



UFMA - Universidade Federal do Maranhão

Curso: Ciência da Computação

Disciplina: Inteligência Artificial

Prof: Tiago Bonini Borchatt

Aluno: Ítalo Tiago Gomes Souza e Lucas Cunha de Carvalho

Data: 18.11.2021

Relatório da Atividade Prática I - Robôs coletores de lixo

O setup utilizado para executar os testes foi um PC com 8gb de RAM, com processador Intel Core i5 8th gen, no sistema operacional Windows 10.

O agente baseado em objetivos foi programado de forma a moldar o comportamento do robô coletor para o mesmo coletar o lixo e levá-lo de forma eficiente à lixeira mais próxima.

O agente baseado em utilidade, herda muito do comportamento do agente baseado em objetivos, entretanto, o mesmo foca em lixos recicláveis, caso se encontre no dilema entre lixos normais (1) ou recicláveis (2).

Os dois agentes se locomovem pelo ambiente de forma aleatória caso não existam lixos em suas 4 posições adjacentes.

Agente Reativo Simples	Agente baseado em Modelo	Agente baseado em Objetivos	Agente baseado em Utilidade
		~7s, 19.778 interações	~10s, 60.488 iterações

Obs: O agente reativo simples está com alguns problemas e se encontra incompleto, infelizmente.