Proyecto Simulación

Modelado de un Sistema de Ascensores

Consideremos un ascensor que se puede comandar por los siguientes eventos: arriba, abajo, parar. Cada piso a su vez cuenta con un sensor que indica la presencia del ascensor, de modo tal que la salida del sistema"ascensor" son los eventos producidos por dichos sensores.

Algunas consideraciones:

- El ascensor sube y baja a velocidades contantes de 1 metro por segundo.
- La distancia entre un piso y otro es de 2 metros.
- El edificio tiene 10 pisos.

Desarrollar tres políticas diferentes para los ascensores, luego realizar un análisis de los tiempo de espera de un ascensor.

- 1. Los pedidos se alternan si o si entre los 2 ascensores.
- 2. Se envía siempre a uno disponible, priorizando el elevador 1.
- 3. Se envía al elevador que según ciertos cálculos llegara mías rápido al piso detino.

Ezequiel Depetris - Gaston Massimino

Devs Ascensor S_{init} (1,0,0,∞,false)

 $X = \{subir, bajar, parar\}x\{0\}$

//entrada del controlador

 $Y = \{1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10\}x\{0\}$

//salida del piso corriente para el controlador

S = (IRxIRx{subiendo,bajando,parado}xIR)

//piso corriente, distancia al próximo piso, estado, sigma

$$\delta_{ext}(S,e,X) = \delta_{ext}((pc,dps,est,\sigma),e,x=$$

(p,2,subiendo,2) si est=parado^X=subir//ascensor parado y llega un subir (p,2,bajando,2) si est=parado^X=bajar//ascensor parado y llega un subir (p,0,parado,∞) si est≠parado^X=parar//ascensor en movimiento y llega un parar (p,dps-V.e,est,2-V.e) si est≠parado^X≠parar//ascensor parado y llega un subir o bajar

$$\delta_{int}(S) = \delta_{int}(pc,dps,est,\sigma) =$$

$$(pc+1,2,subiendo,2)$$
 si est=subiendo $(pc-1,2,bajando,2)$ si est=bajando $(p,2,parado,\infty)$ si est=parar

$$Ta(s)=Ta(pc,dps,est,\sigma)=\sigma$$

$$\lambda(s) = \lambda (pc, dps, est, \sigma) = pc$$

Devs Controlador Ş_{nit} (1,1,libre,∞,false)

$$X = (IR \times \{0,1\})$$

//numero de piso por el puerto 0 o 1

Y =({subir, bajar, parar}x0) U ({libre}x1)

//salida para asensor por puerto 0, salida para panel por puerto 1

$$S = (IRxIRxIRx{0,1})$$

//piso corriente, piso destino, sigma, flag

$$\delta_{\text{ext}}(S,e,X) = \delta_{\text{ext}}((pc,pd,\sigma,output),e,(valor,puerto) =$$

(pc,valor,0,0) si puerto=0 //nro de piso que viene del panel

(valor,pd,0,0) si puerto= 1^{valor} piso que viene del ascensor y es el destino (valor,pd, ∞ ,0) si puerto= 1^{valor} pd //piso que viene del ascensor y no es el destino

Ta(s)=Ta (pc,pd, σ ,output)= σ

$$\lambda(s) = \lambda(pc,pd,\sigma,output) =$$

$$\delta_{int}(S) = (pc,pd,\infty,0)$$
 si output = 1
 $(pc,pd,0,1)$ si output = 0

```
Devs Tablero - Prioridad S_{init} ([], libre, libre, \infty)
  X = (IR \times 1) \cup (\{libre\} \times \{0,2\})
  //numero de piso por el puerto 1, libre/ocupado de los controladores por los puertos 0,2
  Y = IR \times \{0, 1\}
  //numero de piso de salida para el ascensor
  S = [IR] x {libre, ocupado} x {libre, ocupado} x IR
  //cola de pisos, estado controlador1, estado controlador2, sigma
  \delta_{ext}(S,e,X)=\delta_{ext}((ps,est1,est2,\sigma),e,(valor, puero)=
(valor ps, est 1, est 2, 0) si (est 1 = libre v est 2 = libre) puerto = 1
//entrada por puerto 1 y alguno de los dos controladores libre
(valor ps, est 1, est 2, ∞) si est 1 = ocupado est 2 = ocupado puerto = 1
//entrada por puerto 1 y los dos controladores ocupados
(ps,valor,est2,0) si ps≠[]^puerto=0
//entrada por puerto 0 y hay pisos en la cola
(ps,est1,valor,0) si ps≠[]^puerto=2)
//entrada por puerto 2 y hay pisos en la cola
(ps,valor,est2,∞) si ps=[]^puerto=0
//entrada por puerto 0 y no hay pisos en la cola
(ps,est1,valor,∞) si ps=[]^puerto=2)
//entrada por puerto 2 y no hay pisos en la cola
```

