

POLITECHNIKA WARSZAWSKA
WYDZIAŁ MATEMATYKI I NAUK
INFORMACYJNYCH

REPREZENTACJA WIEDZY

Programy działań z efektami
domyślnymi

Autorzy:

Dragan Łukasz
Flis Mateusz
Fusiara Marcin
Izert Piotr
Pielat Mateusz
Rząd Przemysław
Siry Roman
Waszkiewicz Piotr
Zawadzka Anna

29 marca 2016

1 Opis zadania

Zadaniem projektu jest opracowanie i zaimplementowanie języka akcji dla specyfikacji podanej klasy systemów dynamicznych oraz odpowiadający mu język kwerend.

System dynamiczny spełnia podane założenia:

1. Prawo inercji
2. Niedeterminizm i sekwencyjność działań
3. Pełna informacja o wszystkich akcjach i wszystkich ich skutkach bezpośrednich
4. Z każdą akcją związany jest:
 - (a) Warunek początkowy (ew. true)
 - (b) Efekt akcji
 - (c) Jej wykonawca
5. Skutki akcji:
 - (a) Pewne (zawsze występują po zakończeniu akcji)
 - (b) Domyślne (preferowane. Zachodzą po zakończeniu akcji, o ile nie jest wiadomym, że nie występują)
6. Efekty akcji zależą od jej stanu, w którym akcja się zaczyna i wykonawcy tej akcji
7. W pewnych stanach akcje mogą być niewykonalne przez pewnych (wszystkich) wykonawców

Programem działań nazywać będziemy ciąg $((A_1, w_1), (A_2, w_2), \dots, (A_n, w_n))$, gdzie A_i jest akcją, zaś w_i jej wykonawcą lub ϵ (ktokolwiek).

Język kwerend zapewnia uzyskanie odpowiedzi na następujące pytania:

1. Czy podany program działań jest wykonywalny zawsze/kiedykolwiek?
2. Czy wykonanie podanego programu działań z dowolnego stanu spełniającego warunek π prowadzi zawsze/kiedykolwiek/na ogół do stanu spełniającego warunek celu γ ?
3. Czy z dowolnego stanu spełniającego warunek π cel γ jest osiągalny zawsze/kiedykolwiek/na ogół?
4. Czy wskazany wykonawca jest zaangażowany w realizację programu zawsze/kiedykolwiek?

2 Język akcji Ω

2.1 Definicja języka

Ω jest rodziną języków, w której każdy język \mathcal{L} określony jest nad sygnaturą

$$\Upsilon = (F, A, W)$$

gdzie:

- F - niepusty zbiór zmiennych (fluenty)
- A - niepusty zbiór akcji
- W - niepusty zbiór wykonawców (aktorów), przy czym $\epsilon \in W$, gdzie ϵ oznacza kogokolwiek

2.2 Syntaktyka języka

W języku Ω występują następujące typy zdań:

- **initially** α
formuła α zachodzi w stanie początkowym
- α **after** $(A_1, w_1), \dots, (A_n, w_n)$
formuła α zachodzi po wykonaniu sekwencji $(A_1, w_1), \dots, (A_n, w_n)$, gdzie A_i jest akcją, zaś w_i jej wykonawcą
- (A, w) **causes** α **if** π
skutkiem wykonania akcji A przez wykonawcę w w stanie spełniającym warunek π jest stan, w którym spełniona jest formuła α . Przy czym:
 - Jeśli $\pi \Leftrightarrow \top$, to powyższe zdanie zapisujemy:
 (A, w) **causes** α
oznacza to, że skutkiem wykonania akcji A przez wykonawcę w jest stan, w którym spełniona jest formuła α
 - Jeśli $\alpha \Leftrightarrow \perp$, to powyższe zdanie zapisujemy:
impossible (A, w) **if** π
co oznacza, że niemożliwe jest wykonanie akcji A przez wykonawcę w w stanie spełniającym warunek π
- **observable** α **after** $(A_1, w_1), \dots, (A_n, w_n)$
po wykonaniu sekwencji $(A_1, w_1), \dots, (A_n, w_n)$, gdzie A_i jest akcją, zaś w_i jej wykonawcą, w stanie początkowym może (ale nie musi) zachodzić formuła α
- (A, w) **releases** f **if** π
wykonanie akcji A przez wykonawcę w w stanie spełniającym warunek π może (ale nie musi) zmienić wartość zmiennej f

