

AGOSTO / 2007

ATRAC.TXT

1 Introdução

Num <campo de luta>, CLuta, com N dimensões existem instaladas várias entidades, ENTg pertencentes a um conjunto JENT dado.

As entidades ENTg criam, em CLuta, campos atractivos e reulsivos, AtRe, e são mais ou menos sensíveis aos campos produzidos pelas restantes entidades.

Os actos executados por qualquer ENTg resulta duma operação construída com uma razoável racionalidade sobre o comportamento passado e presente dos campos AtRe e dos decorrentes comportamentos passados .

2 Campo de Luta, CLuta.

Formalmente o campo de luta é descrito por um domínio num espaço linear com N dimensões .

Em geral N é ou 2 ou 3 . (Ver 5)

3 Campos AtRe

Os campos AtRe têm as seguintes características:

- (a) estão centrados no ente emissor , ENTg.
- (b) têm carácter vectorial e dependem da distância a ENTg .
- (c) o ENTg emissor é dotado da faculdade de poder variar esse campo em intensidade e orientação.
- (d) existe uma colecção de campos AtRe, ColAtRE, contendo tipos de campos com características diferentes a fim de descrever os campos mais frequentes mas é sempre possível criar novos tipos e acrescentar à colecção.

4 Sensibilidade dos ENTg

Nem todos os campos influem igualmente os entes quando estes desempenham a função de receptores. Esta propriedade vai designar-se por "sensibilidade" , SeSi, e pode ser regulada pelo ente receptor .

5 Distâncias e Campos AtRe

A distância é uma funcional linear como a usada correntemente em espaços lineares como o definido em (1).

Não é necessário prever outro tipo de funcional porque existe uma colecção de campos emissores para uma entidade emissora escolher e uma função "sensibilidade" para graduar a influência de um campo numa entidade receptora .

6 Tipos de Entidades

São entidades típicas as seguintes

MUR a localização e o campo são invariantes e sensibilidade nula.
exemplos: muros e vedações.

MOV a localização pode variar, o campo é invariante mas fraco e a sensibilidade é nula .

Exemplos viaturas e outros moveis mas estacionados.

AGE entes dispondo de todas as faculdades, podendo deslocar-se, praticar acções e com sensibilidade aquada.

Nota: muitos tipos podem ser construídos e dotados de propriedades diversas e o desenvolvimento deste tema só depende da imaginação do criador do modelo.

7 Operações Correntes

```

program ATRAC.TXT;

    <* Variaveis *>
vDIS[Coord]           Distancia entre dois pontos
vDGG [Ga,Gb,Coord]   Distancia entre agentes Ga e Gb
vLOC [G,Coord]        Local onde está gente G
vPA [G,Coord]         Parametro A na Fórmula de atracção de G
vPB [G,Coord]         Parametro B na Fórmula de atracção de G
vMuro[G,Coord]        Repulsão dos Muros em G
vRact[Ga,Gb,Coord]   Forma_Tracção emitida por Ga recebida por Gb
rRec Record          rLOC,rMuro,rPA,rPB:tLoc;   rDGG,rRact:tDGG;
rEE:integer; end;
vRec [Pont] de pREC ponteiros para Recordo Rec, pRec=^rREC

    <* Funções *>
F1 MuroAT(G,E)       MuroAT:=1/sqr(M99-sqr(vLOC[G,E]))
F2 MuroReact(G);     Reacção_Muro a agente G
F3 DistAge(Ga,Gb);   Distancia entre agentes Ga e Gb
F4 EntReact(D,A,B)   Reacção R:=(-1/D) + (A/(D+B)) onde D=distância e
                     A e B são parametros que dependem do agente e das
                     coordenadas .
F5 DecidLoc          Função que decide o deslocamento dum agente
                     conhecendo a importância dos campos-forma .
F6 ExecLoc            Função que desloca o agente segindo instruções
                     de DecidLoc.

    <* Operações *>
01 <Geração de Campos>
O agente, Ga, cria um <campo-forma> centrado em A, onde Ga está
localizado e cujo valor em B distante é calculado usando
F4, vRact[Ga,Gb,Coord]= EntReact(D,A,B) e onde a distancia, D, entre
A e B é calculado usando F3, D= DistAge(Ga,Gb).
O agente Gb tem acesso a essa informação, vRact[Ga,Gb,Coord] e
poderá decidir como entender.

02 <Decisor>
O agente Gb tem de tomar uma decisão que é um processo complexo que
aqui será substituída por uma decisão simplificada, DecidLoc, que
consta de :
(a) se 0< atracção <rAMin não toma qualquer decisão, com rAMin>0 .
(b) se   atracção >rAMin decide aproximar-se .
(c) se   atracção <0   decide afastar-se .
O deslocamento de Gb é proporcional ao valor absoluto da atracção .
Todos os campos gerados menos o gerado pelo próprio influem
cumulativamente

02 <Deslocação>
Acto de deslocar um agente por força de uma decisão tomada em 02 .
A função utilizada é F6 ExecLoc .

    <* Léxico *>
1 <Campo-Forma> é um campo escalar onde a grandeza é uma <informação>
que pode ou não levar o ente receptor a tomar uma
decisão que pode ser a prática de uma acção .

```

```

type tst14=string[14];      tst80=string[80];

const   G3=3; G4=4; G5=5; G9=9; M99=10000; cEE=3;
        cRec=50;  cPec=5;  NomR='ATTRACT.000';

type   tCOO= array[1..G3] of real;
       tLOC= array[1..G5] of tCOO;

```

```

tsUC= array[1..G9] of tLOC;
tDGG= array[1..G5, 1..G5] of tCOO;
rRec= Record rLOC,rMuro,rPA,rPB:tLoc;    rDGG,rRact:tDGG;
      rEE:integer; end;
pRec=^rREC;
apRec=array[0..cPec] of pRec;

var   vDIS: tCOO; vLOC,vMuro,vPA,vPB: tLOC;  vsUC: tsUC;
vDGG, vRact: tDGG; vRec: apREC;
filR: file of rREC;
EE,Ymp,M0n:integer; boo:boolean;

(* DISCO *)
function LerREC(Nf,Np:integer):pRec;
begin boo:=ENTRE(Nf,0,cRec) and ENTRE(Np,0,cPec); if boo=True then begin
Assign(filR, NomR);  reset(filR); seek(filR,Nf); read(filR,vRec[Np]^);
close(filR); LerREC:=vRec[Np]; write('LEU') end else write('NÃO LEU'); end;
procedure RegREC1(Nf,Np:integer);
begin boo:=ENTRE(Nf,0,cRec) and ENTRE(Np,0,cPec); if boo=True then begin
Assign(filR, NomR);  reset(filR); seek(filR,Nf); write(filR,vRec[Np]^);
close(filR); write('Regista') end else write('NÃO Regista'); end;

(* Funcoes *)

function MuroAT(G,E:integer):real;
var Mu:real; begin Mu:=1/sqr(M99-sqr(vLOC[G,E])); MuroAT:=Mu;
vMuro[G,E]:=Mu; MoMuro(G,E); end;

procedure MuroReact(G:integer);
var j:integer; begin for J:=1 to EE do begin
if vLOC[G,j]>0 then vLOC[G,j]:=vLOC[G,j]-SQRT(vMuro[G,j]) else
vLOC[G,j]:=vLOC[G,j]+SQRT(vMuro[G,j]); ;
writeln(vLOC[G,j]:12:6); end; end;

procedure DistAge(G1,G2:integer);
var j:integer; D:real; begin for j:=1 to EE do begin
vDIS[j]:=Sqrt(Sqr(vLOC[G1,j]-vLOC[G2,j]));
writeln('Dista=',vDIS[j]:12:9); vDGG[G1,G2,j]:=vDIS[j]; end; end;

function EntReact(D,A,B:real):real;
var R:real; begin R:=(-1/D) + (A/(D+B)); EntReact:=R; end;

```

```

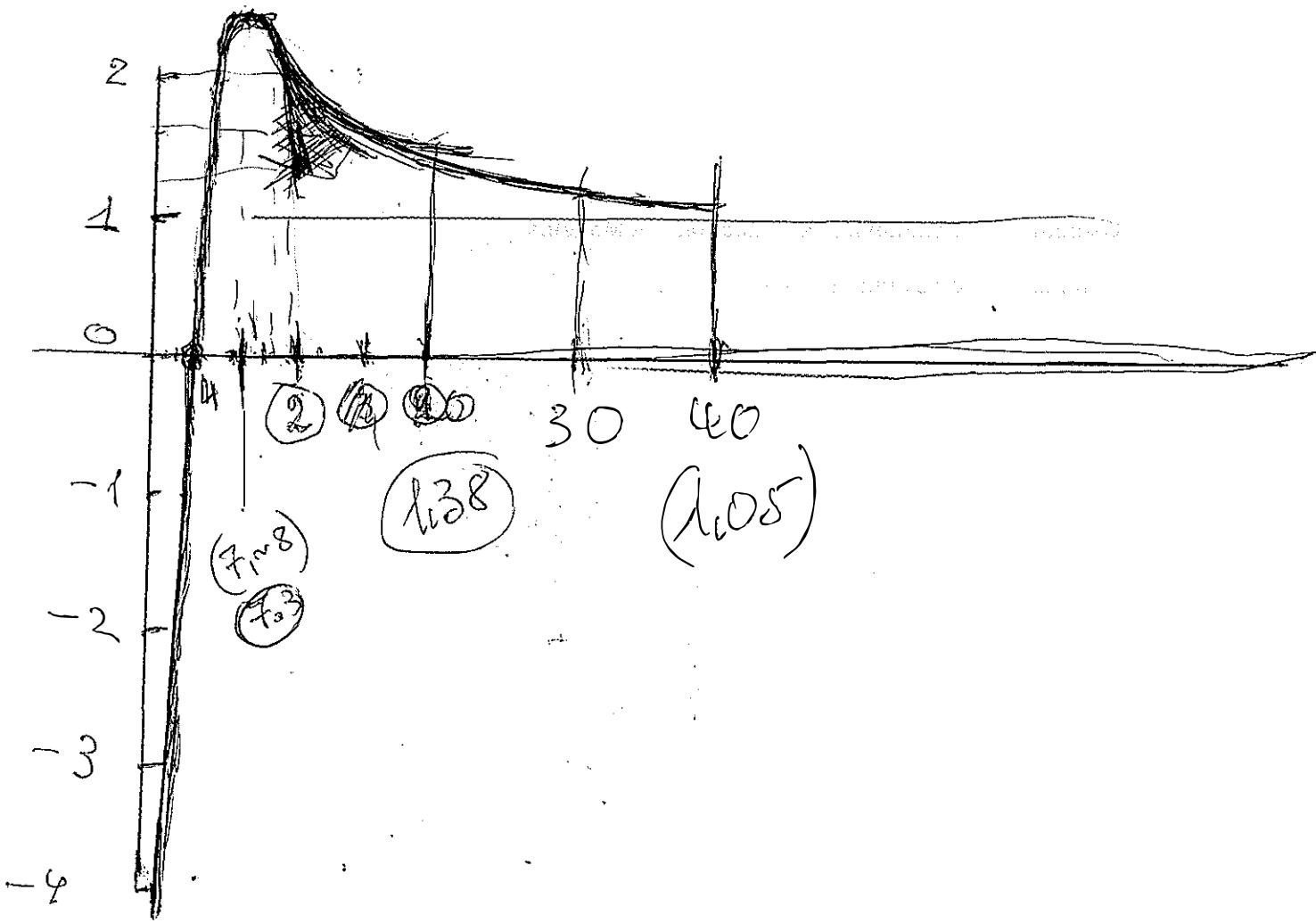
program ExpxE;
var H:char;
procedure GerDeCrs(H:char);
  var x,y,x1,x2,x3, y1,y2,y3, U,W,Z, fx,fy, R,J,J0:real; Ji,Ri:integer;
begin x1:=1; x2:=-1; x3:=0.1;
  y1:=3; y2:=0; y3:=1; U:=-50; W:=1; Z:=0.1;
  clrscr; case H of '1': J0:=20; '2': J0:=60; '3': j0:=20; end;
  writeln('X= ',x1:7:3,' ',x2:7:3,' ',x3:7:3);
  writeln('Y= ',y1:7:3,' ',y2:7:3,' ',y3:7:3,' U= ',U:7:3,' ',W:7:3); readln;
  J:=0; While J<J0 do begin fx:=x2+x3*j; fy:=y2+y3*j;
  X:=x1/Exp(fx); Y:=y1/Exp(fy); R:=X+U*Y+W; case H of
  '1': begin write(J:3,' ',X:12:3, Y:12:3, R:12:3); readln; end;
  '2': begin Ri:=20-Round(10*R); Ji:=round(J); gotoXY(Ji,Ri); write(Ri); end;
  '3': begin write(R:8:3); end;
  end; J:=J+Z; end; end;

begin repeat writeln; write('Tabela=1 ou 3 Grafo=2 Sair=0 '); readln(H);
  if H in ['1','2','3'] then GerDeCrs(H); until H='0'; end.

