada según la estrategia, estrategia)
    s: List ( $\mathbb{R}_0^+ \times \text{Time}$ )  $\times$  N;
  end S
   $\delta_{int}(xs)$  is
    s = tail xs;
  end  $\delta_{int}$ 
   $\delta_{ext}(xs, e, (in, x))$  is
    s = PlayerLibrary.calcularEstado(xs, x, est, e)
  end  $\delta_{ext}$ 
   $\lambda(xs)$  is
    out = (head xs).fst();
  end  $\lambda$ 
  ta(xs) is
    (head xs).snd();
  end ta
end Atomic

```

Estado inicial: xs: lista generada y ordenada según la estrategia.  
 est: la estrategia que es pasada por parámetro  
 (0 = PC, 1..4 = estrategias de jugador)

functions PlayerLibrary is

function calularEstado is

xs: List ( $\mathbb{R}_0^+ \times \text{Time}$ ),

pesoGanador:  $\mathbb{R}_0^+$ ,

est: N, // estrategia

e: Time // tiempo transcurrido

→ res: List ( $\mathbb{R}_0^+ \times \text{Time}$ ) × N;

defwhere

defcases

if (est == 3) ⇒ res = mayorQue(xs, pesoGanador)

if (est == 4) ⇒ res = sacarPrimerElemento ∩ tail(xs)

default ⇒ res = defaultHead ∩ tail(xs)

end defcases

where

sacarPrimerElemento = head(xs).fst()

defaultHead = (head(xs).fst(), head(xs).snd() – e)

endefwhere

end function

function mayorQue is

xs: List ( $\mathbb{R}_0^+ \times \text{Time}$ ), n:  $\mathbb{R}_0^+ \rightarrow \text{res: List } (\mathbb{R}_0^+ \times \text{Time});$

b: Bool;

b = false;

foreach x in xs

if (x.fst() > n ^ b = false ) ⇒

res = (x.fst(), 0) ∩ res;

b = true;

else

res = res ∩ x;

end foreach

end function

end functions

Atomic Cinta is  $\langle X, Y, S, \delta_{\text{int}}, \delta_{\text{ext}}, \lambda, \tau_a \rangle$  where

params is

$V_c = 1;$  //Velocidad constante

$\text{longitud} = 25;$  //Longitud de la cinta

end params

X is

// Pesos de los objetos.

$\text{in\_human}: \mathbb{R}_0^+;$  //Puerto de entrada para Player

$\text{in\_pc}: \mathbb{R}_0^+;$  //Puerto de entrada para PC

end X

Y is

// El peso del objeto ganador de una colisión.

$\text{out\_pesoVencedor}: \mathbb{R}_0^+;$

// Llego un objeto al extremo del jugador o de la PC

$\text{out\_llegadas}: \{ \text{llego\_jugador}, \text{llego\_pc} \}$

// Información sobre una colisión (información del ganador, peso con el que  
continúa el objeto, distancia de la colisión)

$\text{out\_colision}: \{ \text{gano\_pc}, \text{gano\_player}, \text{empate} \} \times \mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R}_0^+$

end Y

S is

// Lista de pesos y distancias recorridas del jugador y de la PC, y tiempo del  
siguiente evento (colision o llegada)

$s: \text{List}(\mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R}_0^+) \times \text{List}(\mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R}_0^+) \times \text{Time};$

end S

$\delta_{\text{int}}((xs, ys, \sigma))$  is

defwhere

defcases

if  $((\text{head actual\_xs}).\text{snd}() == \text{longitud}) \Rightarrow$

case  $s = (\text{tail actual\_xs}, \text{actual\_ys}, \text{nextEvent}(\text{tail actual\_xs}, \text{actual\_ys}))$

if  $((\text{head actual\_ys}).\text{snd}() == \text{longitud}) \Rightarrow$

case  $s = (\text{actual\_xs}, \text{tail actual\_ys}, \text{nextEvent}(\text{actual\_xs}, \text{tail actual\_ys}))$

