## Devs Ascensor S<sub>init</sub> (1,0,0,∞,false)

```
X ={arriba, abajo, parar}
Y = \{1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10\}
S = (IRxIRxIRxIRxftrue, false))
\delta_{ext}(S,e,X) = \delta_{ext}((p,dps,est,\sigma,bool),e,X =
       (p,2,1,2,false)
                                     si est=0^X=arriba
       (p,2,-1,2,false)
                                     si est=0^X=abajo
       (p,0,0,\infty,false)
                                     si est=0^X=parar
       (p,2-V.e,est,2-V.e,false)
                                     si est≠0^X=any
       (p,2-V.e,est,2-V.e,true)
                                     si est≠0^X=parar
```

$$\delta_{int}(S)=\delta_{int}(p,dps,est,\sigma,bool)=$$
  $(p+1,2,1,2,false)$   $si\ p<10^est=1^bool\neq true$   $(p-1,2,-1,2,false)$   $si\ p>1^est=-1^bool\neq true$   $(p,0,0,\infty,true)$   $si\ (p=10^est=1)v(p=1^est=-1)^bool\neq true$   $(p+1,2,0,\infty,false)$   $si\ est=1^bool=true$   $(p-1,2,0,\infty,true)$   $si\ est=-1^bool=true$ 

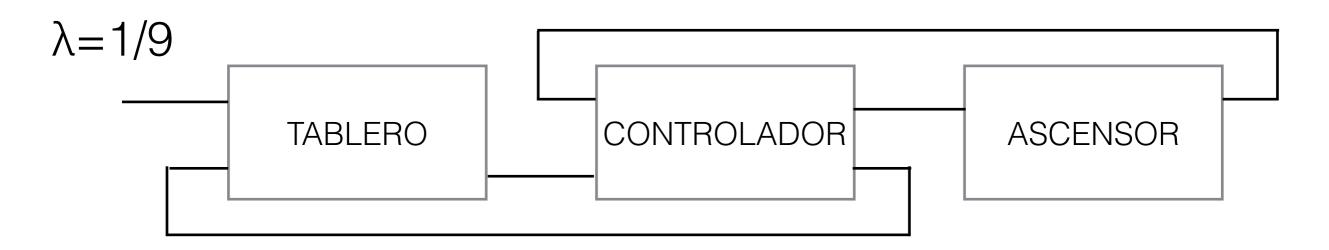
$$Ta(s)=Ta(p,dps,est,\sigma,bool)=\sigma$$

$$\lambda(s)=\lambda(p,dps,est,\sigma,bool)=p$$

```
Devs Controlador S<sub>init</sub> (1,1,libre,∞,false)
 X = (IR \times IR)
  Y ={libre, ocupado}x{arriba, abajo, parar}
  S = (IRxIRx{libre,ocupado}xIRx{true, false})
  \delta_{ext}(S,e,X) = \delta_{ext}((pc,pd,est,\sigma,bool),e,((x,0),(y,1)) =
        (x,pd,ocupado,∞,false)
                                         si pd≠x^est=ocupado
        (x,pd,libre,0,true)
                                          si pd=x
        (pc,y,ocupado,0,false)
                                          si est=libre^y≠nil
        (pc,pd,ocupado,∞,false)
                                          si est=ocupado^y=any
 Ta(s)=Ta(pc,pd,est,\sigma,bool)=\sigma
  \lambda(s) = \lambda(pc, pd, est, \sigma, bool) =
                {arriba,0}^{ocupado,1}
                                           si pd>pc^est=ocupado
                {abajo,0}^{ocupado,1} si pd<pc^est=ocupado
                {parar,0}^{libre,1}
                                           si pd=pc^est=libre
```

```
Devs Tablero S_{init}([],-1,\infty,libre)
X = IR x {libre, ocupado}
Y = IR
S = [IR] \times IR \times IR \times \{libre, ocupado\}
\delta_{ext}(S,e,X) = \delta_{ext} ((ps,out,\sigma,est),e,((x,0),(y,1))=
                                      #ps=0^est=libre^x=nil
       ([],x,0,ocupado)
                                Sİ
       (x \triangleright xs, -1, \infty, est)
                                      est=ocupado^x≠nil
                                Si
       ([],-1,\infty,y)
                                Sİ
                                      y=libre^#ps=0
                                      y=libre^#ps=1
       ([],ps.0,0,ocupado) si
                                      #ps>1^p=q^est=libre^y≠nil
       (xs,p,0,ocupado)
                                Sİ
                                      #ps>1^p≠q^est=libre^y≠nil
       (xspp,q,0,ocupado)
                                Sİ
       (ps,-1,∞,ocupado)
                                      y=ocupado
                                Sİ
       Where ps= xspppq
Ta(s)=Ta (ps,out,\sigma,est)=\sigma
\lambda(s)=\lambda \text{ (ps,out,}\sigma,est)=out
```

## Modelo preliminar del problema



ascensor en promedio se mueve 3,3

$$\mu = \frac{1}{6.6}$$

$$\frac{\lambda}{n * \mu} = \frac{1/9}{1/6.6} < 1 \quad \text{Cola Estable}$$