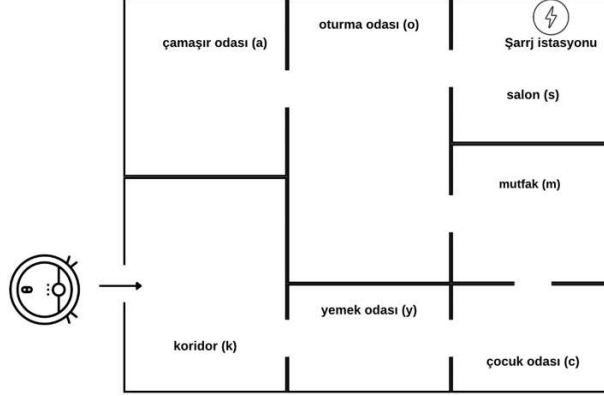


2022 – 2023 Güz Dönemi Uzman Sistemler Dersi – Ödev2

Problem Adı: Robot Süpürge'nin Şarj İstasyonunu Bulması



Bir ev içerisinde yukarıda belirtilen koridor (k), yemek odası (y), çocuk odası (c), yemek odası (y), salon (s), oturma odası(o), çamaşır odası (a) bölümlerinden oluşmaktadır. Evin temizlik işlerinde ev sahibine yardım eden robot süpürge'nin şarjı bitmek üzere olup şarj istasyonuna gitmesi ve şarj olduktan sonra bulunduğu noktaya geri dönüp süpürme işlemine kaldığı yerden devam etmesi gerekmektedir. Robot süpürge'nin süpürge işlemi sırasında yazılımında bir hata olmuş ve yazılım geliştirici olan ev sahibi, süpürge'nin yazılımına müdahale edecek ve robot süpürge'nin doğru bir şekilde şarj istasyonuna gitmesini sağlayacaktır. Sizlerden de bir ev sahibi olarak süpürge'nin rotasını bulmasına yardımcı olacak prolog kodunu yazmanız istenmektedir.

Problemin çözülmesi için gereken işlemler:

1. Mümkün olan herhangi bir kapının önüne gelinir. Başvurulan bölümün adı listede varsa adım 1'e geri dönülür.
2. Girilen odanın başka bir odaya çıkışı olmadığından geri dönülür ve diğer alternatif aranır.
3. Aksi durumda odanın adı listeye kaydedilir.
4. Şarj istasyonu girilen odada aranır.
5. Eğer şarj istasyonuna rastlanmadıysa adım 1' geri dönülür. Aksi halde işlemler tamamlanır ve listede olan oda isimleri çıktı olarak verilir.

Hedef: $gec(a, X, [])$, $şarjaleti(X)$. \rightarrow a'dan başlayarak X de bulunan şarj aletine ulaşmak için gidilecek odalar. İlk durumda boş bir listemiz var.

Fakat bu koşullar değiştirilebilir. Kümenin içerisine geçmesini istemediğimiz odaları da ekleyebilmemiz gerekmektedir.

Ödev Teslimi Hakkında:

- Ödev Teslim Tarihi: 01.12.2022 Saat: 23:59
- Ödev Teslim Şekli: herdirik@yildiz.edu.tr adresine konu kısmına "Uzman Sistemler Ödev2 <ÖğrenciNo AdSoyad> yazılı bir e-postayla gönderiniz.
- E-posta Eki: Yazdığınız sistemin kaynak kodu içerisindeki kurallar yorum satırları ile açıklanmalıdır. E-posta sunucusunun reddetmemesi için kaynak kod ".txt" uzantılı olmalıdır.