# 

**Relatório Algoritmia Avançada**

2023 / 2024

**1180727 - Ruben Martins**

**1211171 – Pedro Mesquita**

**1210816 - João Castro**

**1191831 - Rui Gonçalves**

**1210913 - Pedro Mendes**



**Introdução**

No âmbito da disciplina de Algoritmia Avançada (ALGAV), este relatório apresenta o desenvolvimento do Sprint B, focando-se no planeamento da trajetória de robôs, especificamente dentro e entre edifícios por corredores e elevadores.

O projeto **ProjetoAlgav.pl**, desenvolvido em Prolog pelo nosso grupo, visa abordar os desafios associados à representação de conhecimento espacial, planeamento de rotas otimizadas e movimentação autônoma de robôs em um ambiente complexo.

O domínio do problema engloba a movimentação de robôs em diferentes pisos de edifícios, navegando por corredores de ligação, acedendo a elevadores e transitando por corredores externos. Além disso, o projeto contempla a movimentação interna dos robôs em um único piso de um edifício, considerando a eficiência e a otimização de trajetórias.

Neste contexto, utilizamos algoritmos clássicos de pesquisa e otimização, tais como Primeiro em Profundidade (Depth-First Search - DFS), Primeiro em Largura (Breadth-First Search - BFS) e o algoritmo A\*, adaptados para lidar com a complexidade do ambiente e as especificidades do domínio.

Um aspeto inovador do projeto é a inclusão de movimentos diagonais na movimentação do robô, o que introduz uma camada adicional de complexidade na representação do espaço e no cálculo das rotas.

Além da implementação prática, este relatório inclui um estudo detalhado da complexidade dos algoritmos utilizados, avaliando a viabilidade de encontrar soluções ótimas em diferentes cenários e configurações.

Através deste trabalho, tentamos não apenas desenvolver uma solução técnica robusta para o problema proposto, mas também aprofundar nosso entendimento teórico e prático sobre representação de conhecimento, algoritmos de busca e otimização, e as suas aplicações em contextos de inteligência artificial e robótica.

**Representação do Conhecimento do domínio**

No contexto do nosso projeto **ProjetoAlgav.pl**, abordamos esta representação com uma estratégia sistemática e detalhada, focando na estruturação espacial de edifícios e na movimentação acessível para os robôs.

**Estruturação das matrizes**

Inicialmente, o ambiente de cada piso de um edifício foi modelado utilizando matrizes compostas por células representadas por 0s e 1s. Neste modelo, os 0s representam espaços pelos quais o robô pode navegar, enquanto os 1s indicam obstáculos ou áreas inacessíveis. Esta abordagem matricial permite uma representação clara e precisa dos espaços internos dos edifícios, essencial para o planeamento de rotas.

**Uma imagem com file, Gráfico, diagrama, captura de ecrã

Descrição gerada automaticamente**

Figura Exemplo matriz Edifício D Piso 2

**Uma imagem com texto, captura de ecrã, Tipo de letra, número

Descrição gerada automaticamente**Para incorporar esta estrutura no Prolog, definimos um conjunto de factos representando cada célula da matriz. Cada facto é definido por **m(Edifício, Piso, X, Y, Valor)**, onde **Edifício** e **Piso** especificam a localização do edifício e do piso, **X** e **Y** denotam as coordenadas da célula na matriz, e **Valor** determina se a célula é transitável (0) ou não (1).

Figura m(Edifício, Piso, X, Y, Valor) D2

**Conexão entre pisos**

Após estruturar os espaços individuais de cada piso, o próximo passo foi conectar estes diferentes níveis dentro de um mesmo edifício. Para isso, utilizamos ligacao\_piso, que é definido por **ligação\_piso (Edifício, Celula1, Celula2)**. Por exemplo, ligacao\_piso (c, cel (c, 1, 10, 2), cel (c, 2, 11, 2)) cria uma ligação entre o primeiro e o segundo piso do edifício 'C' através do elevador.

