|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Wejście | Aktywności | Wyjście | Skutki |
| Komenda poruszania się (w przód i w tył), dotycząca poruszania się sapera, w formie zdania w języku naturalnym. | Zrozumienie komendy operatora. Przetworzenie jej na polecenia serwomechanizmu i uruchomienie ich. | Zmiana położenia sapera przez pracę serwomechanizmów. | Zbliżenie się do bomby. |
| Komenda obracania się, dotycząca poruszania się sapera, w formie zdania w języku naturalnym. | Zrozumienie komendy operatora. Przetworzenie jej na polecenia serwomechanizmu i uruchomienie ich. | Zmiana kierunku sapera przez pracę serwomechanizmów. | Obrót we wskazanym kierunku, pożądanym do zbliżenia się do bomby. |
| Komenda detonacji w formie zdania w języku naturalnym. | Zrozumienie komendy operatora. Przetworzenie jej na polecenia serwomechanizmu (przebicie/ściśnięcie bomby) i uruchomienie ich. | Ściśnięcie/przebicie bomby przez pracę serwomechanizmów. | Bezpieczny wybuch bomby. |
| Komenda chwycenia bomby w formie zdania w języku naturalnym. | Zrozumienie komendy operatora. Przetworzenie jej na polecenia serwomechanizmu (zbliżenie chwytaka i złapanie nim bomby) i uruchomienie ich | Saper wyciąga chwytak w kierunku bomby i ją chwyta. | Przejęcie bomby pod kontrolę sapera. |
| Komenda ustalenia poziomu zagrożenia w formie zdania w języku naturalnym. | Zrozumienie komendy operatora. Saper rozpoznaje strefę niebezpieczeństwa i na podstawie bazy danych sugeruje następne działanie operatorowi. | Rozpoznanie strefy niebezpieczeństwa I sugerowanego działania. Przesłanie ich operatorowi drogą zdalną. | Sugestia działania adekwatna do poziomu zagrożenia. |