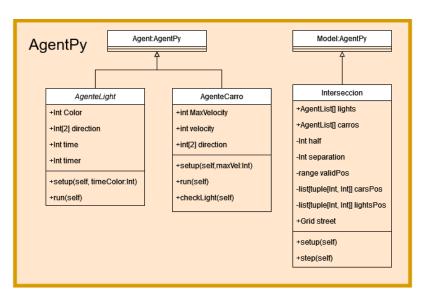


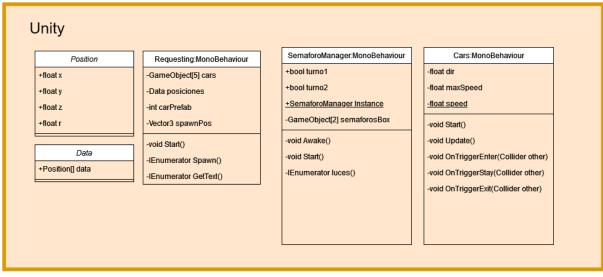
## **Actividad Integradora**

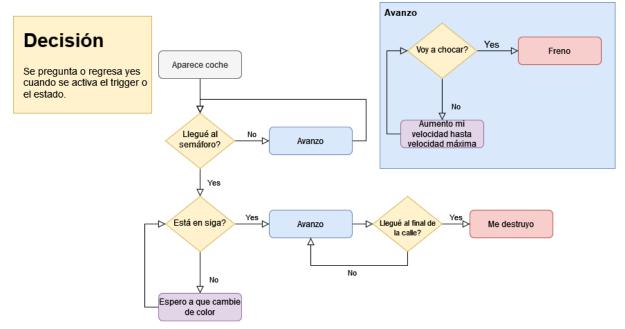
Modelación de sistemas multiagentes con gráficas computacionales (Gpo 2)

José Rodrigo Saucedo Cruz | A00571371

01 de Diciembre de 2021







Esa es la lógica explicada de forma sencilla que se usó en el código para esta actividad, y también están detallados los diagramas de clase usados. Se tuvieron que usar 2 agentes, los coches que son los que se están moviendo o interactuando con el ambiente, pero también se tuvieron a los semáforos, los cuales dictaban a los coches la forma de interactuar con el ambiente; esto porque el semáforo decide quien puede pasar y quien no, ocasionando que unos coches se puedan mover libremente un tiempo y los otros de forma limitada (Porque solo se pueden mover hasta que lleguen a la parte del semáforo).

El semáforo está programado con una corrutina para que cada X cantidad de segundos cambie de estado, los coches van a avanzar hasta que algún trigger se active, cuando esto pasa revisa qué tipo de trigger es, si es un coche se frena (Hay espacio de sobra en los box colliders para que se activen, pero en la animación parezca que no chocaron), sí es una caja de muerte el objeto se destruye para liberar recursos, por último está cuando es un semáforo, aquí lo que se hace es que según su dirección checa el estado del semáforo y si está en verde avanza sin problemas, si no, se espera parado hasta que se ponga en verde.