```

TEXTO

$fx := x_2 + x_3 \cdot j$ $fy := y_2 + y_3 \cdot j$
 $X := x_1 / \text{Exp}(fx)$ $Y := y_1 / \text{Exp}(fy)$
 $R := X + U \cdot Y + W$
 fx e fy operadores lineares da coordenada (j), no exemplo
 a funcional fy identifica-se com j .
 $X=x_1/\text{Exp}(fx)$ e $Y=y_1/\text{Exp}(fy)$ são inversos duma exponencial
 U multiplicador de Y
 W somador de Y que define o limite para que valor tende R
 quando j tende para infinito.
 R a função é usado no domínio dos j positivos.
 o conjunto de parametros usados permite gerar uma função
 continua sem singularidades monotanamente crescente no
 intervalo $[0..7]$ com $R(j=0)=-146$, e $R(j=7)=2.213$, e
 monotanamente decrescente para $J>7$ e tendo por assintota $W=1$.



Pestana Sintra Golf

★★★
RESORT & SPA HOTEL
SINTRA - PORTUGAL

Avance

①

$$X + \Delta X + \Delta P$$



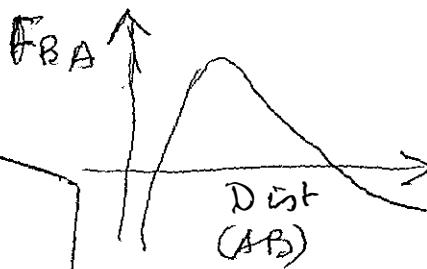
$$X_2 = X_i + \Delta X_1 + \Delta P_1$$

$$X_3 = X_2 + \Delta X_2 + \Delta P_2 + M_{k+1} X_1 + \Delta X_1 + \Delta P_1 +$$

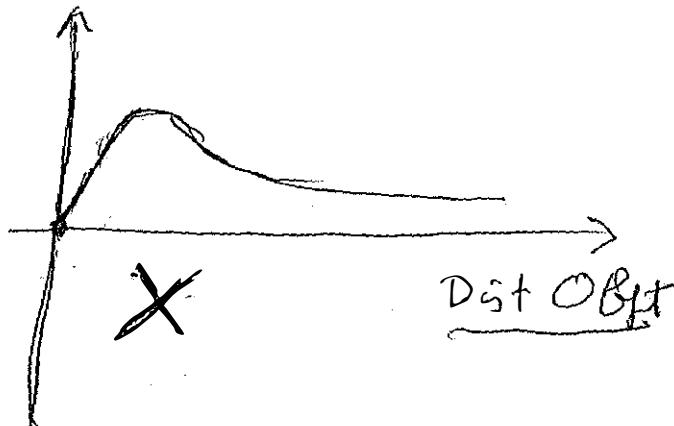
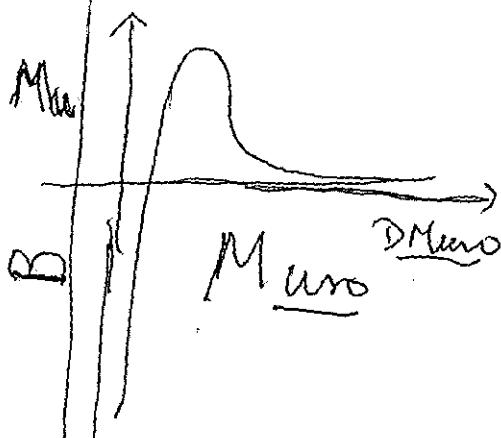
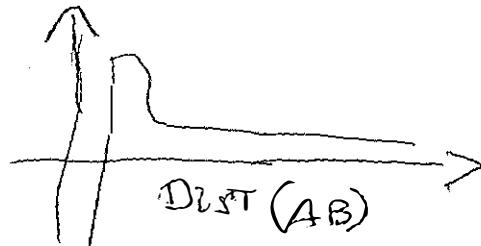
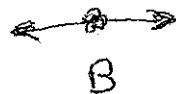
$$= M_{k+1} \Delta X_2 + \Delta P_2$$

$$X_{j+} = X_1 + \sum_{K \in [1..j]} \cancel{X_K} + \cancel{\sum_{K \in [1..j]} \Delta P_K} + \sum_{K \in [1..j]} M_K$$

$F_{BA}(\bar{A}\bar{B})$



$F_{AB}(\bar{B}\bar{A})$



$$A_{\text{Europe}} = A_{\text{South America}} + \sum A_k + \sum O_k +$$

RIC
4396

$$\sum B_k + \sum M_{u_k}$$

$$A_k = A_1 + \sum A_{OK} + \sum A_{BK} + \sum M_{un}$$

O = objetivo de A que é fixo

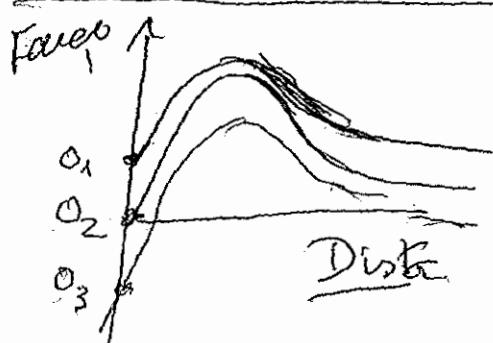
B = Ativador que é movel.

M_u = Muros e Obstruções (fixas)

D_{AO} = Distância de A a O

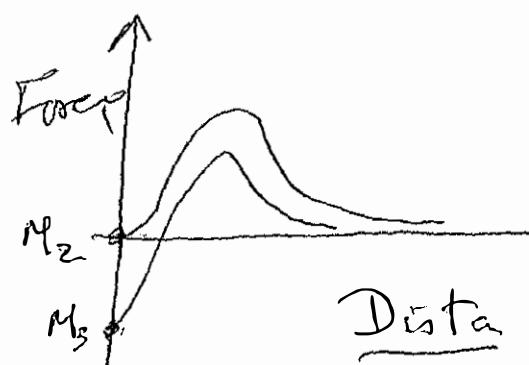
D_{AB} = " A a B

D_{AM} = " A aos Muros



Atracos de (A a O) e (A a B)

$\begin{cases} O_3 = \text{Contato e Repulsão} \\ O_2 = " \\ O_1 = " \text{ e Penetração} \end{cases}$



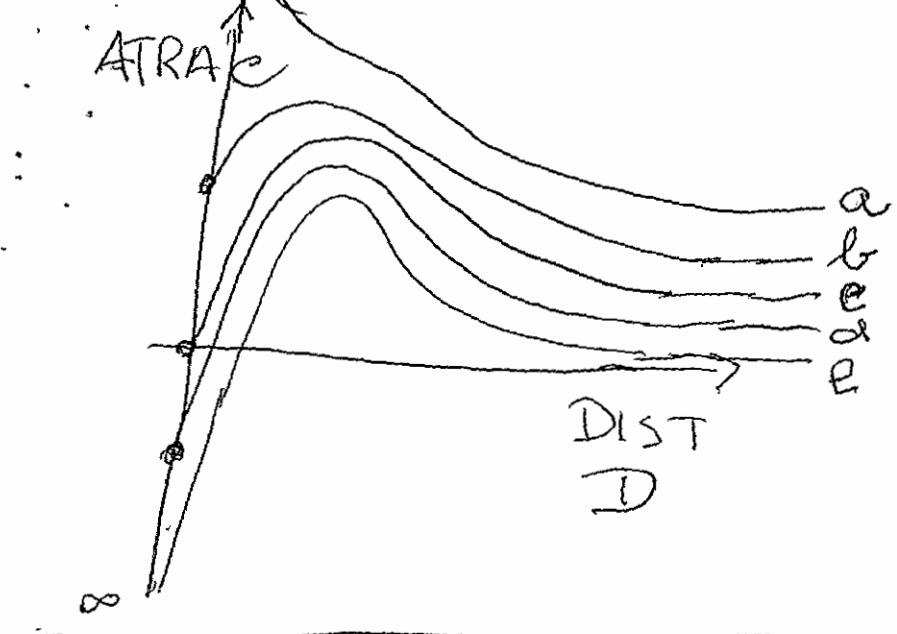
M₂ = Contato.

M₃ = Contato + Repulsão

$$\Psi_k = \sum_{1..K} \theta(D_{AO})_k \cdot \Psi_k \sum_{1..K} \gamma(D_{AB})_k$$

$$\Theta_k = \sum_{1..K} \theta(D_{AM})_k$$

$$X_k = X_1 + \Psi_k + \gamma_k + \Theta_k$$



Tipos de Força

$F_{ij} = F(P_i, P_j)$ = Força de atração
do tipo t de dois entes (i, j)
situados nos pontos P_i e P_j

$D_{ij} = D(P_i, P_j)$ = Distância dos
Pontos (P_i, P_j) .

Tipos de ENTES : E

{ AGENTES }	G_1, G_2, \dots
	<u>Muros</u> M_a
	<u>OBJETIVOS</u> O_1, O_2, \dots
{ ENTES }	E_1, E_2, \dots
	E_s

CAMPOS e ATRACAO

$(E_i, E_j) = F_{ij}(D_{ij})$ = Campo em E_j criado
por E_i num Ente E_j , cujo
tipo é t e $E_t = Total$

Dimensão DIM do espaço de
duta

Coordenadas $(x_1, x_2, \dots, x_{\text{dim}}) = \underline{\underline{c}_k}$

$t F_{ijk} (D_{ijk})$ onde

$i, j \in [1 \dots E_\phi]$
$k \in [1 \dots \text{Dim}]$
$t \in [a, \dots, e]$

e $[1 \dots E_\phi] = [1 \dots AG, 1 \dots \text{Outros}]$

Deslocamento DLOC

$$X_{(i+)} = X_{(i)} + DLOC(t F_{ijk}) \quad (I)$$

$(j \in [1 \dots E_\phi] - E_i)$

Seus o $X_{(i)}$ é um dos Agente de referência

DLOC deslocamento de E_i resultante das atrações ou repulsões de todos os E_j restantes (excepto o E_i) ou seja para Agente.

