Faid Places Escudero Parcial 1: Inteligencia Artificial 1. Mc(x) = max k (4(x), ME(x)), C=AvB / Mc(x) = minter(x), ME(x)), C=AnB $\mathcal{U}_{\mathcal{A}^{\mathsf{c}}}(x) = 1 - \mathcal{U}_{\mathcal{A}}(x)$ a) Medio exeluido. AvAc=X Sea $X \neq \phi$. Sea $A \neq \phi$ un conjunto difuso en X tal que $\exists x \in X$ tal que $\mathcal{U}_{A}(x) \in (0,1)$. Luego, $M_{A^c}(x) = 1 - M_{A^c}(x) \in (0,1)$. Por lo tanto, $M_{A \cup A^c}(x) = \max\{M_{A^c}(x), M_{A^c}(x)\} < 1$. Con lo que se pueba que si A liene elementos con valor de pertenencia en (0,1) entonces b) Ley de Horgan 1: (AvB) = AnB. Sean A, B conjuntos difusos en X. Sea $x \in X$. Supongamos que $\mathcal{U}_{\mathbf{x}}(\mathbf{x}) \leq \mathcal{U}_{\mathbf{x}}(\mathbf{x})$. MauB) = 1-1/40B(x) = 1-max /140x, MB(x) Claramente si $\mathcal{U}_{q}(x) \leq \mathcal{U}_{q}(x) \Rightarrow 1 \mathcal{U}_{q}(x) \leq 1 \mathcal{U}_{q}(x)$, luego M(AVB) c(x) = 1-MB(x) = min {1-MB(x), 1-MA(x)} = min Mgc(x), Mgc(x) } = MgcnBc(x) La prueba para $U_A(x) \ge U_B(x)$ es análoga. Luego $(A \cup B)^c = A^c \setminus B^c$ Ton $v \in V$ Sunnaamos que $U_A(x) \le$ Sean A,B conjuntos difusos en X. Sea xEX. Supongamos que MA(x) Elle (x) $\mathcal{U}_{AnB}(x) = 1 - \mathcal{U}_{AnB}(x) = 1 - \min_{x \in \mathcal{U}_{A}(x)} \mathcal{U}_{B}(x)$ $= 1 - \mathcal{U}_{A}(x)$ Como $U_A(x) \in \mathcal{U}_B(x) \rightarrow 1 - \mathcal{U}_A(x) \ge 1 - \mathcal{U}_B(x)$, luego Mane) (x) = 1-11/(x) = max 1-11/(x), 1-11/(x)] = $max\{u_{\alpha}c(x), u_{\alpha}c(x)\}=u_{\alpha}c(x)$ Shid La prueba çara $U_{\mu}(x) \geq U_{g}(x)$ es avaloga.

```
La Timin (a,b) = min(a,b)
  i) Tmin (0,0) = min (0,0) = 0 V
 ii) Truin (a,1) = min(a,1) = a, a \( [0,1].
iii) Sean a, b, c, d \ [0,1] t.q. a \ c y b \ d.
    ·) Susangamos asb y ced - Tmin (a,b) = a & c = Tmin (c,d)
  ·· ) Supongamos a b y e d - Tmin (a,b) = b = d = Tmin (e,d)
 : ) Supongamos a < b y d < c > Tmin (a,b) = a < b \( d = Tmin (c,d) \)
 ::) Supongamos a > b y ezd -> Timin (a, b) = b < a < c = Timin (e, d) ~
iv) Tmin (a, b) = min (a, b) = min (b, a) = Timin (b, a) ~
V) Tmin (Tmin(a,b), e) = min(min(a,b), c) = 1
 ·) Sucongamos a < b < c: 1 = min(a,c) = a = min(a,b) = min(a, min(b,c))
  Analogamente se hace beacc.