Uma imagem com texto, Tipo de letra, captura de ecrã

Descrição gerada automaticamente

Figura Ligações entre pisos

**Conexão entre edifícios**

Além das conexões internas, também era necessário estabelecer ligações entre diferentes edifícios. Para tal, usamos ligacao\_edificio, que é definido por **ligação\_edificio (Celula1, Celula2)** que conecta células específicas localizadas nos corredores externos entre edifícios. Por exemplo, ligacao\_edificio (cel (c, 2, 13, 1), cel (d, 2, 2, 10)) representa uma conexão entre os edifícios 'C' e 'D'.

Uma imagem com texto, Tipo de letra, captura de ecrã, algebra

Descrição gerada automaticamente

Figura Ligações entre edifícios

Com esta abordagem, conseguimos mapear de forma eficaz o ambiente tridimensional composto por múltiplos edifícios e pisos. A representação detalhada permite que o sistema de navegação do robô interprete o ambiente com precisão, facilitando a geração de trajetórias viáveis e eficientes. Este modelo constitui a base sobre a qual os algoritmos de procura e planeamento de trajetórias foram aplicados, permitindo uma simulação realista da movimentação autônoma de um robô em um ambiente urbano complexo.

**Solução Ótima para o Planeamento de Movimentação entre Pisos**

**Criação de grafos**

Para a criação dos grafos para representar as possíveis rotas de movimentação dentro de cada piso, foi utilizado o predicado **cria\_grafo(Edificio, Piso, Col, Lin)**. Este predicado, juntamente com **cria\_grafo\_lin**, definem as ligações possíveis entre células adjacentes, incluindo **movimentos diagonais**, para cada piso de cada edifício.

**Extensão da ligação das células**

Para abranger as diversas formas de conexão, o predicado **ligacel** foi expandido para incluir ligações diretas, bidirecionais entre células no mesmo piso, ligações entre pisos e entre edifícios. Esta extensão garante que todas as possíveis rotas de movimentação sejam consideradas no planeamento de trajetórias**.**

**Uma imagem com texto, captura de ecrã, documento, Tipo de letra

Descrição gerada automaticamente**

Figura Criação dos grafos

**Inicialização automática dos grafos**

Para a eficiência e praticidade, o projeto foi estruturado para criar automaticamente os grafos necessários para a representação do ambiente ao inicializar o ficheiro Prolog. O predicado cria\_grafos é chamado automaticamente, configurando os grafos para cada piso dos edifícios definidos, como demonstrado nas chamadas de cria\_grafo para diferentes combinações de edifícios e pisos.

Uma imagem com texto, captura de ecrã, Tipo de letra, número

Descrição gerada automaticamente

Figura Inicialização automática dos grafos

Essa metodologia detalhada e sistemática de representação espacial e de conexões permite uma análise abrangente e precisa das rotas possíveis para a movimentação autônoma dos robôs, formando a base sobre a qual os algoritmos de procura e otimização foram aplicados para encontrar as melhores trajetórias.

**Movimentação do Robot**

**Primeiro em profundidade (DFS)**

No projeto **ProjetoAlgav.pl**, a pesquisa em profundidade (DFS) foi implementada para explorar as trajetórias possíveis entre pisos e edifícios. O DFS é particularmente eficaz em ambientes complexos, pois permite uma exploração completa das rotas disponíveis, garantindo que nenhuma possibilidade seja deixada de lado.

A implementação do DFS começa com a função dfs(Orig, Dest, Cam), que inicia a procura pelo caminho entre o ponto de origem e destino. A função dfs2 é a implementação recursiva do algoritmo, que explora cada ligação possível, evitando ciclos e acumulando o caminho percorrido. Esta abordagem garante uma pesquisa completa do espaço, embora possa não ser a mais eficiente em termos de tempo ou distância percorrida.

Porém o algoritmo de DFS não se adequa às nossas matrizes, pois são matrizes muito grandes. Quando executada uma pesquisa em profundidade de um piso ao outro o algoritmo devolve algumas listas de caminhos possíveis, porém fica parado e provavelmente demoraria horas a devolver os restantes caminhos.

