

Considerar la siguiente clase que modela robots.

```
Object subclass: #Robot
  instanceVariableNames: 'x y b'
  ...
```

```
Robot >> initWith: aBlock
  b := aBlock.
  x := 0.
  y := 0.
  ^ self.
```

```
Robot class >> newWith: aBlock
  |r|
  r := self new.
  ^ r initWith: aBlock.
```

```
Robot >> avanzar
  |res|
  res := b value: x value: y.
  x := res at: 1
  y := res at: 2
  ^ self.
```

Completar la definición de la clase Drone que es subclase de Robot.

Objetos

Los drones también se inicializan con un bloque que indica cómo debe avanzar sobre el plano x-y. Cada vez que avanza también se eleva una posición en el eje z (siempre y cuando no supere 10).

```
Robot subclass: #Drone
  instanceVariableNames: 'z'
  ...
```

```
Drone class >> newWith: aBlock
  |r|
  r := super newWith: aBlock.
  ^ r init.
```

```
Drone >> init
  z := 0.
  ^ self.
```

```
Drone >> avanzar
  z < 10 ifTrue: [z := z+1].
  ^ super avanzar.
```

Indicar qué mensajes se envían a qué objetos, con qué colaboradores y cuál es el resultado de cada colaboración al ejecutar la segunda línea del siguiente código:

```
aDrone := Drone newWith: [:n1 :n2 | #(n1+1 n2+1)].
aDrone avanzar.
```

- Definir el predicado `sublistaMasLargaDePrimos(+L,?P)` que es verdadero cuando `P` es una sublista de `L` que contiene la mayor cantidad de números primos consecutivos. Puede haber más de una solución. Por ejemplo:

```
?- sublistaMasLargaDePrimos([2,3,4,5,6,7,11],S).
```

```
S = [2,3];
```

```
S = [7,11];
```

```
false.
```

- Trabajaremos con árboles binarios, usando `nil` y `bin(I, N, D)` para representarlos en Prolog. Definir el predicado `listaDeÁrboles(-L)` que instancia en `L` **todas** las listas de árboles no vacíos (que no sean `nil`), con variables libres en sus nodos. Por ejemplo:

```
?- listaDeÁrboles(L).
```

```
L = [];
```

```
L = [bin(nil,_,nil)];
```

```
L = [bin(nil,_,nil), bin(nil,_,nil)];
```

```
L = [bin(nil,_, bin(nil,_,nil))];
```

```
L = [bin(bin(nil,_,nil),_,nil)];
```

```
L = [bin(nil,_,nil), bin(nil,_,nil), bin(nil,_,nil)];
```

```
...
```

- El predicado del inciso anterior, ¿es reversible en `L`? Justificar.

Resolución Lógica - Inciso (a)

Convertir las siguientes fórmulas a Forma Clausal:

- $\forall C.(\text{camino}(C) \Leftrightarrow (\exists A.\exists B.\text{comunica}(A, B, C)))$
- $\forall X.\forall Y.\exists C.\text{comunica}(X, Y, C)$
- $\forall X.\forall Y.\forall C.(\text{comunica}(X, Y, C) \Rightarrow \text{conduceA}(Y, C))$
- $\forall X.\forall Y.\forall C.((\text{conduceA}(X, C) \wedge \exists D.\text{comunica}(X, Y, D)) \Rightarrow \text{conduceA}(Y, C))$

Resolución Lógica - Inciso (a)

$$\begin{aligned} & \forall C.(\text{camino}(C) \iff (\exists A.\exists B.\text{comunica}(A, B, C))) \equiv \\ & \forall C.[(\text{camino}(C) \Rightarrow \exists A_1.\exists B_1.\text{comunica}(A_1, B_1, C)) \wedge \\ & \quad ((\exists A_2.\exists B_2.\text{comunica}(A_2, B_2, C)) \Rightarrow \text{camino}(C))] \equiv \\ & \forall C.\exists A_1.\exists B_1.\forall A_2.\forall B_2.[(\neg \text{camino}(C) \vee \text{comunica}(A_1, B_1, C)) \wedge \\ & \quad (\neg \text{comunica}(A_2, B_2, C) \vee \text{camino}(C))] \rightarrow \\ & \forall C.\forall A_2.\forall B_2.[(\neg \text{camino}(C) \vee \text{comunica}(f(C), g(C), C)) \wedge \\ & \quad (\neg \text{comunica}(A_2, B_2, C) \vee \text{camino}(C))] \equiv \\ & \forall C.\forall A_2.\forall B_2.(\neg \text{camino}(C) \vee \text{comunica}(f(C), g(C), C)) \wedge \\ & \forall C.\forall A_2.\forall B_2.(\neg \text{comunica}(A_2, B_2, C) \vee \text{camino}(C)) \equiv \\ & \{ \{ \neg \text{camino}(C_1), \text{comunica}(f(C_1), g(C_1), C_1) \}, \\ & \{ \neg \text{comunica}(A_2, B_2, C_2), \text{camino}(C_2) \} \} \end{aligned}$$

Resolución Lógica - Inciso (b)

Utilizar el método de resolución para probar que todos los caminos conducen a Roma. Es decir:

$$\forall C.(\text{camino}(C) \Rightarrow \text{conduceA}(\text{Roma}, C))$$

(Notar que `conduceA` no significa "pasa por", sino "se puede extender para llegar a").

