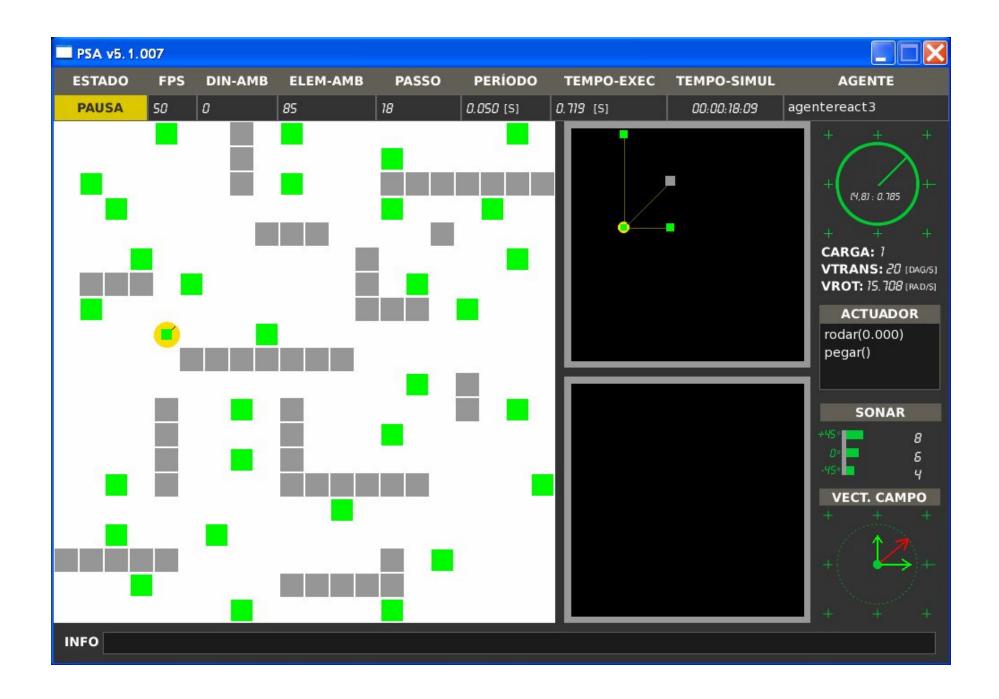
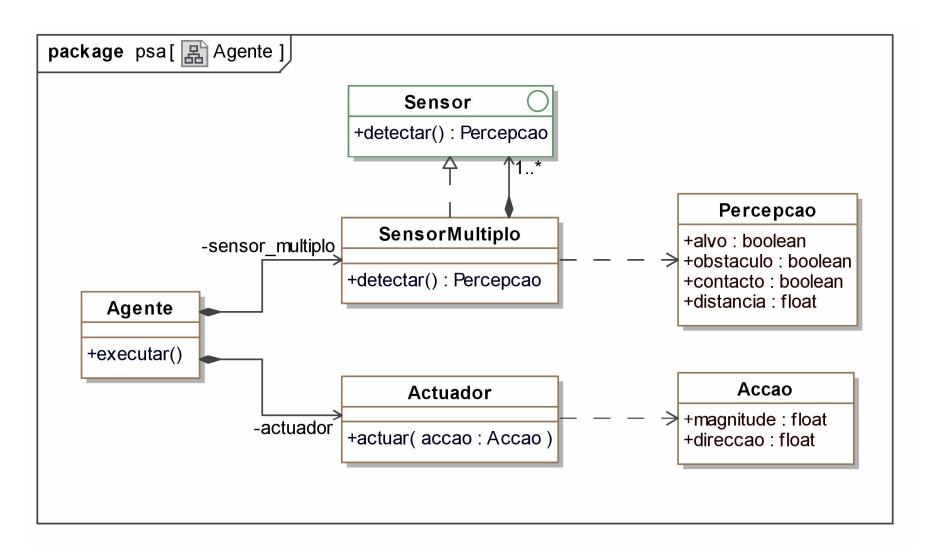
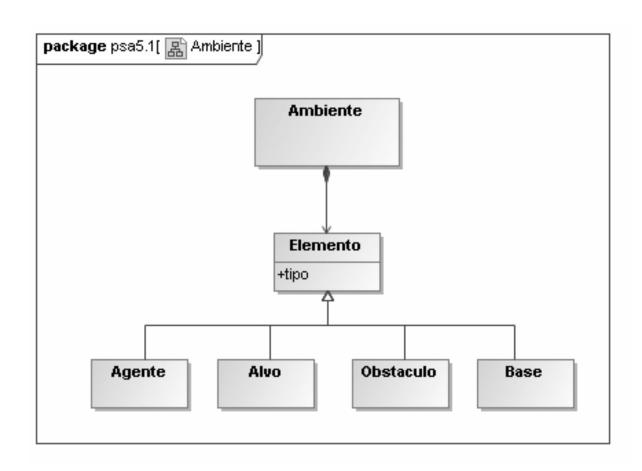
PLATAFORMA DE SIMULAÇÃO DE AGENTES

