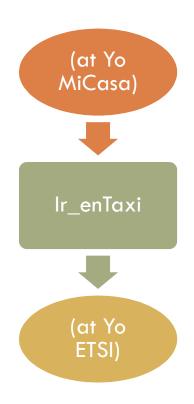
## TÉCNICAS DE LOS SISTEMAS INTELIGENTES PRÁCTICA3: PLANIFICACIÓN HTN.

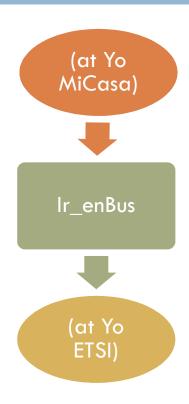
Planificación HTN (Hierarchical Task Networks) Lenguaje HPDL y Planificador HTNP

- Conceptos básicos HTN
- Descripción de dominios y problemas HTN con HPDL
- Proceso del Planificador htnp
- Problemas propuestos.

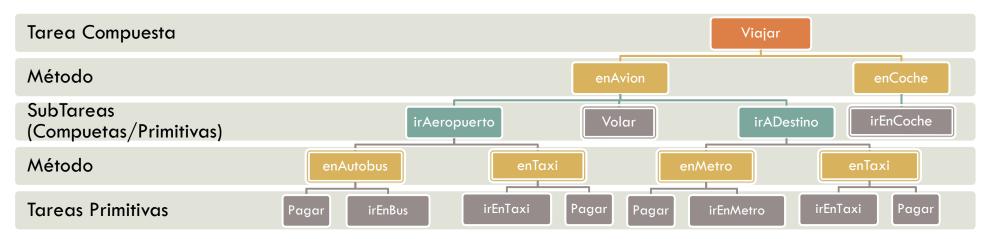


## Planificación HTN (Hierarchical Task Networks)



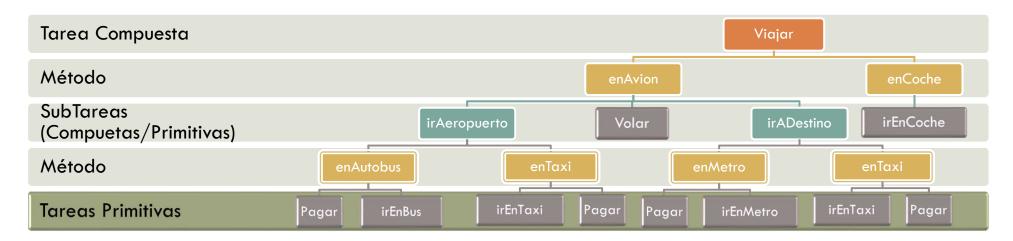


- La planificación automática basada en operadores (como en PDDL) se basa mucho en el análisis de relaciones causa/efecto
- Hay muchos problemas en los que sólo la representación y razonamiento basados en precondiciones/efectos no es suficiente.
- La **abstracción de tareas** permite representar conocimiento para que un planificador pueda usar otros medios para escoger qué acción aplicar



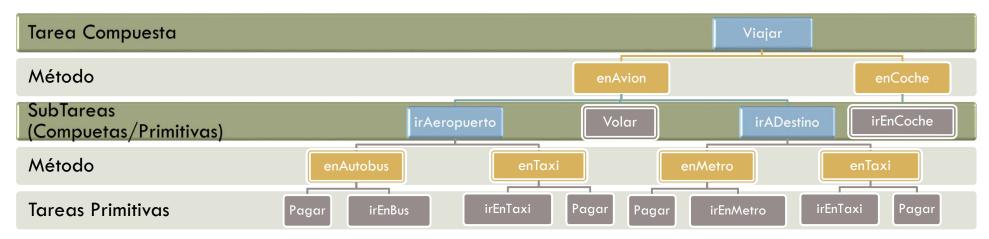
### Dominio de planificación

- basado en representación de acciones a distintos niveles de abstracción
- Las acciones en cualquier nivel de abstracción se denominan Tareas (Tasks)
- Distinción entre tareas (acciones) primitivas y tareas compuestas.