```

if (caja_jugador == caja_pc) ⇒
  case s = (tail actual_xs, tail actual_ys, nextEvent(tail actual_xs, tail actual_ys))
if (caja_jugador < caja_pc) ⇒
  case s = (tail actual_xs, ganador_ys, nextEvent(tail actual_xs, ganador_ys))
if (caja_jugador > caja_pc) ⇒
  case s = (ganador_xs, tail actual_ys, nextEvent(ganador_xs, tail actual_ys))
end defcases
where
  actual_xs = actualizarDistancias(xs, σ);
  actual_ys = actualizarDistancias(ys, σ);
  caja_jugador = (head actual_xs).fst() * (head actual_xs).snd()
  caja_pc = (head actual_ys).fst() * (head actual_ys).snd()
  ganador_ys = (newPeso(head actual_ys, head actual_xs),
                head actual_ys.snd()) ∩ tail actual_ys
  ganador_xs = (newPeso(head actual_xs, head actual_ys),
                head actual_xs.snd()) ∩ tail actual_xs
end defwhere
end δint

```

```

δext((xs, ys, σ), e, (in, x)) is
  defwhere
    defcases
      if (in == in_human) ⇒
        case s = (actual_xs ∩ (x, 0), actual_ys, σ - e);
      if (in == in_pc) ⇒
        case s = (actual_xs, actual_ys ∩ (x,0), σ - e);
    end defcases
  where
    actual_xs = actualizarDistancias(xs, e);
    actual_ys = actualizarDistancias(ys, e);
  end defwhere
end δext

```

```

λ((xs, ys, σ)), is
  defwhere
    defcases

```

```

    if (distancia_jugador == longitud) ⇒
        case out_llegadas = llevo_jugador
    if (distancia_pc == longitud) ⇒
        case out_llegadas = llevo_pc
    if (caja_jugador == caja_pc) ⇒
        case out_colision = (empate, 0, (head xs).snd())
    if (caja_jugador < caja_pc) ⇒
        case out_colision = (gano_pc, newPeso(head ys, head xs),
                               (head xs).snd());
    if (caja_jugador > caja_pc) ⇒
        case out_colision = (gano_jugador, calcPeso(head xs, head ys),
                               (head xs).snd())
    end defcases
where
    distancia_jugador = nuevaDistancia((head xs).snd(),  $\sigma$ )
    distancia_pc = nuevaDistancia((head ys).snd(),  $\sigma$ )
    caja_jugador = (head xs).fst() * distancia_jugador
    caja_pc = (head ys).fst() * distancia_jugador
end defwhere
end  $\lambda$ 

ta((xs, ys,  $\sigma$ )) is
     $\sigma$ ;
end ta

end Atomic

```

Estado inicial: Las dos listas vacías, y sigma infinito.

functions CintaLibrary is

//Actualiza la distancia recorrida de todos elementos de la lista.

function actualizarDistancias is

S: List ( $R \times R$ ), tiempoTrans:  $R \rightarrow res$ : List ( $R \times R$ );

foreach x in S

    x.snd() = x.snd() + tiempoTrans \* Vc;

end foreach

res = S;

end function

//Retorna el nuevo peso del objeto vencedor con la funcion indicada en el proyecto.

function newPeso is

vencedor, perdedor:  $R \times R \rightarrow res$ : R;

res = vencedor.fst() \*

((perdedor.fst() \* perdedor.snd()) / (vencedor.fst() \* obj\_vencedor.snd()))

end function

//Devuelve el tiempo que necesita transcurrir para que ocurra el siguiente evento(colision/llegada).

function nextEvent is

xs, ys: List ( $R \times R$ )  $\rightarrow res$ : R;

defcases

    if ( xs = {} )  $\Rightarrow$  case res = (longitud - head ys.snd()) / Vc ;

    if ( ys = {} )  $\Rightarrow$  case res = (longitud - head xs.snd()) / Vc ;

    if ( xs != {} ^ ys != {} )  $\Rightarrow$  case res = ((longitud - head xs.snd() - head ys.snd()) / 2) / Vc ;

    if ( xs = {} ^ ys = {} )  $\Rightarrow$  case res =  $\infty$

end defcases

end function

end functions

