

$$T_1: f(X, a(b, c)) \quad T_2: f(Z, a(Z, c))$$

- Nazwa taka sama
- Liczba argumentów taka sama
- Argument 1:
 - X (zmienna)
 - Y (zmienna)
 - $T_1\sigma_1: f(Z, a(b, c))$
 - $T_2\sigma_1: f(Z, a(Z, c))$
- Argument 2:
 - $a(b, c)$ (term złożony)
 - $a(Z, c)$ (term złożony)
 - Argument 1:
 - b (stała)
 - X (zmienna)
 - $T_1\sigma_1\sigma_2: f(Z, a(b, c))$
 - $T_2\sigma_1\sigma_2: f(Z, a(b, c))$

$$\{X = Z, Z = b\}$$

$$T_1: fu(a, X, f(g(Y))) \quad T_2: fu(Y, f(Z), f(Z))$$

- Nazwa taka sama
- Liczba argumentów taka sama
- Argument 1:
 - a (stała)
 - Y (zmienna)
 - $T_1\sigma_1: fu(a, X, f(g(a)))$
 - $T_2\sigma_1: fu(a, f(Z), f(Z))$
- Argument 2:
 - X (zmienna)
 - $f(Z)$ (term złożony)
 - $T_1\sigma_1\sigma_2: fu(a, f(Z), f(g(a)))$
 - $T_2\sigma_1\sigma_2: fu(a, f(Z), f(Z))$
- Argument 3:
 - $f(g(a))$ (term złożony)
 - $f(Z)$ (term złożony)
 - Argument 1:
 - $g(a)$ (term złożony)
 - Z (zmienna)
 - $T_1\sigma_1\sigma_2\sigma_3: fu(a, f(g(a)), f(g(a)))$
 - $T_2\sigma_1\sigma_2\sigma_3: fu(a, f(g(a)), f(g(a)))$

$$\{X = f(g(a)), Y = a, Z = g(a)\}$$

$$T_1: fu(a, X, f(g(Y))) \quad T_2: fu(V, h(Z, V), f(V))$$

- Nazwa taka sama
- Liczba argumentów taka sama
- Argument 1:
 - a (stała)
 - V (zmienna)
 - $T_1\sigma_1: fu(a, X, f(g(Y)))$
 - $T_2\sigma_1: fu(a, h(Z, a), f(a))$
- Argument 2:
 - X (zmienna)
 - $h(Z, a)$ (term złożony)
 - $T_1\sigma_1\sigma_2: fu(a, h(Z, a), f(g(Y)))$
 - $T_2\sigma_1\sigma_2: fu(a, h(Z, a), f(a))$
- Argument 3:
 - $f(g(Y))$ (term złożony)
 - $f(a)$ (term złożony)
 - Argument 1:
 - $g(Y)$ (term złożony)
 - a (stała)
 - $T_1\sigma_1\sigma_2: fu(a, h(Z, a), f(g(Y)))$
 - $T_2\sigma_1\sigma_2: fu(a, h(Z, a), f(a))$
 - **NIE UNIFIKUJE SIĘ.**

$$T_1: fu(f(X), Y, a) \quad T_2: fu(f(g(Y)), c, Z)$$

- Nazwa taka sama
- Liczba argumentów taka sama
- Argument 1:
 - $f(X)$ (term złożony)
 - $f(g(Y))$ (term złożony)
 - Argument 1
 - X (zmienna)
 - $g(Y)$ (term złożony)
 - $T_1\sigma_1: fu(f(g(Y)), Y, a)$
 - $T_2\sigma_1: fu(f(g(Y)), c, Z)$
- Argument 2:
 - Y (zmienna)
 - a (stała)
 - $T_1\sigma_1\sigma_2: fu(f(g(c)), c, a)$
 - $T_2\sigma_1\sigma_2: fu(f(g(c)), c, Z)$
- Argument 3:
 - a (stała)
 - Z (zmienna)
 - $T_1\sigma_1\sigma_2\sigma_3: fu(f(g(c)), c, a)$
 - $T_1\sigma_1\sigma_2\sigma_3: fu(f(g(c)), c, a)$

$$\{X = g(c), Y = c, Z = a\}$$