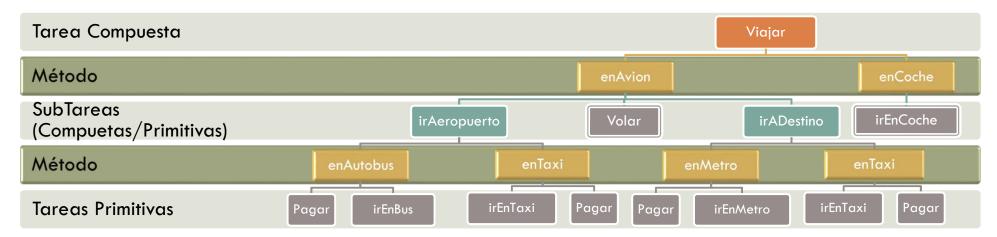


### □ Tarea Primitiva (en gris):

- representa una acción del nivel de abstracción inferior, indivisible y cuya ejecución produce un cambio en el estado del mundo
- Estado del mundo: conjunto de hechos (predicados instanciados)



- □ Tarea Compuesta (en azul):
  - Representa una acción o proceso de alto nivel que debe llevarse a cabo con la intervención de varias tareas de nivel inferior y que, normalmente, presenta distintas alternativas para su realización.



### Método de descomposición

- Una alternativa o modo de llevar a cabo una tarea, representado como un conjunto de subtareas (compuestas o primitivas) y relaciones de orden entre ellas.
- Describe qué pasos hay que seguir para descomponer una tarea en una secuencia de tareas primitivas
- Una tarea compuesta tiene asociados varios métodos de descomposición: formas distintas de descomponer la tarea (por ejemplo ir Aeropuerto).



# HPDL: Lenguaje para la representación de un dominio de planificación HTN

HPDL es una extensión de PDDL para representar dominios de planificación
 HTN basados en tareas primitivas y compuestas

 estándar para representar acciones de dominios de planificación  lenguaje desarrollado por el Grupo de Sistemas Inteligentes del Departamento de Ciencias de la Computación e I.A. (DECSAI)  Es el lenguaje usado por el planificador HTNP también desarrollado por el grupo ISG





htnp



## Acciones primitivas: PDDL durative-actions

#### Conceptos

### Objetos del dominio:

constantes,tipospredicados,funciones

### Acciones primitivas (durativas):

Representación PDDL

Parámetros con tipo,

precondiciones, -

efectos, –

duración

### Código

(en ?u ?d)))

## Otros aspectos útiles de PDDL

### Expresiones aritméticas

Condiciones con expresiones aritméticas

duraciones de acciones

## Otros aspectos útiles de PDDL

#### **Predicados derivados**

- Valoresnuméricos/funciones
- Derived literals: reglas de inferencia para
   "derivar" predicados de las precondiciones

## Otros aspectos útiles de PDDL

### Operaciones sobre funciones.

- Valores numéricos/funciones
- Derived literals: reglas de inferencia para "derivar" predicados de las precondiciones
- Asignación, incremento/decremento de funciones

```
(:derived (tiene dinero ?p - Persona ?org ?dst - Sitio)
            ((> (dinero ?u)
                      (* (precio km) (distancia ?o ?d)))
(:durative-action ir en taxi
 :parameters (?u - Persona ?o ?d - Sitio)
 :duration (= ?dur (* (distancia ?o ?d)
                         (velocidad taxi) )
 :condition (and (en ?u ?o)
                  (tiene dinero ?u ?o ?d))
 :effect (and (not (en ?u ?o))
               (en ?u ?d)))
(:durative-action pagar
 :parameters (?u - Persona ?c - number)
 :duration (= ?dur 1)
 :condition (> (- (dinero ?u) ?c) 0)
 :effect (decrease (dinero ?u) ?c)
```

- Tarea compuesta
- ∇arios métodos
  - Precondición
  - Descomposición
- □ Tareas "inline"
  - Crear acciones "al vuelo" para un uso muy específico
  - Inferir nuevo conocimiento y añadirlo al estado el mundo
- Relaciones de orden
  - □ (<t1><t2>)
  - □ [<t1> <t2>]

```
(:task irAeropuerto
 :parameters (?p - Persona ?c - Hogar ?a - Aeropuerto)
              (ir en taxi ?p ?c ?a)
              (:inline (bind ?tarifa (* (distancia ?c ?a)
                                                (precio_km))) ())
  (:method enBus
   :precondition ()
   :tasks ((:inline (bind ?tarifa (tarifa-bus)) () )
           (pagar ?p ?tarifa)
           (ir_en_bus ?p ?c ?a))
  (:method Andando
   :precondition ()
   :tasks (irAndando ?p ?c ?a))
);;task
```