Há que aplicar (I) a todos os E_j que são

agente. Ex.: $[G_1 G_2, M_G, O]$ neste caso aplica-se a G_1 e G_2 mas não a M_G e é verticalmente a O se o alvo estiver em movimento e entao O é tratado como um agente.

t varia com o Ente que atira

Número de Agentes - N.A = 2 $G_1 G_2 \in G_2 G_1 \} 2$

NA = 4 $G_1 G_2 G_1 G_3 G_1 G_4 \} 4$

EUROPE SOUTH AMERICA NA = 3 $G_1 G_2, G_1 G_3 \} 3$

$G_2 G_3 G_2 G_3 \} 2$

Rua Moto da Mina, Nº 19 - 2710-692 Sintra - Portugal. Tel: +351 210 424 300 . Fax: +351 210 424 300
pestana.sintra@pestana.com
www.pestana.com

$G_2 G_3 G_2 G_3 \} 6 = 3 \times 2$

$G_3 G_1 G_3 G \} 6$

$G_4 G_1 G_3 G \} 6$

Quinta da Beloura Golf SA - CONTRIBUINTE N.º 502 341 831 - MATRIC. CONS. REG. COM. SINTRA N.º 9370 - CAPITAL SOCIAL 4.307.420,00 EUROS

$$= \text{DIS}[P_a, P_b][c_k] \quad [P_a, P_b] \quad \underline{\text{Pontos P}_a \in P_f} \quad (2)$$

$$c_k \in [1 \dots \text{DIM}]$$

DIST

DIS

For $i := 1$ to A_G do
 For $j := 1$ to A_G do ~~DIS[i,j]~~
 For $k := 1$ to DIM do If $i < j$
 then DIS[i,j,k] = ~~0~~

~~DIS[i,j,k] = ABS(P[i][k] - P[j][k])~~

ENTES
ambientes
Movens

For $i := 1$ to G do
 For $j := 1$ to G do
 For $k := 1$ to DIM do
 if ($i <> j$) then

$$AT[i,j,k] = g \quad \begin{cases} \text{DIS}[i,j,k] \\ \text{RP}[x \in E_{i,j}] \\ \text{Filtros} \end{cases}$$

ENTES fixos
o Agente é fixo entao:

For $j := 1$ to G do
 For $k := 1$ to DIM do

~~AT[x, j, k]~~ AT [$[x], j, k$]
 onde $[x] = \text{condicões do Ponto Fixo}$

ENTES fixos
ENTES Movens

Componentes (Exemplo)

Há Muros, Muro

Há Fix, Fix

Há Aterro, $G_1 \dots G_n$
 $\oplus G$

DYM

Diversos do
Carro

Gerador de Componentes:

Muro \Rightarrow

For $j := 1$ to $\oplus G$

For $k := 1$ to DYM

do AT [Muro, j, k]

Fix \Rightarrow

For $j := 1$ to $\oplus G$

For $k := 1$ to DYM

do AT [Fix, j, k]

A GENTES \Rightarrow

For $i := 1$ to $\oplus G$ do

For $j := 1$ to $\oplus G$ do

For $k := 1$ to DYM do

~~AT [i, j, k]~~ +

AT [i, j, k]

```

program ExpxE;

type    tst14 = string[14];      tst80 = string[80];
const   NomA = 'EXP.001';        NomP = 'EXP.P01';
        CRR=1000;    CPP=20;    CAA=50;
type    tRR = array[0..CRR] of real; pRR = ^tRR;
var     vRA,vRP : pRR;         fila : Text;
        x,y,x1,x2,x3, y1,y2,y3, U,W,Z, fx,fy, R,J,J0,J1,J2:real;
        HH,NN,AA,PP:integer;   Rg,MOn:char;   Ymp:boolean;

procedure RegF(RR:pRR; Nome:tst14);
  var k:integer; begin Assign(fila,Nome); rewrite(fila);
  for k:=0 to CRR do writeln(fila,RR^[k]); close (fila); end;

function LerF(RR:pRR; Nome:tst14):pRR;
  var k:integer; begin Assign(fila,Nome); reset(fila);
  K:=0; while ((not EOF(fila)) and (k<CRR)) do begin readln(fila,RR^[k]);
  k:=k+1; end; close (fila); LerF:=vRA; end;

procedure Qreg(RR:pRR; Nome:tst14);
  begin write('Registar=1 Não=0 '); readln(Rg);
  if Rg='1' then RegF(RR, Nome); end;

procedure Qymp;
  var b:char; begin write('Imprimir=1 Não=0 '); readln(b);
  Ymp:=False; if b='1' then Ymp:=True; end;

procedure QMOn;
  begin write('Monitor 0 a 9 '); readln(MOn); end;

function DaInt(frs:tst80):integer;
  var k:integer; begin write(frs,' (inteiro) '); readln(k); DaInt:=k; end;

procedure DaLinha;
  begin write('Número Actual  NN= ',NN,', ');
  NN:=DaInt('Confirme ou Emende (0..19) '); AA:=NN*CAA; PP:=NN*CPP;
  writeln('NN= ',NN:2,', AA= ',AA:2,', PP=',PP:2); readln; end;

procedure LimpF(RR:pRR; Nome:tst14);
  var k,k1,k2:integer; begin k1:=DaInt('Linha Inicial ');
  k2:=DaInt('LinhaFinal'); for k:=k1 to k2 do RR^[k]:=0.0; Qreg(RR,Nome); end;
  { Monitor }

procedure MonF(RR:pRR; k1,k2:integer);
  var j:integer; begin for j:=k1 to k2 do write(RR^[j]:8:3); writeln; end;

procedure MonFX(RR:pRR; k1,k2:integer);
  var j:integer; begin
  for j:=k1 to k1+2 do write(RR^[j]:8:3); writeln;
  for j:=k1+3 to k1+5 do write(RR^[j]:8:3); writeln;
  for j:=k1+6 to k1+8 do write(RR^[j]:8:3); writeln;
  for j:=k1+9 to k1+11 do write(RR^[j]:8:3); writeln; readln; end;

procedure Mon3(J,X,Y,R:real);
  var Ji,Ri:integer; begin case HH of
  1: begin write(J:3,' ',X:12:3, Y:12:3, R:12:3); readln;
        if Ymp then writeln(LST, J:3,' ',X:12:3, Y:12:3, R:12:3); end;
  2: begin Ri:=20-Round(10*R); Ji:=round(J); gotoXY(Ji,Ri); write(Ri); end;
  3: begin write(R:8:3); end; end; end;

procedure MonPar; begin clrscr;
writeln(' X= ', x1:7:3, ' ',x2:7:3, ' ',X3:7:3);

```

```

writeln(' Y= ', y1:7:3, ' ', y2:7:3, ' ', y3:7:3);
writeln(' U= ', U:7:3, ' ', W:7:3, ' ', Z:7:3);
writeln(' J0= ', J0:7:3, ' ', J1:7:3, ' ', J2:7:3); end;

{ Darametros }

procedure CopPP(N1,N2:integer);
var k,p1,p2:integer; begin p1:=N1*cPP; p2:=N2*cPP; vRP:=LerF(vRP,NomP);
for k:=1 to cPP do vRP^[p2+k]:=vRP^[p1+k]; RegF(vRP,NomP); end;

procedure CopAA(N1,N2:integer);
var k,a1,a2:integer; begin a1:=N1*cAA; a2:=N2*cAA; vRA:=LerF(vRA,NomA);
for k:=0 to cAA do vRA^[a2+k]:=vRA^[a1+k]; RegF(vRA,NomA); end;

procedure CopXRP(PP,q:integer); begin case q of
0: vRP^[PP+q]:=x1; 1: vRP^[PP+q]:=x2; 2: vRP^[PP+q]:=x3;
3: vRP^[PP+q]:=y1; 4: vRP^[PP+q]:=y2; 5: vRP^[PP+q]:=y3;
6: vRP^[PP+q]:=U; 7: vRP^[PP+q]:=W; 8: vRP^[PP+q]:=Z;
9: vRP^[PP+q]:=J0; 10: vRP^[PP+q]:=J1; 11: vRP^[PP+q]:=J2; end; end;
procedure CopTudXRP(PP:integer);
var q:integer; begin for q:=0 to 11 do CopXRP(PP,q); end;

procedure CopRPX(PP,q:integer); begin case q of
0: x1:=vRP^[PP+q]; 1: x2:=vRP^[PP+q]; 2: x3:=vRP^[PP+q];
3: y1:=vRP^[PP+q]; 4: y2:=vRP^[PP+q]; 5: y3:=vRP^[PP+q];
6: U:=vRP^[PP+q]; 7: W:=vRP^[PP+q]; 8: Z:=vRP^[PP+q];
9: J0:=vRP^[PP+q]; 10: J1:=vRP^[PP+q]; 11: J2:=vRP^[PP+q]; end; end;
procedure CopTudRPX(PP:integer);
var q:integer; begin for q:=0 to 11 do begin CopRPX(PP,q);
writeln(vRP^[PP+q]:6:1); end; end;

procedure DaParX;
begin x1:=1; x2:=-1; x3:=0.1; y1:=3; y2:=0; y3:=1;
U:=-50; W:=1; Z:=0.1; J0:=30; J1:=49; J2:=20;
NN:=0; PP:=0; CopTudXRP(PP); readln; end;

function DaPar(Frs:tst14; v:real):real;
begin write('Valor Actual de ', Frs, v:8:3, ' Confirme ou Corrija ');
Readln(v); DaPar:=v; end;

procedure DaParPP;
var q:integer; begin DaLinha; CopTudRPX(PP); MonPar; readln; repeat
writeln('( X= x1 / Exp( x2 + x3 * J ) 0::x1 1::x2 2::x3 ');
writeln('( Y= y1 / Exp( y2 + y3 * J ) 3::y1 4::y2 5::y3 ');
writeln('( Y= X + U * Y + W ) ( Z ) 6::U 7::W 8::Z ');
writeln('( 9::J0 10::J1 11::J2 ');
q:=DaInt('Escolha 0 a 11 ou Sair=0'); case q of
0: x1:=DaPar('x1',x1); 1: x2:=DaPar('x2',x2); 2: x3:=DaPar('x3',x3);
3: y1:=DaPar('y1',y1); 4: y2:=DaPar('y2',y2); 5: y3:=DaPar('y3',y3);
6: U:=DaPar('U',U); 7: W:=DaPar('W',W); 8: Z:=DaPar('Z',Z);
9: J0:=DaPar('J0',J0); 10: J1:=DaPar('J1',J1); 11: J2:=DaPar('J2',J2);
end; until q=0; CopTudXRP(PP); end;

procedure DaParam;
var g:integer; begin repeat
g:=DaInt('<Parametros> Exemplo=1 Fila_PP=2 Sair=0 ');
if g in [1,2] then begin vRP:=LerF(vRP, NomP);
case g of 1:DaParX; 2:DaParPP; end; MonPar; readln; Qreg(vRP, NomP); end;
until g=0; end;

{ Geradores }

procedure GerFunc(JJ:real);
var Ji,Ri,k:integer;

