

Práctica 3: Planificación Automática

Javier García

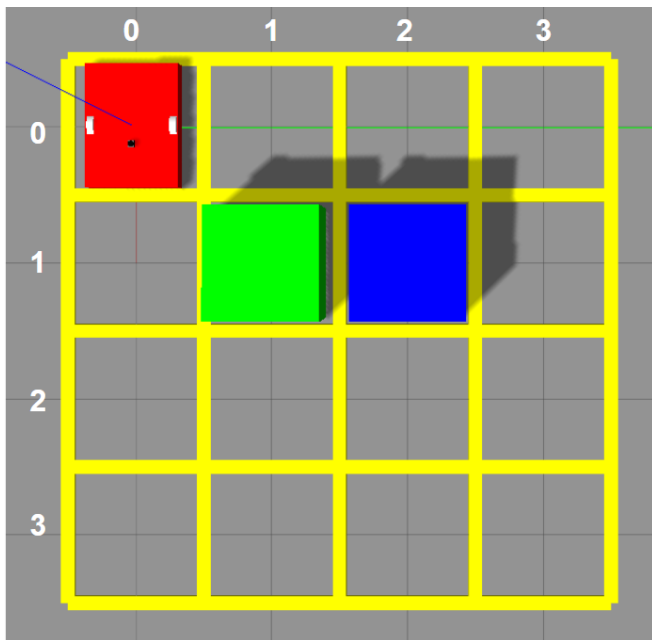
Departamento de Electrónica y Computación
Universidad de Santiago de Compostela

October 16, 2023

Instalación:

- ROSPlan
- ai_rosplan

Práctica 3



- **6 Ejercicios:**

- 1 Moviendo el robot
 - 2 Girando el robot
 - 3 Creando un robot organizador
 - 4 Añadiendo costes
 - 5 Replanificación basado en el sensado
 - 6 Planificación multi-agente centralizada
- Para los ejercicios 1, 2, 3, 4 y 6 habrá que generar un dominio en `.pddl`, y un conjunto de problemas
 - Para el ejercicio 5 hay que investigar qué comando ejecutar para que el robot consiga las metas propuestas
 - **¡Primero comprobar que los dominios y problemas funcionan correctamente con el script `plan.sh`!**
 - Ejercicio *bonus*: Varios robots en el escenario propuesto moviéndose en paralelo

- Memoria:
 - Memoria de máximo 15 páginas siguiendo las directrices del enunciado
- Evaluación:
 - Ejercicio 1, 2 y 3: 2 puntos
 - Ejercicios 4 y 6: 1.5 puntos
 - Ejercicio 5: 1 punto
 - Ejercicio *bonus*
- Entrega:
 - Entrega hasta 17 de Diciembre a las 23:55