- **(A, w) typically causes α if π**
skutkiem wykonania akcji A przez wykonawcę w w stanie spełniającym warunek π na ogół jest stan, w którym spełniona jest formuła α
- **typically α after $(A_1, w_1), \dots, (A_n, w_n)$**
formuła α na ogół zachodzi po wykonaniu sekwencji $(A_1, w_1), \dots, (A_n, w_n)$, gdzie A_i jest akcją, zaś w_i jej wykonawcą
- **always α**
formuła α jest spełniona w każdym stanie

gdzie α jest dowolną kombinacją zmiennych (fluentów):

$$\alpha = f|\alpha|\neg\alpha|\alpha_1 \wedge \alpha_2|\alpha_1 \vee \alpha_2|\alpha_1 \rightarrow \alpha_2|\alpha_1 \leftrightarrow \alpha_2$$

2.3 Przykłady

2.3.1 Gotujący John

John jest entuzjastą gotowania i bardzo lubi jeść. Zakładamy, że początkowo jest głodny, jego lodówka jest pusta, nie ma on żadnego gotowego posiłku i w jego kuchni panuje porządek. Jeśli John jest głodny, to jest też zły. Nie może jednak nic zjeść, jeśli nie ma co. Niemożliwym jest także ugotowanie posiłku, jeśli lodówka Johna jest pusta. Aby ją uzupełnić John idzie na zakupy. Zakupy również często powodują, że John ma lepszy humor. John może teraz coś ugotować, lecz jeśli jest zły to na ogół powoduje to ogromny chaos w kuchni. Zdolności kulinarne Johna są na tyle duże, że zawsze wyjdzie mu posiłek, który jest zdatny do jedzenia. John lubi duże porcje, więc możliwe, że po ugotowaniu posiłku znowu ma pustą lodówkę. Jest też takim łakomczuchem, że nie zostawia sobie nic na później i zjada cały posiłek. Po zjedzeniu głód mija, a humor Johna się poprawia.

```

initially hungry  $\wedge$  angry
initially emptyFridge  $\wedge$   $\neg$ hasMeal  $\wedge$   $\neg$ chaos
impossible (EAT, John) if  $\neg$ hasMeal
impossible (COOK, John) if emptyFridge
(SHOP, John) causes  $\neg$ emptyFridge
(SHOP, John) releases angry if angry
(COOK, John) typically causes chaos if angry
(COOK, John) causes hasMeal
(COOK, John) releases emptyFridge
(EAT, John) causes  $\neg$ hasMeal  $\wedge$   $\neg$ hungry  $\wedge$   $\neg$ angry

```

2.3.2 Programiści Fred i Bill

Farmer Bill i indyk Fred pracują razem nad pewnym projektem programistycznym. Zakładamy, że początkowo kod jest czytelny i kompilowalny. Bill to niedoświadczony programista, więc gdy dopisze on jakiś fragment cały kod przestaje

być czytelny, a nierzadko przestaje się też kompilować. Indyk Fred jest z kolei weteranem branży IT, więc jego kod kompiluje się zawsze (gdy pracuje on z czytelnym kodem) lub prawie zawsze (gdy kod jest nieczytelny). W razie potrzeby Fred refaktoryzuje cały kod, dzięki czemu poprawia się jego czytelność. Bill i Fred zgodnie ustalili, że nie będą dopisywać nowych fragmentów kodu jeżeli dotychczasowy się nie kompiluje. W takim wypadku któryś z nich musi go najpierw zdebugować (co potrafi każdy programista mając odpowiednio dużo czasu).

```

initially compiles  $\wedge$  cleanCode
(CODE, Bill) causes  $\neg$ cleanCode
(CODE, Bill) releases compiles if compiles
(CODE, Fred) causes compiles if cleanCode
(CODE, Fred) typically causes compiles if  $\neg$ cleanCode
(REFACTOR, Fred) causes cleanCode
(DEBUG,  $\epsilon$ ) causes compiles
impossible (CODE,  $\epsilon$ ) if  $\neg$ compiles

```

2.3.3 Alicja w krainie czarów

Alicja może być pomniejszona, lub być swojego normalnego, wysokiego wzrostu. Początkowo Alicja jest wysoka. Wypicie Elixiru pomniejsza Alicję, natomiast zjedzenie Ciastka ją powiększa.

