

1- روند ایجاد Resolvent تا چه زمانی اتمه دارد.

تا زمانی که در عبارات تناقض وجود داشته باشد , تناقض زمانی رخ می دهد که دو اصل از نظر منطقی در تضاد با هم باشند در این روش موارد مختلف را گرفته , آنها را ساده نموده تا به نتیجه نهایی برسد.

2- تحقیق کنید که منطق و زبانهای مبتنی بر منطق چگونه می توانند در برنامه ریزی روبات ها استفاده شوند .

یکی از کاربردهای منطق در بازنمایی محیط حل مساله برای یک ربات جهت برنامه ریزی (PLANNING) روبات هاست. قوانین مربوط به روبات

1. Cube(a) cube(b) cube(d) pyramid (c) sphere(e) hand (hand) table (table)
2. On (a,table) On (b,table) on(d,a) on(c,b) on(e,table)
3. Holding (hand, noting)

این قوانین محیط حل مساله را تشریح می نماید به بیان دیگر یک فریم وضعیت هستند. Cube نماد مکعب ها, pyramid نماد هرم, sphere نماد کره, hand دستگیره یا بازوی ربات, table میز است. تابع on برای قرار گرفتن شی ای روی شیء دیگر استفاده می شود و نشان

می دهد پارامتر دوم قرار دارد. تابع holding برای نمایش شی ای که توسط بازوی روبات برداشته شده است به کار می رود. در اینجا بدین معنی است که ربات چیزی را بر نداشته است. در این مثال با تغییر موقعیت هر آیتم توابع و مقادیر تغییر کرده و می تواند به برنامه ریزی یا planning پرداخته و وضعیت را trace کند .

حال مفهومی تحت عنوان putOn(b,a) تعریف می شود که مفهوم آن این است که b را روی a قرار بده

در مسیر یابی ربات ها این کار با استفاده از ابزاری که منطق فازی در اختیار ما قرار می دهد انجام می شود. منطق فازی یک متدولوژی رسمی برای پیاده سازی اقدامات مبتنی بر ادراک را فراهم می کند. در واقع آنچه یک زبان ربات را از زبان های برنامه نویسی کامپیوتری متمایز می سازد همین فرامین کنترل حرکت مجری نهایی ربات می باشد.

غالب زبان های ربات ترکیبی از زبان متنی و برنامه ریزی هدایتی را در اختیار می گذارند. زبان متنی برای تعیین منطق و دنباله برنامه بکار می رود در حالیکه محل نقاط مشخص در ناحیه کاری توسط پننت آموزش تعیین می گردد.