```

```

begin J:=0; k:=0; While J<JJ do begin fx:=x2+x3*J; fy:=y2+y3*J;
X:=x1/Exp(fx); Y:=y1/Exp(fy); R:=X+U*Y+W; vRA^[k+ AA]:=R;
if J<50 then Mon3(J,X,Y,R); readln; J:=J+Z; k:=k+1; end; end;

procedure PrepFunc;
var JJ:real; k1,k2:integer; begin vRA:=LerF(vRA,NomA);
vRP:=LerF(vRP,NomP); DaLinha; CopTudRPX(PP); MonFX(vRP,PP,PP+cPP); readln;
HH:=DaInt('Apresenta: Lista 1 e 2 Grafo=3 ');
case HH of 1:JJ:=vRP^[9]; 2:JJ:=vRP^[10]; 3:JJ:=vRP^[11]; end;
writeln('JJ=',JJ:5:1); readln; GerFunc(JJ); Qreg(vRA,NomA); end;

procedure Instrui;
var n1,n2:integer; begin repeat clrscr; writeln('INSTRUÇÕES':25);
writeln('          Função      Parâmetros');
writeln('<Dar Param>           P=20 ');
writeln('<Ler Disc>            A=30   P=31 ');
writeln('<Reg Disc>            A=35   P=36 ');
writeln('<Limpa Mem>           A=40   P=41 ');
writeln('<Copiar>              A=45   P=46 ');
writeln('<Traduz>               X>R=55  R>X=56 ');
writeln('<Gerar>                Listas=1,2 Graf=3 ');
writeln('<Sair do Programa> =0  '); readln(HH); Qymp; case HH of
20: DaParam;
30: begin vRA:=LerF(vRA,NomA); Dalinha; MonFX(vRA,AA,AA+cAA); readln; end;
31: begin vRP:=LerF(vRP,NomP); Dalinha; MonF(vRP, PP,PP+cPP); readln;
MonFX(vRP,PP,PP+cPP); readln; end;
35: RegF(vRA,NomA); 36: RegF(vRP,NomP);
40: LimpF(vRA,NomA); 41: LimpF(vRP,NomP);
45: begin n1:=DaInt('NN Dador 0..19'); n2:=DaInt('NN Recebe 0..19 ');
CopAA(n1,n2); end;
46: begin n1:=DaInt('NN Dador'); n2:=DaInt('NN Recebe'); CopPP(n1,n2); end;
55: begin end;
56: begin vRP:=LerF(vRP,NomP); DaLinha; CopTudRPX(PP); end;
1..3: begin PrepFunc; end; end;
until HH=0; end;

procedure Inic;
begin vRA:=Nil; New(vRA); vRP:=Nil; New(vRP);
vRA:=LerF(vRA,NomA); MonF(vRA,1,20); writeln;
vRP:=LerF(vRP,NomP); MonF(vRP,1,10); readln; end;

begin Inic; Instrui; end.

```

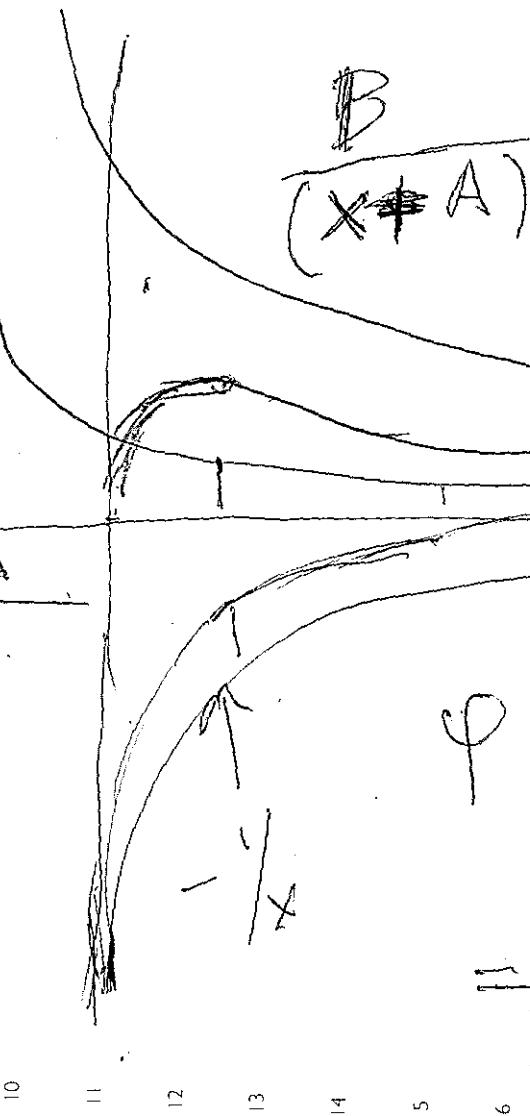
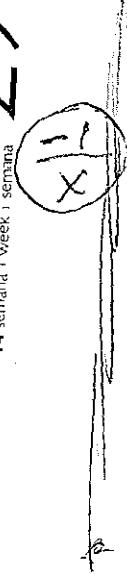
{I EXP.TXT}
H→

marzo | march | marzo

4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31

29

segunda
monday
lunes
14 semana | week | semana



$$\varphi = \begin{pmatrix} 1 \\ X \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ X \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ A \end{pmatrix}$$

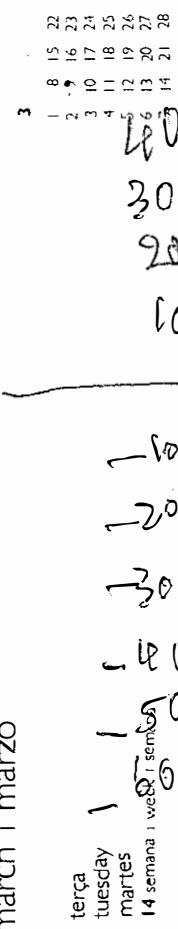
notas : notes : notas

ATRACCIÓN

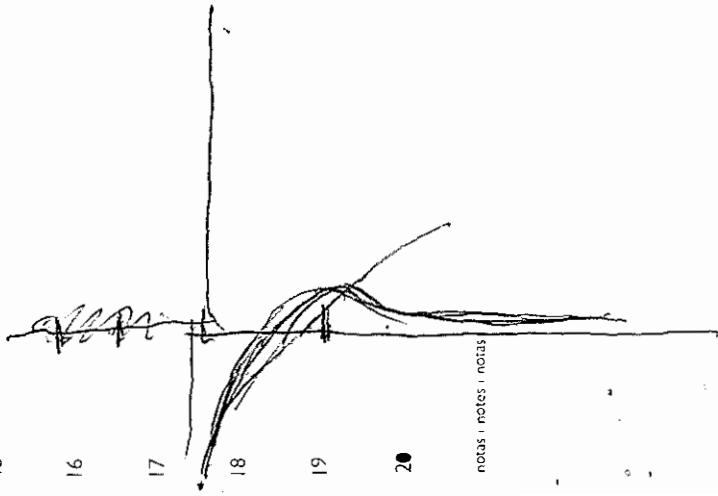
março | march | marzo

30 terça
tuesday
martes
14 semana | week 6

1 8 15 22 29
2 9 16 23 30
3 10 17 24 31
4 11 18 25 -
5 12 19 26 2
6 13 20 27 3
7 14 21 28 4



1 03 →
1 02 →
1 01 →
1 →
10 →
100 →
1000 →
10.000 →
1 03 (+)
1 03 (+)
1 03 (+)
1 03 (+)



notes | notes | notas

~~WORKSHEET~~

while $U[N] \leq q$ CAB do

BEGIN

$$\{ rU[N, U_1, 1] = WC[U_1] \}$$

$$\{ rU[N, U_1, 2] = WC[U_2] \}$$

$$\{ rU[N, U_1, 3] = WC[U_3] \}$$

$$\{ rU[N, U_1, 4] = WC[U_4] \}$$

on

For $K := 1$ to $\frac{N}{4}$ do

$$rU[N, U_1, k] := WC[k]$$

VA = CalcUPLo

PRR, *

rU[VA]

VA, Tip

VA, W

$$rU[N][U_1] = VA$$

$$K := K + 1; U_K := U_{K+1};$$

endj

/ S2TUR / PROG / Hered.

Dim=3 Q.Age=0 Amin= 0.100000000

Localização

1 G1=1 G2=2	Loc G1=	44.999876	Loc G2=	34.999888
2 G1=1 G2=2	Loc G1=	42.999879	Loc G2=	32.999889
3 G1=1 G2=2	Loc G1=	41.999880	Loc G2=	30.999891

Distância

1 G1=1 G2=2	Dist=	10.999988
2 G1=1 G2=2	Dist=	10.999989
3 G1=1 G2=2	Dist=	11.999989

Reacção

1 G1=1 G2=2	Reage=	0.000000
2 G1=1 G2=2	Reage=	0.000000
3 G1=1 G2=2	Reage=	0.000000
1 G1=2 G2=1	Reage=	14.387359
2 G1=2 G2=1	Reage=	12.789096
3 G1=2 G2=1	Reage=	11.023814

Decisão

1 G1=1 G2=2	Decid=	0.000000
2 G1=1 G2=2	Decid=	0.000000
3 G1=1 G2=2	Decid=	0.000000
1 G1=2 G2=1	Decid=	7.143680
2 G1=2 G2=1	Decid=	6.344548
3 G1=2 G2=1	Decid=	5.461907

Sentido

1 G1=1 G2=2	Sentido=	1.000000
2 G1=1 G2=2	Sentido=	1.000000
3 G1=1 G2=2	Sentido=	1.000000
1 G1=2 G2=1	Sentido=	2.000000
2 G1=2 G2=1	Sentido=	2.000000
3 G1=2 G2=1	Sentido=	2.000000