Resolución Lógica - Inciso (b)

- ① $\{\neg \text{camino}(C_1), \text{comunica}(f(C_1), g(C_1), C_1)\}$
- ② $\{\neg \text{comunica}(A_2, B_2, C_2), \text{camino}(C_2)\}$
- ③ $\{\text{comunica}(X_3, Y_3, h(X_3, Y_3))\}$
- ④ $\{\neg \text{comunica}(X_4, Y_4, C_4), \text{conduceA}(Y_4, C_4)\}$
- ⑤ $\{\neg \text{conduceA}(X_5, C_5), \neg \text{comunica}(X_5, Y_5, D_5), \text{conduceA}(Y_5, C_5)\}$
- ⑥ $\{\text{camino}(c)\}$
- ⑦ $\{\neg \text{conduceA}(\text{Roma}, c)\}$

Resolución Lógica - Inciso (b)

En lenguaje natural, las fórmulas que tenemos nos dicen:

- Si dos puntos X e Y están comunicados por C , C es un camino y viceversa.
- Para todo par de puntos X e Y , existe C que los comunica.
- Si un punto X y un punto Y son comunicados por C , en particular, C conduce a Y .
- Si C conduce a X , y existe D tal que comunica X e Y , entonces C conduce a Y .
- Existe un camino C que no conduce a Roma.

Resolución Lógica - Inciso (b)

Posible plan:

Como c es un camino que no conduce a Roma, el mismo no debe conducir a otro punto X tal que comunique con Roma por algún camino, ni conduce a este punto X . En particular c no comunica X con Roma, lo cual implica que c no es camino, absurdo! (Llegamos a la refutación).

- ① $\{\neg \text{camino}(C_1), \text{comunica}(f(C_1), g(C_1), C_1)\}$
- ② $\{\neg \text{comunica}(A_2, B_2, C_2), \text{camino}(C_2)\}$
- ③ $\{\text{comunica}(X_3, Y_3, h(X_3, Y_3))\}$
- ④ $\{\neg \text{comunica}(X_4, Y_4, C_4), \text{conduceA}(Y_4, C_4)\}$
- ⑤ $\{\neg \text{conduceA}(X_5, C_5), \neg \text{comunica}(X_5, Y_5, D_5), \text{conduceA}(Y_5, C_5)\}$
- ⑥ $\{\text{camino}(c)\}$
- ⑦ $\{\neg \text{conduceA}(\text{Roma}, c)\}$

Resolución Lógica - Inciso (b)

- ① $\{\neg \text{camino}(C_1), \text{comunica}(f(C_1), g(C_1), C_1)\}$
④ $\{\neg \text{comunica}(X_4, Y_4, C_4), \text{conduceA}(Y_4, C_4)\}$
⑤ $\{\neg \text{conduceA}(X_5, C_5), \neg \text{comunica}(X_5, Y_5, D_5), \text{conduceA}(Y_5, C_5)\}$
② $\{\neg \text{comunica}(A_2, B_2, C_2), \text{camino}(C_2)\}$ ⑥ $\{\text{camino}(c)\}$
③ $\{\text{comunica}(X_3, Y_3, h(X_3, Y_3))\}$ ⑦ $\{\neg \text{conduceA}(\text{Roma}, c)\}$

- De 7 y 5 con $\sigma_1 = \{Y_5 \leftarrow \text{Roma}, C_5 \leftarrow c\}$, obtengo:

⑧ $\{\neg \text{conduceA}(X_5, c), \neg \text{comunica}(X_5, \text{Roma}, D_5)\}$

- De 8 y 4 con $\sigma_2 = \{Y_4 \leftarrow X_5, C_4 \leftarrow k\}$, obtengo:

⑨ $\{\neg \text{comunica}(X_4, X_5, c), \neg \text{comunica}(X_5, \text{Roma}, D_5)\}$

- De 9 y 1 con $\sigma_3 = \{X_4 \leftarrow f(c), X_5 \leftarrow g(c), C_1 \leftarrow c\}$, obtengo:

⑩ $\{\neg \text{camino}(c), \neg \text{comunica}(g(c), \text{Roma}, D_5)\}$

- 10 y 3 con $\sigma_4 = \{X_3 \leftarrow g(c), Y_3 \leftarrow \text{Roma}, D_5 \leftarrow h(g(c), \text{Roma})\}$, obtengo: ⑪ $\{\neg \text{camino}(c)\}$

- De 11 y 6 con $\sigma_5 = \emptyset$, obtengo: ⑫ \square

Resolución Lógica - Inciso (c)

El método de resolución utilizado en el punto b), ¿fue SLD? Justificar.
Si, porque:

- Se utilizan solo cláusulas de Horn.
- Se empieza por una cláusula objetivo.
- Se realiza de manera lineal.
- Se utiliza la regla de resolución binaria en vez de la general.