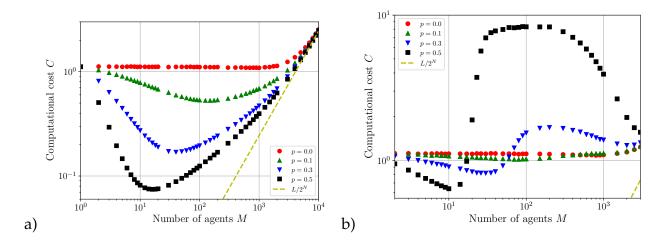
# Conteúdo

| 1 | Resultados |                                       |   |
|---|------------|---------------------------------------|---|
|   | 1.1        | Caso estático                         | 2 |
|   | 1.2        | Caso aleatório                        | 2 |
|   | 1.3        | Velocidade e distância constantes     | 2 |
| 2 | Test       | es                                    | 6 |
|   | 2.1        | Definições da velocidade              | 6 |
|   |            | 2.1.1 Velocidade seletiva             | 6 |
|   |            | 2.1.2 Velocidade dependente de $\Phi$ | 7 |
|   |            | 2.1.3 Velocidade periódica            | 7 |

# Capítulo 1

## Resultados

### 1.1 Caso estático



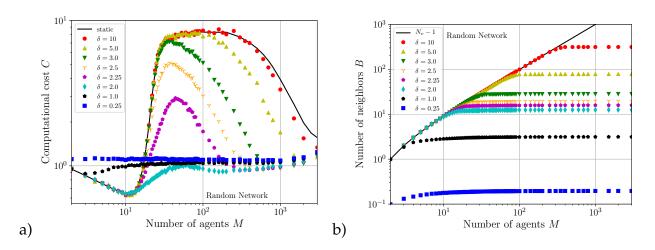
**Figura 1.1:** Caso estático para N=12 para várias probabilidades de cópia p. (a) K=0. (b) K=4.

### 1.2 Caso aleatório

Para avaliar a influência da velocidade estudamos o caso aleatório. Neste, em cada iteração, as posições de todos os agentes são sorteadas aleatoriamente dentro do domínio. Em seguida um agente é sorteado e avaliado. O gráfico do custo está na figura 1.2(a) e do número de vizinhos B na figura 1.2(b).

### 1.3 Velocidade e distância constantes

Este caso (dinâmica 10) refere-se a velocidade e distância de interação constantes no tempo. A motivação é que o movimento seletivo (com uma probabilidade  $\omega$  quando estiver inte-



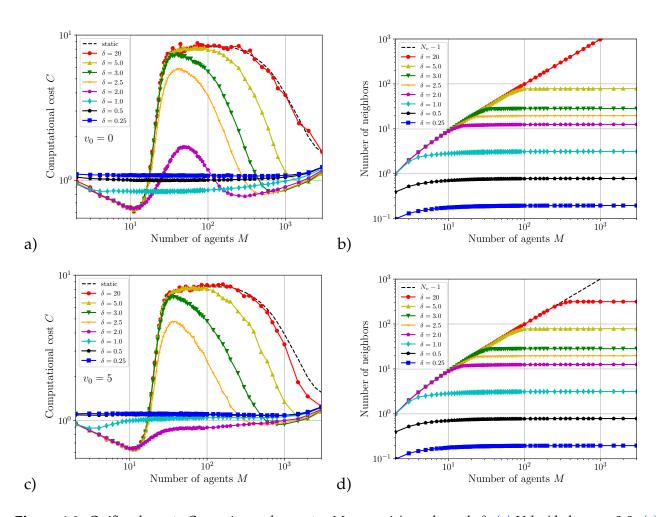
**Figura 1.2:** Resultados para a rede aleatória em função de δ. (a) Gráfico C vs. M. (b) Gráfico B vs. M.

ragindo) não resultou em diferença efetiva. Nem mesmo quando fizemos  $\omega$  em função da fitness  $\Phi$  dos vizinhos do agente analisado. Assim, nessa dinâmica a velocidade e a distância de interação são:

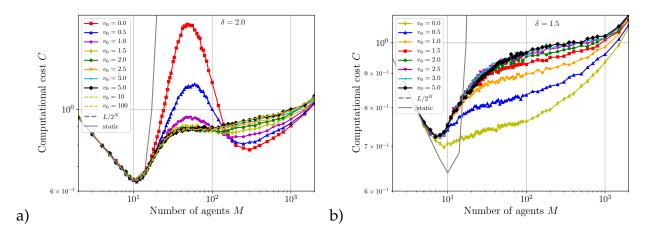
$$v = v_c = \frac{v_0}{\sqrt{\rho}},$$
  $d = d_0 = \frac{\delta}{\sqrt{\rho}}.$ 

Os resultados para essas dinâmicas estão nas figuras de 1.3(a) até 1.5(b).

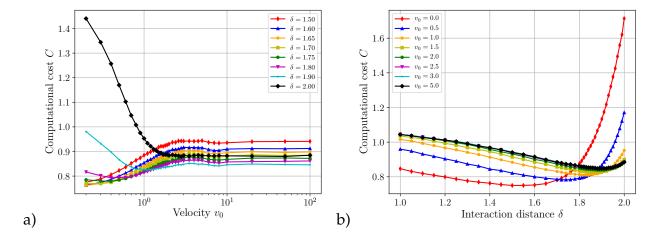
Fizemos um gráfico também para um número de agentes apenas: M=53. A ideia é verificar nesse valor a inversão da influência de  $v_0$  em função de  $\delta$ . Esse valor de M foi escolhido pois é onde ocorre o pico no gráfico de  $v_0=0$  na figura 1.4(a). Os resultados estão nas figuras 1.5(a) e 1.5(b).



