

Propoziční kalkulus

Používáme predikátovou logiku prvního řádu.

Stavy popisujeme relacemi: `at(robot, location)`

Akce popisujeme axiomy možností: `at(a, l, s) ∧ connected(l, l') ⇒ Possible(go(a, l, l'), s)`

Zaseklost