AGENTEOO1 — MUNDO WUMPUS

DISCIPLINA DE LÓGICA MATEMÁTICA
PROFESSOR: DR. RUBEN CARLO BENANTE
GRUPO 01 (COOKIE):

- * Matheus Vitor Fernandes Moreira, @matheusvfm
- * Mateus Nascimento E Silva, @MateusAKE
- * Vinícius Marzo De Araújo, @viniciusmarzo752
- * Leonardo Nadolny Magalhães, @leonmagalhaes
- * José Roberto Lopes Gentile Almeida, @joseph335
- * Gildo da Silva Souza Neto, @tremdo157
- * José Lucas Bessa De Oliveira, @JoseLucasBessa

INTRODUÇÃO

- O Mundo Wumpus:
 - Objetivo do jogo
 - Obstáculos e Eventos
 - Percepções e Ações
- Lista de Dinâmicos:
 - Fatos que podem ser modificados

```
/*Dinamicos*/
- dynamic([ouro/1, arrow/1, casa/1, direcao/1, objetivo/1, wumpus/1, casasvisitadas/1, giro/1]).
```

- O init_agent:
- Usado para adicionar e limpar memória;
 - Adicionar os dinâmicos.

```
%inicialização
init agent :-
    retractall(ouro()),
    assert (ouro(0)),
    retractall(arrow()),
    assert(arrow(1)),
    retractall(casa()),
    assert(casa([])),
    retractall(direcao()),
    assert(direcao([])),
    retractall(objetivo()),
    assert (objetivo (explorar)),
    retractall(wumpus()),
    assert(wumpus(vivo)),
    retractall(casasvisitadas()),
    assert(casasvisitadas([])),
    retractall(giro()),
    assert(giro(0)).
```

- O run_agent:
- O predicado que se comunica com o mundo Wumpus;
- Retorna uma ação a determinada percepção;
- Usado tambem para verificar outros predicados (debug);

```
$loop do agente
run agent (P, A) :-
   objetivo (Ob),
   write('Objetivo Atual: '),
   writeln(Ob),
   ouro(0),
   write('Ouro: '),
   writeln(0),
   write('Percepcao: '),
   writeln(P),
   percep(P, Px),
   write('Percebi: '),
   writeln(Px),
   localizacao(P),
   casa(Ca),
   write('Casa atual: '),
   writeln(Ca),
   direcao(Dir),
   write('Direcao: '),
   writeln(Dir),
   giro(Gi),
   write('Giro: '),
   writeln(Gi),
   adjacentes(Adj),
   write('Casas adjacentes: '),
   writeln(Adi),
   casasvisitadas(CV),
   write('Casas visitadas: '),
   writeln(CV),
    agente (P, A).
```

- Predicado "agente":
 - Dividido em duas partes;
- Define o que o agente deve fazer dependendo de cada percepção

```
%objetivos do agente
%1: se encontrar o ouro
agente([_,_,yes,_,_,_,], grab) :-
retract(ouro(A)),
Al is A + 1,
assert(ouro(Al)),
retract(objetivo(_)),
assert(objetivo(sair)).
%definicao de objetivo geral
agente(P, A) :-
objetivo(O),
percep(P, S),
acao(O, S, A).
```

OBJETIVOS DO AGENTE:

- Definem a próxima ação do agente
- Caso do wumpus morto
- Retorno de ações dependendo das percepções

PREDICADO "ACAO"

Relação com percep.

```
%lista de acoes que se relacioam com o predicato "percep"
acao(sair, qualquercoisa, A):-
   sai(A).
acao(explorar, nada, A):-
   frente(A).
acao(explorar, trombada, A):-
    trombei(A).
acao(explorar, fedor, A):-
   fedeu(A).
acao(explorar, vento, A):-
   ventou(A).
acao(explorar, ruido, A):-
   ruiu(A).
acao(explorar, trombada, A):-
   viraesquerda(A).
```

PREDICADO "TROMBEI"

- 1° condição: viraesquerda.
- 2° condição: frente.

```
%condições caso ocorra trombada no mapa
trombei(A):-
    giro(G),
    G < 2,
    G1 is G+1,
    retract(giro(_)),
    assert(giro(G1)),
    viraesquerda(A).

trombei(A):-
    giro(G),
    G =:= 2,
    retract(giro(_)),
    assert(giro(0)),
    frente(A).</pre>
```

PREDICADOS: "FEDEU, VENTOU E RUIU"

• Os 3 predicados vão operar de maneira semelhante

• se diferenciando apenas pela percepção a qual eles reagem

PREDICADO "FEDEU"

- %condições caso sinta o fedor do wumpus
- 343 fedeu(A):-
- 344 giro(G),
- 345 G<2,
- 346 G1 is G+1,
- 347 retract(giro(_)),
- 348 assert(giro(G1)),
- 349 viraesquerda(A).
- 350
- 351 fedeu(A):-
- 352 giro(G),
- <u>3</u>53 G=:=2,
- 354 retract(giro(_)),
- 355 assert(giro(0)),
- 356 frente(A).

 Ao sentir o fedor do wumpus em uma das casas o agente deverá girar para seguir em outra direção

PREDICADO "VENTOU"

- 359 %condições caso sinta a brisa do buraco
- 360 ventou(A):-
- 361 giro(G),
- 362 G<2,
- 363 G1 is G+1,
- 364 retract(giro(_)),
- 365 assert(giro(G1)),
- 366 viraesquerda(A).
- 367
- 368 ventou(A):-
- 369 giro(G),
- 370 G=:= 2,
- 371 retract(giro(_)),
- 372 assert(giro(0)),
- 373 frente(A).