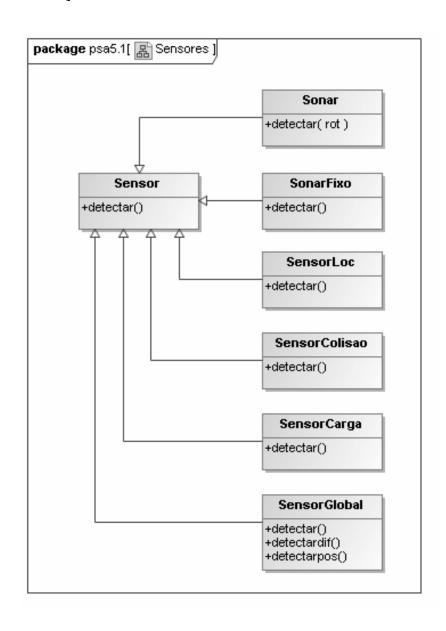
VERSÃO 5.1

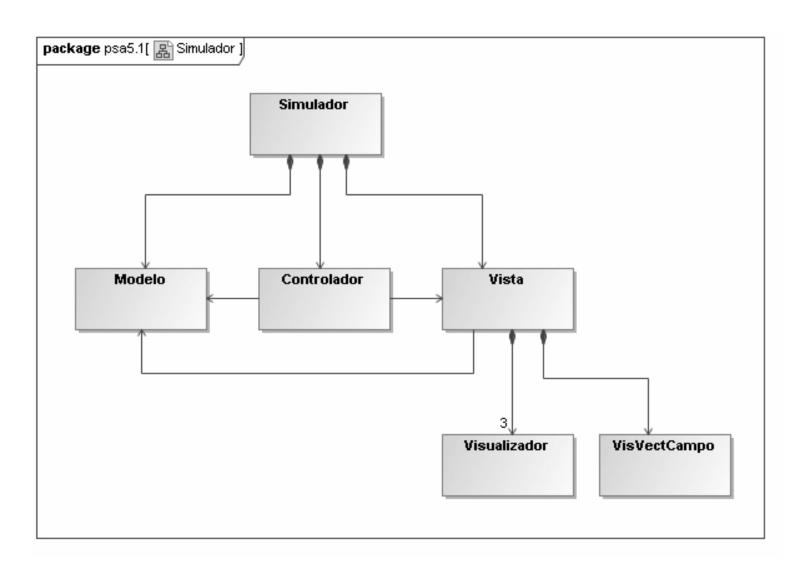
Luís Morgado 2012

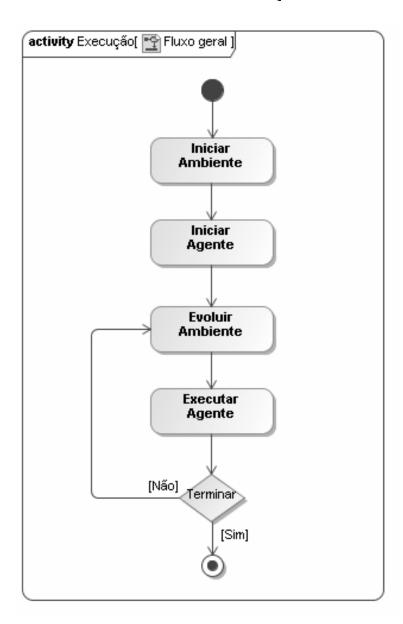












COMANDOS DISPONÍVEIS:

P - Pausa (Sim/Não)

E - Executar passo de simulação

C - Mostrar campo (Sim/Não)

V - Velocidade máxima (Sim/Não)

I - Iniciar simulação

T - Terminar

Table of Contents

Everything

Modules

psa

Everything

All Classes

All Functions

psa.executar

psa.info

psa.passo

psa.reiniciar

psa.tempoexec

psa.tempopasso

psa.temposimul

All Variables

Home Trees Indices Help

Package psa

Package psa

DOCUMENTAÇÃO

frames 10 frames

Plataforma de Simulação de Agentes

Author: Luís Morgado

Submodules

- psa.actuador: Actuador
- psa.agente: Agente
- psa.sensorcarga: Sensor de carga
- psa.sensorcolis: Sensor de colisão
- psa.sensorglobal: Sensor global
- psa.sensorloc: Sensor de localização
- psa.sonar: Sonar
- psa.util: Funções utilitárias
- psa.visualizador: Visualizador de ambiente
- psa.visvect: Visualizador de vectores de campo

Functions	
a a	executar(agente, defamb, pausa=False, perexec=0.05, dinamb=0, fps=50) Executar simulação
	reiniciar() Reiniciar evolução do ambiente
	passo() Obter passo de execução
±-	tempopasso() Obter duração do último passo de execução
5	tempoexec() Obter tempo decorrido desde o início do actual passo de execução
	temposimul () Obter tempo decorrido desde o início da simulação
	<u>info</u> (texto) Apresentar informação

Function Details

executar(agente, defamb, pausa=False, perexec=0.05, dinamb=0, fps=50)

Executar simulação

Parameters:

agente - agente a executar

