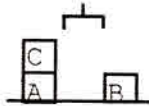


Планиране на действия

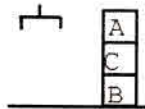
Пример за решаване на задача за планиране с използване на алгоритъма на системата STRIPS

Начално състояние:



clear(B), clear(C), ontable(A), ontable(B),
on(C, A), handempty

Цел:

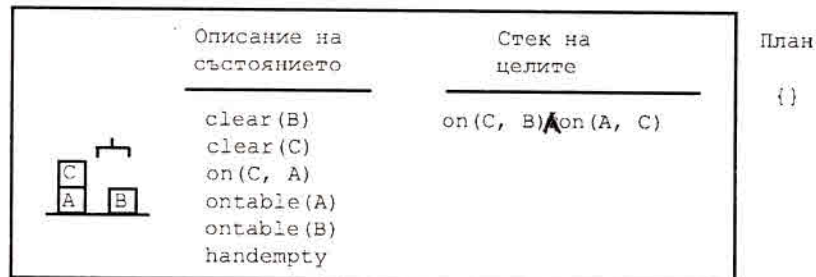


on(C, B) \wedge on(A, C)

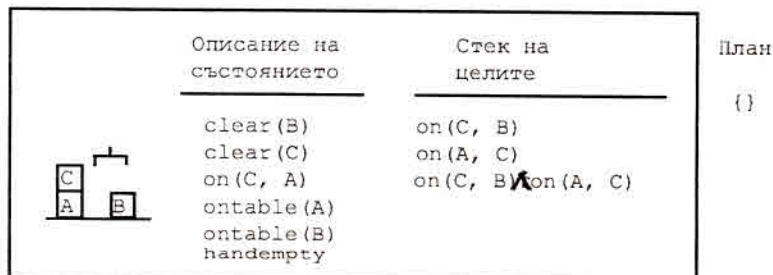
Допустими оператори (правила):

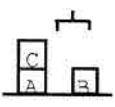
- (1) pickup(x)
- (2) putdown(x)
- (3) stack(x, y)
- (4) unstack(x, y)

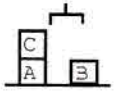
Работа на алгоритъма за планиране:

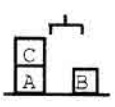


Пунктирните линии означават, че на съответната стълка има избор в зависимост от управляващата стратегия.

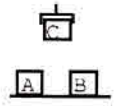


Описание на състоянието	Стек на целите	План
	clear(B) clear(C) on(C, A) ontable(A) ontable(B) handempty	holding(C) clear(B) stack(C, B) on(A, C) on(C, B) on(A, C)
		Правило
		3 (stack)

