

SIMULACION

Queremos controlar la velocidad de un vehículo de forma que siempre esté próxima a 20 ms^{-1} . Para ello disponemos de un acelerador y de un freno. El freno puede estar desactivado o activado por completo (desaceleración de 2 ms^{-2}). Lo mismo el acelerador, pero con aceleración positiva.

El vehículo, a causa de las influencias del entorno, sufre también una aceleración aleatoria que inicialmente es de 0 ms^{-2} y cada segundo se modifica en un valor aleatorio uniformemente distribuido en $[-1, 1]$.

El vehículo parte del reposo.

Simular el sistema anterior mediante un conjunto de módulos CLIPS. La simulación durará un número máximo prefijado MAX-T desegundosj, o bien acabará antes si la velocidad supera el valor MAX-V.