

Juan José Vera Arango

Angel Augusto Agudelo

Tarea Blind Dog Inteligencia Artificial

Se desarrolló teniendo en cuenta y en base a un framework llamado aima, que se basa en el libro de Inteligencia Artificial de Norvig. Más concretamente la base principal es el trabajo sobre la aspiradora (Vacuum) de dicho framework. Tiene un problema, el cual es que no reconoce cuando tiene que comer y/o beber. Solo se mueve hacia una dirección sin importar que tiene para hacer en la posición que este.

Para ejecutar toca descargar la librería de aima, la cual se puede descargar del repositorio de Github y agregarlo como librería al proyecto.

<https://github.com/aimacode/aima-java>