

## Comportamiento deliberativo

Este comportamiento es sencillo, solo se encarga de buscar un camino (usando el algoritmo de búsqueda elegido) a la meta si no hay un plan ya establecido. Si ya ha encontrado plan, solo se encarga de recorrer la lista con la secuencia de acciones, realizando cada una de ellas para llegar al objetivo.

## Comportamiento reactivo/deliberativo

Si se escoge el comportamiento del reto 2, el agente comienza en un punto del mapa que no conoce. Solo sabe sus coordenadas en el mapa cuando llega a un punto de referencia. Para encontrar este punto, el agente empieza a andar hacia el norte hasta que encuentra un precipicio o algún obstáculo, en este momento hace un “giro en U” y así sigue hasta que vea un punto de referencia por el sensor (si no está en frente va hacia él directamente si no se encuentra con ningún obstáculo). Si se encuentra con un aldeano en frente (en el `sensores.superficie[2]`) se queda parado hasta que se va. Mientras no lo ha encontrado va guardando todo los pasos que hace y los valores que tiene el sensor en cada paso que realiza. Una vez ha encontrado el punto de referencia coge las coordenadas en las que se encuentra y empieza a deshacer los movimientos que hizo antes de encontrarlo para cargar la parte del mapa que exploró. Después de esto hace la búsqueda del camino hacia la meta usando el algoritmo de coste uniforme. Las casillas que no conoce el agente tienen coste de 3, además mientras se va moviendo, va explorando también el mapa que no conoce. Si yendo hacia esta meta se encuentra con algo que no puede atravesar recalcula el plan pasando por otro sitio y si además se encuentra con algún aldeano, se queda parado también.