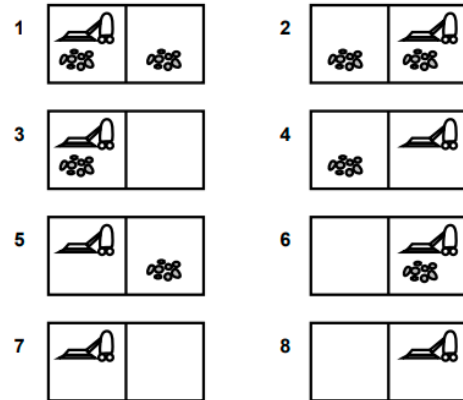


vacuum-cleaner world

Single-state

Start in: 5

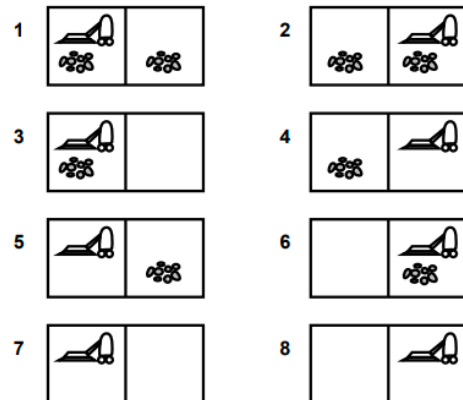
Solution:



Single-state

Start in: 5

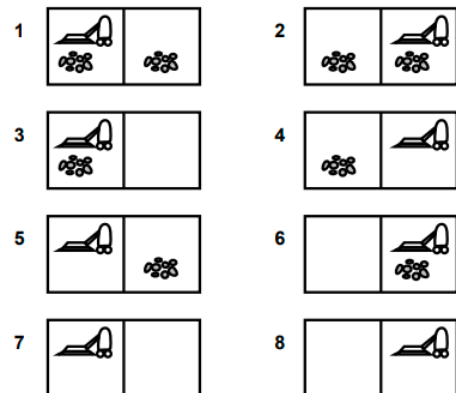
Solution: *[right, suck]*



Single-state

Start in: 5

Solution: *[right, suck]*



Multiple-state

Start in: {1,2,3,4,5,6,7,8}

Solution:

Single-state

Start in: 5

Solution: [right, suck]

Multiple-state

Start in: {1,2,3,4,5,6,7,8}

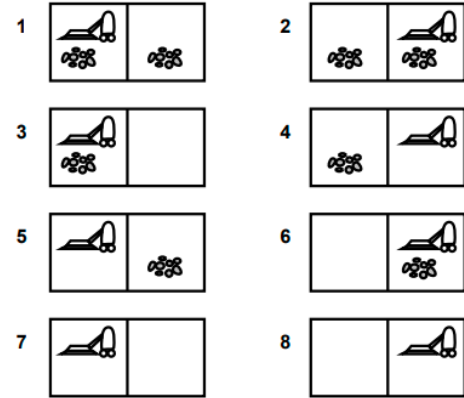
Solution: [right, suck, left, suck]

right → {2,4,6,8}

suck → {4,8}

left → {3,7}

suck → {7}



Taller

Desarrollar un programa simple de agente reflejo en Python para el mundo de vacuum cleaner simple. El programa definirá los estados, las acciones el modelo de transición y el costo. Para cada posible estado inicial, el programa regresa una secuencia de acciones que lleva al estado objetivo y calcula el costo del camino. Generar dos casos de prueba.

El estado objetivo es tener los dos cuartos limpios.

Instrucciones

1. Ingrese la ubicación A ó B correspondientes a los dos cuartos adyacentes.
2. Ingrese el estado 0 ó 1, donde 0 significa limpio y 1 significa sucio.
3. El vacuum cleaner sensa el estado del otro cuarto antes de realizar una acción, también conocido como sensar el ambiente.