Uma imagem com texto, Tipo de letra, captura de ecrã, algebra

Descrição gerada automaticamente

Figura Algoritmo de DFS

**Melhor solução de DFS (Better\_DFS)**

Para encontrar o caminho mais curto, o better\_dfs foi desenvolvido. Este método utiliza o DFS para gerar todas as possíveis soluções (all\_dfs) e, em seguida, seleciona a melhor solução (shortlist) com base no critério de menor número de passos. Este método é crucial para garantir que, apesar da natureza exaustiva do DFS, a solução mais eficiente seja escolhida.  
  
Como seria de esperar o algoritmo fica travado a calcular o melhor caminho devido á sua complexidade. Dentro do mesmo piso conseguimos obter o melhor caminho de uma célula a outra porém quando aumentamos as possibilidades já não é possível em tempo normal.

Figura Algoritmo de better\_dfs

**Primeiro em largura (BFS)**

O BFS é conhecido pela sua eficiência em encontrar o caminho mais curto em termos de número de passos. A implementação inicia com bfs, que chama a função auxiliar bfs\_aux para explorar sistematicamente cada nível de profundidade antes de passar para o próximo. Esse método é particularmente útil para encontrar a solução mais rápida em ambientes com muitas rotas paralelas ou em espaços mais abertos.

Porém mais uma vez o algoritmo tal como o DFS retorna o caminho de alguns caminhos possíveis mas não todos, devido também á sua complexidade escalável quando a matriz aumenta.

Uma imagem com texto, captura de ecrã, Tipo de letra

Descrição gerada automaticamente

Uma imagem com texto, captura de ecrã, Tipo de letra

Descrição gerada automaticamente

Figura : Algoritmo de BFS

**A\***

De modo a encontrar o caminho mais curto, o algoritmo A\* junta o que há de bom dos algoritmos Primeiro o Melhor (BFS), ou seja, o uso de funções que estimam a distância à solução, com o do Branch & Bound, um algoritmo de pesquisa com avaliação de transições locais mas com a possibilidade de alterar a qualquer momento o próximo nó, ou seja, o uso de custos acumulados conhecidos e a possibilidade de comutar de um ponto para outro na árvore de pesquisa sem que o novo ponto seja um descendente do primeiro.

Este algoritmo retorna caminhos de maior extensão mas mesmo assim demora muito tempo quando em caminhos muito grandes, devido à extensão do nosso grafo.

Uma imagem com texto, captura de ecrã, Tipo de letra, número

Descrição gerada automaticamente

Figura 10: Algoritmo A\*

**Conclusões**

Ao explorar os algoritmos de planeamento de trajetória para a navegação dos robôs foram abordadas várias implementações: a Pesquisa em Profundidade (DFS), o DFS melhorado, a Pesquisa em Largura (BFS) e o A\*.

Destes algoritmos, devido ao tempo necessário para encontrar o melhor caminho, a reposta óbvia é o algoritmo A\*, que os encontra visivelmente muito mais rápido do que os outros, sendo portanto, mais eficiente.

**Melhor solução para o planeamento (ponto 4 no ppw de apoio 4)**

\*\* Nesta secção explicar o porque usamos o A\* e fazer uma demonstração de uma trajetória de uma célula a outra \*\*

# Matriz 4x4

## Nº nós: **16** Nº ligações:

## 1º solução de BFS:

?- bfs\_timed(cel(1,1),cel(4,4),Cam,Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(2,1),cel(3,1),cel(4,1),cel(4,2),cel(4,3),cel(4,4)],

Tempo = 0.0020329952239990234;

## 1º solução de BFS C/Mov.Diagonal:

?-bfs\_timed(cel(1,1),cel(4,4),Cam,Temp).

Cam = [cel(1,1),cel(2,2),cel(3,3),cel(4,4)],

Tempo = 0.007363796234130859

## 1º solução de DFS:

?- dfs\_timed(cel(1,1),cel(4,4),Cam,Tempo).

