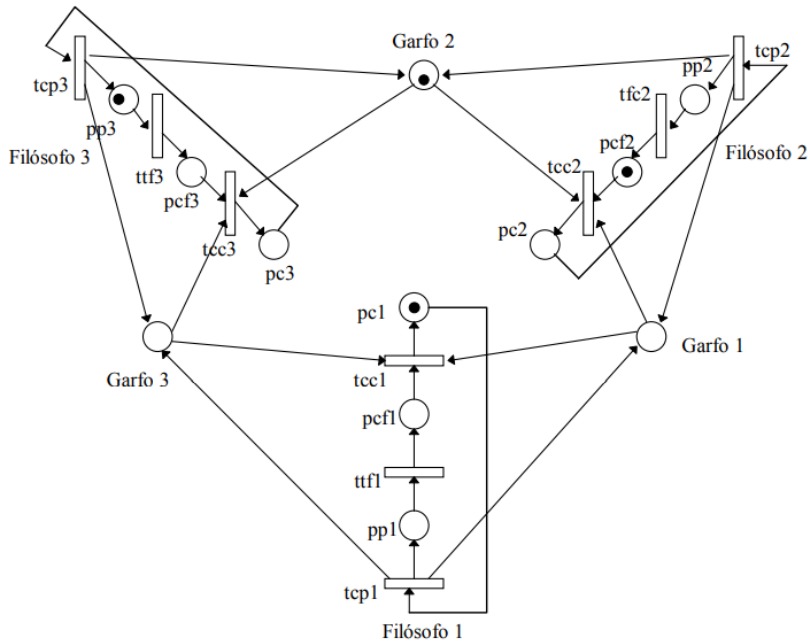
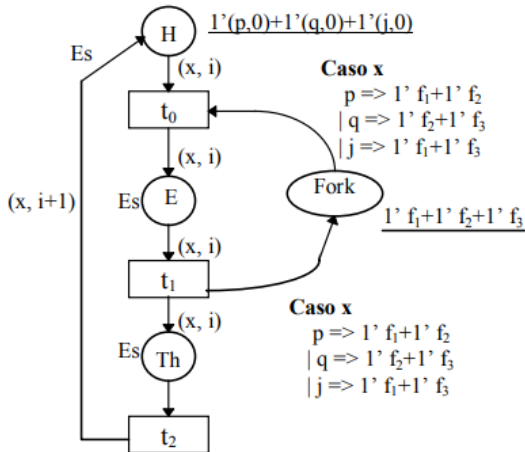


# Petri nets

## Place-Transition Nets







**Cor:**

$Ph = p|q|j$

$I = \text{Int}$

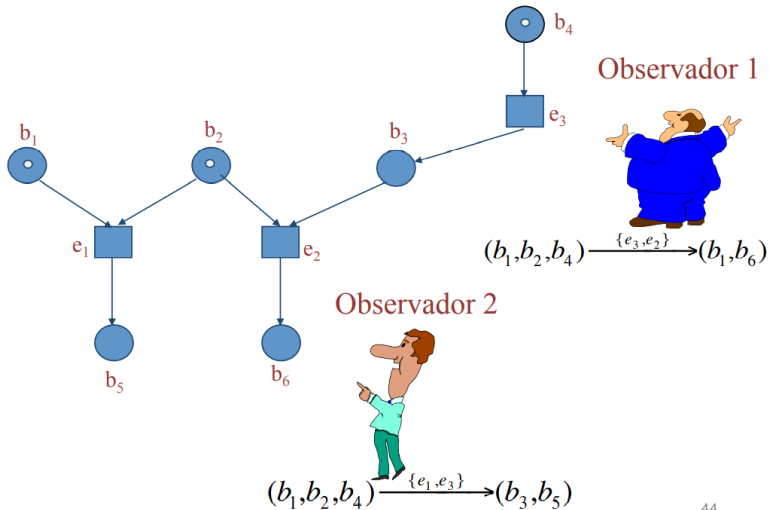
$Fk = f|f|f$

$Es = Ph * I$

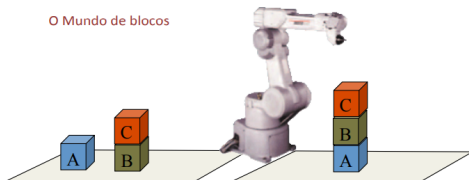
**Var:**

$x: Ph$

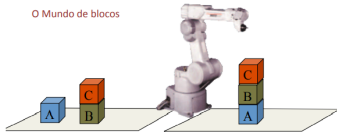
$i: I$



O sistema STRIPS é a estratégia de resolução de problemas mais usada em planning. Note-se que é uma estratégia baseada no método estado-transição e por isso é passível de ser analisada em Redes de Petri. O problema modelo mais conhecido resolvido com o sistema STRIPS é o problema do mundo de blocos.



O Mundo de blocos



O exercício consiste em analisar a dinâmica deste sistema. Vamos portanto separar a “planta” do “controle”, onde a planta são os possíveis estados do “mundo de blocos” e que movimento é preciso fazer para passar de um estado para o outro. Existe um agente dinâmico capaz de operar a planta, isto é, capaz de, dentro de algumas condições realizar uma transição. Este agente é o robô. No momento vamos apenas modelar a “planta”.

Um plano é a solução de um problema composto de um estado inicial, um estado final, e uma sequência de ações (ou um passo) que transforma o estado inicial no estado final, ou, em outras palavras que os coloca na mesma localidade