 Ao sentir a brisa do buraco em uma das casas o agente deverá girar para seguir em outra direção

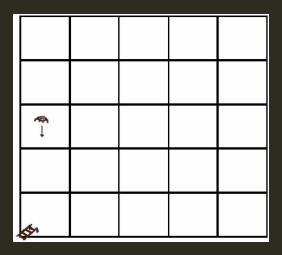
PREDICADO "RUIU"

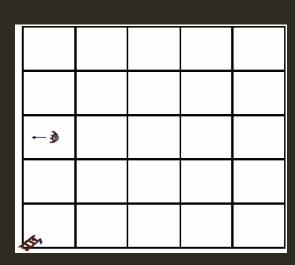
- %condições caso sinta as farfalhadas do morcego
- 378 ruiu(A):-
- 379 giro(G),
- 380 G<2,
- 381 G1 is G+1,
- 382 retract(giro(_)),
- 383 assert(giro(G1)),
- 384 viraesquerda(A).
- 385
- 386 ruiu(A):-
- 387 giro(G),
- 388 G=:= 2,
- 389 retract(giro(_)),
- 390 assert(giro(0)),
- 391 frente(A).

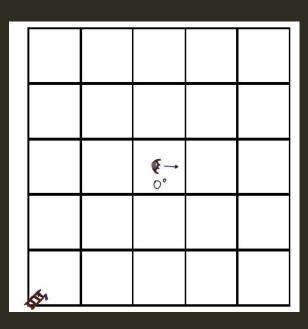
 Ao sentir a as farfalhadas dos morcegos em uma das casas o agente deverá girar para seguir em outra direção

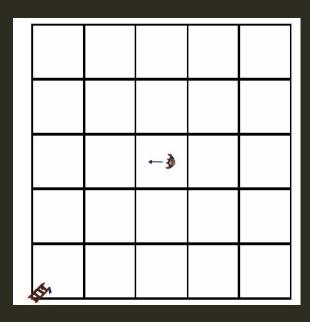
PREDICADO "SAI":

- Condições para o predicado sair do wumpus
- Muda a casa de saída para a inicial e retorna a ação climb

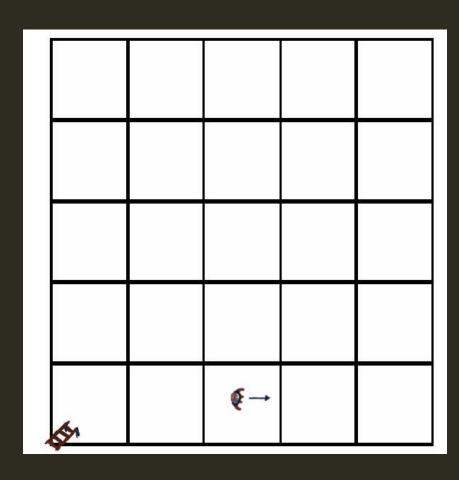








PREDICADO: FRENTE

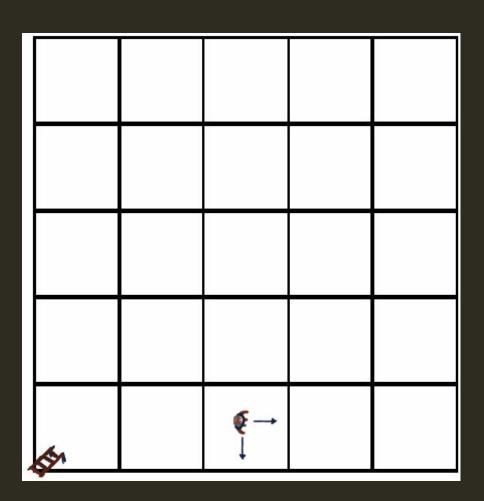


```
%caso o agente não tenha outra opcao, condições para andar pra frente
frente(goforward) :-
    direcao([0]),
    casa([X,Y]),
    casasvisitadas(CV),
    append(CV, [[X,Y]], L),
    retract(casasvisitadas(_)),
    Xf is X+1,
    retract(casa(_)),
    assert(casasvisitadas(L)),
    assert(casa([Xf, Y])).
```

PREDICADO "VIRAESQUERDA":

```
%caso caia na trombada, predicato para virar a esquerda
viraesquerda(turnleft):-
    direcao([270]),
    retract(direcao(_)),
    assert(direcao([0])).

viraesquerda(turnleft):-
    direcao([A]),
    A = > 270,
    Af is A+90,
    retract(direcao(_)),
    assert(direcao([Af])).
```



PREDICADO ADJACENTES:

```
asser c(utrecau(NOV)).
513
i14 localizacao([_,_,,_,,_]). %Caso nao seja a primeira casa ou nao pedir gps
315
116
517
       %lista as casas adjacentes ao agente
18 adjacentes([C,B,E,D]) :-
       casa(P),
519
       cima(P, C),
520
521
       baixo(P, B),
522
       esquerda(P, E),
523
       direita(P, D).
524
25 cima([X,Y], [X,Yf]) :-
526
       Yf is Y+1.
527
528 baixo([X,Y], [X,Yf]) :-
529
       Yf is Y-1.
530
31 esquerda([X,Y], [Xf, Y]) :-
       Xf is X-1.
533
34 direita([X,Y], [Xf, Y]) :-
535
       Xf is X+1.
336
337
338
```

Predicado Auxiliar que entrega uma lista de casas adjacentes