Kot z Cheshire nigdy nie zje Ciastka, a wypicie przez niego Elixiru zwykle go ujawnia, jeśli jest niewidzialny. Kot początkowo jest niewidzialny.

Kapelusznik początkowo nie jest szalony. Wypicie Elixiru może doprowadzić go do szaleństwa, a zjedzenie Ciastka zwykle powoduje powrót do zdrowych zmysłów.

Ciastko jest tylko jedno więc znika po jego zjedzeniu i nie można próbować go zjeść, natomiast duża, nieprzezroczysta butelka Elixiru nie musi być pusta po napiciu się z niej.

Biały Królik nigdy nie zje ciastka, a wypicie przez niego Elixiru powoduje magiczne pojawienie się Ciastka z powrotem.

Początkowo Ciastko jest dostępne, a butelka pełna Elixiru.

```

initially  $\neg$ aliceSmall  $\wedge$   $\neg$ hatterMad  $\wedge$   $\neg$ catVisible
initially cakeExists  $\wedge$  elixirExists
(DRINK, Alice) causes aliceSmall if elixirExists
(EAT, Alice) causes  $\neg$ aliceSmall
impossible (EAT, Cat)
(DRINK, Cat) typically causes catVisible if elixirExists
(DRINK, Hatter) releases hatterMad if  $\neg$ hatterMad  $\wedge$ 
    elixirExists
(EAT, Hatter) typically causes  $\neg$ hatterMad if hatterMad
(EAT,  $\epsilon$ ) causes  $\neg$ cakeExists

```

```

impossible (EAT,  $\epsilon$ ) if  $\neg$ cakeExists
(DRINK,  $\epsilon$ ) releases elixirExists if elixirExists
impossible (EAT, Rabbit)
(DRINK, Rabbit) causes cakeExists if elixirExists

```

2.4 Semantyka języka

2.4.1 Stan

Stanem będziemy nazywać dowolną funkcję $\sigma : F \rightarrow \{1, 0\}$, która przypisuje zmiennym wartości logiczne. Jeśli $\sigma(f) = 1$, to znaczy, że zmienna f zachodzi w stanie σ . Funkcję tę można rozszerzyć na zbiór wszystkich formuł nad zbiorem zmiennych F według zasad obowiązujących w klasycznej logice zdań.

2.4.2 Struktura

Strukturą nazywamy układ $S = (\Sigma, \sigma_0, ResAb, ResN)$, gdzie:

- Σ - zbiór stanów
- $\sigma_0 \in \Sigma$ - stan początkowy
- $ResAb, ResN : A \times W \times \Sigma \rightarrow 2^\Sigma$ są funkcjami przejść. $ResAb$ jest funkcją przejść nietypowych, $ResN$ jest funkcją przejść typowych oraz $ResAb \cap ResN = \emptyset$

2.4.3 Dziedzina

Niech \mathcal{L} będzie językiem z rodziny Ω . Dziedziną akcji nazywamy niepusty zbiór D zdań języka \mathcal{L} .

2.4.4 Model dziedziny

W celu zdefiniowania pojęcia modelu dziedziny wprowadzone zostaną następujące funkcje pomocnicze:

1. $Res_0 : A \times W \times \Sigma \rightarrow 2^\Sigma$ konstruowane na podstawie zdań efektów akcji.

$$\forall_{a \in A, w \in W, \sigma \in \Sigma} Res_0(a, w, \sigma) = \{\sigma' \in \Sigma : ((a, w) \text{ **causes** } \alpha \text{ **if** } \pi) \in D \wedge (\sigma \models \pi) \Rightarrow (\sigma' \models \alpha)\}$$

Oznacza to, że Res_0 konstruuje się bez minimalizacji zmian.