Deslocar

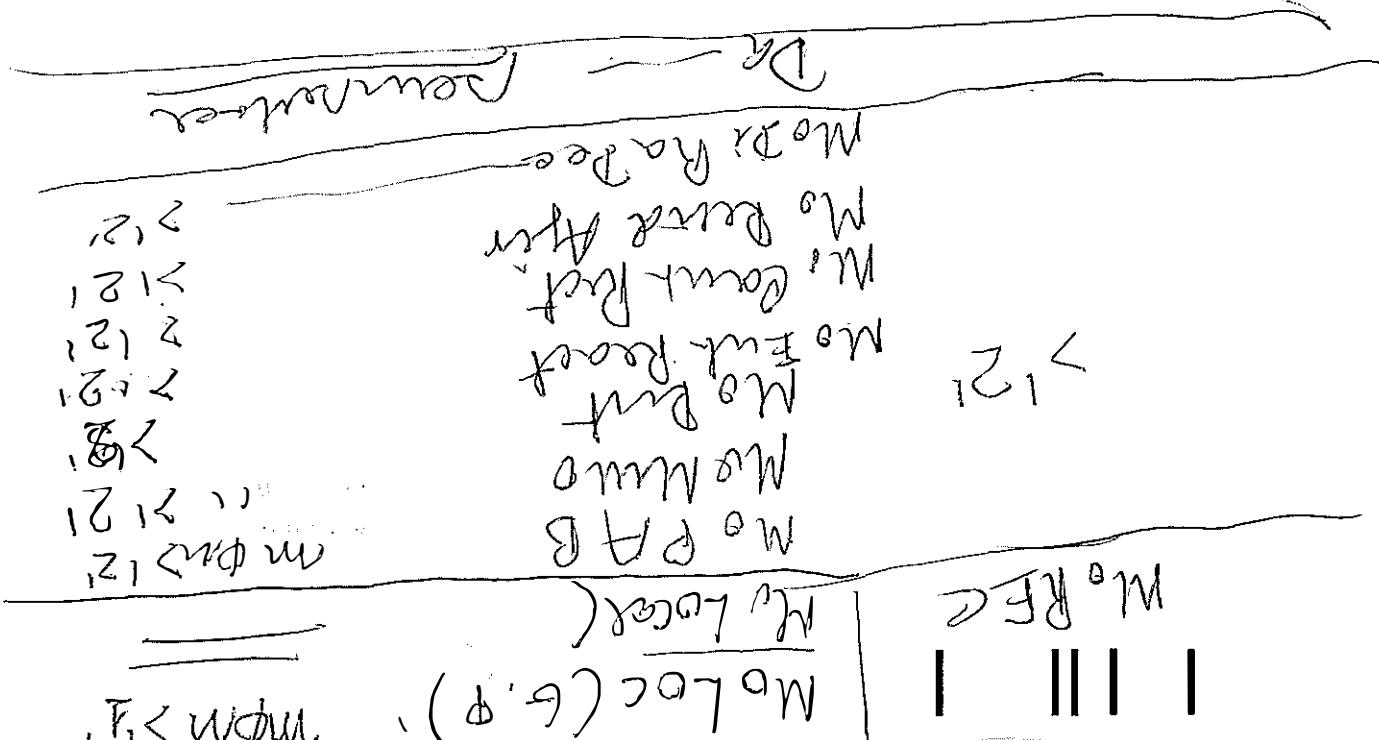
1 G1=1	Loc G1=	44.999876
2 G1=1	Loc G1=	42.999879
3 G1=1	Loc G1=	41.999880
1 G2=2	Loc G2=	34.999888
2 G2=2	Loc G2=	32.999889
3 G2=2	Loc G2=	30.999891

22,9

→ 23,9

sent

T, <
 f/wall



{* Funcoes *}

```

function MuroAT(G,E,P:integer):real;
  var Mu:real; begin with vRec[P]^ do begin
    Mu:=1/sqr(M99-sqr(rLOC[G,E])); MuroAT:=Mu;
    rMuro[G,E]:=Mu; MoMuro(G,E,P); end; end;

function MuroG(G,P:integer): real;
  var Mu:real; J:integer; begin with vRec[P]^ do begin
    for j:=1 to EE do Mu:=MuroAT(G,j,P); MuroG:=EE; end; end;

procedure MuroReact(G,P:integer);
  var j:integer; begin with vRec[P]^ do for J:=1 to EE do begin
    if rLOC[G,j]>0 then rLOC[G,j]:=rLOC[G,j]-SQRT(rMURO[G,j]) else
      rLOC[G,j]:=rLOC[G,j]+SQRT(rMURO[G,j]); ;
    writeln(rLOC[G,j]:12:6); end; end;

procedure DistAge(G1,G2,P:integer);
  var j:integer; D:real; begin with vRec[P]^ do for j:=1 to EE do begin
    rDIS[j]:=Sqrt(Sqr(rLOC[G1,j]-rLOC[G2,j]));
    writeln('Dista=',rDIS[j]:12:9); rDGG[G1,G2,j]:=rDIS[j]; end; end;

function EntReact(D,A,B:real):real;
  var R:real; begin R:=(-1/D) + (A/(D+B)); EntReact:=R; end;

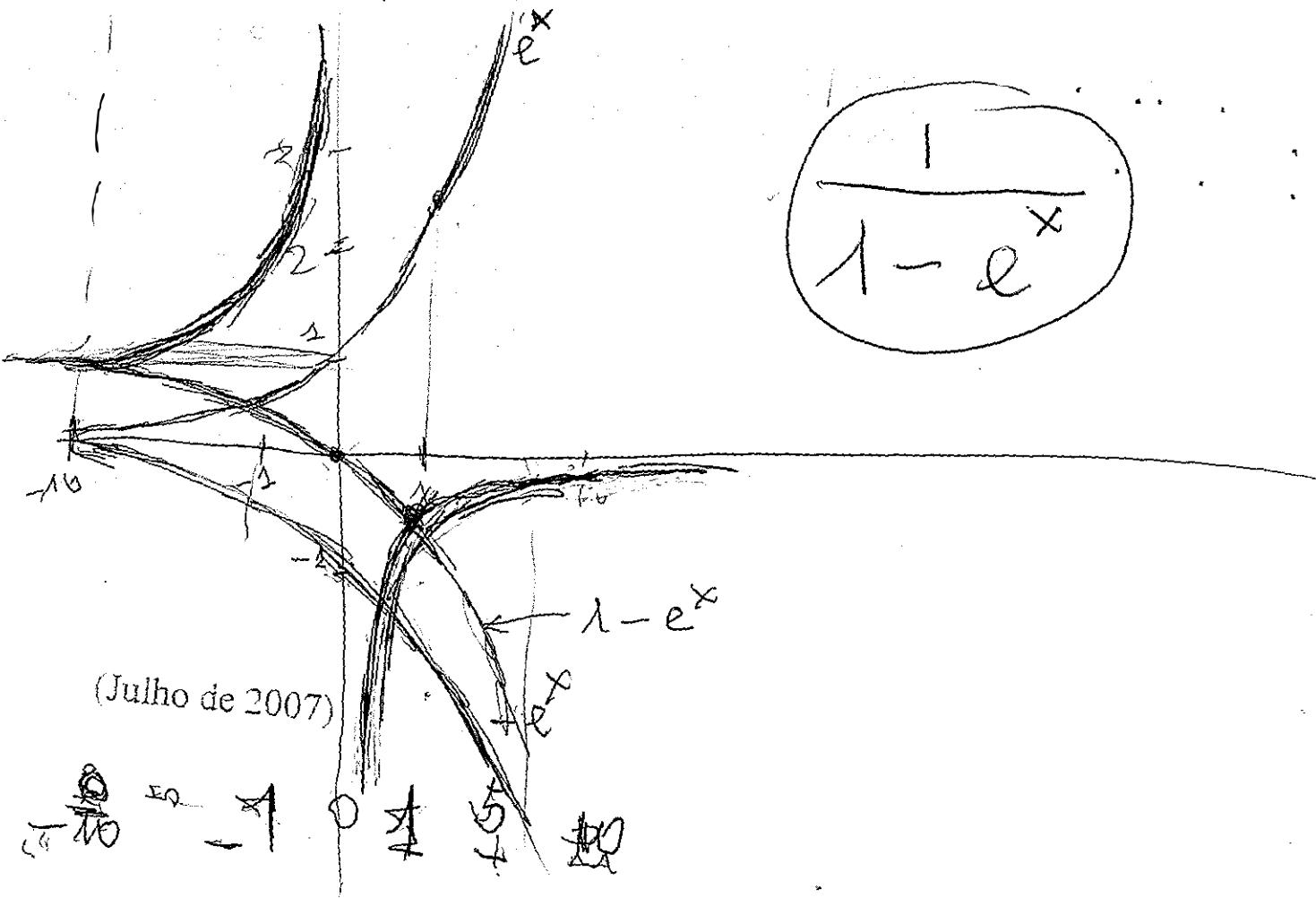
procedure CampAct(G1,G2,P:integer);
  var j:integer; A,B,D,sD,Act:real; begin with vRec[P]^ do
    for j:=1 to EE do begin D:=rDIS[j]; sD:=Sqrt(D);
    A:=rPA[G1,j]; B:=rPB[G1,j]; Act:=EntReact(D,A,B);
    rRact[G1,G2,j]:=Act; MoEntReact(D,sD,Act); end; end;

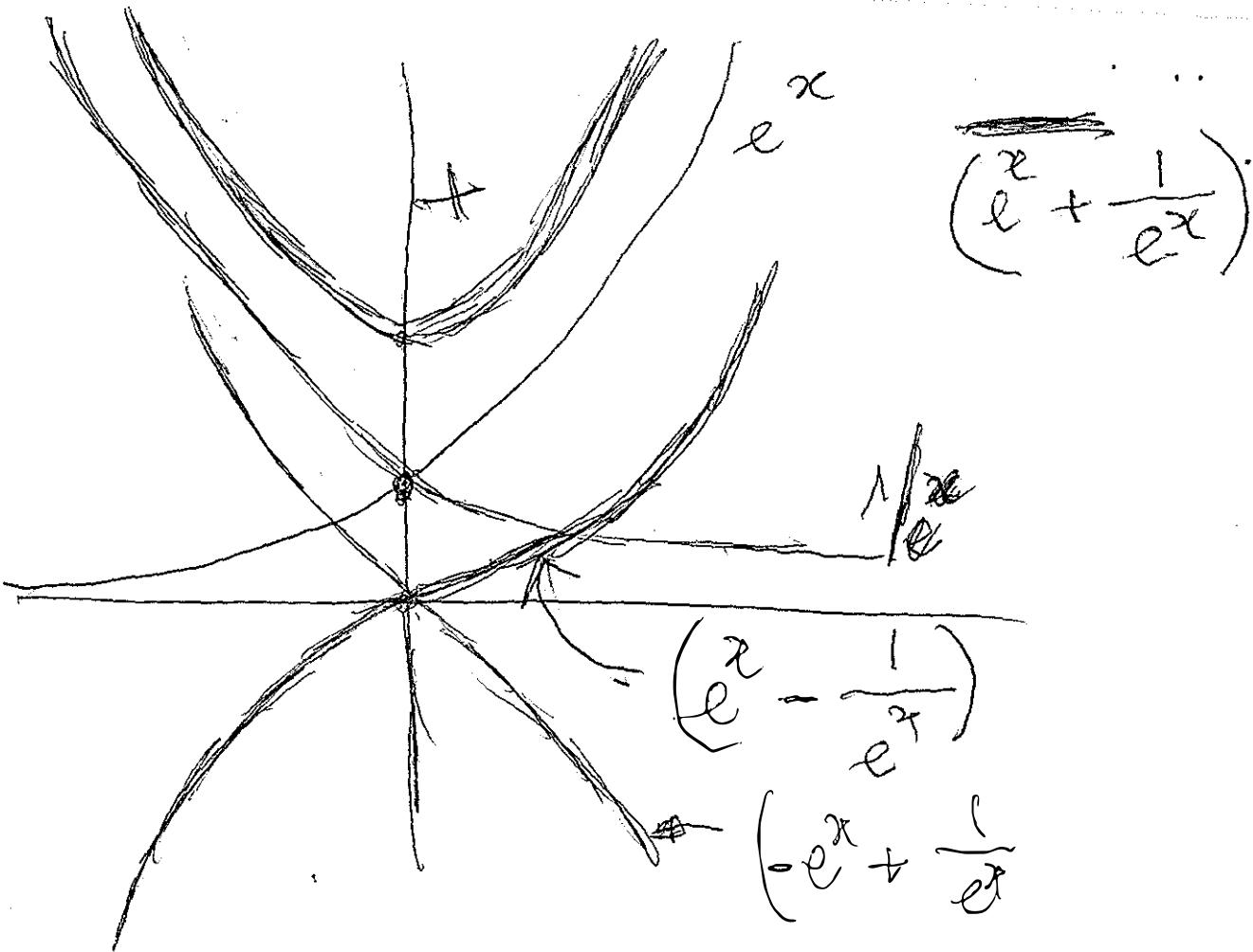
procedure CampReact(G1,G2,P:integer);
  begin DaCoord(G1,P); DaCoord(G2,P); DistAge(G1,G2,P); MoDistGG(G1,G2,P);
  DaParA(G1,P); DaParB(G1,P); DaParA(G2,P); DaParB(G2,P); CampAct(G1,G2,P);
  CampAct(G2,G1,P); readln; end;

function DeAct(Ra,Am:real):real;
  var R:real; begin R:=(Ra-Am)*0.5; DeAct:=R; writeln('Ract=',R); end;

procedure DecidAgir(G1,G2,P:integer; Amin:real);
  var j,k:integer; begin with vRec[P]^ do for j:=1 to EE do begin
    if rRact[G1,G2,j]>Amin then rDeRa[G1,G2,j]:=DeACT(rRact[G1,G2,j],Amin);
    if ((rRact[G1,G2,j]<=Amin) and (rRact[G1,G2,j]>=0)) then rDeRa[G1,G2,j]:=0;
    if rRact[G1,G2,j]<0 then rRact[G1,G2,j]:=-Sqr(rRact[G1,G2,j]); end; end;