## Tareas Compuestas

```
(:task irAeropuerto
 :parameters (?p - Persona ?c - Hogar ?a - Aeropuerto)
              (ir en taxi ?p ?c ?a)
              (:inline (bind ?tarifa (* (distancia ?c ?a)
                                               (precio km))) ())
  (:method enBus
   :precondition ()
   :tasks ((:inline (bind ?tarifa (tarifa-bus)) () )
           (pagar ?p ?tarifa)
          (ir_en_bus ?p ?c ?a))
  (:method Andando
   :precondition ()
   :tasks (irAndando ?p ?c ?a))
);;task
```

 se describe a partir de un estado inicial y de un objetivo representado como una tarea de alto nivel a llevar a cabo.

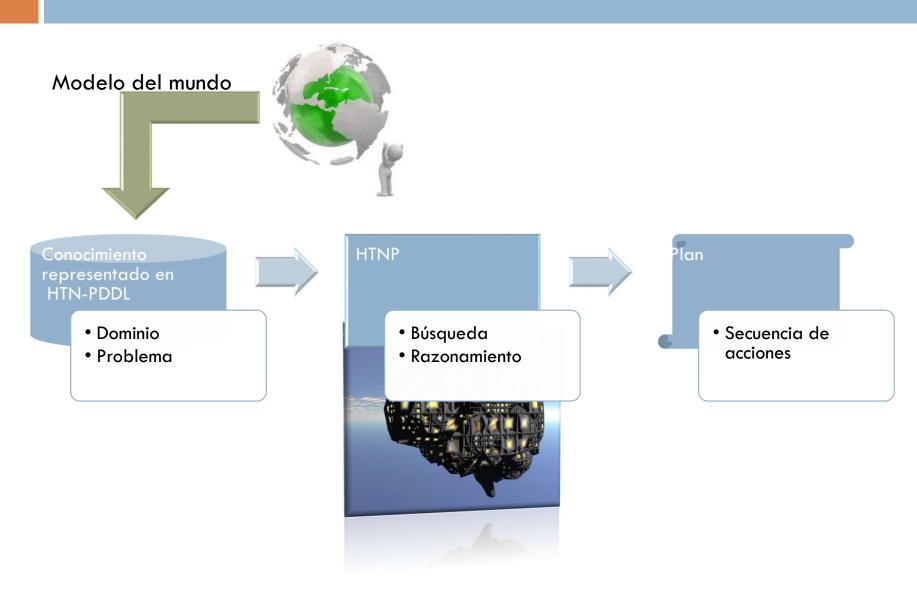
```
(define (problem UnViaje) (:domain Viajes)

(:objects
    MiCasa CasaMiPrimo - Hogar
    GarciaLorca Barajas - Aeropuerto
    Yo - Persona
)
(:init
    (en Yo MiCasa)
    (= (dinero Yo) 100)
    (= (distancia MiCasa GarciaLorca) 20)
    (= (precio-km) 7)
)
(:tasks-goal
    :tasks( (Viajar Yo MiCasa CasaMiPrimo))
```

Observar: el goal en HTN es una tarea, o una secuencia de tareas.

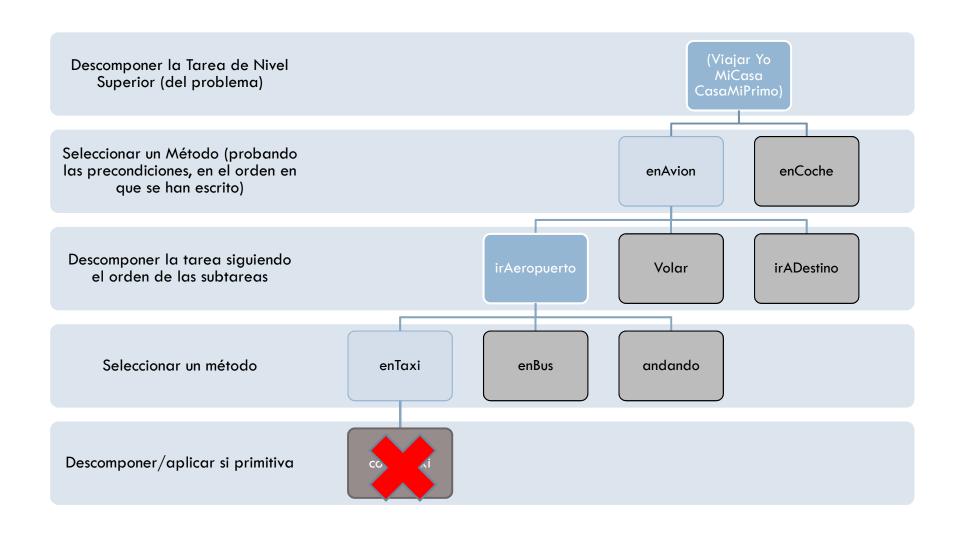
En PDDL (planificación clásica) se especificaría como un predicado (en Yo CasaMiPrimo)





