

realidad_pez

es un proyecto para manipular parametros de peces con un objetivos como: mejorar el tamaño,aumentar la velocidad de crecimiento , mejorar cantidad de crías ,aumentar la coloración ...

apartir de 2 percepciones

objetivo -> la meta (nodo)

enfoque -> parametro(s) a cambiar para llegar a la meta (vertice)

en multiples lugares ,

directamente manipulables

como peceras o algunos estanques pequeños con un entorno artificial y con posibilidad de poner sensores o automatizar mecanicamente y fisicamente , como :luces,termostatos ,alimentadores.

¿como cambiara los parametros? con mecanismos automaticos que cambien los parametros que pueden ser medidos, como la temperatura . los sensores serian verificadores que halla un cambio natural o por los mecanismos

indirectamente manipulables

como estanques psicolas en lugares alejados sin acceso a energia , pero con una administracion de los peces

¿como cambiara los parametros? con recomendaciones previamente simuladas y personalizadas , las recomendaciones seran humanamente posibles y sin depender de una alfabetizacion previa

(tambien puede servir para lugares directamente manipulables)

posible desde la ictiologia

directamente manipulables:

si el espacio cambia puede afectar al pez , el pez buscara adaptarse al cambio en el espacio. se adaptara al cambio cambiando costumbres propias dentro de su metabolismo como :

- dieta
- temperamento
- salud
- comportamiento

estos cambios generan otros cambios.

existen acciones posibles para cambiar el espacio y el metabolismo del pez a favor, la automatización mecánica cambiaría el espacio para cambiar al metabolismo que ayudaría al cambio buscado

indirectamente manipulables:

si el espacio físico no cambia el pez puede cambiar con el tiempo en el espacio y otros factores no dependientes del espacio como: la comida, cantidad de plantas en el estanque, la forma como llega el agua. y aprovechando factores ambientales que puedan ayudar a aprovechar o hacer más notorio el parámetro a cambiar

posible desde el código

no es nada nuevo los sensores y lo mecánico controlado por software

para definir el cambio desde el software es necesario conocer y, simular y predecir

conocer: los objetivos y cómo cumplirlos, mediante grafos y algoritmos, como Dijkstra para tomar el mejor camino (como lograr que un pez haga ...)

el tipo de pez y su biología

lugar - factores ambientales - localidad

datos de su hogar como pH, tamaño, litros, temperatura de la pecera y temperatura externa

datos previos o aproximados

simular y predecir :

cosas como: predecir el clima del lugar

- temporada de lluvias - cómo está la temperatura en un día - cómo está la temperatura en un año

múltiples simulaciones del objetivo en ese lugar y con ese pez, en el presente y en el futuro, para evaluar su posibilidad y eficacia

conceptos :

sensores → verificadores o recolectores de datos

automatización mecánica → cambiar parámetros como: la luz, temperatura, corriente, oxígeno. con objetos como: lámparas, termostatos, filtros, oxigenadores. (las plantas no se cambian de forma automática)

recomendaciones → lista de cómo cambiar los parámetros que ayudan a aumentar las posibilidades de lograr el objetivo

objetivo → la meta (nodo)

enfoque → parámetro(s) a cambiar para llegar a la meta (vértice)

notas

el grafo tendria una forma de una corona lados, las puntas serian el fin del obetivo, las puntas saldrian de un poligono de n lados , el numero de lados es el numero de objetivos.

From:

<https://wiki.unloquer.org/> -

Permanent link:

https://wiki.unloquer.org/personas/jero98772/realidad_pez

Last update: **2021/04/27 17:05**

