

Vocabulário:

Condições:

porCima(Gaveta1,Gaveta2) - significa que a Gaveta1 está sobre a Gaveta2

Fluentes:

está-Gav(Obj,Gav) - significa que o objecto Obj está na gaveta Gav

fechada(Gav) - significa que a gaveta Gav está fechada

aberta(Gav) - significa que gaveta Gav está aberta

na-mão(Obj) - O Obj está na mão do robot

mão-livre - A mão do robot está livre

Ações:

abre(G)

fecha(G)

agarra(Obj,Gav)

larga(Obj,Gav)

-----  
estado\_inicial([fechada(0), porCima(0,1), porCima(1,2), porCima(2,3),  
mão-livre, fechado(1),fechado(2),fechado(3), esta-Gav(a,1), esta-Gav(b,2),esta-Gav(c,3)])

estado\_final1([mão-livre, fechado(1),fechado(2),fechado(3), esta-Gav(a,1),  
esta-Gav(b,2),esta-Gav(c,2)])

estado\_final2([mão-livre, fechado(1),fechado(2),fechado(3), esta-Gav(a,2),  
esta-Gav(b,3),esta-Gav(c,2)])

%acao(Nome,Precondições, ADDList, DELLList)

acao(**abre(G)**, [fechada(G),mão-livre],[aberta(G)],[fechada(G)]):- member(G,[1,2,3])

acao(**fecha(G)**,[aberta(G)],[fechada(G)],[aberta(G)]):- member(G,[1,2,3])

acao(**agarra(O,G)**, [porCima(G0,G), fechada(G0), mão-livre, aberta(G),  
esta-Gav(O,G)],[na-mao(O)],[mão-livre, esta-Gav(O,G)]):- member(G,[1,2,3]),  
member(O,[a,b,c]))

acao(**larga(O,G)**, [porCima(G0,G), fechada(G0), aberta(G), na-mao(O)],  
[esta-Gav(O,G),mão-livre], [na-mão(O)]):- member(G,[1,2,3]), member(O,[a,b,c]))

abre(1), abre(3), agarra(c,3), fecha(3), larga(c,1), abre(2), agarra(c,1),fecha(1),  
larga(c,2),fecha(2).

----- (s0, [],Estado\_inicial, [])

[fechada(0), porCima(0,1), porCima(1,2), porCima(2,3),  
mão-livre, fechado(1),fechado(2),fechado(3), esta-Gav(a,1), esta-Gav(b,2),esta-Gav(c,3)]

porCima(1,2), fechada(1), aberta(2), na-mao(c)

----- s2- larga(c,2)

esta-Gav(c,2),mão-livre

[**mão-livre**, fechado(1),fechado(2),fechado(3), esta-Gav(a,1), esta-Gav(b,2),esta-Gav(c,2)]

----- (s1, Estado-Final, [],[] )

links

ordem

link(s2,mão-livre,s1)

s0<s2<s1