(xs,ocupado,est2, ∞) si est1 = libre

 $(xs, est1, ocupado, \infty)$ si est2 = libre

Devs Tablero - Alternado S_{init} ([],libre,libre,2,∞)

```
X = (IR \times 1) \cup (\{libre\} \times \{0,2\})
```

//numero de piso por el puerto 1, libre/ocupado de los controladores por los puertos 0,2

$$Y = IR \times \{0, 1\}$$

//numero de piso de salida para el ascensor

//cola de pisos, estado controlador1, estado controlador2, ultimo controlador, sigma

$$\delta_{ext}(S,e,X) = \delta_{ext}$$
 ((ps,est1,est2,last, σ),e,(valor,puerto)=

(xs,est1,libre,last, ∞) si (puerto=2^(last=2 v xs=[])

//entrada del controlador2 pero no es su turno o no hay pisos en la cola

Ta(s)=Ta (pisos,est1,est2,last, σ)= σ

$$\lambda(s) = (x, last-1)$$

//desencola un piso donde x es xs x = [pisos] //el valor de last-1 indica el puerto de la salida

```
δ Int = (xs,ocupado,est2,1,∞) si last =2 (xs,est1,ocupado,2,∞) si last =1
```

Devs Tablero - Heurística S_{init} ([],libre,libre,1,1,1,1,0,0,∞)

```
X = (IR \times 1) \cup (\{libre\} \times \{0,2\})
```

//numero de piso por el puerto 1, libre/ocupado de los controladores por los puertos 0,2

$$Y = IR \times \{0, 1\}$$

//numero de piso de salida para el ascensor

S = [IR]x{libre,ocupado}x{libre,ocupado}xIRxIRxIRxIRxIRxIRxIR

```
// lista o cola de pisos
// estado del controlador 1
// estado del controlador 2
// piso de origen para controlador 1
// piso de origen para controlador 2
// piso de destino para controlador 1
// piso de destino para controlador 2
// tiempo en el que sale el controlador 1
// tiempo en el que sale el controlador 2
// puerto por el que hay sacar algún valor
// sigma
```

```
\delta_{ext}(S,e,X) = \delta_{ext}((ps,est1,est2,po1,po2,pd1,pd2,t1,t2,output,\sigma),e,(valor,puerto) =
(valor ps, est 1, est 2, po 1, po 2, pd 1, pd 2, t 1, t 2, output, 0)
  si puerto=1 ^ ((func()=1 ^ est1=libre) v (func()=2^est2=libre))
//entrada del generador, el controlador1 esta libre y es quien primero atenderá el pedido o
// el controlador2 esta libre y es quien primero atenderá el pedido
(valor ps, est 1, est 2, po 1, po 2, pd 1, pd 2, t 1, t 2, output, ∞)
      puerto=1 ^ ((func()=1 ^ est1=ocupado) v (func()=2^est2=ocupado))
//entrada del generador, el controlador1 esta ocupado y es quien primero atenderá el
pedido o el controlador2 esta ocupado y es quien primero atenderá el pedido
(ps,valor,est2,po1,po2,pd1,pd2,t1,t2,output,0) si puerto=0 \land ps \neq [] \land func()=1
 //entrada del controlador1, hay pisos en la cola y este mismo controlador es quien primero
  atenderá el pedido
```

(ps,valor,est2,po1,po2,pd1,pd2,t1,t2,output,∞) si puerto=0 ^ (ps=[] v (ps≠[] ^ func()=2)) //entrada del controlador1, hay pisos en la cola pero no atenderá el pedido primero

(ps,valor,valor,po1,po2,pd1,pd2,t1,t2,output,0) si puerto=2 ^ ps≠[] ^ func()=2 //entrada del controlador1, hay pisos en la cola y este mismo controlador es quien primero atenderá el pedido

(ps,valor,valor,po1,po2,pd1,pd2,t1,t2,output,∞) si puerto=2 ^ (ps=[] v (ps≠[] ^ func()=1)) //entrada del controlador2, hay pisos en la cola pero no atenderá el pedido primero

```
\begin{split} \delta_{lnt}((ps,est1,est2,po1,po2,pd1,pd2,t1,t2,output,\sigma),e,(valor,puerto) = \\ (ps,est1,est2,po1,po2,pd1,pd2,t1,t2,0,\infty) \quad si \quad output = 0 \\ (ps,est1,est2,po1,po2,pd1,pd2,t1,t2,1,\infty) \quad cc \end{split}
```

Ta (s) = Ta (ps,est1,est2,po1,po2,pd1,pd2,t1,t2,output, σ) = σ

 λ (s) = λ (ps,est1,est2,po1,po2,pd1,pd2,t1,t2,output, σ) = p //where ps > p

Mo preliminar del prema





ascensor en pedio se mue 3

$$\frac{\lambda}{n * \mu} = \frac{1/c}{1} < 1 \quad \text{Cola Estat.}$$

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