

**Московский Энергетический Институт
(Технический Университет)**

ТЕОРИЯ ИГР И ИССЛЕДОВАНИЕ ОПЕРАЦИЙ

Отчет по лабораторной работе №1

РЕАЛИЗАЦИЯ СИСТЕМЫ ПРИНЯТИЯ РЕШЕНИЙ НА ОСНОВЕ СИСТЕМЫ СИМПР

Выполнила | Лаврушко В.В.
 | гр. А-5-01

2005 г.

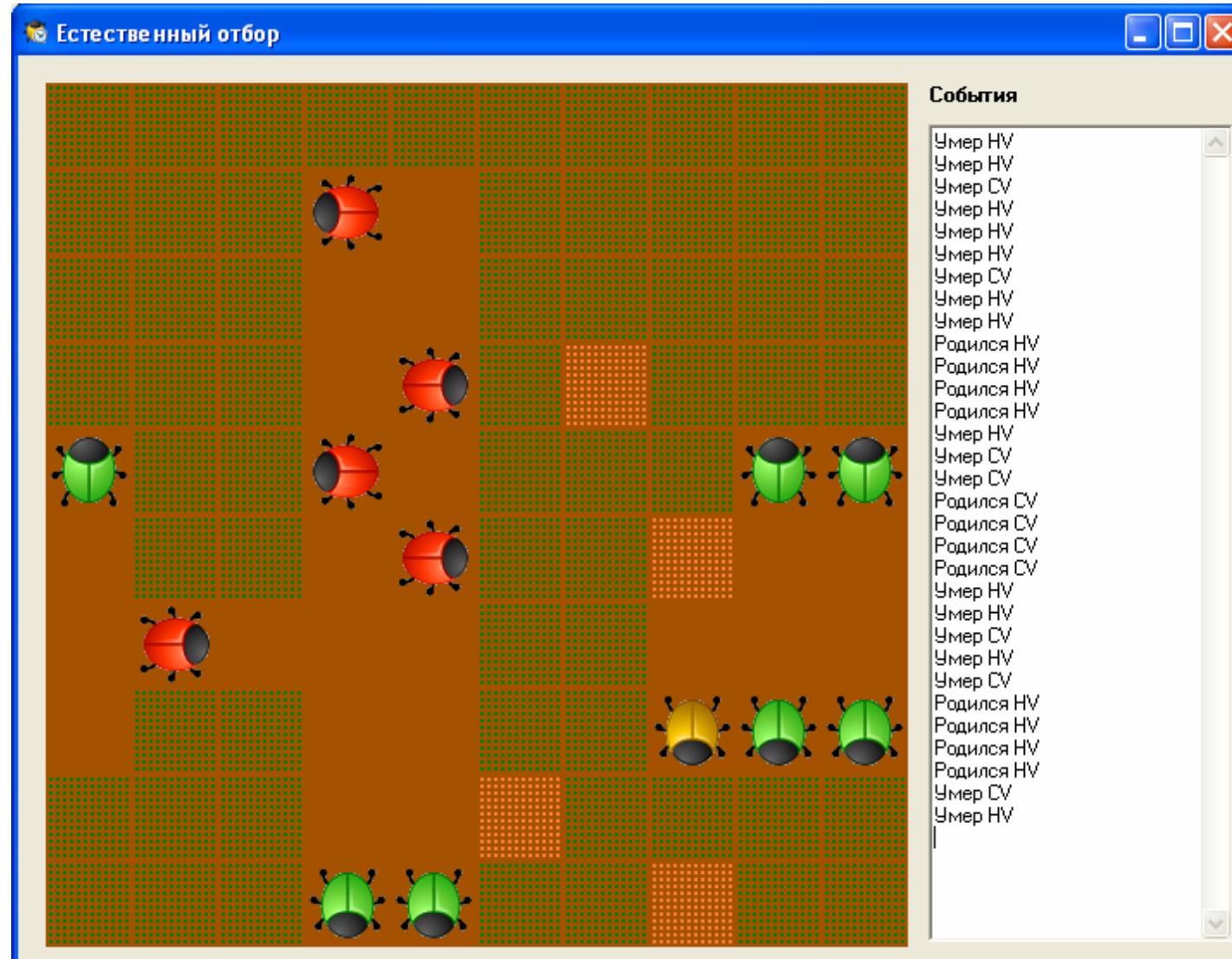
Постановка задачи

Сформировать модель принятия решений в виде совокупности таблиц решений и написать модуль-интерпретатор для данной модели. Объект моделирования – природное сообщество, состоящее из травоядных и хищных особей.

