

Вход: начальная ситуация F_{sit} , целевая ситуация F_{goal} , функции оценки Φ_a и Φ_p ;

Выход: план $Plan$;

```

1:  $Plan = \text{PLANNING}(\emptyset, F_{goal});$ 
2: function  $\text{PLANNING}(Plan, F_{cur})$ 
3:    $\Delta = F_{sit} \setminus F_{cur};$    // текущая невязка состояний
4:    $F_{for} = \arg \min_{F \in 2^{F_{sit}}} |\bigcap_{f_p \in F} F_A(f_p) \setminus \Delta|;$    // находим множество наиболее
    подходящих параллельных действий
5:   для всех  $f_j \in F_{for}$ 
6:     если  $\exists f_k \in F_{for}$  такой, что  $f_k \neq f_i$  и  $f_k$  конфликтует с  $f_j$  то
7:        $F_{for} = F_{for} \setminus \{f_k\};$    // Удаляем конфликтующие признаки
8:    $F_a^{for} = \emptyset;$    // текущее множество личностных смыслов
9:   для всех  $f_p \in F_{for}$ 
10:     $F_a^{for} = F_a^{for} \cup \{\text{INTERIOR}(f_p)\};$    // интериоризация значения
11:   $\tilde{F}_a^{for} = \Phi_a(F_a^{for}, f_{goal});$    // выбор предпочитаемых действий
12:  если  $\bigcup_{f \in \tilde{F}_a^{for}} F_C(f) \subseteq F_{sit}$  то
13:    вернуть  $Plan \cup \tilde{F}_a^{for};$    // возвращаем обновленный план
14:  иначе
15:     $\Delta^* = \Phi_p(\Delta, f_{goal});$    // Ранжирование критических признаков
16:     $\tilde{F}_a^{back} = \emptyset;$ 
17:    для всех  $f_k \in \Delta^*$ 
18:       $m_k = \tilde{m}(f_k);$    // определение значение  $k$ -го знака
19:       $F_a^{back} = \emptyset;$ 
20:    для всех  $f_p \in m_k$ 
21:       $F_a^{back} = F_a^{back} \cup \{\text{INTERIOR}(f_p)\};$ 
22:     $\tilde{F}_a^{back} = \tilde{F}_a^{back} \cup \Phi_a(F_a^{back}, f_{goal});$    // выбор предпочитаемых
    действий
23:    для всех  $f_j \in \tilde{F}_a^{back}$ 
24:      если  $\exists f_k \in \tilde{F}_a^{back}$  такой, что  $f_k \neq f_i$  и  $f_k$  конфликтует с  $f_j$  то
25:         $\tilde{F}_a^{back} = \tilde{F}_a^{back} \setminus \{f_k\};$    // Удаляем конфликтующие
        признаки
26:    если  $\Delta \not\subseteq \bigcup_{f \in \tilde{F}_a^{back}} F_A(f)$  то
27:      вернуть невозможно построить план;
28:    иначе
29:      вернуть  $\text{PLANNING}(Plan, \bigcup_{f \in F_a^{back}} F_C(f));$ 

```