



**Instituto Tecnológico y de Estudios Superiores de Monterrey,
Campus Estado de México**

Escuela de ingeniería y ciencias

**Modelación de sistemas multiagentes con gráficas
computacionales**

Actividad Integradora

Alumno:

Andrea Vianey Díaz Álvarez A01750147

Profesores:

Sergio Ruiz Loza

Jorge Adolfo Ramírez Uresti

Fecha: 23 de noviembre de 2021

MODELADO

AGENTES INVOLUCRADOS

1. Robot - agente reactivo
2. Caja

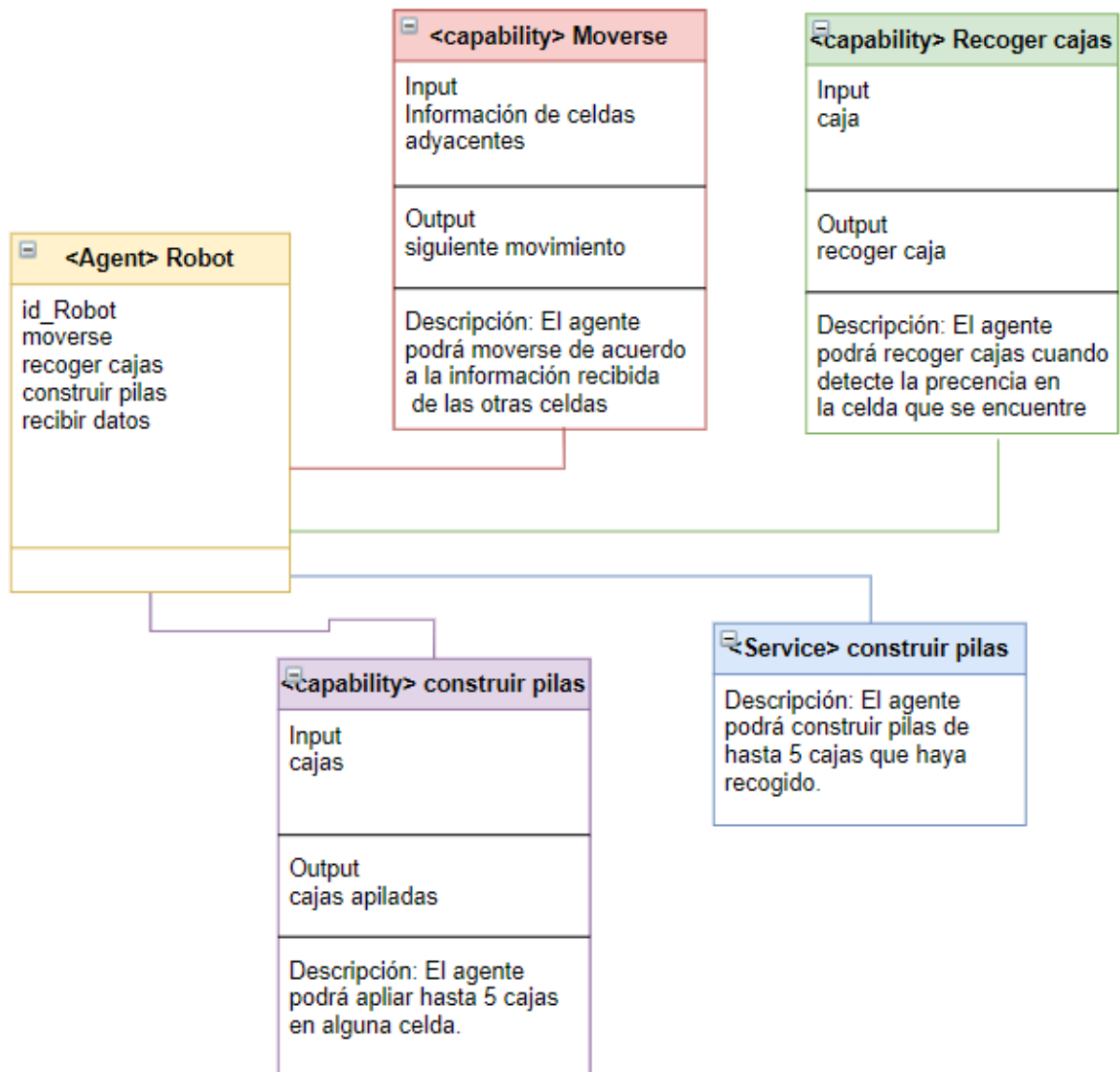
MEDIO AMBIENTE

- Elementos: Casillas, pilas de cajas, paredes.

El ambiente de los agentes será: Multiagente ya que cuenta con más de un agente en el ambiente. Observable ya que los robots están utilizando sus sensores para poder determinar su nueva ubicación y si recogen cajas para poder apilarlas. También el ambiente será dinámico ya que se estará preguntando constantemente, cuál es la siguiente acción. Será estocástico, ya que, el siguiente estado se determina por acciones predecibles y por elementos aleatorios. Discreto porque el ambiente está limitado a un número finito de estados, que será cuando todas las cajas están apiladas.

DIAGRAMA DE AGENTES

1.



2.

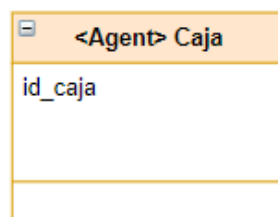


DIAGRAMA DE INTERACCIÓN ENTRE AGENTES