Cam=[cel(1,1),cel(2,1),cel(3,1),cel(4,1),cel(4,2),cel(3,2),cel(2,2),cel(1,2),cel(1,3),cel(2,3),cel(3,3),cel(4,3),cel(4,4)],

Tempo = 4.792213439941406e-5

## 1º solução de DFS C/Mov.Diagonal:

?- dfs\_timed(cel(1,1),cel(4,4),Cam,Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(2,1),cel(3,1),cel(4,1),cel(4,2),cel(3,2),cel(2,2),cel(1,2),cel(1,3),cel(2,3),cel(3,3),cel(4,3),cel(4,4)],

Tempo = 4.792213439941406e-5

## 1º solução de Better\_DFS:

?- better\_dfs(cel(1,1),cel(4,4),Cam).

Cam = [cel(1,1),cel(2,1),cel(3,1),cel(4,1),cel(4,2),cel(4,3),cel(4,4)].

Tempo: 0.004775047302246094

## 1º solução de Better\_DFS C/Mov.Diagonal:

?- better\_dfs(cel(1,1),cel(4,4),Cam).

Cam = [cel(1,1),cel(2,2),cel(3,3),cel(4,4)].

Tempo:2.3600540161132812

## A\*:

?- aStar\_timed(cel(1,1),cel(4,4),Cam, Custo, Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(1,2),cel(2,2),cel(2,3),cel(3,3),cel(3,4),cel(4,4)],

Custo = 17.084259940083065,

Tempo = 0.011364936828613281

## A\* C/Mov.Diagonal:

?- aStar\_timed(cel(1,1),cel(4,4),Cam, Custo, Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(2,2),cel(3,3),cel(4,4)],

Custo = 7.242640687119285,

Tempo = 0.0004200935363769531

# Matriz 5x5

## Nº nós: **25** Nº ligações:

## 1º solução de BFS:

?- bfs\_timed(cel(1,1),cel(5,5),Cam,Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(2,1),cel(3,1),cel(4,1),cel(5,1),cel(5,2),cel(5,3),cel(5,4),cel(5,5)],

Tempo = 0.01694798469543457

## 1º solução de BFS C/Mov.Diagonal:

?- bfs\_timed(cel(1,1),cel(5,5),Cam,Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(2,2),cel(3,3),cel(4,4),cel(5,5)],

Tempo = 0.03982901573181152

## 1º solução de DFS:

?- dfs\_timed(cel(1,1),cel(5,5),Cam,Tempo).

Cam=[cel(1,1),cel(2,1),cel(3,1),cel(4,1),cel(5,1),cel(5,2),cel(4,2),cel(3,2),cel(2,2),cel(1,2),cel(1,3),cel(2,3),cel(3,3),cel(4,3),cel(5,3),cel(5,4),cel(4,4),cel(3,4),cel(2,4),cel(1,4),cel(1,5),cel(2,5),cel(3,5),cel(4,5),cel(5,5)],

Tempo = 0.00010609626770019531

## 1º solução de DFS C/Mov.Diagonal:

?- dfs\_timed(cel(1,1),cel(5,5),Cam,Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(2,1),cel(3,1),cel(4,1),cel(5,1),cel(5,2),cel(4,2),cel(3,2),cel(2,2),cel(1,2),cel(1,3),cel(2,3),cel(3,3),cel(4,3),cel(5,3),cel(5,4),cel(4,4),cel(3,4),cel(2,4),cel(1,4),cel(1,5),cel(2,5),cel(3,5),cel(4,5),cel(5,5)],

Tempo = 0.0061419010162353516

## 1º solução de Better\_DFS:

?- better\_dfs(cel(1,1),cel(5,5),Cam).

Cam = [cel(1,1),cel(2,1),cel(3,1),cel(4,1),cel(5,1),cel(5,2),cel(5,3),cel(5,4),cel(5,5)].

Tempo: 0.31765103340148926

## 1º solução de Better\_DFS C/Mov.Diagonal:

?- better\_dfs(cel(1,1),cel(5,5),Cam).

Cam =?