Описание модуля интерпретатора

Данная модель имитирует поведение жуков двух видов: herbivore (травоядные) и carnivore (хищники). Начальное состояние - на «поляне» находятся 8 хищников и 12 травоядных. Конечное состояние достигается в случае, когда погибают все жуки какого-либо вида. Программа была реализована в среде Delphi 6.

Основное окно:



Описание модели на языке таблиц решений

Модель включает в себя две таблицы, содержащие правила поведения для жуков каждого вида. Таблицы полны и непротиворечивы.

Таблица 1 (Жуки вида **herbivore**)

Жуки-вегетарианцы, питаются исключительно травкой (сокращенно HV).

Жизненный цикл

1. Рождение. В самом начале на поле живут 12 особей. Далее появляются каждые 30с (в результате деления).
 2. Питание. Хотят питаться всегда. Смерть наступает в результате голода через 20с с момента последнего приема пищи.
 3. Движение. Двигаются как каждые 3-6с и только вверх-вниз. Видят на расстоянии: 2 кл. по прямой, 1 кл. по диаг., не видят через к.-л. Важнее убежать, нежели поесть.
 4. Размножение. Делятся (каждые 30с).
 5. Болезни. Болеют после съедания травки оранжевого цвета (едят ее в самом крайнем случае). Симптомы: изменение цвета на оранжевый, хотят есть/двигаться каждые 7с, теряют способность к делению.
 6. Смерть. Возможны варианты: жизнь >100с, голод >20с, съеден.

Таблица 2 (Жуки вида **carnivore**)

Жуки-хищники, пытаются травоядными (сокращенно CV).

Жизненный цикл

1. Рождение. В самом начале на поле живет 8 особей. Далее появляются каждые 45с (в результате деления).
 2. Питание. Хотят питаться всегда. Смерть наступает в результате голода через 40с с момента последнего приема пищи.
 3. Движение. Двигаются каждые 1-3с и только вправо-влево. Видят на расстоянии: 2 кл. по прямой, 1 кл. по диаг., не видят через к.-л.
 4. Размножение. Делятся (каждые 45с).
 5. Смерть. Возможны варианты: жизнь >120с, голод >40с, съел больного травоядного.

C12. З свободен?																T	T	F	T		T	F	T	F					
C13. В свободен?																T	T	T	F	T	T	T	F	F					
C14. В ближе к Ц?									T	F	T	F				T	F												
C15. С свободен?		T	T	T	T	F	T	F																					
C16. Ю свободен?		T	T	T	T	T	F	F																					
C17. HV(Ю)>HV(С)?		T	F	F	F																								
C18. HV(Ю)<HV(С)?		T	F	F																									
C19. Ю ближе к Ц?			F	T																									
Действия																													
A1. Смерть	1	1							3	3	3				3									3	3				
A2. Шаг на З									1		1	1	1				1		1	1	1	1	1	1	1	1			
A3. Шаг на В									1		1					1	1	1		1	1	1	1	1		1	1		
A4. Поесть									2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2					2	2	2	2	
A5. Следующий		2	2	2	2	2	2	1	1	3	3				3	3	3	3	2	2	2	2	2	2	1	3	3		
A6. Новый на С		1	1			1	1		1																				
A7. Новый на Ю			1			1	1																						
+	S	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	

Логические отношения:

C10->!C11
 C17->!C18
 C6->!C13
 C7->!C12

Оптимизированная трансляция:

