

Instituto Tecnológico de Estudios Superiores de Monterrey Campus Estado de México

Revisión 2:

Modelación de agentes

Equipo 7:

Yael Octavio Perez Mendez	A01799842
José Eduardo Rosas Ponciano	A01784461
Emiliano Caballero Mendoza	A01749050
Manuel Olmos Antillón	A01750748

Unidad de formación:

Modelación de sistemas multiagentes con gráficas computacionales TC2008B.301

Profesores:

Jorge Adolfo Ramírez Uresti Sergio Ruiz Loza

Fecha:

12 de noviembre del 2024

Índice

1. Descripción del medio ambiente	3
2. Descripción PEAS justificada	
3. Diagramas de agentes	
4. Diagrama de organización del SMA	
5. Diagrama de interacción entre agentes	

1. Descripción del medio ambiente

Para este reto el ambiente en el cual se desarrollan los multiagentes incluye a los cruces peatonales, las calles, avenidas, el flujo de los vehículos, los peatones y el tráfico. Esta definición nos proporciona las condiciones de la simulación y los recursos que los agentes perciben. modifican e interactúan.

El ambiente se caracteriza por ser parcialmente inaccesible para los agentes, ya que, no conocen o tienen acceso completo a la información del entorno en todo momento. Un vehículo no necesariamente sabe la ubicación precisa de cada peatón o semáforo del tráfico. Un peatón no tiene conocimiento sobre cada carro en el cruce. Un semáforo vehicular solo tiene conocimiento de los carros en el cruce pero no de los que ya cruzaron y no se preocupa por saber de los peatones. Un semáforo peatonal no sabe acerca de los automóviles en el cruce y no conoce todos los semáforos fuera del crucero en el que se encuentra.

Este entorno es no determinístico, ya que, las acciones de cada agente no garantizan siempre un resultado determinista. El movimiento de los peatones, la sincronización de los semáforos y las reacciones de otros vehículos pueden generar cierta incertidumbre. La presencia de múltiples agentes con objetivos y comportamientos distintos sumado a la variabilidad del tráfico, pueden producir resultados inesperados y cambiantes en cada iteración de la simulación.

Este entorno es dinámico, ya que cambia independientemente de las acciones de un agente individual. Tanto vehículos como peatones y señales de tráfico evolucionan con el tiempo, y los agentes deben actualizar constantemente su percepción y adaptarse a las condiciones cambiantes del tráfico, la velocidad de los vehículos cercanos, y el comportamiento de otros peatones. Esto hace que el ambiente sea altamente reactivo y en constante transformación.

El entorno del tráfico es continuo, ya que los agentes se mueven en un espacio donde las posiciones y velocidades cambian de forma fluida, y el tiempo es medido continuamente.

2. Descripción PEAS justificada

AGENTE	Performance measure	Environment	Actuators	Sensors
Semáforo Vial	Permite controlar la congestión vehicular. Evita accidentes entre cruces. Mejora la fluidez del tráfico y seguridad vial	Calles, cruces vehiculares 90% Accesible, los sensores detectan el tránsito vehicular. 90% Determinist a, cambia verde a rojo mediante un temporizado r No episódico, tiene funciones independien tes. 80% Estático, el entorno suele ser estático. Discreto, cuenta con acciones finitas que son los estados verde, amarillo, rojo.	Luces de color (verde, amarillo, rojo)	Sensores de detección para el volumen de afluencia en la dirección del semáforo.
Semáforo peatonal	Permite cruce seguro de peatones. Garantiza la seguridad de los mismos.	Banquetas, cruces peatonales. • 80% Accesibles, detectan. peatones	Luces (verde y rojo) para indicar cuándo es seguro cruzar.	Sensor de paso peatonal y botón de acción con el peatón.

