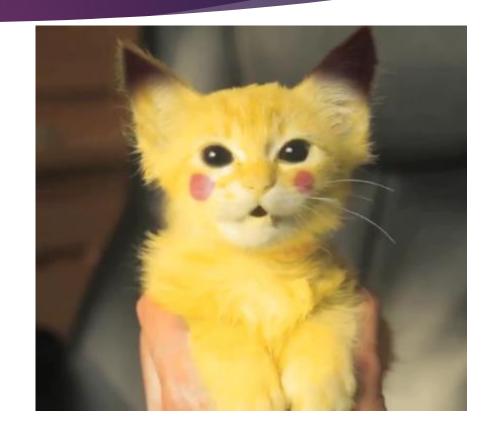
INF1771 – 2016.1 INTELIGÊNCIA ARTIFICIAL TRABALHO 2

MARCELO PAULON, RENAN DA FONTE, RODRIGO SILVA, GABRIEL MEDEIROS

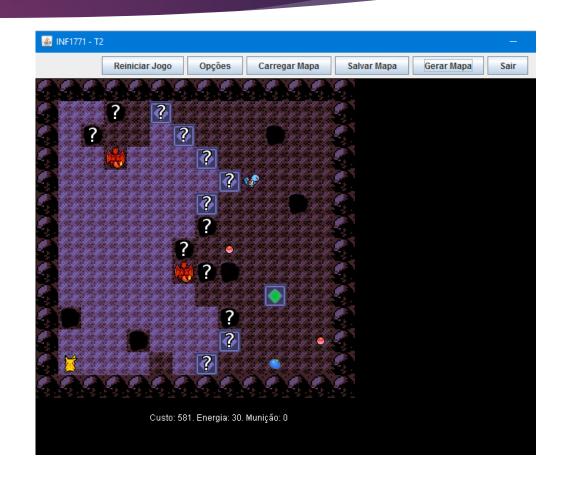
Introdução

- Pikachu está a procura de Pokébolas escondidos em masmorras
- As masmorras podem ter buracos, inimigos, e armadilhas de teletransporte
- Pikachu deve ter bastante cuidado ao explorá-las
- Pikachu deve sair da masmorra pelo mesmo acesso que entrou



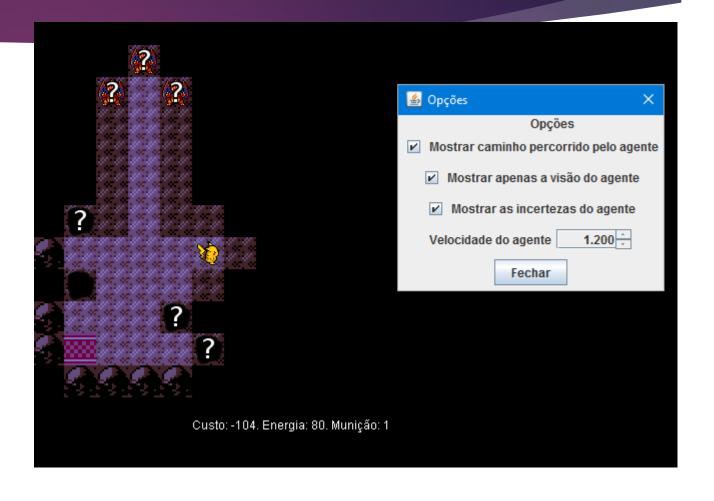
Interface e funcionalidades

- Linguagem: Java (Swing)
- Exibição do custo, energia e munição
- Geração de mapa
- Carregar/Salvar mapa
- Resetar agente
- Exibição do caminho percorrido
- Exibição da visão do agente
- Exibição das incertezas do agente
- Velocidade do agente



Interface e funcionalidades





Lógica / decisões

- Linguagem: Prolog (SWI-Prolog)
- Controle total do jogo através do Prolog
- Algoritmo de Dijkstra para encontrar powerups, caminhos abertos e a saída
- Marcação de pontos de incerteza, atualizados a cada vez que o agente se desloca no mapa
- Arriscar ser atacado quando Energia > 50 (pior dano que os inimigos podem causar)
- Sair do jogo quando não há mais caminhos seguros abertos e o custo é maior que 0
- Arriscar cair em buracos quando não há mais caminhos seguros abertos e o custo é menor que 1
- Custo final no mapa do enunciado: 581 (30 de energia, 0 de munição)





```
getNextMove(gameOver) - curEnergy(E), E < 1, !
/* If current cell has gold, pick it up */
getNek Move (pickGold) . turPosi . du
/* If an adjacent, walkable, safe, non-rigited call edies and safe, safe, non-rigited call edies and safe, sa
/* Attack if possible */
                                                                    curAmmo (A), A > 0, curPosition (A)
                                                                     curEnergy(E), E > 50, rotateAgent
                                                                                                                                              telp(Topic), or ?- apropos(Word)
 /* Risk walking into squares where agent's not sure it
getNextMove(walk) curPosition(X, Y, ), adjacent(X
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     < 4; rotateAgent(), !
                                                                    perceptleletransport();perce
                                                                             (hasEnemy(X,Y)), not (hasTe
                                                                             (visited(X, Y)), not (path
                                                                          perceptTeletransport() perceptEnemy
getNextMove(rotate)
                                                                                   (hasEnemy (X, Y)), not (hasTeletran
                                                                                   (path hasOpen()), timesTurned
 /* lisk walking into hole */
get lextM ve walk
                                                             perceptHole(), willWalkTo(X, Y),
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    walkTo Basic (X.
                                                                                                                                           (path hasOpen (
                                                                                                                                                                                                             (path hasEnemyOrTeletransport()),
getNextMove(rotate)
                                                              perceptHole(), willWalkTo(X, Y), curCost(C), C < 1, visited(X, Y),</pre>
```

/* If energy lower than 1, game over */