Tempo: +5min

## A\*:

?- aStar\_timed(cel(1,1),cel(5,5),Cam, Custo, Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(1,2),cel(2,2),cel(2,3),cel(3,3),cel(3,4),cel(4,4),cel(4,5),cel(5,5)],

Custo = 28.32690062720235,

Tempo = 0.025428056716918945

## A\* C/Mov.Diagonal:

?- aStar\_timed(cel(1,1),cel(5,5),Cam, Custo, Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(2,2),cel(3,3),cel(4,4),cel(5,5)],

Custo = 12.485281374238571,

Tempo = 0.0021569728851

# Matriz 6x6

## Nº nós: **36** Nº ligações:

## 1º solução de BFS:

?- bfs\_timed(cel(1,1),cel(6,6),Cam,Tempo).

Cam=[cel(1,1),cel(2,1),cel(3,1),cel(4,1),cel(5,1),cel(6,1),cel(6,2),cel(6,3),cel(6,4),cel(6,5),cel(6,6)],

Tempo = 0.2745649814605713

## 1º solução de BFS C/Mov.Diagonal:

?- bfs\_timed(cel(1,1),cel(6,6),Cam,Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(2,2),cel(3,3),cel(4,4),cel(5,5),cel(6,6)],

Tempo = 0.4512150287628174

## 1º solução de DFS:

?- dfs\_timed(cel(1,1),cel(6,6),Cam,Tempo).

Cam=[cel(1,1),cel(2,1),cel(3,1),cel(4,1),cel(5,1),cel(6,1),cel(6,2),cel(5,2),cel(4,2),cel(3,2),cel(2,2),cel(1,2),cel(1,3),cel(2,3),cel(3,3),cel(4,3),cel(5,3),cel(6,3),cel(6,4),cel(5,4),cel(4,4),cel(3,4),cel(2,4),cel(1,4),cel(1,5),cel(2,5),cel(3,5),cel(4,5),cel(5,5),cel(6,5),cel(6,6)],

Tempo = 6.29425048828125e-5

## 1º solução de DFS C/Mov.Diagonal:

?- dfs\_timed(cel(1,1),cel(6,6),Cam,Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(2,1),cel(3,1),cel(4,1),cel(5,1),cel(6,1),cel(6,2),cel(5,2),cel(4,2),cel(3,2),cel(2,2),cel(1,2),cel(1,3),cel(2,3),cel(3,3),cel(4,3),cel(5,3),cel(6,3),cel(6,4),cel(5,4),cel(4,4),cel(3,4),cel(2,4),cel(1,4),cel(1,5),cel(2,5),cel(3,5),cel(4,5),cel(5,5),cel(6,5),cel(6,6)],

Tempo = 0.0001168251037597656

## 1º solução de Better\_DFS:

?- better\_dfs(cel(1,1),cel(6,6),Cam).

Cam=[cel(1,1),cel(2,1),cel(3,1),cel(4,1),cel(5,1),cel(6,1),cel(6,2),cel(6,3),cel(6,4),cel(6,5),cel(6,6)].

Tempo: 82.11509084701538

## 1º solução de Better\_DFS C/Mov.Diagonal:

?- better\_dfs(cel(1,1),cel(6,6),Cam).

Cam=?

Tempo: +5min

## A\*:

?- aStar\_timed(cel(1,1),cel(6,6),Cam, Custo, Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(1,2),cel(2,2),cel(2,3),cel(3,3),cel(3,4),cel(4,4),cel(4,5),cel(5,5),cel(5,6),cel(6,6)],

Custo = 42.38687911412757,

Tempo = 0.18146610260009766

## A\* C/Mov.Diagonal:

?- aStar\_timed(cel(1,1),cel(6,6),Cam, Custo, Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(2,2),cel(3,3),cel(4,4),cel(5,5),cel(6,6)],

Custo = 19.14213562373095,

Tempo = 0.005396127700805664 .

# Matriz 7x7

## Nº nós: **49** Nº ligações:

## 1º solução de BFS:

?- bfs\_timed(cel(1,1),cel(7,7),Cam,Tempo).

