



Repositorio: <https://github.com/JARE2001/ActIntegradoraSistemasMultiagentes>

Funcionamiento de python

Mi simulación en python te permite definir diferentes parámetros como el tamaño del grid, el número de agentes, el número y el tiempo máximo de espera.

En la gráfica de salida se muestran en color morado los stack con una sola caja en azul las cajas , en morado los espacios y en amarillo los agentes y los stacks llenos

los agentes se mueven de manera random y no cambian su dirección hasta chocar con algo.

Funcionamiento de Unity

En mi simulación de unity importé mis modelos incluyendo mi robot creado en blender a cada uno le puse materiales que tienen un shader personalizado creado usando URP. al correr el programa se ensambla el escenario y posteriormente los robot comienzan a moverse hacia sus objetivos cada vez estos objetivos serán diferentes si en el camino los robots colisionan entre sí se crea una esfera roja que rodea a ambos robot la cual se autodestruye después de un tiempo determinado.

Todos los robots van a una velocidad determinada que cambia cada vez que lo corres.