人工智慧導論

期中報告

B073021024 錢 承 B075040041 鄭煥榮

一、摘要

二、前言簡介

三、相關研究

Collins, R. J. 在 Studies in artificial evolution. Computer science

四、程式設計方式

首先,我們的程式中使用許多的旗標,用來儲存空間和螞蟻當前的狀態,其中包含 FPS(控制程式執行速度)、TIME(控制螞蟻的生存時間)、CONFORM_HOME(判斷螞蟻是否抵達家)、

DETECT_FOOD(偵測螞蟻附近是 否有食物)、FOOD_ADD(控制食物 更新的速度)、FOOD_TAKED(紀 錄已經取得食物的螞蟻數量)、 FOOD_MAX(控制食物的最大數 量)、FOOD(地圖上記錄食物位置 的旗標)、

DETECT_PHEROMONE(偵測螞蟻附近是否有費洛蒙)、STEP(控制螞蟻每步行走距離)、ant_num(紀錄螞蟻數量)、ant_list(儲存每一隻螞蟻)、food_list(儲存每一個食物)。除了以上旗標,在每一隻螞蟻中,儲存了自身位置(self.x, self.y)、螞蟻圖檔(self.raw_image)、縮放大小

(self.image)、設定當前位置 (self.rect.topleft)、當前螞蟻存活時間(self.time)、螞蟻是否需要回家 (self.go_home)等資訊。

程式本體包含幾個重要的區塊,包含 init 函數、go_home 函數、check_food 函數、check_pheromone 函數、walk 函數和 main loop。

init 函數:

主要功能為初始化,將初始的 十隻螞蟻和一個食物放入空間中, 並且對螞蟻設定生存時間。

check food 函數:

主要功能為偵測周圍食物,若 螞蟻方圓 100 格內有出現食物,則 螞蟻將往食物方向移動。若成功取 得食物,螞蟻的 go_home 旗標會設 定為 True。

check_pheromone 函數:

主要功能為偵測周圍費洛蒙, 若螞蟻方圓 70 格內有出現費洛 蒙,則螞蟻將往費洛蒙方向移動。

go_home 函數:

若螞蟻的 go_home 旗標為 True,則螞蟻將會自動回家。

walk 函數:

當螞蟻周圍沒有食物也沒有費 洛蒙時,則此螞蟻將隨機探索空 間。

main loop:

此為無限迴圈,將重複執行上 述函數(除了 init 函數),藉此模擬 螞蟻的生存型態。

五、結論:

透過這次的期中研究,我們使 用程式實做出了人工生命,創造出 了具有溝通及覓食功能的螞蟻, 然在某些參數的設定上還不夠嚴 謹,但已成功模擬出螞蟻的覓食行 為,問題察可以了解到螞蟻們的 運作,同時經過期中研究,也更加 了解人工生命的設計過程。

六、参考文獻:

- [1]. Artificial Life. An Overview Edit by Christopher G. Langton.
- [2]. Studies in artificial evolution. Computer science doctoral dissertation, UCLA