



22/03/2017

Jose Antonio Ruiz Millán



Practica 1

Inteligencia Artificial

Practica 1

Comportamiento:

El comportamiento de mi agente se rige por las siguientes reglas.

Cada vez que comienza la partida tanto si es por muerte como por comienzo de la partida, el agente girara 360° para guardar la información que tiene a su alrededor.

Una vez tengamos toda esa información el agente calcula la siguiente acción, teniendo en cuenta algunos parámetros como:

- Prioriza si tiene objeto delante antes de evaluar el terreno al que tiene que moverse.
- Si no hay objetos, comprueba que casilla es más conveniente para moverse, si la de la izquierda, la de la derecha o la de adelante. Una vez calculado, realiza el movimiento.
- Al empezar, no estamos situados, por lo tanto, el agente va a ir en busca de un punto 'K' para situarse.

El movimiento del agente se realiza mediante un mapa donde guardamos en cada posición el número de paso que llevamos en toda la búsqueda y por lo tanto nos vamos moviendo por la casilla que tenga el número más pequeño de las que tenemos a nuestro alrededor.

En mi caso, vamos a ir siempre con 3 objetos como máximo en la mochila y 1 en la mano para poder ir cambiando los objetos sin tirar ninguno.

Priorizamos del tal manera que cada vez que encontremos una llave unas zapatillas o un bikini siempre lo vamos a llevar (hasta morir) o en uso o en la mochila y nos lo equiparemos cuando sea necesario. Sin embargo, el hueso lo usaremos solo cuando lo cojamos y lo llevemos en la mano.

También he visto que muchas veces se quedaba haciendo un mismo rectángulo hasta llegar al centro, y puse una restricción de numero de giros hacia el mismo sentido seguidos para evitar esa situación.

Priorizamos también si pasamos por una puerta y tenemos llave y nunca hemos abierto esa puerta, para así asegurarnos que entramos ya que si no entrásemos, hasta la segunda vez que pasemos por la puerta no entraríamos.

Por último, antes de morir nuestro agente en la última vida, con la información de que dispone, rellena el resto del mapa haciendo una estimación dependiendo del terreno que rodea a esa posición sin explorar.