```



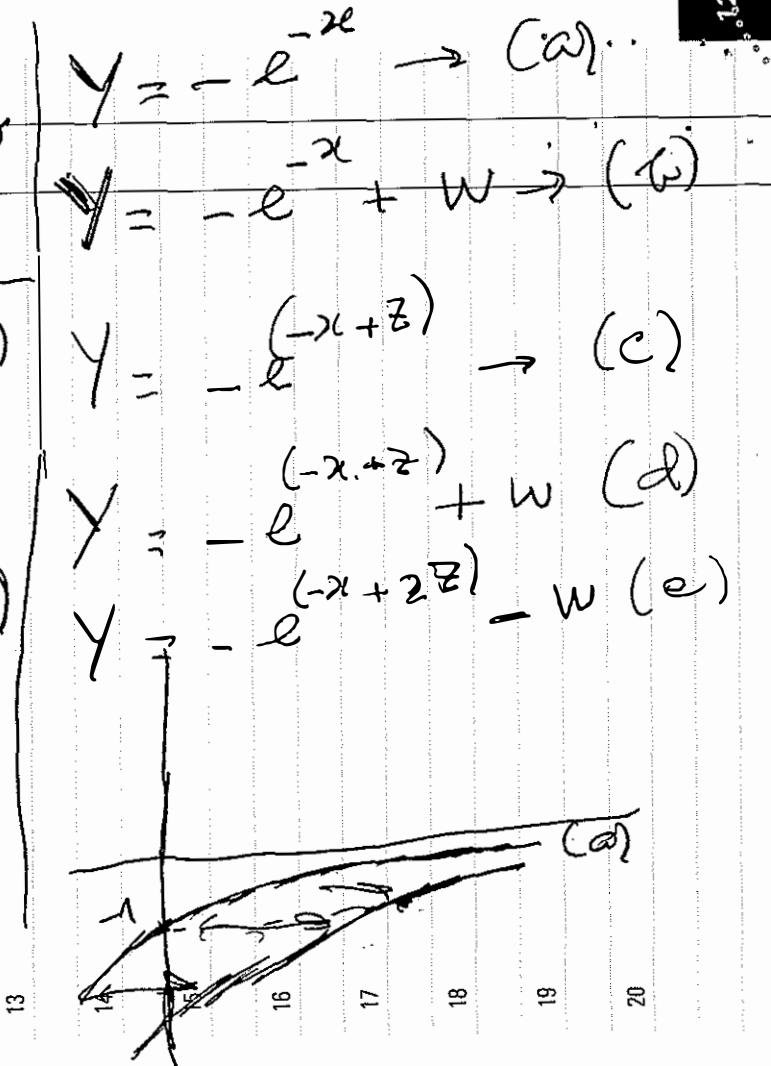
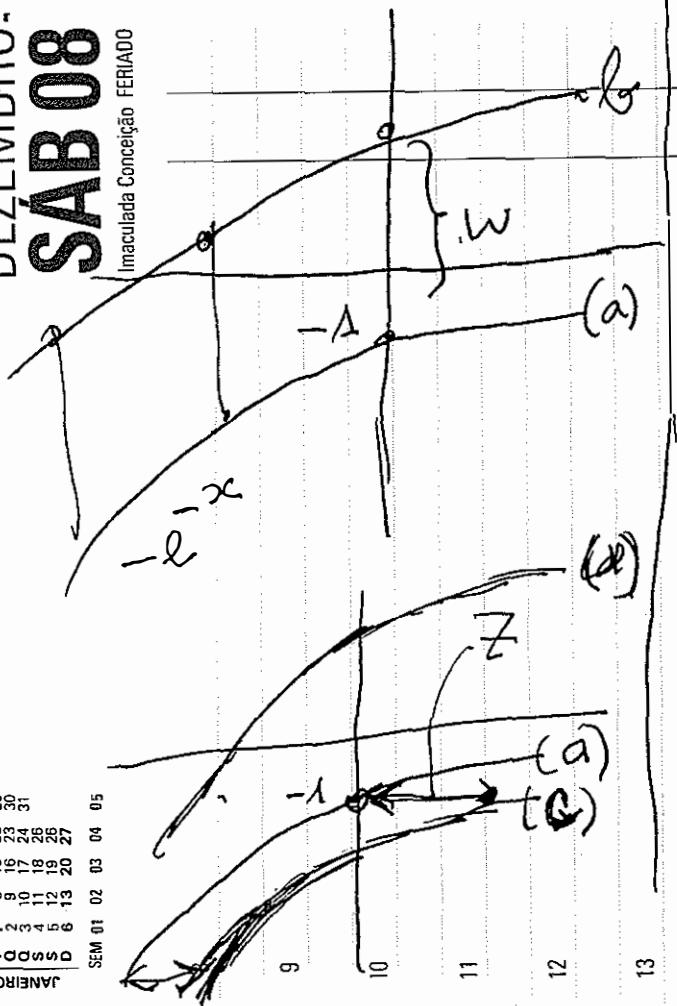


DEZEMBRO.

SÁB 08

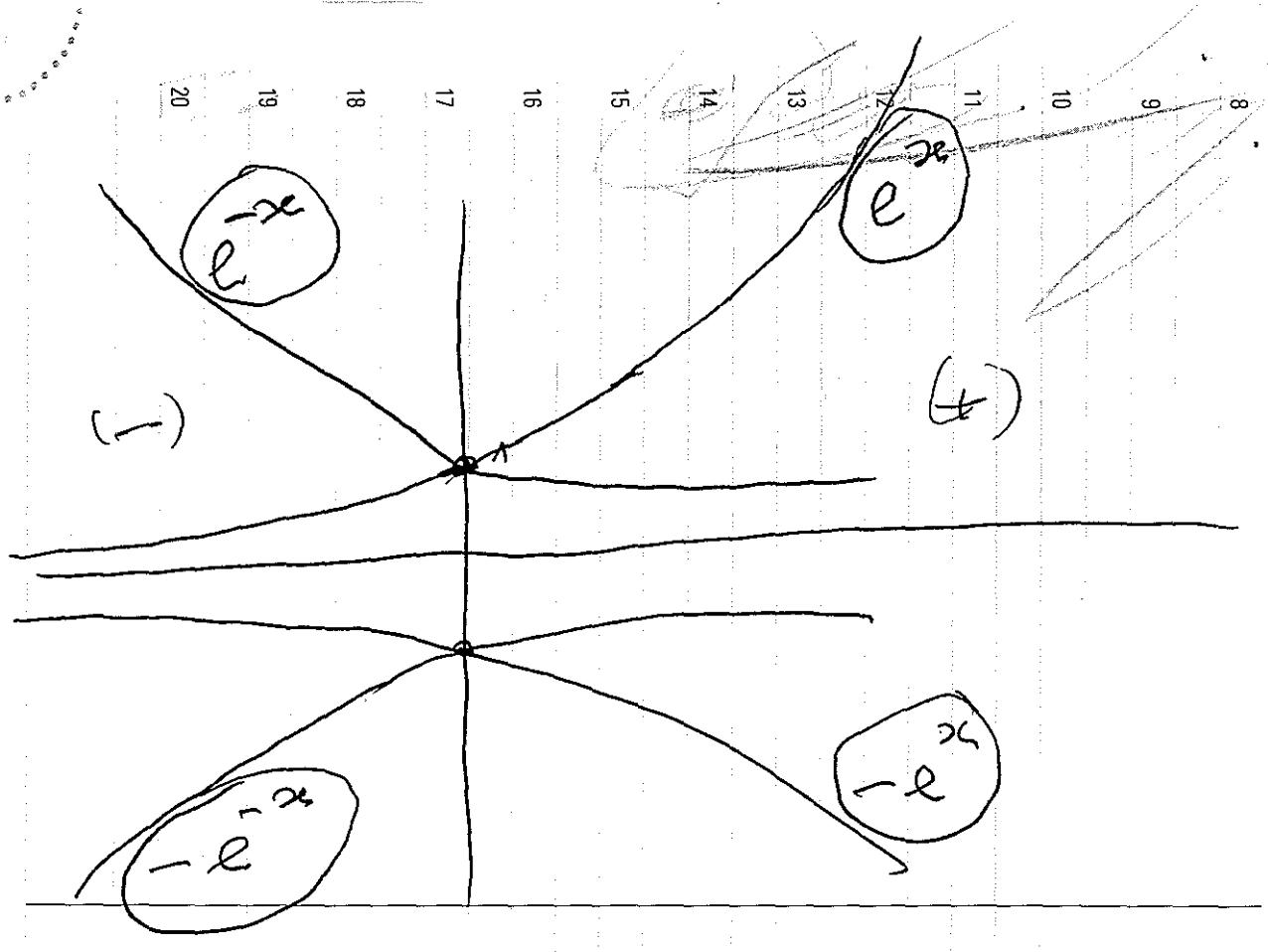
Imaculada Conceição FERIADO

S	F	7	14	21	28
S	T	8	15	22	29
D	S	9	16	23	30
S	S	3	10	17	24
D	D	4	11	18	25
D	D	6	12	19	26
S	S	6	13	20	27
S	E	0	03	04	05



**SETEMBRO
15 SÁB**

	SETEMBRO
1	SÁBADO
2	DOM
3	SEG
4	TER
5	QUA
6	QUI
7	SEX
8	SÁB
9	DOM
10	SEG
11	TER
12	QUA
13	QUI
14	SEX
15	SÁB
16	DOM
17	SEG
18	TER
19	QUA
20	QUI
21	SEX
22	SÁB
23	DOM
24	SEG
25	TER
26	QUA
27	QUI
28	SEX
29	SÁB
30	DOM
31	SEG
32	TER
33	QUA
34	QUI
35	SEX
36	SÁB
37	DOM
38	SEG
39	TER