·· ) Supongamos a < c < b: 1 = min(a, c) = min(a, min(b, c))
  Analogamente se liace bacea
:.) Supongamos (262a: 1=min(b,c) = c=min(a,c)=min(a,min(b,c))v
::) Syongamos ceach: 1=min(a,c) = min(a, min(b,c)) v
   Luego, Tmin (Tmin (a, b), c) = Tmin (a, Tmin (b, c))
b) Tab (a,b) = ab
 i) Tab (0,0) = 0.0=0
ii) Tab (a, 1) = 1-a=av
Tii) Si a≤c y b≤d ⇒ ac≤bd ⇒ Tab(a,b) ≤ Tab(c,d) v
iv) Tab (a,b) = ab = ba = Tab (b,a)
V) Tab (Tab (a,b),c) = Tab (ab,c) = abc = Tab (a, bc) = Tab (a, Tab (b,c))
```

```
C) Tho (a, b) = max {0, a+b-1}
    i) The (0,0) = max to, 1 } = 0 ~
   ii) The (a, 1) = max 40, a+1-1] = a /
  iii) To (a,b) & Tho (c,d), as cybid.
·) Oupanoamos a+b-1 × 0 => c+d-1 × 0, ya que a+b-1 ≤ e+d-1, de darde
  Supargamos a+b-1<0 \Rightarrow T_{bp}(a,b)=0 \leq \max_{b} c+d-1,0 = T_{bp}(c,d)
 iv) max f max fa+6-1,0}+e,0} = Tho (Tho (a,b),c)=1
 · Dusangamos a+6-1 =0 y b+c-1 =0
      1= maxte-1, of=0 = maxta-1+0, of= maxta+maxtb+c-1, of-1, of
 ··) Sugargamos atb-1=0 y btc-1=0
    1= max {e-1,0} = max {(a+b-1)+c-1,0} = max {a+max {b+c-1,0}-1,0}
:) Supangama a +6-1 =0 y 6+c-1 =0:
    1=max{a+b-1+c-1,0}=0=max{a-1+0,0}=max{a-1+max{b+c-1,0},0} =
: husangamor a+b-1 = 0 y b+c-1 = 0
    1=max{a+6-1+e-1,0}=max{a+max}b+c-1,0}-1,0}~
V) The (a, b) = max la+b-1, 0} = max la+a-1, 0} = The (b, a) V
d) Tdp (0,0) = 0 V
ii) Tdo (a, 1) = a v
tii) Sean asc y bed,
·) Oupargamos a=1 => e=1 -> Tap(a,b)=b=d=Tap(c,d) ~
 ..) Supongamos b=1 => d=1 -> Tdo(a,b)=a = c= Tdo(c,d).
 :) Supano amos a,b & 0 = Tdo (a,b) = 0 = Tdo (e,d).
iv) .) Supongamos a=1 -> Tdp (a, b)=b=Tdp (b,a)
   ·) Si b=1 => Tolo (a,b)=a=Tolo (b,a)
  : ) Ji a, b = 1 => Tap (a, b) = 0 = Tap (b, a)
```

3. a) Inouts. 1. $u(t-h) \rightarrow Valor del control u el instante anterior.

2. <math>v(t-h) \rightarrow Valor del control v el instante anterior.$ 3. $\chi(t) \rightarrow Valor del estado en el instante actual$ 1. $\Delta u \rightarrow Valor para actualizar el controlador u(t) = u(t-h) + <math>\Delta u$ 2. $\Delta v \rightarrow Valor para actualizar el controlador v(t) = v(t-h) + <math>\Delta v$ c) $u(t-h) \in [0,1] \rightarrow d$ Alto, Medio, Bayo $V(t-h) \in [0,1] \longrightarrow Alto, Medio, Bayo$ $X(t) \in [0,1] \longrightarrow Grande, controlada, nula$ $Δu \in [-ω, ω]$ Δumentar, constante, disminuir <math>0 < ω < 1, por esemplo ω = 0.05.