

Uma imagem com alimentação

Descrição gerada automaticamente

**Relatório de ALGAV**

**3DD \_ Grupo 100**

1191256 André Reis

1191362 Rúben Amorim

1170878 Milene Farias

**Data: 26/11/2023**

# 1 - Representação do conhecimento do domínio

Explicar cada predicado e base de conhecimento

Explicar alterações que fizemos nos algoritmos fornecidos

# 2 - Obtenção da solução ótima para o Planeamento de movimentação entre pisos deedifícios movendo-se por corredores de ligação entre edifícios e elevadores (deveindicar pontos de partida e de chegada que devem ser pontos de acesso asalas/gabinetes/elevadores/corredores externos).

# 3 - Movimentação do robot dentro de um piso de edifício com Primeiro em Profundidade;

# 4 - Geração de todas as soluções do Primeiro em Profundidade e escolha da melhor;

# 5 - Primeiro em Largura

# 6 - A\*

# 7 - Consideração de movimentos nas diagonais

# 8 - Integração do ponto 2 com o ponto 3

# Conclusões