SETEMBRO SEX 14

8	15	22	29
9	16	23	30
10	17	24	31
11	18	25	
12	19	26	
13	20		
14	21		
15	28		
16			
17			
18			
19			
20			

Fase $W = 6$

9

(5)

$$a_0 + b_0 e^{\delta} = -895 \quad (\delta = \phi)$$

$$a_0 e^{\alpha} + b_0 e^{\beta} = -5 \quad (\delta = 1)$$

$$a_0 e^{\alpha_5} + b_0 e^{\beta_5} = 95 \quad (\delta = 5)$$

$$a_0 e^{\alpha_{90}} + b_0 e^{\beta_{90}} = 4 \quad (\delta = 90)$$

$$a_0 = -b_0 - 895$$

8

9

10

11

12

13

14

15

16

17

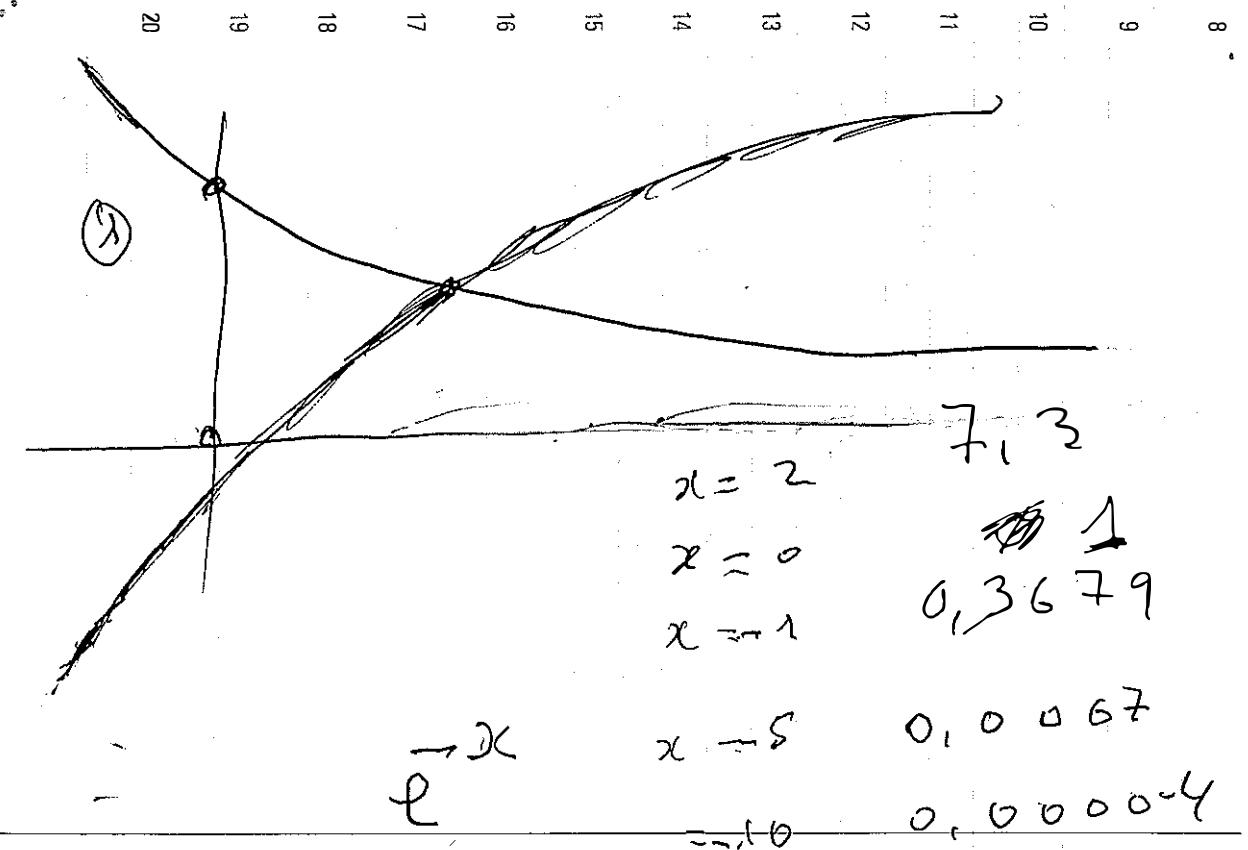
18

19

20

SETEMBRO
13 QUI

	SETEMBRO
SEM 35	15
36	16
37	17
38	18
39	19



SETEMBRO
OUTUBRO 12

ARBITRANDO

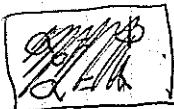
9

(4)

$$\left. \begin{array}{l} a_0 + b_0 + w = R_0 \\ a_0 e^{aj_1} + b_0 e^{bj_1} + w = \phi \\ a_0 e^{aj_2} + b_0 e^{bj_2} + w = R_2 \\ a_0 e^{aj_3} + b_0 e^{bj_3} + w = R_3 \end{array} \right\} \quad \begin{array}{l} R(\phi) < \phi \\ R(j_1) = \phi \\ R(j_2) > \phi \\ R(j_3) > \phi \end{array}$$

Ha 5 parâmetros (a, a_0, b, b_0, w) e 4 condições

Escalhando :



$$\begin{array}{c} R \\ R_0 \\ R_1 \\ R_2 \\ R_3 \end{array} \quad \begin{array}{c} 900 \\ 1000 \\ 100 \\ 900 \end{array} \quad \begin{array}{c} 4 \\ 2 \\ 1 \\ 3 \end{array} \quad \begin{array}{c} \text{Círculo} \\ \delta_1 = \phi \\ \delta_2 = 5 \\ \delta_3 = 90 \\ (\delta_1 = \phi) \\ (\delta_2 = 1) \\ (\delta_3 = 5) \\ (\delta_3 = 90) \end{array}$$

~~a, b~~

$$\left. \begin{array}{l} a_0 + b_0 + w = -900 \\ a_0 e^{bj_1} + b_0 e^{bj_1} + w = \phi \\ a_0 e^{bj_2} + b_0 e^{bj_2} + w = 100 \\ a_0 e^{bj_3} + b_0 e^{bj_3} + w = 900 \end{array} \right\}$$

8	22	23
9	24	25
10	26	27
11	28	29
12	30	31
13	32	33
14	34	35
15	36	37
16	38	39
17	40	41
18	42	43
19	44	45
20	46	47

Definições de $a_0, a_1, b_0, b_1 \in W$

$$\textcircled{1} \quad \text{se } R(\phi) = R_0 \quad R_0 = a_0 \cdot \phi + b_0 \cdot l + w \quad \textcircled{3}$$

$R_0 < \phi$ donde ~~$R(\phi) > R_0$~~

Seus $w > \phi$, $R_0 < \phi \Rightarrow \underline{\underline{a_0 + b_0}} < \phi$

$$\textcircled{2} \quad R(j_1) = \phi \Rightarrow a_0 \cdot l^{a_1 j_1} + b_0 \cdot l^{b_1 j_1} + w = \phi$$

Seus $w > \phi$ para $a_0 + e^{a_1 j_1} < b_0 e^{b_1 j_1} < \phi$

$$\textcircled{3} \quad R(j_2) = R_2 = a_0 e^{a_1 j_2} + b_0 e^{b_1 j_2} + w$$

$$\textcircled{4} \quad R(j_3) = R_3 = a_0 e^{a_1 j_3} + b_0 \cdot l^{b_1 j_3} + w$$

da Derivada

$$R'(j) > \phi, j \in (\phi, j^2)$$

$$R'(j) = \phi, j = j^2$$

$$R'(j) < \phi, j \in (j_2, \rightarrow)$$

OUTUBRO	SEM 40	41	42	43	44
29/10	15	22	29/10		
28/10	16	23	30/10		
27/10	17	24	31/10		
26/10	18	25	1/11		
25/10	19	26	2/11		
24/10	20	27	3/11		
23/10	21	28	4/11		
22/10	22	29	5/11		
21/10	23	30	6/11		
20/10	24	1/11	7/11		
19/10	25	2/11	8/11		
18/10	26	3/11	9/11		
17/10	27	4/11	10/11		
16/10	28	5/11	11/11		
15/10	29	6/11	12/11		
14/10	30	7/11	13/11		
13/10	1	8/11	14/11		
12/10	2	9/11	15/11		
11/10	3	10/11	16/11		
10/10	4	11/11	17/11		
9/10	5	12/11	18/11		
8/10	6	13/11	19/11		
7/10	7	14/11	20/11		
6/10	8	15/11	21/11		
5/10	9	16/11	22/11		
4/10	10	17/11	23/11		
3/10	11	18/11	24/11		
2/10	12	19/11	25/11		
1/10	13	20/11	26/11		
30/09	14	21/11	27/11		
29/09	15	22/11	28/11		
28/09	16	23/11	29/11		
27/09	17	24/11	30/11		
26/09	18	25/11	1/12		
25/09	19	26/11	2/12		
24/09	20	27/11	3/12		
23/09	21	28/11	4/12		
22/09	22	29/11	5/12		
21/09	23	30/11	6/12		
20/09	24	1/12	7/12		
19/09	25	2/12	8/12		
18/09	26	3/12	9/12		
17/09	27	4/12	10/12		
16/09	28	5/12	11/12		
15/09	29	6/12	12/12		
14/09	30	7/12	13/12		
13/09	1	8/12	14/12		
12/09	2	9/12	15/12		
11/09	3	10/12	16/12		
10/09	4	11/12	17/12		
9/09	5	12/12	18/12		
8/09	6	13/12	19/12		
7/09	7	14/12	20/12		
6/09	8	15/12	21/12		
5/09	9	16/12	22/12		
4/09	10	17/12	23/12		
3/09	11	18/12	24/12		
2/09	12	19/12	25/12		
1/09	13	20/12	26/12		
31/08	14	21/12	27/12		

SETEMBRO TER 18

9

(2)

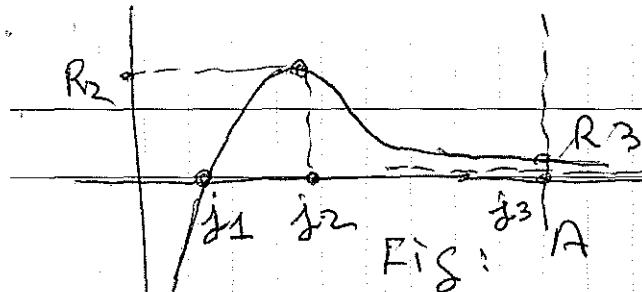


Fig: A

$$10) R(j_1) = \phi \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{MAX } R \text{ e } j_2 \\ R(j_2) = R_2 \end{array} \right. \quad \left\{ \lim_{s \rightarrow \infty} R = R_3 \right. = R_3$$

$$R^1 = a_0 a e^{aj} + b_0 b e^{bj} \quad \text{Desenv. de } R \quad \frac{dR}{dj}$$

$$R^1(j_2) = \phi \quad \left\{ \begin{array}{l} R^1(j) > \phi \\ j \in (0, j_2) \end{array} \right. \quad \left\{ \begin{array}{l} R^1(j) < \phi \\ j \in (j_2, \infty) \end{array} \right.$$

$$\text{Par } j_3 \gg j_2 \quad R(j_3) = R_3$$

$$R(\phi) = R_{12} < \phi$$

8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24
S	E	D	P	D	S	S	P	E	S	P	E	S	P	E	S	P	E	S	P	E	S	P	E
OUTUBRO	SETEMBRO	AGOSTO	JULHO	JUNHO	MARÇO	FEVEREIRO	JANUÁRIO	DEZEMBRO	NOVEMBRO	OUTUBRO	SETEMBRO	AGOSTO	JULHO	JUNHO	MARÇO	FEVEREIRO	JANUÁRIO	DEZEMBRO	NOVEMBRO	OUTUBRO	SETEMBRO	AGOSTO	JULHO