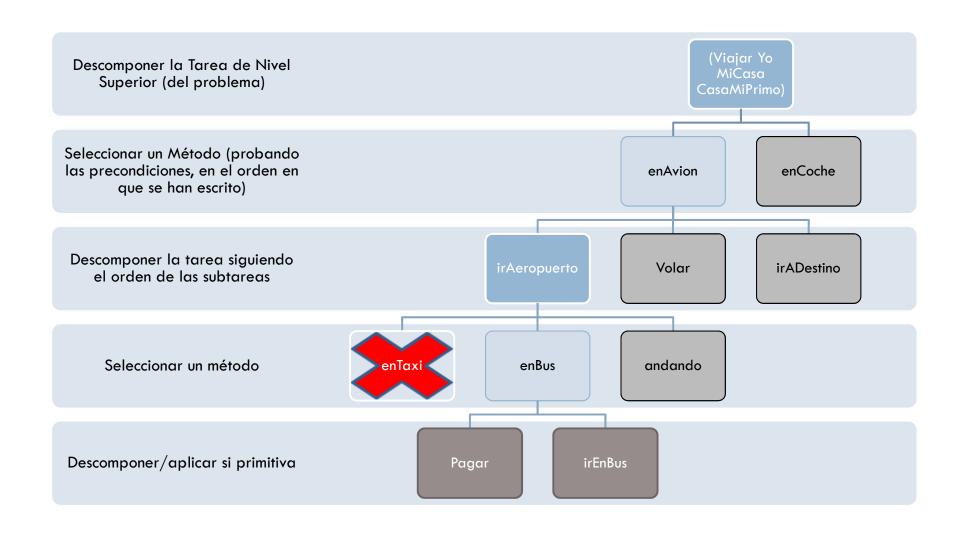


## Proceso de planificación HTN: Planificador l'Active Planner



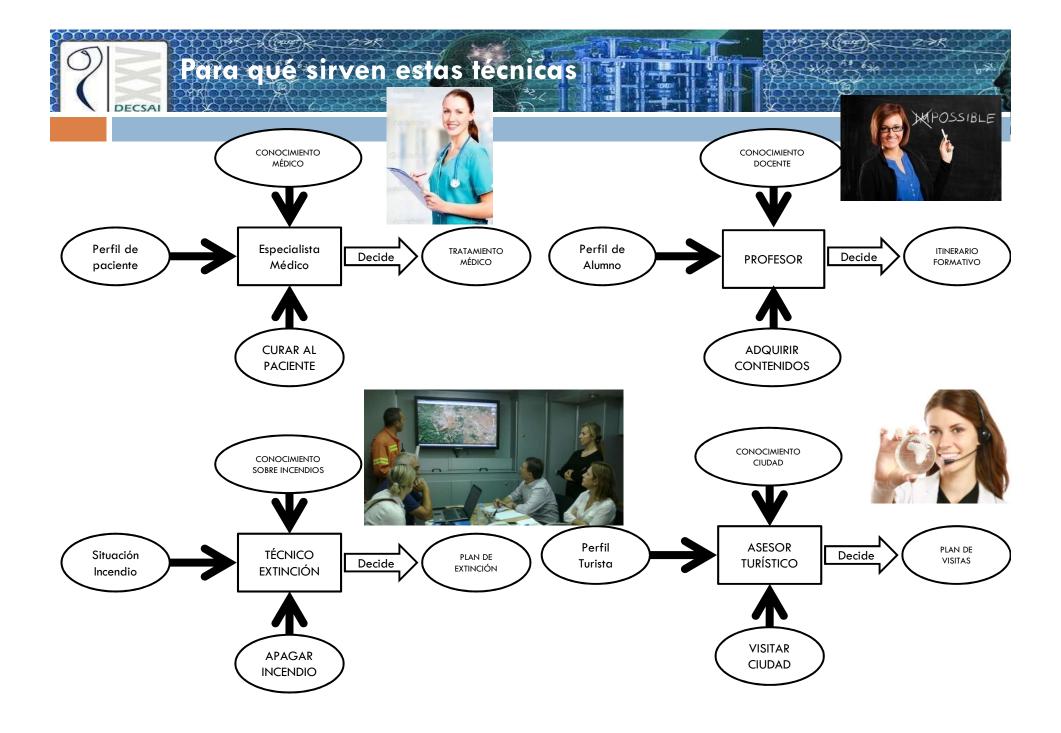


## Proceso de planificación HTN: Planificador lactivePlanner





- No adecuadas para resolver problemas combinatorios
  - Asignación horaria de vuelos en un aeropuerto
    - Explosión combinatoria
    - Mejor técnicas como CSPs.
- Adecuadas para problemas
  - Know-how pre-existente
    - Conocimiento experto sobre cómo realizar una tarea.
  - Adoptar estrategias similares a los humanos
    - Emergencias, Militar, Sanidad, VideoJuegos...





## Planificación Automática en Juegos

- Non-player characters (NPCs):
  - $\square$  Move in game-world space (2D/3D)
  - Act in game-world
    - Pick-up objects, attack, hide, etc.
  - Exhibit behavior
    - Follow the player, get scared and runaway, etc.
- □ How do they think?
  - Navigation: Pathfinding
  - Action-driven behavior:
    Finite State Machines / Behavior Trees / Goal
    Oriented Action Planning / Utility systems



## □ Overview on <u>aigamedev.com:planning-in-games</u>





## Planificación HTN en videojuegos

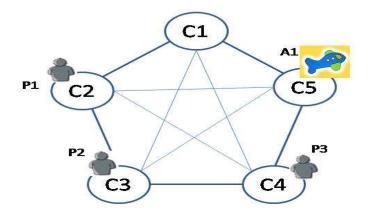
## □ Overview on <u>aigamedev.com:planning-in-games</u>





- Definir un dominio HTN de forma incremental
  - No vamos a partir de cero para escribir este dominio.
  - Partimos de un conjunto de tareas primitivas (acciones PDDL) ya conocidas.
  - Tareas compuestas incompletas
  - El dominio final tiene que resolver, al menos, tres problemas