Cam=[cel(1,1),cel(2,1),cel(3,1),cel(4,1),cel(5,1),cel(6,1),cel(7,1),cel(7,2),cel(7,3),cel(7,4),cel(7,5),cel(7,6),cel(7,7)],

Tempo = 10.14252495765686

## 1º solução de BFS C/Mov.Diagonal:

?- bfs\_timed(cel(1,1),cel(7,7),Cam,Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(2,2),cel(3,3),cel(4,4),cel(5,5),cel(6,6),cel(7,7)],

Tempo = 12.740067958831787

## 1º solução de DFS:

?- dfs\_timed(cel(1,1),cel(7,7),Cam,Tempo).

Cam=[cel(1,1),cel(2,1),cel(3,1),cel(4,1),cel(5,1),cel(6,1),cel(7,1),cel(7,2),cel(6,2),cel(5,2),cel(4,2),cel(3,2),cel(2,2),cel(1,2),cel(1,3),cel(2,3),cel(3,3),cel(4,3),cel(5,3),cel(6,3),cel(7,3),cel(7,4),cel(6,4),cel(5,4),cel(4,4),cel(3,4),cel(2,4),cel(1,4),cel(1,5),cel(2,5),cel(3,5),cel(4,5),cel(5,5),cel(6,5),cel(7,5),cel(7,6),cel(6,6),cel(5,6),cel(4,6),cel(3,6),cel(2,6),cel(1,6),cel(1,7),cel(2,7),cel(3,7),cel(4,7),cel(5,7),cel(6,7),cel(7,7)],

Tempo = 0.01235818862915039

## 1º solução de DFS C/Mov.Diagonal:

?- dfs\_timed(cel(1,1),cel(7,7),Cam,Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(2,1),cel(3,1),cel(4,1),cel(5,1),cel(6,1),cel(7,1),cel(7,2),cel(6,2),cel(5,2),cel(4,2),cel(3,2),cel(2,2),cel(1,2),cel(1,3),cel(2,3),cel(3,3),cel(4,3),cel(5,3),cel(6,3),cel(7,3),cel(7,4),cel(6,4),cel(5,4),cel(4,4),cel(3,4),cel(2,4),cel(1,4),cel(1,5),cel(2,5),cel(3,5),cel(4,5),cel(5,5),cel(6,5),cel(7,5),cel(7,6),cel(6,6),cel(5,6),cel(4,6),cel(3,6),cel(2,6),cel(1,6),cel(1,7),cel(2,7),cel(3,7),cel(4,7),cel(5,7),cel(6,7),cel(7,7)],

Tempo = 0.02221393585205078

## 1º solução de Better\_DFS:

?- better\_dfs(cel(1,1),cel(7,7),Cam).

Cam=?

Tempo:+5min

## 1º solução de Better\_DFS C/Mov.Diagonal:

?- better\_dfs(cel(1,1),cel(7,7),Cam).

Cam=?

Tempo:+5min

## A\*:

aStar\_timed(cel(1,1),cel(7,7),Cam, Custo, Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(1,2),cel(2,2),cel(2,3),cel(3,3),cel(3,4),cel(4,4),cel(4,5),cel(5,5),cel(5,6),cel(6,6),cel(6,7),cel(7,7)],

Tempo = 2.445850133895874

## A\* C/Mov.Diagonal:

?- aStar\_timed(cel(1,1),cel(7,7),Cam, Custo, Tempo).

Cam = [cel(1,1),cel(2,2),cel(3,3),cel(4,4),cel(5,5),cel(6,6),cel(7,7)],

Custo = 27.213203435596427,

Tempo = 0.022696971893310547 .

# Sprint C

Foi-nos pedido para gerar um plano de atendimento de tarefas que indicasse uma execução dessas mesmas tarefas criada através da geração de todas as sequências e escolhas de modo a demorar menos tempo.

De acordo com o que nos foi fornecido as tarefas especificadas foram as seguintes:

* Limpeza de salas;
* Vigilância de pisos;
* Pegar e entregar objetos;

Para cada tarefa foi criada uma função em Swi-Prolog utilizando as matrizes de pontos onde o robot pode andar, os grafos criados através dessas matrizes e o algoritmo mais eficiente o aStar.

