

Entrega práctica 1

- Ejercicio 1:

Fichero: *jasonAgent_ALLIEDact1.asl*

Este primer ejercicio nos pide implementar un agente que imprima por pantalla su posición, para ello lo he implementado dentro del plan `perform_look_action` de manera que cada vez que realice este plan, imprimirá en pantalla su posición. La implementación consiste en realizar una consulta a `my_position` y luego imprimir las coordenadas como se puede observar en el fichero adjunto.

- Ejercicio 2:

Fichero: *jasonAgent_ALLIEDact2.asl*

El segundo objetivo de la práctica consiste en implementar un agente que imprima por pantalla la lista de objetos que está viendo. Para cumplir este objetivo he recurrido a una técnica muy similar al primero. En el plan `perform_look_action` he realizado una consulta a la creencia `fovObjects` y la lista de objetos es imprimida por pantalla, como se puede observar en el fichero adjunto.

- Ejercicio 3:

Fichero: *jasonAgent_ALLIEDact3.asl*

El tercer objetivo consiste en implementar un agente que recorra las esquinas del mapa. Para ello he creado una creencia nueva llamada `movimiento(N)` la cual sirve para forzar una máquina de estados. Esta máquina funciona en el lanzamiento del plan `update_targets`, con contexto `movimiento(N)` dónde `N` es la esquina. De esta forma tengo 4 `update_targets` distintos con los contextos respectivos, de manera que cada plan se lanzará una vez llegado a la esquina correspondiente y se actualizará la creencia a `movimiento(N+1)` hasta llegar a la cuarta que volverá a la primera y se repetirá el ciclo. En el fichero adjunto se puede observar el código que implementa esta explicación.

- Ejercicio 4:

Fichero: *jasonAgent_ALLIEDact4.asl*

Finalmente, este cuarto y último objetivo requiere la implementación de un agente que localice un agente y lo vaya siguiendo. Para ello lo que hace mi código es comprobar que el elemento de la lista `fovObjects` sea un aliado teniendo un 100 en la 2ª posición, luego comprobar que su posición sea segura y en caso de serlo lanza una tarea de ir a esa posición.