Таблица 1

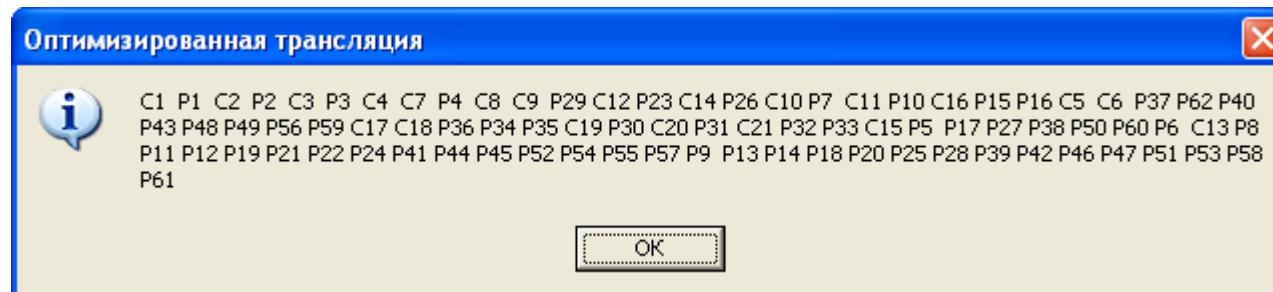
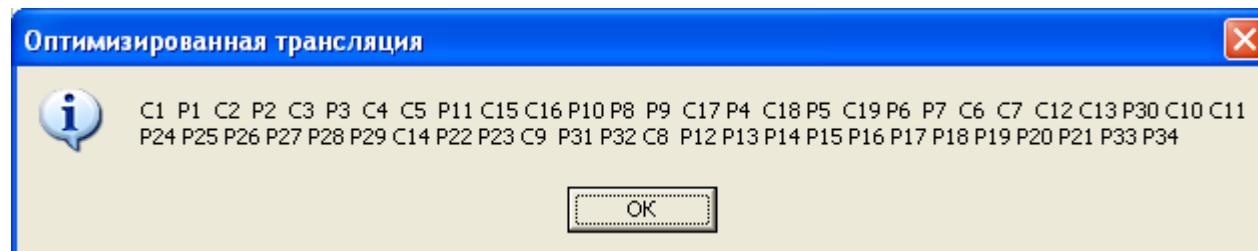


Таблица 2



Приложение

Цикл обработки сообщений:

```
procedure TLifeField.WndProc(var Message: TMessage);
var Res: boolean;
begin
  if message.Msg=msgSIMPR then begin//ПОЛУЧИЛИ СООБЩЕНИЕ!!!!!!!!!!!
    Res:=false;
    if message.WParamHi=0 then begin//УСЛОВИЕ!!!!!!!
      case message.WParamLo of
        //таблица1
        1: begin
          case message.LParam of
            1: begin // условие 1: есть живые?
              Res:=isHVAlive;
            end;
            2: begin // условие 2: живет>100с?
              aHV:=lstHV.Items[idHV];
              Res:=(SecondsBetween(Time,aHV^.birthTime)>100);
            end;
            3: begin // условие 3: ел>20с назад?
              aHV:=lstHV.Items[idHV];
              Res:=(SecondsBetween(Time,aHV^.lastAte)>20);
            end;
            4: begin // условие 4: болеет?
              aHV:=lstHV.Items[idHV];
              Res:=not(aHV^.isHealthy);
            end;
            5: begin // условие 5: делился>30с назад?
              aHV:=lstHV.Items[idHV];
              Res:=(SecondsBetween(Time,aHV^.lastDiv)>30);
            end;
            6: begin // условие 6: пора двигаться?
              aHV:=lstHV.Items[idHV];
              Res:=(SecondsBetween(Time,aHV^.lastMove)>aHV^.nextMove);
            end;
            7: begin // условие 7: двигался>7с назад?
              aHV:=lstHV.Items[idHV];
              Res:=(SecondsBetween(Time,aHV^.lastMove)>7);
            end;
            8: begin // условие 8: Ю свободен?
              aHV:=lstHV.Items[idHV];
              Res:=((aHV^.IPos<n) and (fieldArr[aHV^.IPos+1,aHV^.JPos]<otCV));
            end;
            9: begin // условие 9: С свободен?
              aHV:=lstHV.Items[idHV];
              Res:=((aHV^.IPos>1) and (fieldArr[aHV^.IPos-1,aHV^.JPos]<otCV));
            end;
            10: begin // условие 10: вр(Ю)>вр(С)?
              Res:=(enemiesHV(atSouth,idHV)>enemiesHV(atNorth,idHV));
            end;
            11: begin // условие 11: вр(Ю)<вр(С)?
              Res:=(enemiesHV(atSouth,idHV)<enemiesHV(atNorth,idHV));
            end;
          end;
        end;
      end;
    end;
  end;
```

```

    Res:=(enemiesHV(atSouth,idHV)<enemiesHV(atNorth,idHV));
end;
12: begin // условие 12: есть травка на Ю?
    aHV:=lstHV.Items[idHV];
    Res:=((aHV^.IPos<n) and ((fieldArr[aHV^.IPos+1,aHV^.JPos]=otFGR) or (fieldArr[aHV^.IPos+1,aHV^.JPos]=otPGR)));
end;
13: begin // условие 13: травка на Ю хорошая?
    aHV:=lstHV.Items[idHV];
    Res:=((aHV^.IPos<n) and (fieldArr[aHV^.IPos+1,aHV^.JPos]=otFGR));
end;
14: begin // условие 14: есть травка на С?
    aHV:=lstHV.Items[idHV];
    Res:=((aHV^.IPos>1) and ((fieldArr[aHV^.IPos-1,aHV^.JPos]=otFGR) or (fieldArr[aHV^.IPos-1,aHV^.JPos]=otPGR)));
end;
15: begin // условие 15: травка на С хорошая?
    aHV:=lstHV.Items[idHV];
    Res:=((aHV^.IPos>1) and (fieldArr[aHV^.IPos-1,aHV^.JPos]=otFGR));
end;
16: begin // условие 16: Ю ближе к Ц?
    aHV:=lstHV.Items[idHV];
    Res:=(farFromCenter(atSouth,aHV^.IPos,aHV^.JPos)<farFromCenter(atNorth,aHV^.IPos,aHV^.JPos));
end;
17: begin // условие 17: З свободен?
    aHV:=lstHV.Items[idHV];
    Res:=((aHV^.JPos>1) and (fieldArr[aHV^.IPos,aHV^.JPos-1]<otCV));
end;
18: begin // условие 18: В свободен?
    aHV:=lstHV.Items[idHV];
    Res:=((aHV^.JPos<n) and (fieldArr[aHV^.IPos,aHV^.JPos+1]<otCV));
end;
19: begin // условие 19: вр(В)>вр(З)?
    Res:=(enemiesHV(atEast,idHV)>enemiesHV(atWest,idHV));
end;
20: begin // условие 20: вр(В)<вр(З)?
    Res:=(enemiesHV(atEast,idHV)<enemiesHV(atWest,idHV));
end;
21: begin // условие 21: В ближе к Ц?
    aHV:=lstHV.Items[idHV];
    Res:=(farFromCenter(atEast,aHV^.IPos,aHV^.JPos)<farFromCenter(atWest,aHV^.IPos,aHV^.JPos));
end;
end;//case
end;
//таблица2
2: begin
    case message.LParam of
        1: begin // условие 1: есть живые?
            Res:=isCVAlive;;
        end;
        2: begin // условие 2: живет>120с?
            aCV:=lstCV.Items[idCV];
            Res:=(SecondsBetween(Time,aCV^.birthTime)>120);
        end;
        3: begin // условие 3: ел>40с назад?

