## Algoritmul lui Robinson

```
{\bf 1} Algoritmul de unificare al lui Robinson [1]
```

```
1: procedure Unificare(s, t)
          S \leftarrow stivă goală
 2:
         push(S,(s,t))
 3:
         \sigma \leftarrow substituția vidă
 4:
          cât timp \neg empty(S) execută
 5:
              (s,t) \leftarrow pop(S)
 6:
 7:
              cât timp s este o variabilă legată în \sigma execută
 8:
                   s \leftarrow \mathtt{subst}(s, \sigma)
              cât timp t este o variabilă legată în \sigma execută
 9:
10:
                   t \leftarrow \mathtt{subst}(t, \sigma)
              dacă s \neq t atunci
11:
12:
                   în funcție de s, t
13:
                        \mathbf{c\hat{a}nd}\ s este o variabilă
                             \mathbf{dac\check{a}} check-occur(s,t,\sigma) atunci
14:
                                 întoarce fals
15:
                             altfel
16:
17:
                                 \sigma \leftarrow (s,t) \cup \sigma
                        \mathbf{c\hat{a}nd}\ t este o variabilă
18:
                             \mathbf{dac\check{a}} check-occur(t,s,\sigma) atunci
19:
20:
                                 întoarce fals
21:
                             altfel
                                 \sigma \leftarrow (t,s) \cup \sigma
22:
                        când s = h_s(a_{s1}, a_{s2}, \dots, a_{sn}) și t = h_t(a_{t1}, a_{t2}, \dots, a_{tn})
23:
                             dacă h_s \equiv h_t atunci
24:
25:
                                 pentru i = 1, \ldots, n execută
26:
                                      push(S,(a_{si},a_{ti}))
27:
                             altfel
                                 întoarce fals
28:
                        altfel
29:
30:
                             \hat{i}ntoarce fals
         întoarce \sigma
31:
```

```
1: procedure CHECK-OCCUR(v, t, \sigma)
2:
        dacă v = t atunci
3:
            întoarce adevărat
        altfel dacă t este o variabilă legată în \sigma atunci
4:
5:
            intoarce check-occur(v, subst(t, \sigma), \sigma)
        altfel dacă t = f(a_1, a_2, \dots, a_n) atunci
6:
            \mathbf{\hat{i}ntoarce} \quad \bigvee \quad \mathtt{check-occur}(v,a_i,\sigma)
7:
                         i=\overline{1,n}
        altfel
8:
            intoarce fals
9:
```

## Bibliografie

[1] John Alan Robinson. A machine-oriented logic based on the resolution principle. Journal of the ACM (JACM), 12(1):23–41, 1965.