2. Funkcję Res^- wyznacza się stosując minimalizację zmian.
3. Funkcję $Res_0^+ : A \times W \times \Sigma \rightarrow 2^\Sigma$ spełniającą warunek $\forall_{a \in A, w \in W, \sigma \in \Sigma}$:

$$Res_0^+(a, w, \sigma) = \{\sigma' \in Res_0(a, w, \sigma) : ((a, w) \text{ **typically causes** } \beta \text{ **if** } \pi) \in D \wedge (\sigma \models \varphi) \Rightarrow (\sigma' \models \beta)\}$$

Niech D będzie dziedziną akcji języka Ω i niech $S = (\Sigma, \sigma_0, ResAb, ResN)$ będzie strukturą dla Ω . Mówimy, że S jest modelem $D \leftrightarrow$ spełnione są warunki:

- Σ jest zbiorem stanów z dziedziny D
- każde zdanie obserwacji i każde zdanie wartości z dziedziny D jest prawdziwe w S
- $\forall_{a \in A, w \in W, \sigma \in \Sigma} ResN(a, w, \sigma)$ jest zbiorem tych wszystkich stanów $\sigma' \in Res_0^+(a, w, \sigma)$, dla których zbiory $New(a, w, \sigma, \sigma')$ są minimalne
- $\forall_{a \in A, w \in W, \sigma \in \Sigma} ResAb(a, w, \sigma) = Res^-(a, w, \sigma) | ResN(a, w, \sigma)$

Warto zwrócić uwagę na to, że skutki *pewne* dla akcji traktowane są jak *typowe*.

2.4.5 Funkcja przejścia

Niech $S = (\Sigma, \sigma_0, ResAb, ResN)$ będzie strukturą dla języka. Konstrukcja funkcji $\Psi_S : (A \times W)^* \times \Sigma \rightarrow \Sigma$ wygląda następująco:

- $\Phi_S(a, \epsilon, \sigma) = \sigma$ gdzie ϵ oznacza ciąg pusty
- jeśli $\Phi_S(((a_1, w_1), \dots, (a_n, w_n)), \sigma)$ jest określona to

$$\begin{aligned} \Phi_S(((a_1, w_1), \dots, (a_n, w_n)), \sigma) \in ResAb((a_n, w_n), \Phi_S((a_1, w_1), \dots, (a_{n-1}, w_{n-1}))) \\ \cup ResN((a_n, w_n), \Phi_S((a_1, w_1), \dots, (a_{n-1}, w_{n-1}))) \end{aligned}$$

2.5 Konstrukcja modeli

Przy wyznaczaniu funkcji przejścia stosujemy zasadę zaczerpniętą z języka AR , tj. stany niedopuszczalne są eliminowane przed minimalizacją zmian.

2.6 Scenariusz

Scenariuszem nazywamy skończony ciąg par akcja-wykonawca:

$$SC = ((A_1, w_1), (A_2, w_2), \dots, (A_n, w_n))$$

Przykład:

(SHOP, John), (COOK, John), (EAT, John)

Powyższy scenariusz mówi, iż John wykonał kolejno akcje: SHOP, COOK, EAT.

2.7 Przykłady

2.7.1 Gotujący John

Rozważmy następującą dziedzinę:

initially hungry \wedge \neg hasMeal
impossible (EAT, John) **if** \neg hasMeal
(COOK, John) **typically causes** hasMeal
(EAT, John) **causes** \neg hasMeal
(EAT, John) **releases** hungry **if** hungry

Zbiór stanów dopuszczalnych to $\Sigma = \{\sigma_0, \sigma_1, \sigma_2, \sigma_3\}$, gdzie:

$\sigma_0 = \{h, \neg m\}$, $\sigma_1 = \{h, m\}$, $\sigma_2 = \{\neg h, m\}$, $\sigma_3 = \{\neg h, \neg m\}$, zaś h i m oznaczają odpowiednio *hungry* i *hasMeal*.

