

EXEMPLO: AGENTE DE RECOLHA DE ALVOS

Mecanismo deliberativo

- **Deliberar**

- **Gerar objectivos:** estados que devem ser atingidos para cumprir a finalidade do sistema

← Informação necessária (*Modelo do Mundo*)

- Estado do agente
 - Posição: (x, y)
- Estados válidos
 - Correspondem a posições sem obstáculos
- Elemento existente na posição associada a um determinado estado
- Distância entre um estado e o estado actual do agente

Mecanismo de planeamento ← Informação necessária (*Planeador*)

- **Planear**

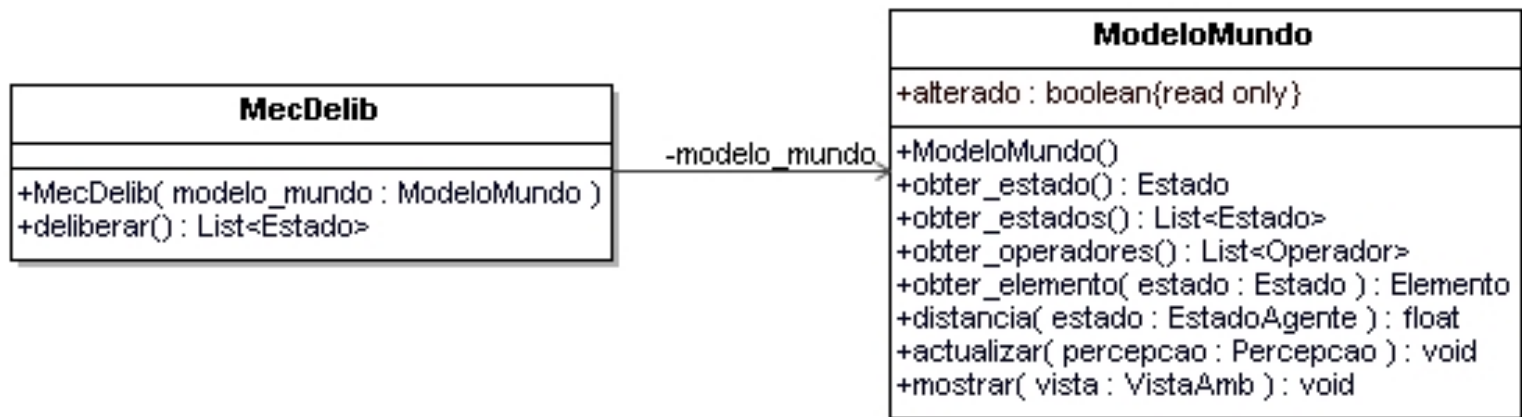
- **Gerar plano de acção:** sequência de passos de acção a realizar para atingir um determinado objectivo

- Estado do agente
 - Posição: (x, y)
- Estados válidos
 - Correspondem a posições sem obstáculos
- Operadores
 - Representam as acções que o agente tem capacidade de realizar

EXEMPLO: AGENTE DE RECOLHA DE ALVOS

Concretização:

Mecanismo deliberativo e modelo do mundo



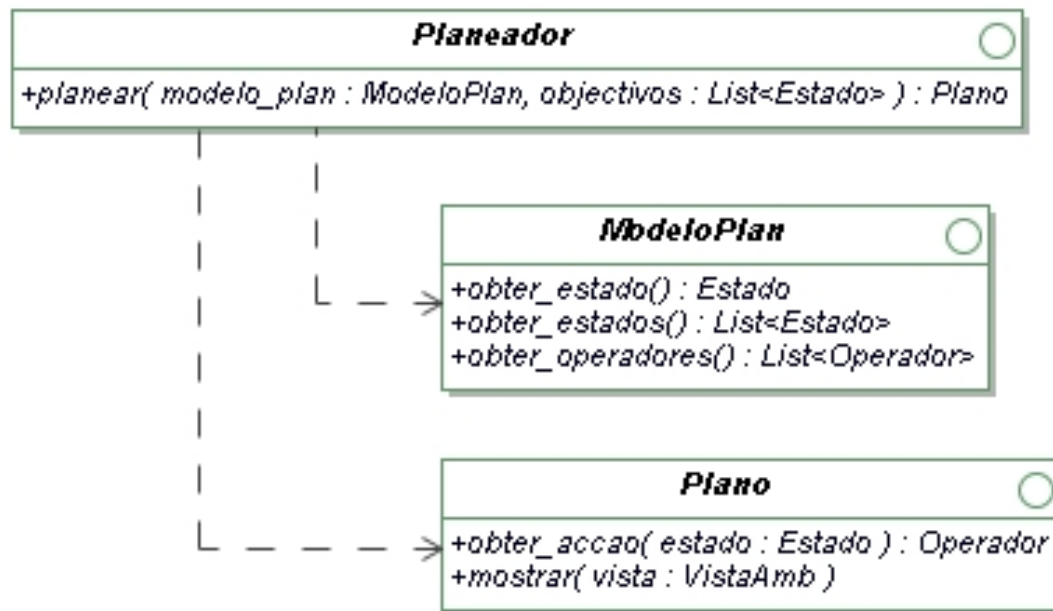
O mecanismo deliberativo necessita de conhecer um modelo do mundo para **deliberar**, ou seja, produzir um conjunto de objectivos a concretizar (estados que devem ser atingidos para cumprir a finalidade do sistema)

Deve ser possível **actualizar** o modelo do mundo com base numa percepção resultante da observação do mundo

EXEMPLO: AGENTE DE RECOLHA DE ALVOS

Concretização:

Especificação de um planeador geral (sob a forma de uma *interface*), o qual pode ser implementado com base em diferentes tipos de mecanismos de raciocínio automático



Um plano mantém a informação dos passos do plano, permitindo **obter a acção** a realizar em cada estado do agente (representada por um **operador**)

EXEMPLO: AGENTE DE RECOLHA DE ALVOS

Concretização:

O modelo do mundo implementa a *interface* do modelo de planeamento de modo a poder ser utilizado no contexto de um planeador

