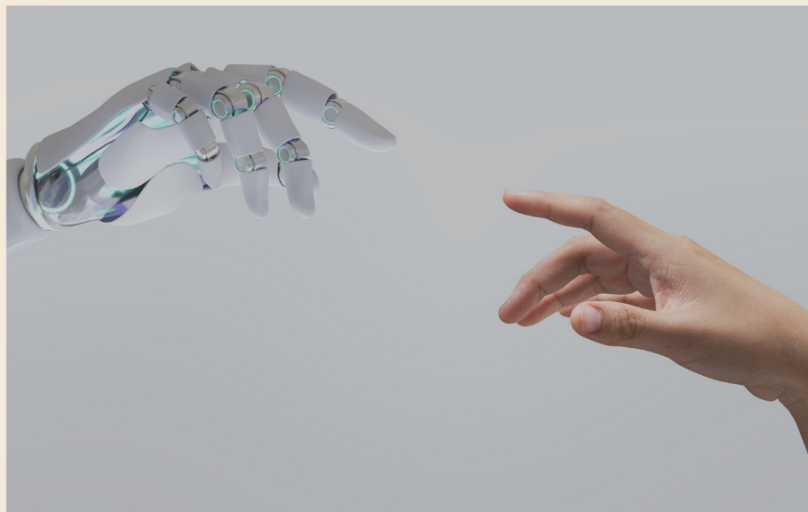


INSTITUTO TECNOLÓGICO Y DE ESTUDIOS SUPERIORES DE MONTERREY

MODELACIÓN DE SISTEMAS MULTIAGENTES
CON GRÁFICAS COMPUTACIONALES

ACTIVIDAD INTEGRADORA



PRESENTA

KEVIN DUQUE A01174501

LUIS MENDOZA A00827838

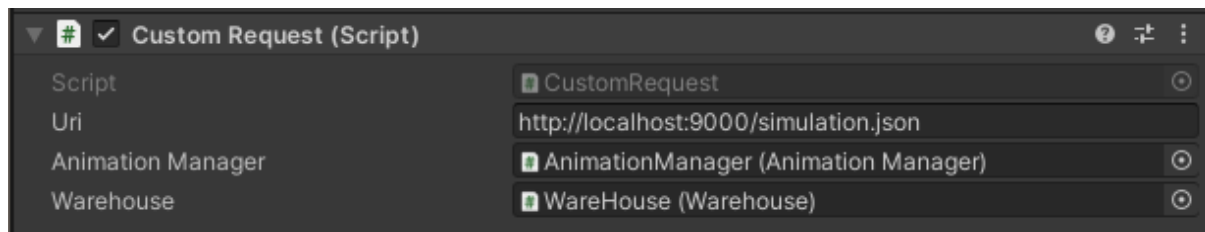
MONTERREY, 06 DE JUNIO DEL 2022

Descripción de los componentes

Componentes de la escena

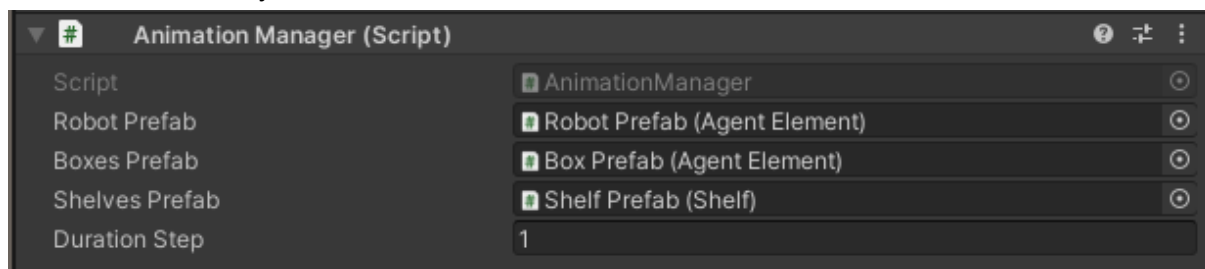
Connection Request

Este objeto realiza el request a la página para obtener el JSON y generar las conexiones a través del script "Custom Request", el cuál debe de recibir la liga de acceso al archivo JSON, generado por el servidor de python, debe de recibir el objeto de "Animation Manager" para enviarle los steps obtenidos y para el caso de "WareHouse" únicamente instancia el tamaño de la bodega.



Animation Manager

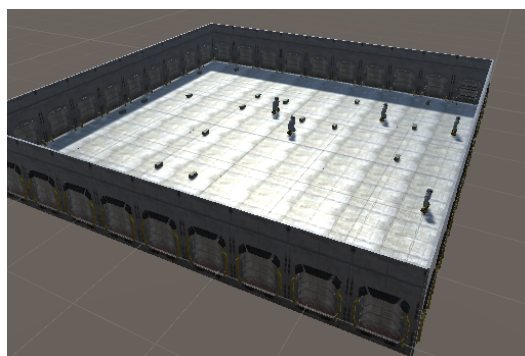
Este objeto genera todas las instancias de los agentes, así como controlar su movimiento y su destrucción.



Prefabs

WareHouse

Prefab con el que se crea todo el almacén para la simulación teniendo como parámetros el piso y las paredes para poder instanciarse de acuerdo al tamaño deseado.



Agentes

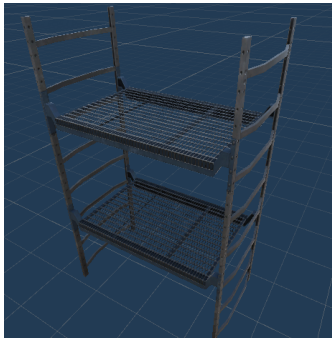


Robot Prefab

Prefab del agente de los robots, se crean al inicio de la simulación y se mueven de acuerdo a la información del request.

Box Prefab

Prefab del agente de las cajas, se crean al inicio de la simulación y se borran conforme se van recogiendo, volviendo a aparecer únicamente dentro del Shelf si este fue depositado en el.



Shelf Prefab

Prefab del agente de las repisas, se crean conforme animation manager le indique, teniendo sus propia lista de cajas que serán colocadas dentro del mismo.