

Алгоритм PMA-planning

Require: начальная ситуация S_{st} , знак мотива s_{goal} и связанный с ним личностный смысл a_{goal} , функция оценки Φ_a ;

⊳ множество признаков начальной ситуации

```
Ensure: план Plan;

1: F_{st} = \bigcup \{f(s)\};
```

21:

```
2: Plan = PLANNING(\emptyset, \{f(s_{qoal})\}, \{a_{qoal}\});
 3: function PLANNING(Plan, F_{cur}, A_{forw})
          A_{forw} = \Phi_a(A_{forw}, s_{goal});
                                                              ⊳ выбор предпочитаемых действий
          F_{cond} = \bigcup F_C(a);
                       a \in \tilde{A}_{forw}
          F_{next} = F_{cur} \cup F_{cond} \setminus \bigcup F_A(a);
                                                                                    ⊳ следующая ситуация
     планирования
 7:
          if F_{next} \subseteq F_{st} then
                return Plan \cup \tilde{A}_{forw};
                                                                  ⊳ возвращаем обновленный план
 8:
 g.
                if F_{next} = F_{cur} then
10:
                     return невозможно построить план;
11:
                else
12:
                                                          ▶ текущее рассогласование состояний
                     \Delta = F_{next} \setminus F_{st};
13:
                     M_{next} = \{ \mu_i | \mu_i \in m(f), f \in F_{next}, F_D(\mu) \cap \Delta = \emptyset \};
14:
                     M_{forw} \subseteq M_{next} \text{ такое, что } \left\{ \left| \bigcup_{\mu \in M_{forw}} \left( F_A(\mu) \setminus \Delta \right) \right| \to \max, \\ \left| \bigcap_{\mu \in M_{forw}} \left( F_A(\mu) \setminus \Delta \right) \right| \to \min; \right.
15:
     решение оптимизационной задачи
16:
                                              \{Interior(\mu)\};
                                                                               ⊳ текущее множестов
                                  \mu \in M_{forw}
     личностных смыслов
                     for all \mathbf{do}\alpha_i \in A_{next}
17:
                          if \exists \alpha_k \in A_{next} такой, что \alpha_k \neq \alpha_i и \alpha_k конфликтует с \alpha_i
18:
     then
                                \alpha_{del} = \underset{\alpha \in \{\alpha_k, \alpha_j\}}{\arg \min} |F_A(\alpha) \setminus \Delta|;
19:
                                A_{next} = A_{next} \setminus \{\alpha_{del}\}; \triangleright удаляем конфликтующие
20:
     признаки
```

return PLANNING($Plan, F_{next}, A_{next}$);