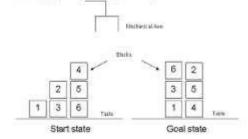
Nama: Paschal Hendryawan

NIM: 2106034 - A

1. Soal pertama:

Jika ditemukan initial state dan goal state seperti gambar dibawah ini, gunakan metode Goal Stack Planning untuk menyelesaikannya (Pelajari Bagian 6.3)!



6.5.2. Tugas 05-1B

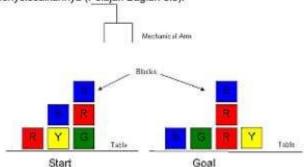
Jika ditemukan initial state dan goal state seperti gambar dibawah ini, gunakan metode Goal Stack Planning untuk menyelesalkannya (Pelajari Bagian 6.3)!

Penyelesaian:

- Initial state: ON(2,3) ^ ON(5,6) ^ ON(4,5) ^ ONTABLE(1) ^
 ONTABLE(3) ^ ONTABLE(6) ^ CLEAR(1) ^ CLEAR(2) ^ CLEAR(4)
 ^ ARMEMPTY
- Goal state: ON(3,1) ^ ON(6,3) ^ ON(5,4) ^ ON(2,5) ^ ONTABLE(1) ^
 ONTABLE(4) ^ CLEAR(6) ^ CLEAR(2) ^ ARMEMPTY

2. Soal kedua:

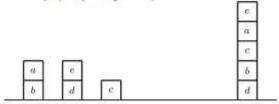
Jika ditemukan initial state dan goal state seperti gambar dibawah ini, gunakan metode Goal Stack Planning untuk menyelesaikannya (Pelajari Bagian 6.3)!



Penyelesaian:

- Initial state: ON(B,Y) ^ ON(R,G) ^ ON(B,R) ^ ONTABLE(R) ^
 ONTABLE(Y) ^ ONTABLE(G) ^ CLEAR(R) ^ CLEARB) ^ CLEAR(B) ^
 ARMEMPTY
- Goal state: ON(R,R) ^ ON(B, R) ^ ONTABLE(B) ^ ONTABLE(G) ^
 ONTABLE(R) ^ ONTABLE(Y) ^ CLEAR(B) ^ CLEAR(G) ^ CLEAR(B) ^ CLEAR(Y) ^ ARMEMPTY

3. Soal ketiga :
Jika ditemukan *initial state* dan *goal state* seperti gambar dibawah ini, gunakan metode *Goal Stack* Planning untuk menyelesaikannya (Pelajari Bagian 6.3)!



Penyelesaian:

- Initial state : ON(a,b) ^ ON(e,d) ^ ONTABLE(b) ^ ONTABLE(d) ^ ONTABLE(c) ^ CLEAR(a) ^ CLEAR(e) ^ CLEAR(c) ^ ARMEMPTY
- Goal state : ON(b,d) ^ ON(c,b) ^ ON(a,c) ^ ON(e,a) ^ ONTABLE(d) ^ CLEAR(e) ^ ARMEMPTY