```

```

aCV:=lstCV.Items[idCV];
Res:=(SecondsBetween(Time,aCV^.lastAte)>40);
end;
4: begin // условие 4: делился>45с назад?
  aCV:=lstCV.Items[idCV];
  Res:=(SecondsBetween(Time,aCV^.lastDiv)>45);
end;
5: begin // условие 5: пора двигаться?
  aCV:=lstCV.Items[idCV];
  Res:=(SecondsBetween(Time,aCV^.lastMove)>aCV^.nextMove);
end;
6: begin // условие 6: есть травоядный на В?
  aCV:=lstCV.Items[idCV];
  Res:=((aCV^.JPos<n) and (fieldArr[aCV^.IPos,aCV^.JPos+1]>otCV));
end;
7: begin // условие 7: есть травоядный на З?
  aCV:=lstCV.Items[idCV];
  Res:=((aCV^.JPos>1) and (fieldArr[aCV^.IPos,aCV^.JPos-1]>otCV));
end;
8: begin // условие 8: тп(В) здоров?
  aCV:=lstCV.Items[idCV];
  Res:=((aCV^.JPos<n) and (fieldArr[aCV^.IPos,aCV^.JPos+1]=othV));
end;
9: begin // условие 9: тп(З) здоров?
  aCV:=lstCV.Items[idCV];
  Res:=((aCV^.JPos>1) and (fieldArr[aCV^.IPos,aCV^.JPos-1]=othV));
end;
10: begin // условие 10: тп(В)>тп(З)?
  Res:=(foodCV(atEast,idCV)>foodCV(atWest,idCV));
end;
11: begin // условие 11: тп(В)<тп(З)?
  Res:=(foodCV(atEast,idCV)<foodCV(atWest,idCV));
end;
12: begin // условие 12: З свободен?
  aCV:=lstCV.Items[idCV];
  Res:=((aCV^.JPos>1) and (fieldArr[aCV^.IPos,aCV^.JPos-1]<otCV));
end;
13: begin // условие 13: В свободен?
  aCV:=lstCV.Items[idCV];
  Res:=((aCV^.JPos<n) and (fieldArr[aCV^.IPos,aCV^.JPos+1]<otCV));
end;
14: begin // условие 14: В ближе к Ц?
  aCV:=lstCV.Items[idCV];
  Res:=(farFromCenter(atEast,aCV^.IPos,aCV^.JPos)<farFromCenter(atWest,aCV^.IPos,aCV^.JPos));
end;
15: begin // условие 15: С свободен?
  aCV:=lstCV.Items[idCV];
  Res:=((aCV^.IPos>1) and (fieldArr[aCV^.IPos-1,aCV^.JPos]<otCV));
end;
16: begin // условие 16: Ю свободен?
  aCV:=lstCV.Items[idCV];
  Res:=((aCV^.IPos<n) and (fieldArr[aCV^.IPos+1,aCV^.JPos]<otCV));
end;

