

```
In [1]: from agents import *
```

```
In [2]: class SondaMarciana(Agent):
        def absorveu(self, thing):
            print("Sonda : Absorveu uma bateria em {}".format(self.location))
        def registrou(self, thing):
            print("Sonda : Registrou um marciano em {}".format(self.location))
```

```
In [3]: Spirit = SondaMarciana()
```

Can't find a valid program for SondaMarciana, falling back to default.

```
In [4]: class Baterias(Thing):
        pass
        class Marciano(Thing):
            pass
```

```
In [51]: class Marte(Environment):
        def percept(self, agent):
            #retornar uma lista de coisas que estao na proximidade da sonda
            coisas = self.list_things_at(agent.location)
            return coisas
        def execute_action(self, agent, action):
            #altera o estado do ambiente baseado no que faz o agente"
            if action == "ir em frente":
                print('{} resolveu {} na posicao {}'.format( str(agent)[1:-1],action,
                    agent.vaiemfrente()))
            elif action == "absorver":
                items = self.list_things_at(agent.location, tclass= Baterias)
                if len(items)!=0:
                    if agent.absorveu(items[0]): # Sonta absorveu a bateria
                        print('{} resolveu {} na posicao {}'.format( str(agent)[1:-1]
                            self.delete_thing(items[0])# remove a bateria absorvida
            elif action == "registrar":
                items = self.list_things_at(agent.location, tclass= Marciano)
                if len(items)!=0:
                    if agent.registrou(items[0]): # Sonta registrou marciano
                        print('{} resolveu {} na posicao {}'.format( str(agent)[1:-1]
                            self.delete_thing(items[0])# ignora marciano registrado

        def is_done(self):
            no_edibles = not any( isinstance(thing, Baterias) or isinstance(thing, Ma
            dead_agents = not any( agent.is_alive() for agent in self.agents)
            return dead_agents or no_edibles
```

```
In [58]: class SondaMarciana(Agent):
        location = 1
        def vaiemfrente(self):
            self.location +=1

        def absorveu(self, thing):
            if isinstance(thing, Baterias):
                return True
            return False
        def registrou(self, thing):
```

```
    if isinstance(thing, Marciano):
        return True
    return False
```

```
In [59]: def program( percepts):
        for p in percepts:
            if isinstance(p, Baterias):
                return 'absorver'
            elif isinstance(p,Marciano):
                return 'registrar'
        return 'ir em frente'
```

```
In [60]: planicieMarciana = Marte()
```

```
In [61]: Spirit = SondaMarciana(program)
```

```
In [62]: bateria1 = Baterias()
bateria2 = Baterias()
marciano1 = Marciano()
marciano2 = Marciano()

planicieMarciana.add_thing(Spirit,1)
planicieMarciana.add_thing(bateria1,5)
planicieMarciana.add_thing(bateria2,9)
planicieMarciana.add_thing(marciano1,12)
planicieMarciana.add_thing(marciano2,14)
```

```
In [63]: planicieMarciana.run(20)
```

```
SondaMarciana resolveu ir em frente na posicao 1
SondaMarciana resolveu ir em frente na posicao 2
SondaMarciana resolveu ir em frente na posicao 3
SondaMarciana resolveu ir em frente na posicao 4
SondaMarciana resolveu absorver na posicao 5
SondaMarciana resolveu ir em frente na posicao 5
SondaMarciana resolveu ir em frente na posicao 6
SondaMarciana resolveu ir em frente na posicao 7
SondaMarciana resolveu ir em frente na posicao 8
SondaMarciana resolveu absorver na posicao 9
SondaMarciana resolveu ir em frente na posicao 9
SondaMarciana resolveu ir em frente na posicao 10
SondaMarciana resolveu ir em frente na posicao 11
SondaMarciana resolveu registrar na posicao 12
SondaMarciana resolveu ir em frente na posicao 12
SondaMarciana resolveu ir em frente na posicao 13
SondaMarciana resolveu registrar na posicao 14
```

```
In [ ]:
```

```
In [ ]:
```