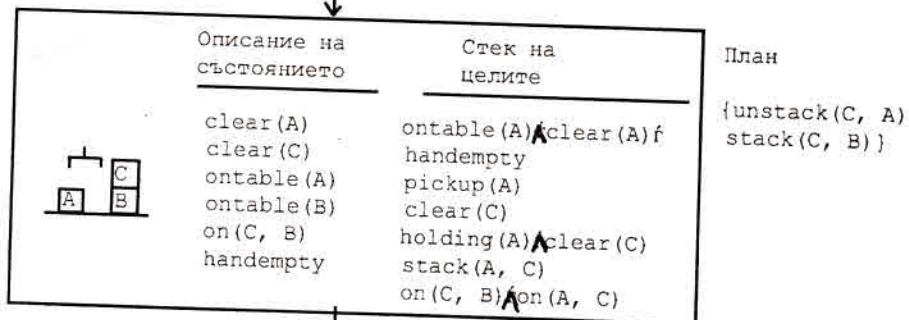
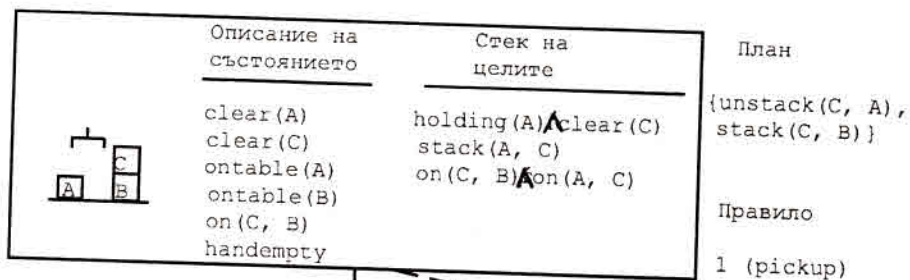
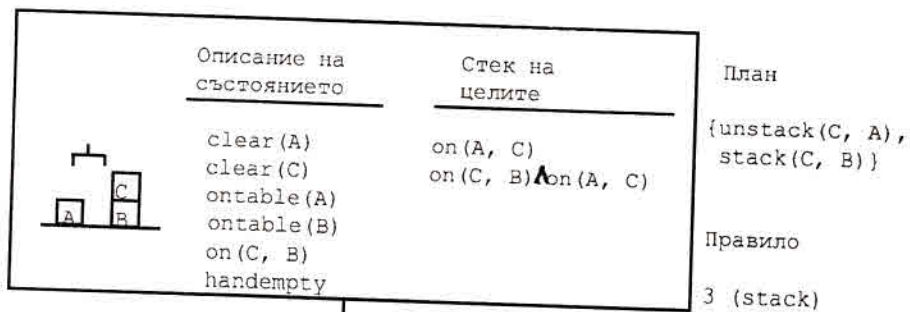
Описание на състоянието	Стек на целите	План
	clear(B) clear(C) on(C, A) ontable(A) ontable(B) handempty	holding(C) clear(B) clear(B) holding(C) clear(B) stack(C, B) on(A, C) on(C, B) on(A, C)
		Правило
		3 (stack)

Описание на състоянието	Стек на целите	План
	clear(B) clear(C) on(C, A) ontable(A) ontable(B) handempty	handempty on(C, y) clear(C) unstack(C, y) clear(B) holding(C) clear(B) stack(C, B) on(A, C) on(C, B) on(A, C)
		Правило
		4 (unstack)

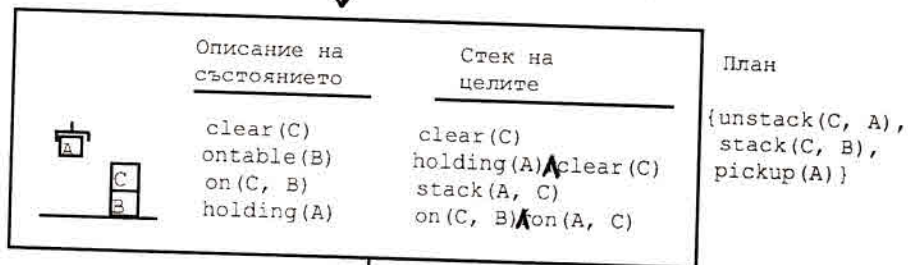
При субституция $y := A$ горната цел се удовлетворява; изпълнява се $unstack(C, A)$.

Описание на състоянието	Стек на целите	План
	clear(A) clear(B) ontable(A) ontable(B) holding(C)	clear(B) holding(C) clear(B) stack(C, B) on(A, C) on(C, B) on(A, C)
		Правило
		{unstack(C,

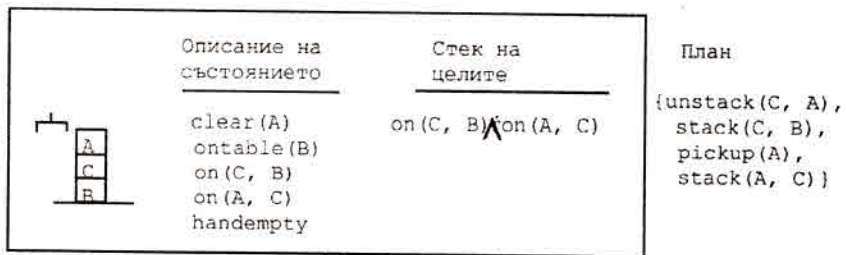
Горните две цели се удовлетворяват; изпълнява се $stack(C, B)$.



Горната цел се удовлетворява;
изпълнява се pickup(A).



Горните две цели се удовлетворяват;
изпълнява се stack(A, C)



Целта се удовлетворява.