```

```

17: begin // условие 17: tp(I0)>tp(C)?
  Res:=(foodCV(atSouth,idCV)>foodCV(atNorth,idCV));
end;
18: begin // условие 18: tp(I0)<tp(C)?
  Res:=(foodCV(atSouth,idCV)<foodCV(atNorth,idCV));
end;
19: begin // условие 19: Ю ближе к Ц?
  aCV:=lstCV.Items[idCV];
  Res:=(farFromCenter(atSouth,aCV^.IPos,aCV^.JPos)<farFromCenter(atNorth,aCV^.IPos,aCV^.JPos));
end;
end;//case
end;
end;//case
end;

if message.WParamHi=1 then begin//ДЕЙСТВИЕ!!!!!!!
case message.WParamLo of
  //таблица1
  1: begin
    case message.LParam of
      1: begin // действие 1: смерть!
        killHV(idHV,true);
      end;
      2: begin // действие 2: шаг на север
        moveHV(atNorth,idHV);
      end;
      3: begin // действие 3: шаг на юг
        moveHV(atSouth,idHV);
      end;
      4: begin // действие 4: поесть
        aHV:=lstHV.Items[idHV];
        aHV^.lastAte:=Time;
      end;
      5: begin // действие 5: заболеть
        aHV:=lstHV.Items[idHV];
        aHV^.isHealthy:=false;
        //покрасить в желтый
        if (aHV^.IPos<(n div 2)+1) then imgMain.Canvas.Draw(koef*(aHV^.JPos-1),koef*(aHV^.IPos-1),bmpHVIS)
        else imgMain.Canvas.Draw(koef*(aHV^.JPos-1),koef*(aHV^.IPos-1),bmpHVIN);
        fieldArr[aHV^.IPos,aHV^.JPos]:=othVI;
      end;
      6: begin // действие 6: следующий жучок
        if (lstHV.Count>0) then begin
          if (idHV=(lstHV.Count-1)) then idHV:=0
          else idHV:=idHV+1;
        end else idHV:=1;
      end;
      7: begin // действие 7: новый на З
        aHV:=lstHV.Items[idHV];
        aHV^.lastDiv:=Time;
        createHV(aHV^.IPos,aHV^.JPos-1);
        Memo1.Lines.Add('Родился HV');
      end;
    end;
  end;

```

```
8: begin // действие 8: новый на В
  aHV:=lstHV.Items[idHV];
  aHV^.lastDiv:=Time;
  createHV(aHV^.IPos,aHV^.JPos+1);
  Memo1.Lines.Add('Родился HV');
end;
end;//case
end;
//таблица2
2: begin
  case message.LParam of
    1: begin // действие 1: смерть!
      killCV(idCV);
    end;
    2: begin // действие 2: шаг на запад
      moveCV(atWest,idCV);
    end;
    3: begin // действие 3: шаг на восток
      moveCV(atEast,idCV);
    end;
    4: begin // действие 4: поесть
      //найти жучка HV для еды
      aCV:=lstCV.Items[idCV];
      aCV^.lastAte:=Time;
      killHV(getHVIDByIJ(aCV^.IPos,aCV^.JPos),false);
    end;
    5: begin // действие 5: следующий жучок
      if (lstCV.Count>0) then begin
        if (idCV=(lstCV.Count-1)) then idCV:=0
        else idCV:=idCV+1;
      end else idCV:=1;
    end;
    6: begin // действие 6: новый на С
      aCV:=lstCV.Items[idCV];
      aCV^.lastDiv:=Time;
      createCV(aCV^.IPos-1,aCV^.JPos);
      Memo1.Lines.Add('Родился CV');
    end;
    7: begin // действие 7: новый на Ю
      aCV:=lstCV.Items[idCV];
      aCV^.lastDiv:=Time;
      createCV(aCV^.IPos+1,aCV^.JPos);
      Memo1.Lines.Add('Родился CV');
    end;
  end;//case
end;
Res:=true;
end;
//ВЫДАЛИ РЕЗУЛЬТАТ!!!!!!!
if Res then message.Result:=Yes else message.Result:=No;
end else inherited;
end;
```