**Figura 1.3:** Gráfico do custo C vs número de agentes M para vários valores de  $\delta$ . (a) Velocidade  $v_0 = 0.0$ . (c) Velocidade  $v_0 = 5.0$ . Número de vizinhos em função de  $\delta$ . (b)  $v_0 = 0.0$ . (d)  $v_0 = 5.0$ . Tudo considerando K = 4 e p = 0.5.



**Figura 1.4:** Gráfico do custo C vs número de agentes M para vários valores de velocidade, considerando K=4 e p=0.5. (a)  $\delta=2.0$ . (b)  $\delta=1.5$ .



**Figura 1.5:** Gráfico do custo C considerando apenas um número de agentes M=53, K=4 e p=0.5. (a) Custo C vs. velocidade  $v_0$  para vários valores de  $\delta$ . (b) Custo C vs.  $\delta$  para vários valores de  $v_0$ .

## Capítulo 2

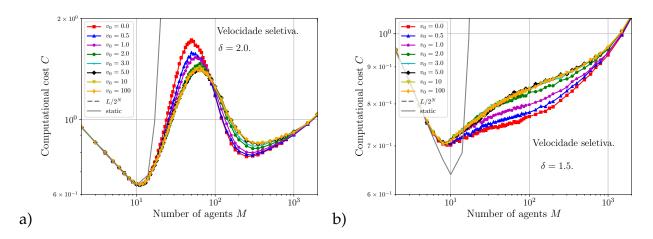
## **Testes**

Neste capítulo estão alguns dos testes realizados.

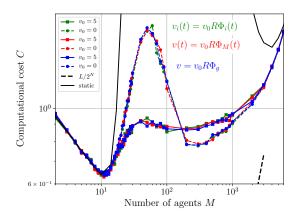
### 2.1 Definições da velocidade

#### 2.1.1 Velocidade seletiva

Esta dinâmica é definida da seguinte forma: quando um agente é sorteado ele irá se mover apenas se ele for um máximo local. Os gráficos do custo para diferentes valores de velocidade estão nas figuras 2.1(a) e 2.1(b). Como o número de vizinhos depende apenas da distância  $\delta$ , os resultados para este caso são iguais para os mostrados na figura 1.3(d).



**Figura 2.1:** Velocidade seletiva: o agente sorteado se movo apenas se for máximo local. Gráfico de C vs. M para K=4 e p=0.5. (a) Distância  $\delta=2.0$ . (b) Distância  $\delta=1.5$ .



**Figura 2.2:** Influência da definição da velocidade para K = 4, p = 0.5 e  $\delta = 2$ .

#### 2.1.2 Velocidade dependente de $\Phi$

Testamos também a definição da velocidade em função da fitness  $\Phi$ .

$$v_i(t) = v_0 r \Phi_i(t),$$

$$v(t) = v_0 r \Phi_M(t),$$

$$v_c = v_0 r \Phi_g(t).$$
(2.1)

onde os valores médios das fitness são:

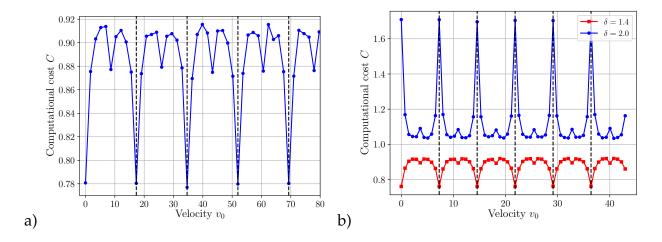
$$\Phi_m(t) = \frac{1}{M} \sum_i \Phi_i(t),$$

$$\Phi_g = \frac{1}{2^N} \sum_j \Phi_j(t),$$

A soma em j é sobre todos os valores possíveis de  $\Phi$ . O resultado está na figura 2.2

### 2.1.3 Velocidade periódica

Se um agente depois de se mover voltar ao mesmo lugar, não haverá mudança em seus vizinhos. Assim, pode existir uma velocidade onde isso ocorre, e nesse caso, o custo não será alterado. Nesta seção fazemos um teste para verificar esse efeito. Primeiro restringimos o movimento em uma dimensão (eixo x) considerando a velocidade constante  $v=v_c$  (dinâmica 10). Neste caso se o agente se deslocar de uma distância L (lado do quadrado do domínio) ele irá voltar na mesma posição. Queremos encontrar o valor  $v_p$  de  $v_0$  tal que  $v_c=L$ . O lado é definido como  $L=\sqrt{M/\rho}$  enquanto que  $v_c=v_p/\sqrt{\rho}$ . Logo  $v_p=\sqrt{M}$ . Os resultados para dois valores de M estão nas figuras 2.3(a) e 2.3(b).



**Figura 2.3:** Velocidade periódica: velocidade apenas em x para analisar o efeito da periodicidade. Gráfico de C vs.  $v_0$  para K=4 e p=0.5. (a) M=200 e  $v_p=17.32$ . (b) M=53 e  $v_p=7.28$ .