INTRODUÇÃO À INTELIGÊNCIA ARTIFICIAL – TP1

Fábio Oliveira – 2022145902 Rafael Filipe Rodrigues Pereira – 2022150534

Licenciatura em Engenharia Informática

Departamento de Engenharia Informática e Sistemas
Instituto Superior de Engenharia de Coimbra

21 de Outubro de 2024

INTRODUÇÃO

- **Objetivo:** Simular a limpeza de um ambiente, com obstáculos, por agentes aspiradores.
- Tecnologia: Desenvolvido em NetLogo.
- Propósito: Limpeza completa no menor tempo e com maior eficiência possível.
- Estratégia: Implementação de um modelo base e melhorias subsequentes.

AMBIENTE

- Configuração:
 - Grelha bidimensional com patches de várias cores:
 - Preto: Áreas limpas
 - Vermelho: Lixo
 - Azul: Carregadores
 - Branco: Obstáculos
 - Verde: Zona de despejo

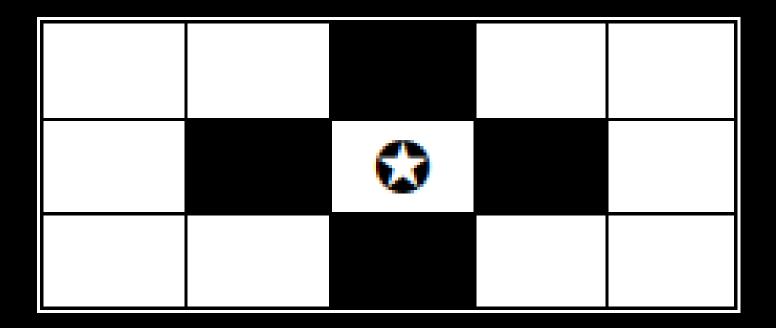


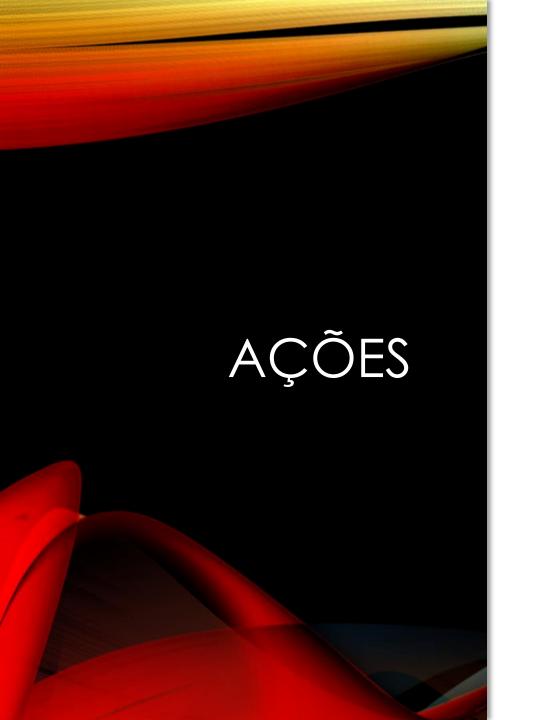
AMBIENTE

- Parâmetros Configuráveis:
 - Aspiradores;
 - Capacidade de transporte;
 - Energia inicial;
 - Lixo;
 - Carregadores;
 - Obstáculos;
 - Energia mínima para recarga;
 - Tempo de despejo;
 - Tempo para recarga.

PERCEÇÃO

Agentes percebem patches adjacentes em neighbors4:







Movimentação



Recolha de lixo



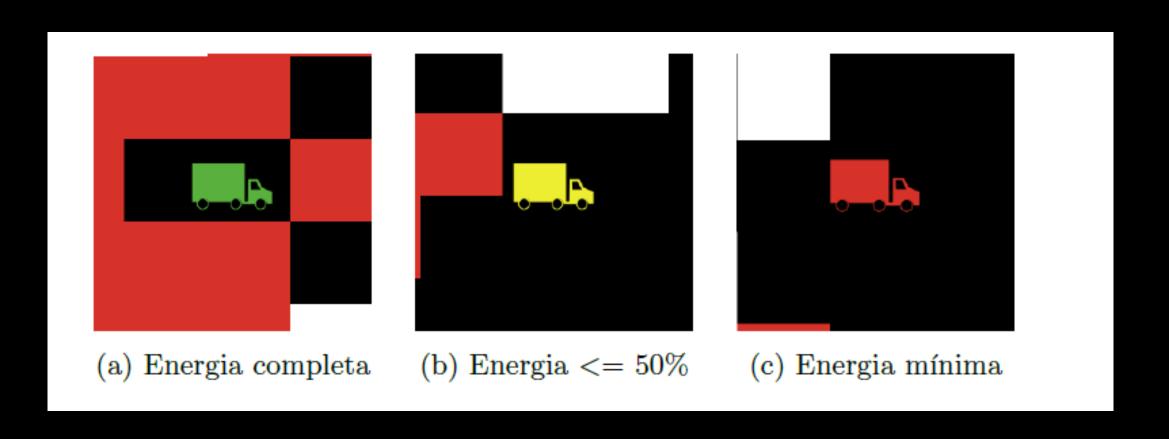
Despejo de lixo



Recarregamento de energia

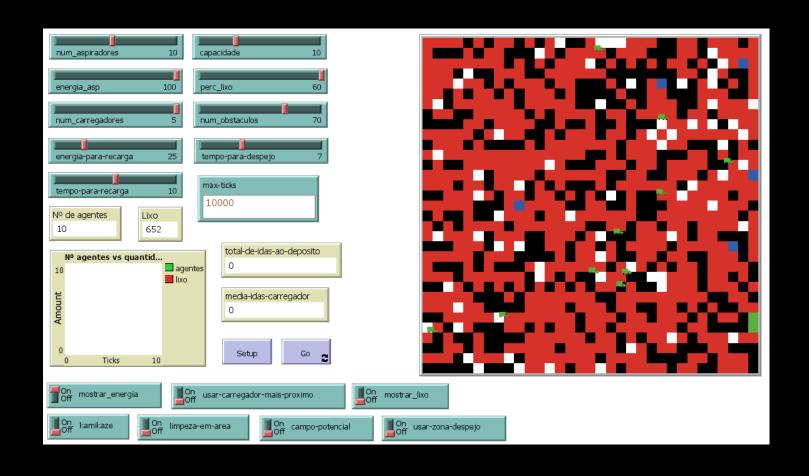
ESTADOS DE ENERGIA

A cor dos agentes varia conforme o nível de energia:



INTERFACE

Contém switches para ativar e desativar as funções do modelo melhorado.



Movimentação aleatória, salvo conhecimento prévio de carregadores.

MODELO BASE

O agente memoriza as localizações dos carregadores

Interação entre agentes próximos para troca de informações.

MODELO MELHORADO

- mostrar_energia: visualizar a energia dos agentes;
- mostrar_lixo: visualizar quantidade atual de lixo dos agentes;
- kamikaze: Agentes correm para o lixo, ignorando energia.
- **limpeza-em-area**: Os aspiradores limpas todas as patches ao seu redor(8 patches).

MODELO MELHORADO

- usar-carregador-mais-proximo: agentes sabem sempre qual a estação de carregamento mais próxima;
- usar-zona-despejo: Implementação igual à anterior mas referindo-se à zona de despejo;
- campo-potencial: Movimento guiado por gradientes de potencial.

- Modelo Base:
 - Hipótese 1: O aumento do número de agentes aumenta a superfície limpa.

| $N^{\underline{o}}$ de agentes | Lixo apanhado (%) |
|--------------------------------|-------------------|
| 5 | 22.07% |
| 10 | 38.40% |
| 15 | 66.25% |

- Modelo Base:
 - Hipótese 2: O aumento de obstáculos no ambiente reduz a superfície limpa.

| Nº de obstáculos | Lixo apanhado (%) |
|------------------|-------------------|
| 25 | 45.25% |
| 50 | 42.56% |
| 100 | 32.87% |

Modelo Base:

• Hipótese 3: O aumento do número de carregadores aumenta a taxa de sobrevivência dos agentes.

| $N^{\underline{o}}$ de carregadores | Taxa de sobrevivência (%) |
|-------------------------------------|---------------------------|
| 1 | 9% |
| 3 | 13% |
| 5 | 17% |

Modelo Melhorado:

 Hipótese 4: Saber as localizações dos carregadores e do depósito aumenta o lixo apanhado.

| Opções | Taxa de agentes vivos (%) | Lixo apanhado (%) |
|------------|---------------------------|-------------------|
| Desligadas | 25% | 50.74% |
| Ligadas | 94% | 90% |

Modelo Melhorado:

• Hipótese 5: O uso de campo potencial otimiza o movimento dos agentes, reduzindo o tempo total de limpeza e aumentando a superfície limpa.

| Campo Potencial? | Média de ticks final | Lixo apanhado (%) |
|------------------|----------------------|-------------------|
| Não | 10000 | 83.24% |
| Sim | 591.6 | 100% |

Modelo Melhorado:

- Hipótese 6: Número reduzido de agentes mais potentes tem desempenho semelhante a um número maior de agentes menos potentes.
- Funções usadas nesta experiencia:
 - usar-carregador-mais-próximo;
 - limpeza-em-área;
 - usar-zona-despejo;
 - campo-potencial.

| $N^{\underline{o}}$ de agentes | Capacidade | Média ticks final | Média de lixo apanhado |
|--------------------------------|---------------|-------------------|------------------------|
| 10 | 15 (comum) | 378.9 | 100% |
| 5 | 30 (poderoso) | 368.9 | 99.94% |
| 20 | 15 (comum) | 186.1 | 100% |
| 10 | 30 (poderoso) | 198.2 | 100% |

CONCLUSÃO

A implementação dos modelos base e melhorado mostrou diferenças claras no desempenho dos agentes:

- No **modelo base**, a movimentação aleatória e a memória limitada resultaram em maior tempo de limpeza e menor eficiência na gestão de energia.
- No **modelo melhorado**, o uso do campo potencial e o conhecimento das localizações dos carregadores e da zona de despejo reduziram o tempo de limpeza e a taxa de falha dos agentes de forma significativa.