**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.