Estrategia Cooperativa:

Para la solución del reto debemos tener en cuenta principalente que para simular lo más cercano a la realidad es que la generación de las cajas se realice de manera aleatoria, ejemplificando que nosotros no sabemos donde se generará una caja, posteriormente se crean los agentes de un tipo que nosotros hemos dicho, como robots estos se encargan para poder recorrer el tablero en busca de las cajas y de con ellas, una vez que las ha encontrado es decir que se encuentra colisionando con ella, debería tener la cacapidad de tomarla de su posición y de manera inteligente, poder cambiar la posición de la caja a donde se encuentra la repisa.

Caja

+ Posicion X: Float+ Posicion Y: Float+ Posicion Z: Float

Repisa

+ Posicion X: Float+ Posicion Y: Float+ Posicion Z: Float

Robot

+ Posicion X: Float+ Posicion Y: Float+ Posicion Z: Float

+ Moverse(Posicion Inical, distanica paso): Posicion Final

+Tomar_caja(Posición caja): True caja tomada

+ Ordenar_caja(posicionInicial, posicionRepisa): True caja ordenada

