

Revisión 2 - Modelación agentes

Equipo 7

Eduardo Alfredo Ramírez Muñoz A01754917 Gerardo Ríos Mejía A01753830 Pablo David Torres Granados A01753412

Grupo 401

Modelación de sistemas multiagentes con gráficas computacionales (Gpo 301)

Jorge Adolfo Ramírez Uresti Sergio Ruiz Loza

Campus Estado de México

14 de noviembre, 2023

Índice

Índice	1
Sistema multiagente para simular una intersección controlada por señale inteligentes:	
Agentes involucrados, tipo y forma de interacción entre ellos	3
Diagrama de clase de los agentes involucrados	3
Tipos de agentes	
PEAS	<u>5</u>
Diagrama de protocolos de interacción	7
Diagrama organización SMA	g
Descripción del medio ambiente (environment)	10

Sistema multiagente para simular una intersección controlada por señales de semáforos inteligentes:

-	7	Peatón cerca (1 metro)	\rightarrow	Luz roja
	6	Peatón acercándose (4 - 2 metros)		Luz amarilla
	5	Dos vehículos acercándose	1	Luz roja al más lejano
	4	Vehículo cerca (5 - 2 metros)	1	Luz verde
	3	Vehículo acercándose (15 - 10 metros)	\rightarrow	Calcular distancia
+₹	2	Vehículo lejano (25 metros)	\rightarrow	Luz amarilla
۱,	1	Sin vehículo	\rightarrow	Luz roja

Agentes involucrados, tipo y forma de interacción entre ellos.

Diagrama de clase de los agentes involucrados

Gr	rupo: Humano
R	ol: Peaton
E١	ventos:
Cr	ruce detectado
Se	emáforo verde detectado
Se	emáforo rojo detectado
E١	ventos - acción:
Cr	ruce -> Pasar
Se	emáforo verde -> Esperar
Se	emáforo rojo -> Pasar

	Persona Enferma
Grupo	Humano
Rol: Pa	aciente
Evento	os:
Cruce	detectado
Semáf	oro verde detectado
Semáf	oro rojo detectado
Enfern	nedad avanzada
Cruce	-> Pasar
Semáf	oro verde -> Esperar
Semáf	oro rojo -> Pasar
Enfern	nedad avanzada - > Desmayar

Coche	
Grupo: Vehiculo	
Rol: Transporte personal	
Eventos:	
Persona detectada	
Eventos - acción:	
Persona -> Parar	

Autobus
Grupo: Vehiculo
Rol: Transporte publico
Eventos:
Parada detectada
Persona detectada
Eventos - acción:
Persona -> Parar
Parada -> Parar y subir gente

Grupo: Vehiculo
Rol: Salvavidas
Eventos:
Llamada de emergencia
Enfermo detectado
Persona detectada
Eventos - acción:
Llamada de emergencia -> Ir a la ubicación
Enfermo -> Subir a la ambulancia
Persona -> Parar

Tipos de agentes

Agentes reactivos con arquitectura de agentes de simples reflejos:

- Persona
- Persona Enferma
- Coche
- Autobus
- Ambulancia

Todos los agentes son "Agentes reactivos", ya que es prioridad es que puedan reaccionar en la menor cantidad de tiempo y utilizando el menor espació en el procesador posible. Esto último porque el número de agentes que se planea colocar simultáneamente llegará a los cientos. Cabe mencionar que además, se pueden considerar de este tipo por no poseer una memoria establecida, ahí es donde entra la arquitectura de agentes de simples reflejos, ya que para la toma de decisiones los agentes se basaran en únicamente en lo que puedan detectar a través de sus sensores en un cierto momento.

PEAS

Persona

Performance:

Es capaz de andar por un camino preestablecido por la acera, pasar por cruces peatonales, esperar a que los semáforos se pongan en rojos para cruzar

Environment:

Una ciudad que es accessible, determinista, tiene episodios, es dinámica y continua

Actuators

Envía mensajes a los vehículos, cuando cruza la calle y al autobús cuando este llega a la parada para que lo espere hasta que suba

Sensors

Siente si el camino por donde va es el correcto

Persona Enferma

Performance:

Es capaz de andar por un camino preestablecido y al recibir una señal cae al suelo y deja de moverse

Environment

Una ciudad que es accessible, determinista, tiene episodios, es dinámica y continua

Actuators

Envía mensajes a los vehículos, cuando cruza la calle y envía un mensaje largo que llega hasta el hospital sin importar donde esté

Sensors

Siente si el camino por donde va es el correcto y qué tan avanzada está su enfermedad

Coche

Performance:

Es capaz de conducir por las calles de la ciudad, evitar chocar con cualquier otro vehículo o persona (o edificio), esperar a que los semáforos se pongan en verde y buscar la forma mas rapida de llegar a su destino

Environment

Una ciudad que es accessible, determinista, tiene episodios, es dinámica y continua

Actuators

Envía mensajes a otros vehículos cuando cruza semáforos o intersecciones

Sensors

Lee los mensajes enviados tanto por vehículos como por personas, para detenerse cuando estos estén enfrente de él. También lee los mensajes de la ambulancia para dejarla pasar

Autobus

Performance:

Es capaz de lo mismo que el coche, exceptuando que su destino no es final sino que, son varias paradas de autobús, donde se detendrá brevemente y subirá cierto número de personas antes de partir a la siguiente parada.