				 -
	Tiene una coordinación con el semáforo vial.	 90% Determinist a, detección de peatones y uso de temporizado r. No episódico, tiene funciones independien tes. 80% Estático, el entorno suele ser estático. Discreto, cuenta con acciones finitas que son los estados verde y rojo. 		
Vehículos	Trasladarse a un punto específico. Minimizar el tiempo del viaje. Evitar colisiones garantizando la seguridad vial.	Calles, avenidas • 60% Accesibles cuentan con sensores que proporciona n información del medio ambiente, • 70% No determinista ya que está afectado por decisiones del conductor o del tráfico, • No episódico, cada decisión es independien	Chasis, motor, dirección, llantas, luces de señalización.	Visión al observar el semáforo vial.

		te, 70% dinámico ya que cambia de acuerdo al tráfico. 100% Dinámico, hay cambios en el entorno Continuo, como lo puede ser las velocidades y posiciones.		
Peatones	Trasladarse a un destino. Minimizar el tiempo de cruce. Cruzar de manera segura. Evitar inferencias con el tráfico vehicular.	Banquetas, calles, cruces peatonales • 50% Accesible, ya que es cuestión de la persona, • 80% No determinista por acciones que se toman por sí mismo o por otros peatones • Episodico, actúan a situaciones específicas • 95% Dinámico,ex isten cambios del medio ambiente que afectan la movilidad • Continuos, movimiento s continuos y adaptables	Movimiento para caminar o detenerse. Interacción con el botón	Visión al observar el semáforo peatonal.

3. Diagramas de agentes

Semáforo vehicular

Grupo: Semáforos

Rol: Gestión de tráfico vehicular

Servicio:

Gestión de tráfico vehicular

Protocolo: Tiempo en verde

Evento:

Congestión de tráfico

Metas:

Gestionar el tráfico vehicular

Planes: No hay planes

Acciones: Gestionar el tráfico

vehicular

Conocimiento:

Autos en el mundo y otros semáforos en el crucero

Peatones

Grupo: Peatones

Rol: Transito de calles y cruces

Servicio:

Transito de calles y cruces

Protocolo:

Seguimiento de semáforo peatonal

Evento:

Semáforo peatonal en siga

Metas:

Transito de calles y cruces

Planes: No hay planes

Acciones: Transitar calles y cruces

Conocimiento:

Semáforos peatonales

Semáforo peatonal

Grupo: Semáforos

Rol: Gestión de peatones

Servicio:

Gestión de cruce peatonal

Protocolo: Tiempo en siga

Evento:

Semáforo vehicular en rojo

Metas

Gestionar el cruce peatonal

Planes: No hay planes

Acciones: Gestionar peatones

Conocimiento:

Peatones en el tráfico y semáforos

en el crucero

Vehículos

Grupo: Vehículos

Rol: Transito de calles y avenidas

Servicio:

Transitar calles y avenidas

Protocolo:

Seguimiento de semáforo vehicular

Evento:

Semáforo vehicular en verde

Metas:

Transitar calles y avenidas

Planes: No hay planes

Acciones: Transitar calles y

avenidas

Conocimiento:

Semáforos vehiculares

Figura 1. Diagramas de agentes

4. Diagrama de organización del SMA

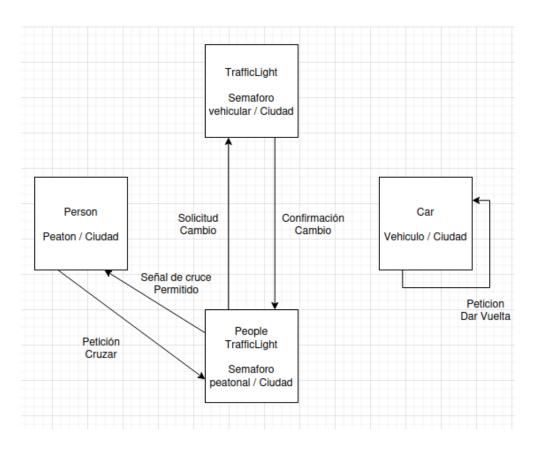


Figura 2. Diagrama de organización SMA

5. Diagrama de interacción entre agentes

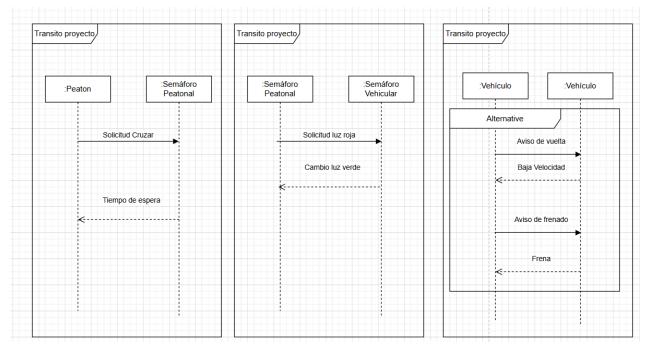


Figura 3. Diagrama de interacción entre agentes