

## plánování

Každá proměnná má navíc ještě časovou složku ( $L_{x,y}^t$ )

Přechodový model pak může vypadat následovně

$$L_{x,y}^t \wedge \text{facingEast}^t \wedge \text{forward}^t \Rightarrow L_{x+1,y}^{t+1} \wedge \neq L_{x,y}^{t+1}$$

Model bude mít hodně proměnných, kromě toho, že řekneme, kde agent je, také musíme říct, kde agent není. To vede na hodně proměnných, což je nešťastné :(