



UNIVERSITAT  
POLITÈCNICA  
DE VALÈNCIA

# Contenedores trituradores de latas<sup>1</sup>

Alfons Juan

*DSIC*

Departamento de Sistemas  
Informáticos y Computación

---

<sup>1</sup>Per a una correcta visualització, es requereix l'Acrobat Reader v. 7.0 o superior

# Índice

1. Contenedores trituradores de latas	1
2. La rejilla pequeña	3

# 1. Contenedores trituradores de latas

Rejilla 8x5 con:

- Un robot
- Latas (L)
- Contenedores (C)

5	C			C			C	
4						L		
3	C	R	L	C				C
2								
1		C	L			C		C
	1	2	3	4	5	6	7	8

- **Espacio de estados:** posiciones de robot y latas.
- **Info estática:** dimensiones parrilla y contenedores (posiciones).
- **Estado inicial:** figura de arriba.
- **Acciones:** 4 mover a vacío (bv sv iv dv), 4 mover empujando lata a vacío (be se ie de) y 4 empujando a contenedor (bc sc ic dc).
- **Objetivo:** empujar todas las latas a contenedor.
- Las reglas han de servir para diferentes dimensiones de la parrilla, así como diferente número y posiciones de latas y contenedores. Nada más consideraremos un único robot.

# Contenedores trituradores de latas (cont.)

*anchura*

*profundidad*

Hechos estado insertados (sin nivel; 11 estáticos iniciales incluidos):

```
_____ Hechos anchura _____  
1103 # clips -f2 latas.clp | grep '==> f' | wc -l
```

```
_____ Hechos profundidad _____  
161 # clips -f2 latas.clp | grep '==> f' | wc -l
```