$Res_0(\text{COOK}, John, \sigma_0) = \Sigma$ $New(\text{COOK}, John, \sigma_0, \sigma_0) = \emptyset$ $New(\text{COOK}, John, \sigma_0, \sigma_1) = \{m\}$ $New(\text{COOK}, John, \sigma_0, \sigma_1) = \{\neg h, m\}$ $New(\text{COOK}, John, \sigma_0, \sigma_1) = \{\neg h\}$ $Res^-(\text{COOK}, John, \sigma_0) = \{\sigma_0\}$ $Res_0^+(\text{COOK}, John, \sigma_0) = \{\sigma_1, \sigma_2\}$	$ResN(\text{COOK}, John, \sigma_1) = \{\sigma_1\}$ $ResAb(\text{COOK}, John, \sigma_1) = \emptyset$ $ResN(\text{EAT}, John, \sigma_1) = \{\sigma_0, \sigma_3\}$ $ResAb(\text{EAT}, John, \sigma_1) = \emptyset$ $ResN(\text{COOK}, John, \sigma_2) = \{\sigma_2\}$ $ResAb(\text{COOK}, John, \sigma_2) = \emptyset$
$ResN(\text{COOK}, John, \sigma_0) = \{\sigma_1\}$ $ResAb(\text{COOK}, John, \sigma_0) = \{\sigma_0\}$	$ResN(\text{EAT}, John, \sigma_2) = \{\sigma_3\}$ $ResAb(\text{EAT}, John, \sigma_2) = \emptyset$
$Res_0(\text{EAT}, John, \sigma_0) = \emptyset$, ponieważ: impossible (EAT, John) if \neg hasMeal	$ResN(\text{COOK}, John, \sigma_3) = \{\sigma_2\}$ $ResAb(\text{COOK}, John, \sigma_3) = \{\sigma_3\}$
$ResN(\text{EAT}, John, \sigma_0) = \emptyset$, $ResAb(\text{EAT}, John, \sigma_0) = \emptyset$,	$ResN(\text{EAT}, John, \sigma_3) = \emptyset$ $ResAb(\text{EAT}, John, \sigma_3) = \emptyset$

3 Język kwerend

W celu zadawania pytań dotyczących świata opisanego powyższym językiem został stworzony język kwerend. Składa się on z następujących pytań (kwerend) pozwalających uzyskać odpowiedzi typu PRAWDA/FAŁSZ:

3.1 Syntaktyka kwerend

- Q1 - Czy podany program działań jest wykonywalny zawsze/kiedykolwiek?



Zdanie to mówi, że wykonując podany ciąg akcji *SC* z dowolnego, niesprzecznego stanu zawsze(**always**) osiągnięty zostanie niespreczny stan końcowy, lub istnieje przynajmniej jedna ścieżka z dowolnego z tych stanów do poprawnego stanu wynikowego(**ever**).

- Podobnie jak Q1 zdanie to mówi, że osiągnięcie legalnego stanu końcowego spełniającego warunek γ , startując ze stanu spełniającego warunek π , nastąpi niezależnie od wybranego punktu początkowego(**always**), przynajmniej raz(**ever**), lub zawsze pod warunkiem wyboru zawsze ścieżki akcji domyślnej(**typically**).

- always/ever partakes w when SC

8

1. Jeśli Q jest zdaniem typu Q1:

- z warunkiem **always**: $\forall_{S=(\Sigma, \sigma_0, ResAb, ResN) \in D} \forall_{\Phi_S} \Phi_S(((A_1, W_1), \dots, (A_n, W_n)), \sigma_0)$
jest określona
- z warunkiem **ever**: $\exists_{S=(\Sigma, \sigma_0, ResAb, ResN) \in D} \forall_{\Phi_S} \Phi_S(((A_1, W_1), \dots, (A_n, W_n)), \sigma_0)$
jest określona

2. Jeśli Q jest zdaniem typu Q2:

- z warunkiem **always**: $\forall_{S=(\Sigma, \sigma_0, ResAb, ResN) \in D, \sigma_0 \models \pi, SC=((A_1, W_1), \dots, (A_n, W_n))} \Phi_S(SC, \sigma_0)$
jest określona dla każdej funkcji Φ_S oraz $\Phi_S(SC, \sigma_0) \models \gamma$
- z warunkiem **ever**: $\exists_{S=(\Sigma, \sigma_0, ResAb, ResN) \in D, \sigma_0 \models \pi, SC=((A_1, W_1), \dots, (A_n, W_n))} \Phi_S$
oraz $\Phi_S(SC, \sigma_0) \models \gamma$
- z warunkiem **typically**: $\forall_{S=(\Sigma, \sigma_0, Res_0^+, ResN) \in D, \sigma_0 \models \pi, SC=((A_1, W_1), \dots, (A_n, W_n))} \Phi_S(SC, \sigma_0)$
jest określona dla funkcji Φ_S oraz $\Phi_S(SC, \sigma_0) \models \gamma$