Environment

Una ciudad que es accessible, determinista, tiene episodios, es dinámica y continua

Actuators

Los mismos que el coche, además de avisar a las personas que están esperando en la parada cuando ya esté muy cerca

Sensors

Igualmente los mismos que el coche, y recibe mensajes específicos de las personas que están esperando en la parada, para calcular cuanto tiempo mas quedarse

Ambulancia

• Performance:

Al igual que el Autobús, es capaz de lo mismo que el coche, con las diferencias de que podrá detectar enfermos caídos, viajar hasta su locación y transportarlos hasta el hospital

Environment

Una ciudad que es accessible, determinista, tiene episodios, es dinámica y continua

Actuators

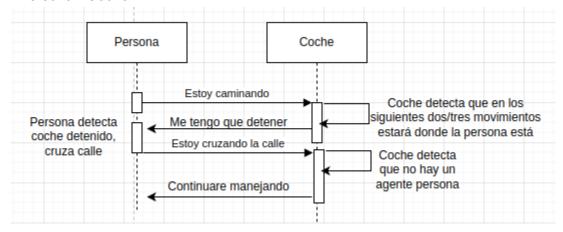
Basados en los de el coche, pero con una prioridad mayor para que la dejen pasar antes

Sensors

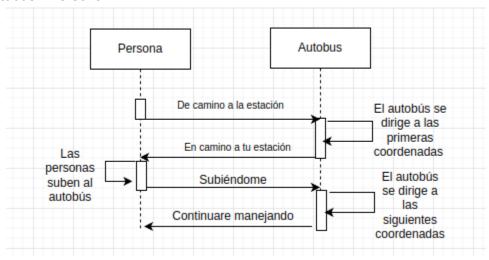
Puede leer los mensajes de los demás vehículos y personas y en especial de las personas enfermas ya caídas

Diagrama de protocolos de interacción

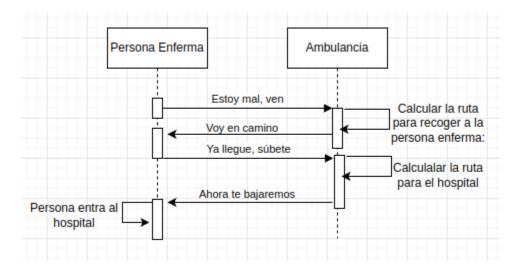
• Persona - Coche



Autobús - Persona



• Persona enferma - ambulancia



• Coche - Ambulancia

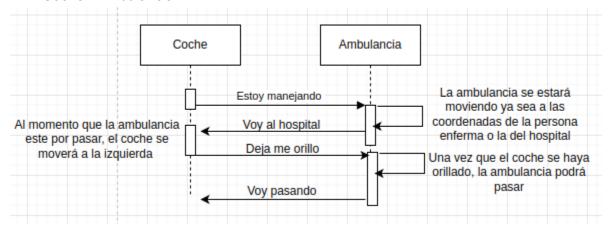
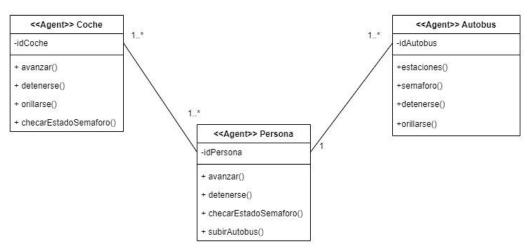


Diagrama organización SMA





Descripción del medio ambiente (environment).

Accesible

Para los agentes vehículos y personas, en un radio dentro de 15-20 metros tendrán un 100% de acceso a la información para poder actuar y saltar al siguiente estado. Todo lo que esté fuera de ese rango, el agente ya no puede tener acceso.

El agente ambulancia es el único agente que tiene acceso a toda la ciudad ya que necesita saber dónde están las personas enfermas y conocer la ruta para llegar a la persona.

Por otro lado, el autobús tiene acceso a un 50% de la ciudad, que conforma la ruta ya predefinida que debe seguir y las paradas donde tiene que recoger a las personas.

Determinista

El agente vehículo, es 80% determinista porque al visualizar su dirección se intuye a donde se va a dirigir pero son 20% no deterministas porque no se puede predecir si darán vuelta o bien, su destino. Lo mismo aplica para el agente persona.

Por otro lado, el agente ambulancia es 90% determinista ya que al una persona estar enferma, estamos seguros que la ambulancia irá a esa posición. Pero es un 10% no determinista porque no se sabe con certeza la ruta que la ambulancia tomará.

El agente autobús es 100% determinista ya que tiene una ruta predefinida.

Episodio

Dentro del ambiente existirán dos episodios, donde uno de ellos es el día y el otro la noche.

Dinámico

El ambiente es totalmente dinámico ya que siempre se encuentra en constante movimiento.

Continuo

El ambiente es continuo porque no tiene un final, este solamente se detiene si alguien lo realiza manualmente.

El ambiente estará planteado en una ciudad con diversos edificios, cada conjunto de edificios tendrá una función según sea el caso por ejemplo, existirán edificios que funcionen como estacionamientos, otros como hospitales, unos otros funcionarán como departamentos y otros simplemente desempeñarán un papel decorativo, añadiendo

estética al paisaje urbano.

Para permitir la navegación dentro del ambiente para poder llegar de un edificio A a uno edificio B se implementarán calles que conectarán los diferentes sectores de la ciudad. Estas vías estarán equipadas con semáforos que seguirán una lógica programada, para así brindar un mejor flujo vehicular dentro del ambiente.