SETEMBRO

DOM 16

S 1	8	15	22	29
2	9	16	23	30
3	10	17	24	31
4	11	18	25	
F 5	12	19	26	
S 6	13	20		
D 7	14	21	28	
SEM 40	41	42	43	44

9

(1)

$$R = \frac{a_1}{\exp(a_2 + a_3 j)} + \frac{u \times b_1}{\exp(b_2 + b_3 j)} + \dots$$

$$R = \frac{a_1 e^{-(a_2 + a_3 j)}}{a_1 e^{-a_2} + a_0 e^{-a_3 j}} + \dots$$

 and

$$R = a_0 + a_1 e^{-a_2} + a_2 e^{-a_3 j} + b_0 e^{b_1 j} + b_1 e^{-b_2 j} + b_2 e^{-b_3 j} + \dots$$

$$b_0 = u \cdot b_1 \cdot e^{-b_2 j}$$

$$b = -b_3$$

• Pichos
• Saco Moier

• S
• A e S

①

Avance



①

$$X + \Delta X + \Delta P$$



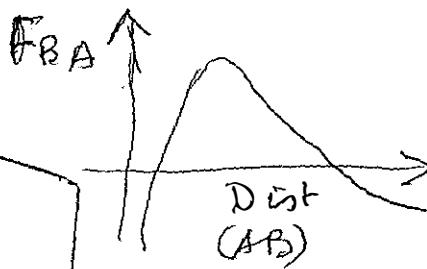
$$X_2 = X_i + \Delta X_1 + \Delta P_1$$

$$X_3 = X_2 + \Delta X_2 + \Delta P_2 + M_{k+1} X_1 + \Delta X_1 + \Delta P_1 +$$

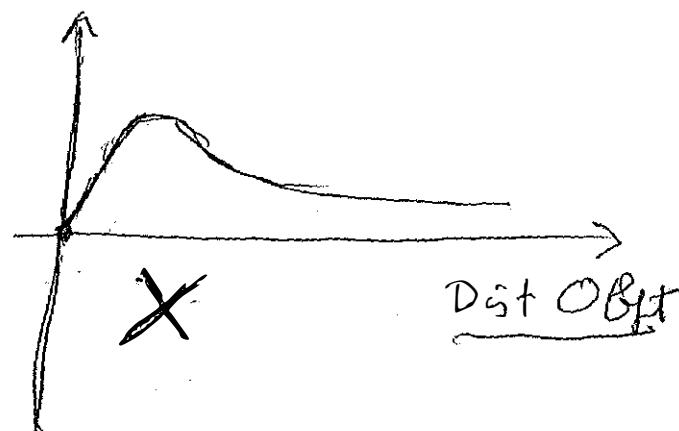
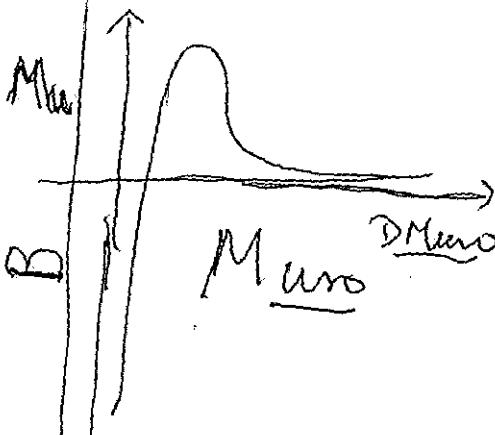
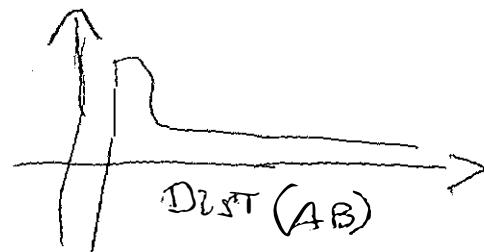
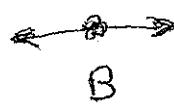
=

$$X_{j+} = X_1 + \sum_{K \in [1..j]} \cancel{X_K} + \cancel{\sum_{K \in [1..j]} \Delta P_K} + \sum_{K \in [1..j]} M_K$$

FBA ($\bar{A}B$)



FAB ($B\bar{A}$)



$$A_{s,j} = A_{s,1} + \sum A_k + \sum O_k +$$

Pestana Sintra Golf

R. N. 19 - 2710-692 Sintra, Portugal. Tel: +351 210 424 3

pestana-sintra@pestana.com

www.pestana.com

Quinta da Beloura Golf SA - CONTRIBUINTE N.º 502 341 831 - MATRIC. CONS. REG. COM. SINTRAN

$$\sum B_k + \sum M_u$$

€ 14.307,120,00 EUROS

Coordenadas $(x_1, x_2, \dots, x_{\text{dim}}) = c_k$

Pestana Sintra Golf

RESORT & SPA HOTEL
SINTRA - PORTUGAL

$t_{\text{Fisk}}(D_{ik})$ onde

$$e [1 \dots E_\phi] = [1 \dots AG, 1 \dots Dubrov]$$

$i, j \in [1 \dots E_\phi]$
 $k \in [1 \dots \text{Dim}]$
 $t \in [a, \dots, e]$

Deslocamento

DLOC

$$k X_{(i+)} = k X_{(i)} + DLOC(t_{\text{Fisk}}) \quad (I)$$

Seus o $X_{(i)}$ um dos Agentes de referência

DLOC deslocamento de E_i resultando das alterações ou deslocamentos de todos os E_j restantes (excepto o E_i) ou seja passar Agentes.

Há que aplicar (I) a todos os E_j que são Agentes

Ex.: $[G_1 G_2, M_G, O]$ neste caso aplica-se a G_1 e G_2 mas não a M_G e é necessário aplicá-la a O se o alvo estiver em Movimento e então O é tratado como um agente

t varia com o Ente que atua

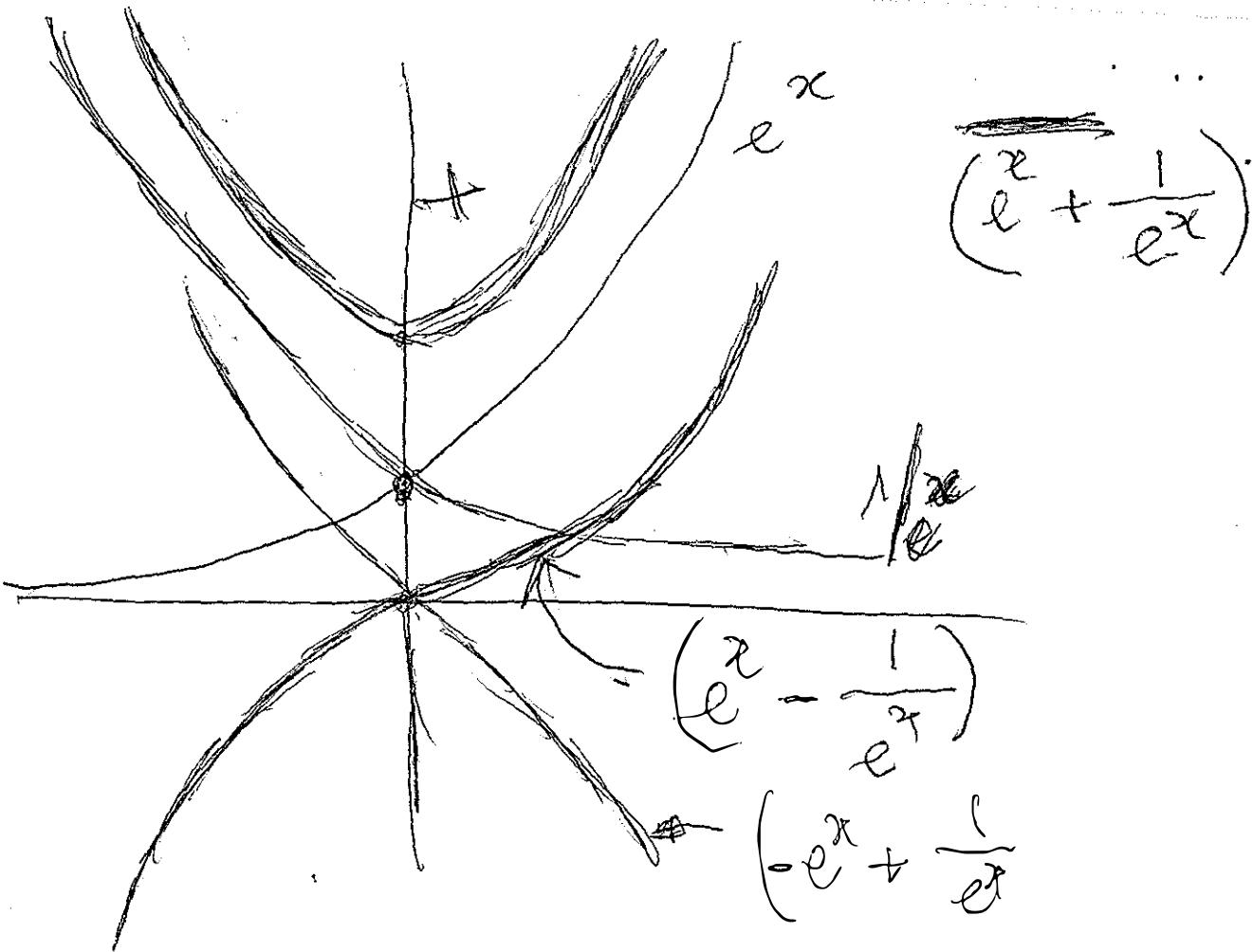
Núm de Agentes - N.A = 2 $G_1 G_2 \in G_2 G_1 \} 2$

NA = 4 $G_1 G_2 G_3 G_4 \in G_1 G_2 G_3 G_4 \} 4$

NA = 3 $G_1 G_2, G_1 G_3 \in G_2 G_1 G_3 \} 3$

$G_1 G_2 G_3 \in G_3 G_2 G_1 \} 3 = 3 \times 2$

Quinta da Beloura Golf SA - CONTRIBUINTE N.º 502 341 831 - MATRIC. CONS. REG. COM. SINTRA N.º 9370 - CAPITAL SOCIAL 4.307.420,00 EUROS



3 AV. PROF. ANIBAL BETTENCOURT
LISBOA-4-TEL. 772171