REPRESENt amen $24/5/2$	018. Ape	muos, no	illibic				
jercicio 1. Da	do el sig	uiente prog	grama lógic	co pr	oposicional P:		
			carne	\leftarrow	$not\ patatas$		(1)
			pescado	\leftarrow	not carne		(2)
			patatas	\leftarrow	pescado		(3)
a) Indica cuá	les son si	ıs modalos	elásicos m	adia	nte una tabla de verdad.		
ia) maica cua	ies son st	is inodelos	clasicos II.	icura	nte una tabia de verdad.		
$_patata.$	s $carne$	pescado					
0	0	0					
0	0	1					
0	1	0					
0	1	1					
1	0	0					
1	0	1					
1	1	0					
1	_						
b) Para cada si I es mo				terior	rmente, obtén el reducto P^I	e indica, a partir o	de él,
si I es mo	modelo o	clásico I obole ($stable$		terior	rmente, obtén el reducto P^I reducto P^I	f e indica, a partir g estable $g(si/no)$	de él,
si I es mo	modelo d delo estal	clásico I obole ($stable$		terior		estable	de él, —
si I es mo	modelo d delo estal	clásico I obole ($stable$		terior		estable	de él,
si I es mo	modelo d delo estal	clásico I obole ($stable$		terior		estable	de él, —
si I es mo	modelo d delo estal	clásico I obole ($stable$		terior		estable	le él, —
si I es mo	modelo d delo estal	clásico I obole ($stable$		terior		estable	de él, —
si I es mo	modelo d delo estal	clásico I obole ($stable$		terior		estable	le él,
si I es mo	modelo d delo estal	clásico I obole ($stable$		terior		estable	de él, —
si I es mo	modelo d delo estal	clásico I obole ($stable$		terior		estable	de él, —
si I es mo	modelo d delo estal	clásico I obole ($stable$		terior		estable	de él,
si I es mo	modelo d delo estal	clásico I obole ($stable$		terior		estable	le él,
si I es mo	modelo d delo estal	clásico I obole ($stable$		terior		estable	de él,
si I es mo	modelo d delo estal	clásico I obole ($stable$		terior		estable	de él,
si I es mo	modelo d delo estal	clásico I obole ($stable$		terior		estable	de él,
si I es mo	modelo d delo estal	clásico I obole ($stable$		terior		estable	de él,

Ejercicio 2. Un robot debe recorrer una habitación organizada en $m \times n$ baldosas, evitando los obstáculos y llegando a una posición meta determinada. El robot comienza siempre en la posición 0,0 y la posición X,Y de la meta viene dada por un hecho de entrada del estilo meta(X,Y). Nos proporcionan el siguiente código ASP incompleto:

- 2a) Las 4 reglas del predicado adyacente generan un error acerca de las variables X e Y. Explica cuál puede ser el problema y propón una solución sobre el código. Explicación:
- 2b) Añade una choice rule para hacer que el robot salte a alguna posición adyacente.
- 2c) Completa el cuerpo para la regla del predicado goal(t).
- 2d) Alguien nos plantea evitar que el robot camine por sitios ya recorridos y queremos valorar que mejore en eficiencia sin perder soluciones válidas. ¿Valdría la pena esa opción?
 - ☐ Sí. Explica por qué es interesante y cómo modificarías el código para lograrlo.
 - □ No. Explica qué inconveniente(s) hace(n) desaconsejable esa opción.

Explicación: