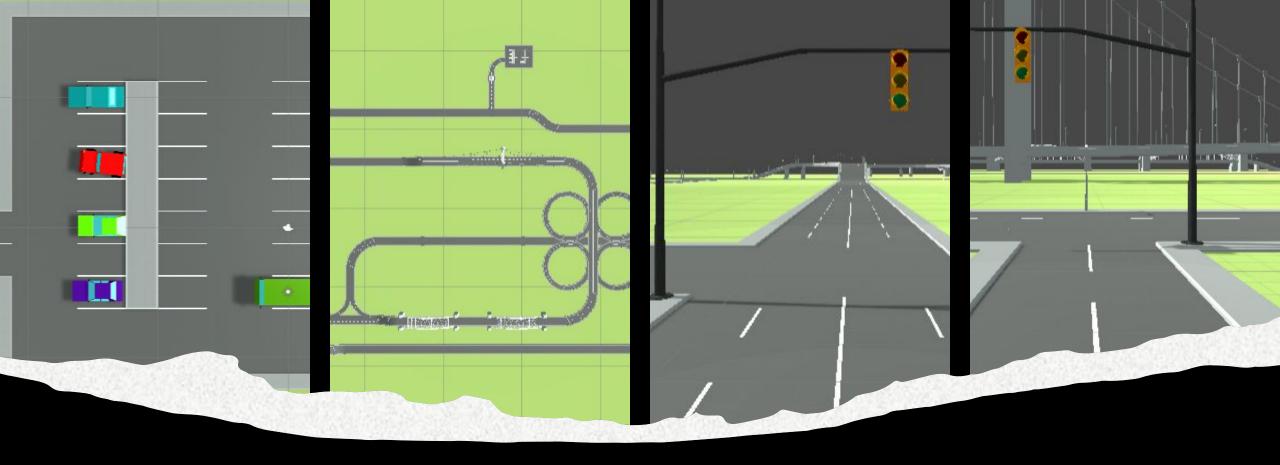
# M6. Revisión de avance 2

26 de noviembre del 2021

Integrantes:Diego Rodriguez, Manuel Hernandez y Santiago Orozco Quintero

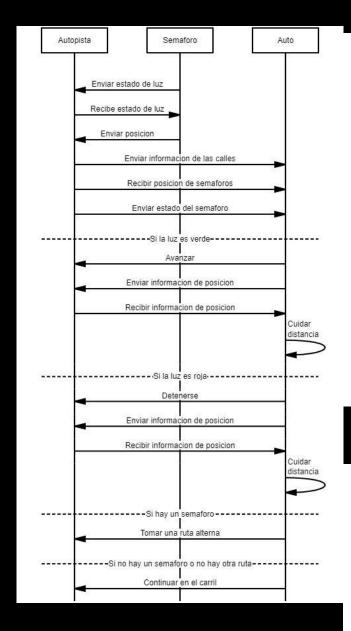




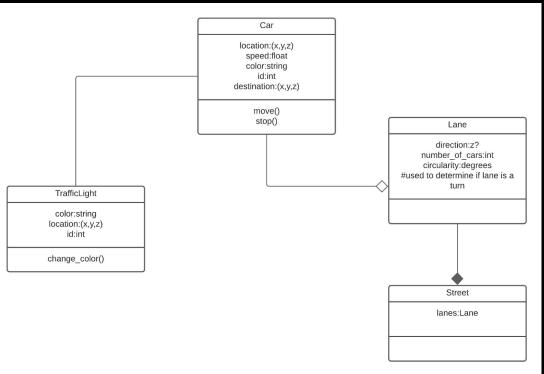
 Se creo el mapa con los aditamentos necesarios para la simulación (semáforos, autos, intersecciones), decidimos implementar un modelo algo grande que cubra todas las bases, en caso de ser necesario este modelo puede simplificarse sin mayor problema

