

Aluno: Luan Carlos Klein

Questão 2

Environment - Classes Model e View

Agent - Classe agent

Sensors - Método *positionSenser*(classe *Problem*)

Actuators - Método *executeGo* (classe *Agent*)

State - Atributo *currentState* (classe *Agent*)

How the world evolves - Método *go* (classe *Model*)

What my actions do - Alteram o atributo *state*, o *allCost* (custo total), e o *counter* (classe *Agent*)

Goals - Atributo *goalState* (classe *Agent*)

What the world is like now - atributos *agentPos*, *goalPos* e *maze* (classe *Model*)

What it will be like if I do action A - Método *suc* (classe *Problem*)

What action I should do now - A ordem de ações é dado pelo plano (*plan[...]*).

Todos os movimentos possíveis são dados pelo método *possibleActions* (classe *Problem*)

Questão 3

3.1 -

Parcialmente observável;

Um só agente

Determinístico

Sequencial

Estático

Discreto

3.2 - Infinitos planos

3.3 - O tamanho de espaço são quantas formações são (cenários) são possíveis. Pode ser calculado nesse caso, bastando calcular quantas posições são possíveis para o agente. 9×9 (casas totais) - 28 (muros) = 53 Estados possíveis

3.4 - Deve conhecer as localizações dos muros, a posição do objetivo e a posição inicial.

3.5 - Não. Um agente pode ter algumas “leituras” erradas do mundo. Isso se deve ao fato de erros nos sensores (ou limitação dos mesmo), uma visão restrita e não global, entre outros fatores que fazem com que as crenças não sejam necessariamente uma representação do mundo real.