



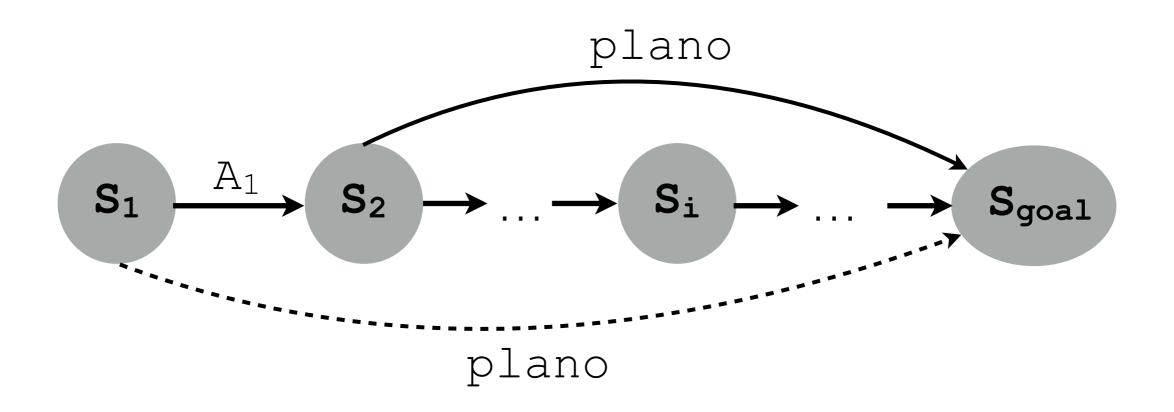
Inteligência Artificial

10 Trabalho: Planejador para Empilhar blocos de diferente dimensões

Entrega individual: dia 12/01/24!!! 19/01/2024 Resolução pode ser em grupos de 3 (cada membro entrega uma copia do trabalho em PDF e o link do GitHub)

Regras & Restrições

◆ O problema similar ao de achar um caminho, solve/2 (ou solve/3...), em um grafo. Logo, o predicado plano/3 tem formulação recursiva com base na interpretação do diagrama



10 Trabalho

Implemente o projeto descrito na pagina 403 do capítulo 17 (material fornecido) do livro do Bratko, respondendo os seguintes pontos referentes às figuras do próximo slide.

- 1. Proponha uma linguagem de representação para esta instancia do mundo dos blocos que inclua detalhes como: tamanho do bloco; posição na mesa com sua medida de espaço lateral e vertical; condições de: vacância para um espaço ser preenchido por bloco (vertical e horizontal), estabilidade para um bloco estar sobre outro (vacância no topo e centro de massa em caso de bloco maior sobre menor). Justifique sua proposta comparando cada elemento (bloco, lugar, objeto, etc) com Figure 17.1 do cap 17.
 - Dica: represente os espaços em uma grade onde o menor bloco coubesse em um espaço
- 2. Modificar o código do planner da figura 17.6 de tal maneira que este manipule corretamente variáveis sobre goals e também ações conforme discussão na sessão 17.5. Indique esta mudança com a explicação
- 3. Considere a Situação 1 (página 4) e gere manualmente com sua linguagem o plano ações para ir do estado
 - 1. s_inicial=i1 ate o estado s_final=i2
 - s_inicial=i2 ate o estado s_final=i2 (a).
 - 3. s_inicial=i2 ate o estado s_final=i2 (b).
 - 4. **s_inicial=i2** ate o estado **s_final=i2** (b).
 - 5. Considere as situações 2 e 3, e faça uma análise do que é necessário para seu planejador gerar planos de ações de S₀ até o estado final de cada situação. Isso deve levar em conta tanto sua proposta de linguagem quanto padrões de situações dos blocos.

Situação 1 6 2 5 3 a) b \boldsymbol{a} dmove(B,Pi,Pj) \boldsymbol{a} 5 2 3 4 6 2 5 3 6 move(B,Pi,Pj)c) d b $\boldsymbol{\mathcal{C}}$ \boldsymbol{a} move(B,Pi,Pj)b5 2 3 6

i2)

i1)

0

 \boldsymbol{a}

2

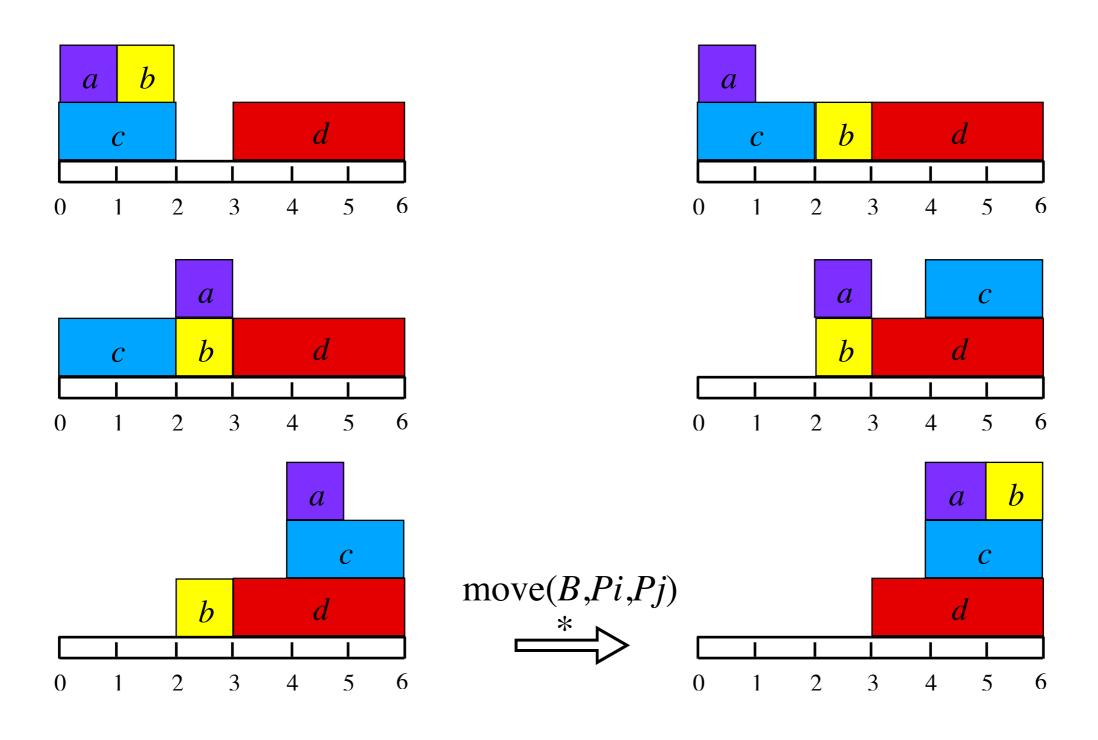
3

5

4

a) ou b) ou c)

Situação 2



Situação 3

