

COMPONENTES DEL EQUIPO -> B1_06

- Dídimo Javier Negro Castellanos
- Óscar Jiménez Jiménez
- Jorge Alberto Gómez León

NOMBRE DEL REPOSITORIO -> B1_06

https://github.com/didimoi/B1_06

ESTRUCTURAS Y GRÁFICOS DE LOS ARTEFACTOS CREADOS

- **ArrayList<int[]> todas1** -> Una lista de vectores de enteros que contendrá todas las posibles distribuciones que puede realizar el tractor a las casillas vecinas, es decir, las posibilidades que tiene el tractor para mover la arena a las casillas vecinas. Ejemplo:

```
dist=[0, 0, 0, 3]
dist=[0, 0, 1, 2]
dist=[0, 2, 0, 1]
dist=[1, 1, 1, 0]
.
.
.
```

- **ArrayList<int[]> l** -> Lista de vectores de enteros que contiene los posibles movimientos, es decir, las posiciones (x, y) de los distintos vecinos con respecto a la casilla en la que se encuentra el tractor en su estado actual. Ejemplo:

```
mov=[2, 1]
mov=[1, 0]
mov=[0, 1]
.
.
.
```

- **int[][] terreno** -> Matriz de enteros que se asemeja al terreno en el que se encuentra el tractor. Los números en esta matriz terreno significan la cantidad de arena que hay en esa respectiva casilla. Ejemplo:

3	5	2
5	8	4
4	3	8

----- ACCIONES POSIBLES -----

Acciones [Movimiento=[1, 2], Distribucion=[0, 0, 0, 2]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[1, 2], Distribucion=[0, 0, 1, 1]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[1, 2], Distribucion=[0, 0, 2, 0]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[1, 2], Distribucion=[0, 1, 0, 1]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[1, 2], Distribucion=[0, 1, 1, 0]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[1, 2], Distribucion=[1, 0, 0, 1]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[1, 2], Distribucion=[1, 0, 1, 0]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[1, 2], Distribucion=[1, 1, 0, 0]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[3, 2], Distribucion=[0, 0, 0, 2]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[3, 2], Distribucion=[0, 0, 1, 1]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[3, 2], Distribucion=[0, 0, 2, 0]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[3, 2], Distribucion=[0, 1, 0, 1]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[3, 2], Distribucion=[0, 1, 1, 0]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[3, 2], Distribucion=[1, 0, 0, 1]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[3, 2], Distribucion=[1, 0, 1, 0]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[3, 2], Distribucion=[1, 1, 0, 0]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[2, 1], Distribucion=[0, 0, 0, 2]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[2, 1], Distribucion=[0, 0, 1, 1]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[2, 1], Distribucion=[0, 0, 2, 0]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[2, 1], Distribucion=[0, 1, 0, 1]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[2, 1], Distribucion=[0, 1, 1, 0]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[2, 1], Distribucion=[1, 0, 0, 1]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[2, 1], Distribucion=[1, 0, 1, 0]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[2, 1], Distribucion=[1, 1, 0, 0]], Coste: 1
Acciones [Movimiento=[2, 3], Distribucion=[0, 0, 0, 2]], Coste: 1

Acciones [Movimiento=[2, 3], Distribucion=[0, 0, 1, 1]], Coste: 1

Acciones [Movimiento=[2, 3], Distribucion=[0, 0, 2, 0]], Coste: 1

Acciones [Movimiento=[2, 3], Distribucion=[0, 1, 0, 1]], Coste: 1

Acciones [Movimiento=[2, 3], Distribucion=[0, 1, 1, 0]], Coste: 1

Acciones [Movimiento=[2, 3], Distribucion=[1, 0, 0, 1]], Coste: 1

Acciones [Movimiento=[2, 3], Distribucion=[1, 0, 1, 0]], Coste: 1

Acciones [Movimiento=[2, 3], Distribucion=[1, 1, 0, 0]], Coste: 1

TOTAL ACCIONES = 32