فاز اول:

در اینجا سه فاز فازی سازی، استنتاج و غیر فازی سازی داریم. در بخش اول دو ورودی داریم که مربوط به سنسور های چپ و

راست میباشند. خروجی هر ورودی با توجه به نمودار داده شده تعیین میشود. در بخش استنتاج، قوانین را اضافه میکنیم. عبارت

پیاده سازی میکنیم. در مرحله آخر با استفاده از خروجی قسمت قبل، غیر فازی سازی را انجام میدهیمmin را با استفاده از And

به این روش که از نمودار ها انتگرال میگیریم و مرکز جرم را محاسبه میکنیم که این عدد جهت چرخش فرمان و میزان آن را

مشخص میکند.

فاز دوم:

همین مراحل را تکرار میکنیم. خروجی در این فاز نشاندهنده میزان سرعت است.