Foi necessário também indicar as Salas de cada piso de cada edifício:

Uma imagem com texto, captura de ecrã, Tipo de letra, tipografia

Descrição gerada automaticamente

Para cada sala o foi definido um **m(edifício, piso, x, y, valor, sala).**

Uma imagem com texto, Tipo de letra, captura de ecrã, file

Descrição gerada automaticamentePara cada função de cada tarefa foi necessário fazer uma identificação da sala, por isso foi criada uma função que as identificasse:

**Limpeza de salas**

A função limparSala/3 foi concebida para determinar o caminho ótimo e o custo total da limpeza de uma sala específica.

**Identificação da localização:** Identifica as coordenadas do destino através da invocação do predicado identificar\_localizacao\_sala/2, que devolve as coordenadas da célula (edifício, piso, X, Y) correspondente à sala indicada.

**Cálculo de trajectórias:** Utiliza o algoritmo aStar/4 para calcular o caminho (Caminho) e o custo base (CustoBase) desde a localização atual do robot (Origem) até ao destino (Destino).

**Cálculo do custo:** Adiciona um custo fixo de limpeza (20 unidades) ao custo base para representar o custo total (CustoTotal) da tarefa.

**Output**: Emite o caminho percorrido para a tarefa de limpeza e o seu custo.

Uma imagem com texto, captura de ecrã, Tipo de letra

Descrição gerada automaticamente

**Exemplo**: Limpar a sala c101 partindo da célula x=7, y=6 do piso 1 do edifício C:

**Vigilância de pisos**

A função vigilância/4 tem como objetivo efetuar a vigilância de um determinado piso de um edifício, calculando o caminho e o custo total para visitar todas as células transitáveis.

**Identificação de Células Transitáveis:** Reúne todas as células transitáveis (CelulasTransitaveis) no piso especificado do edifício utilizando findall/3 com os parâmetros do edifício e do piso.

**Cálculo do trajeto e do custo:** Calcula iterativamente o caminho ótimo e o custo acumulado para visitar cada célula seguinte na lista utilizando o algoritmo aStar/4.

**Acumulação de trajetória e custo:** A função anexa o caminho parcial ao caminho acumulado (CaminhoAcumulado) e adiciona o custo parcial ao custo acumulado (CustoAcumulado).

Uma imagem com texto, captura de ecrã, Tipo de letra

Descrição gerada automaticamente**Output:** Quando todas as células são visitadas, a função devolve o custo total da tarefa de vigilância. Não achamos necessário retornar o caminho pelo qual o robot percorre, visto que ele percorre todas as células desse mesmo piso ao fazer a vigilância.

**Exemplo**: Vigilância do piso 2 do edifício C partindo da célula com x=12, y=4:



**Pegar e entregar objetos**

A função pegar\_entregar\_objeto/4 tem como objetivo modelar uma tarefa onde o robô precisa pegar um objeto de uma sala e entregá-lo em outra, calculando os caminhos e custos para ambos os segmentos.

**Identificação da Localização:** Identifica as coordenadas das salas de recolha (SalaPegar) e de entrega (SalaEntregar) utilizando o predicado identificar\_localizacao\_sala/2.

**Cálculo do Caminho e Custo de Recolha:** Calcula o caminho e o custo para se deslocar da localização atual do robô para a localização de recolha, utilizando o algoritmo aStar/4.

**Cálculo do caminho e custo de entrega:** Depois de recolher o objeto, calcula o caminho e o custo para se deslocar do local de recolha para o local de entrega utilizando novamente o algoritmo aStar/4.