3. Jeśli Q jest zdaniem typu Q3:

- z warunkiem **always**: $\forall_{S=(\Sigma, \sigma_0, ResAb, ResN) \in D, \sigma_0 \models \pi} \exists SC=((A_1, W_1), \dots, (A_n, W_n))$
taki, że $\Phi_S(SC, \sigma_0)$ jest określona dla każdej funkcji Φ_S oraz $\Phi_S(SC, \sigma_0) \models \gamma$
- z warunkiem **ever**: $\exists_{S=(\Sigma, \sigma_0, ResAb, ResN) \in D, \sigma_0 \models \pi} \exists SC=((A_1, W_1), \dots, (A_n, W_n))$
taki, że $\Phi_S(SC, \sigma_0)$ jest określona dla funkcji Φ_S oraz $\Phi_S(SC, \sigma_0) \models \gamma$
- z warunkiem **typically**: $\forall_{S=(\Sigma, \sigma_0, Res_0^+, ResN) \in D, \sigma_0 \models \pi} \exists SC=((A_1, W_1), \dots, (A_n, W_n))$
taki, że $\Phi_S(SC, \sigma_0)$ jest określona dla funkcji Φ_S oraz $\Phi_S(SC, \sigma_0) \models \gamma$

4. Jeśli Q jest zdaniem typu Q4:

- z warunkiem **always**: $\forall_{S=(\Sigma, \sigma_0, ResAb, ResN) \in D, \sigma_0 \models \pi} \exists SC=((A_1, W_1), \dots, (A_n, W_n))$
taki, że $\Phi_S(SC, \sigma_0)$ jest określona dla każdej funkcji Φ_S oraz $\forall_{(A_i, w_i) \in SC} w_i = w$
- z warunkiem **ever**: $\forall_{S=(\Sigma, \sigma_0, ResAb, ResN) \in D, \sigma_0 \models \pi} \exists SC=((A_1, W_1), \dots, (A_n, W_n))$
taki, że $\Phi_S(SC, \sigma_0)$ jest określona dla każdej funkcji Φ_S oraz $\exists_{(A_i, w_i) \in SC} w_i = w$

3.3 Przykłady

3.3.1 Gotujący John

- Scenariusz: $SC = ((Shop, John), (Cook, John), (Eat, John))$
Kwerenda: **always executable SC**
Odpowiedź: FALSE
- Scenariusz: $SC = ((Shop, John), (Cook, John), (Eat, John))$
Kwerenda: **ever executable SC**
Odpowiedź: TRUE

- Scenariusz: $SC = ((Cook, John), (Eat, John))$
Kwerenda: **always accessible hungry if angry when SC**
Odpowiedź: TRUE
- Scenariusz: $SC = ((Cook, John), (Eat, John))$
Kwerenda: **ever accessible hungry if \neg emptyFridge**
Odpowiedź: TRUE

3.3.2 Programiści Fred i Bill

- Scenariusz: $SC = ((Code, Fred), (Code, Bill), (Code, Fred))$
Kwerenda: **always executable SC**
Odpowiedź: FALSE
- Scenariusz: $SC = ((Code, Fred), (Code, Bill), (Code, Fred))$
Kwerenda: **ever executable SC**
Odpowiedź: TRUE
- Scenariusz: $SC = ((Code, Fred), (Code, Bill))$
Kwerenda: **typically accessible compiles if cleanCode when SC**
Odpowiedź: TRUE
- Scenariusz: $SC = ((Code, Fred), (Code, Bill))$
Kwerenda: **always accessible compiles if cleanCode when SC**
Odpowiedź: FALSE
- Scenariusz: $SC = ((Code, Fred), (Code, Bill))$
Kwerenda: **ever accessible compiles if \neg compiles**
Odpowiedź: TRUE

3.3.3 Alicja w krainie czarów

- Scenariusz: $SC = ((Eat, Alice), (Drink, \epsilon), (Eat, Alice))$
Kwerenda: **always executable SC**
Odpowiedź: FALSE
- Scenariusz: $SC = ((Eat, Alice), (Drink, \epsilon), (Eat, Alice))$
Kwerenda: **ever executable SC**
Odpowiedź: TRUE
- Scenariusz: $SC = ((Eat, Alice), (Drink, \epsilon), (Eat, Alice))$
Kwerenda: **ever partakes *Rabbit* when SC**
Odpowiedź: TRUE
- Scenariusz: $SC = ((Drink, Rabbit), (Eat, Hatter))$
Kwerenda: **typically accessible \neg hatterMad if hatterMad $\wedge \neg$ cakeExists \wedge elixirExists when SC**
Odpowiedź: TRUE