## Modelos 3d

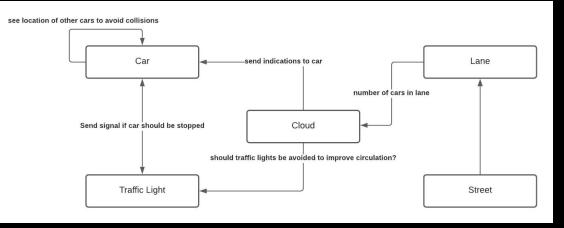
# Diagramas



#### Diagrama de clases



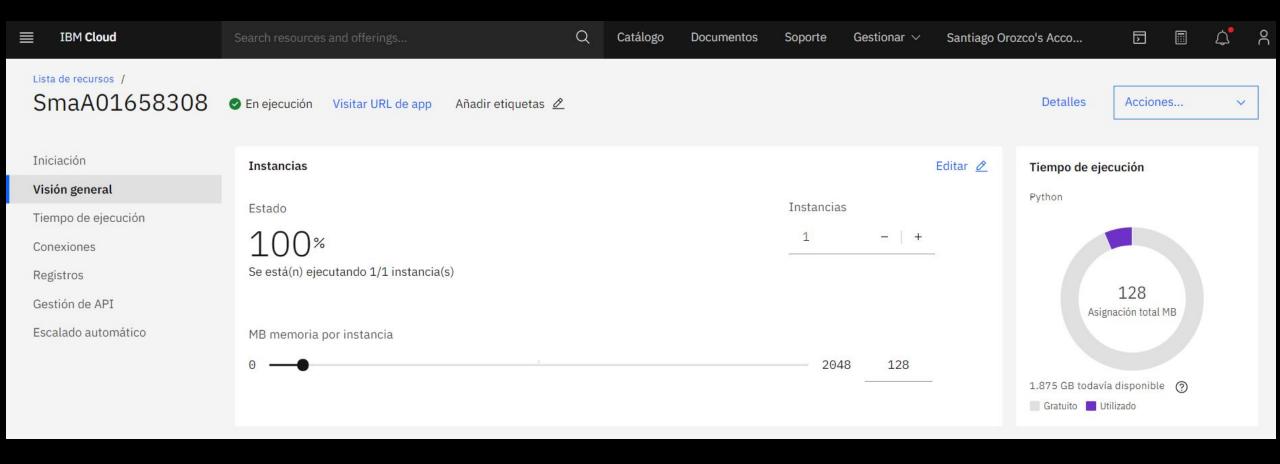
#### Diagrama de protocolos de interacción



# Avance del código

```
simulation.py ×
                                                                                                                      road.py X
                                                                                               from scipy spatial import distance
     from copy import deepcopy
                                                                                               from collections import deque
     from mesa import Model
                                                                                               from mesa import Agent
     from mesa.space import MultiGrid
     from mesa.time import RandomActivation
                                                                                               class Road(Agent):
 8 from mesa.datacollection import DataCollector
     import math
                                                                                                   A road agent.
     import random
                                                                                                   def __init__(self, unique_id, start, end, model):
12 > class Simulation(Model): ...
                                                                                          10
                                                                                                       self.unique id = unique id
                                                                                                       self.start = start
                                                                                                       self.end = end
104 > sim = Simulation(...
                                                                                                       self.model = model
                                                                                                       self.vehicles = deque()
115 > sim.generate_model(...
                                                                                                       self.init properties()
     for i in range(10):
                                                                                                   def init properties(self):
         sim.step()
                                                                                                       self.length = distance.euclidean(self.start, self.end)
         print(sim.vehicle path())
                                                                                                       self.angle_sin = (self.end[1] - self.start[1]) / self.
                                                                                                       self.angle cos = (self.end[0] - self.start[0]) / self.
                                                                                                       length
                                                                                                       self.has_traffic_signal = False
```

### Servidor IBM



# Plan de trabajo y aprendizaje adquirido

 Esta semana nos encontramos ciertamente atareados por lo que solo tuvimos la oportunidad de decidirnos sobre los modelos 3d a utilizar y hacer un par de avances en el código