**Cálculo do custo total:** Soma os custos de ambos os segmentos para determinar o custo total da tarefa.

**Output:** Emite os caminhos e custos para ambos os segmentos da tarefa.

Uma imagem com texto, captura de ecrã, Tipo de letra

Descrição gerada automaticamente

**Exemplo**: Pegar no objeto que está na sala b101, partindo da célula com x=12, y=4 do piso 2 do edifício C, para entregar na sala c101:

Uma imagem com texto, captura de ecrã, Tipo de letra, preto e branco

Descrição gerada automaticamente

**Plano de atendimento de tarefas**

O objetivo principal é gerar um plano para a realização de um conjunto de tarefas (limpeza de uma sala, vigilância ou recolha e entrega de um objeto), encontrando a sequência de execução de tarefas que minimiza o custo total em termos de tempo ou outros recursos.

O programa começa por pedir ao utilizador que introduza a localização inicial do robô e depois continua a pedir as tarefas a executar. Uma vez fornecidas todas as tarefas e os respetivos detalhes, o programa gera todas as sequências possíveis dessas tarefas e avalia-as para encontrar a mais eficiente. Segue-se uma descrição do processo:

1. Recolha de dados de entrada da tarefa (pedir\_tarefas/1 e processar\_tarefas/3):

**Solicitação de tarefas:** O sistema pede ao utilizador que introduza as tarefas uma a uma até o utilizador introduzir "n" para assinalar a conclusão.

Uma imagem com texto, captura de ecrã, Tipo de letra

Descrição gerada automaticamente**Processamento de tarefas:** À medida que cada tarefa é introduzida, é adicionada a uma lista acumulada de tarefas, juntamente com os detalhes necessários, como o identificador da sala para limpeza ou do edifício e do piso para vigilância.

1. Localização inicial do robô:

É pedido ao utilizador que forneça a localização inicial do robô no formato cel(Edificio, Piso, X, Y).

1. Geração de todas as sequências possíveis (findall/3):

Utiliza o predicado findall/3 combinado com permutation/2 para gerar todas as permutações possíveis (sequências) da lista de tarefas, considerando cada permutação como um plano potencial.

Uma imagem com texto, captura de ecrã, Tipo de letra

Descrição gerada automaticamente

1. Avaliação de cada sequência (calcular\_melhor\_sequencia/4):

**Cálculo do custo:** Para cada sequência, calcula o custo total utilizando calcular\_custo\_sequencia/4, que calcula iterativamente o custo de execução de cada tarefa na sequência a partir do ponto de partida dado.

**Execução de tarefas:** A execução de cada tarefa envolve o cálculo do caminho e do custo utilizando o algoritmo aStar/4 e, em seguida, o ajuste da posição do robô para as tarefas subsequentes.

**Otimização:** Depois de calcular o custo de todas as sequências, compara-as para encontrar a sequência com o custo total mais baixo.

Uma imagem com texto, captura de ecrã, Tipo de letra

Descrição gerada automaticamente

1. Atualizar a localização do robô (atualizar\_origem/3):

Após cada tarefa, a localização do robô é atualizada para a última posição do percurso da tarefa. Esta posição torna-se o ponto de partida para a próxima tarefa.

1. Saída da melhor sequência:

Uma vez determinada a sequência mais rentável, o sistema produz esta sequência juntamente com o seu custo total, fornecendo um plano claro e otimizado para a execução da tarefa.

1. Flexibilidade e escalabilidade:

O sistema foi concebido para lidar com um número arbitrário de tarefas e tipos, tornando-o flexível e escalável para vários cenários e tipos de tarefas adicionais.

Exemplo de um plano de atendimento de tarefas:

Uma imagem com texto, captura de ecrã, Tipo de letra, preto

Descrição gerada automaticamenteSão definidas 3 tarefas diferentes, limpar a sala b202, fazer a vigilância do piso b1 e pegar em um objeto da sala b101 e entregar na sala b202.

**Conclusão**

Este plano de atendimento a um conjunto de tarefas baseia-se em gerar todas as sequências possíveis de tarefas e selecionar a que minimiza o custo total. Trata-se de uma abordagem exaustiva e abrangente que garante que a sequência escolhida é de facto a mais eficiente, tendo em conta as métricas de custo e as restrições dadas. Este método, embora computacionalmente intensivo, garante a melhor solução de todas as ordens de tarefas possíveis e é, portanto, adequado para cenários em que a precisão e a otimização são críticas.