  - Resolver problemas en el dominio ZenoTravel (estándar para contrastar planificadores)

- Transporte aéreo entre ciudades
- Personas, ciudades, aviones
- En concreto: 5 ciudades, 1 avión, 3 personas





- Embarcar una persona en un avión en una ciudad concreta.
- Desembarcar una persona en un avión en una ciudad concreta.
- □ **Volar** un avión de una ciudad origen a una ciudad destino a una velocidad lenta
- □ **Volar** un avión de una ciudad origen a una ciudad destino a una velocidad rápida
- Repostar un avión en una ciudad.



## Preámbulo, tipos, predicados y funciones

```
(define (domain zeno-travel)
(:requirements
  :typing
  :fluents
 :derived-predicates
 :negative-preconditions
 :universal-preconditions
 :disjuntive-preconditions
 :conditional-effects
 :htn-expansion
  ; Requisitos adicionales para el
  manejo del tiempo
 :durative-actions
 :metatags
```

 Este preámbulo debe respetarse tal cual.

### Preámbulo, tipos, predicados y funciones

### Preámbulo, tipos, predicados y funciones

#### (:functions

```
(fuel ?a - aircraft) ;; cantidad de fuel actual de un avión
        (distance ?c1 - city ?c2 - city) ;; distancia entre dos ciudades
        (slow-speed ?a - aircraft); ;; velocidad "lenta" de un avión
        (fast-speed ?a - aircraft) ;; velocidad "rápida" de un avión
        (slow-burn ?a - aircraft);;razón de consumo de un avión a velocidad lenta
        (fast-burn ?a - aircraft); razón de consumo de un avión a velocidad rápida
        (capacity ?a - aircraft) ;; capacidad de fuel de un avión
        (refuel-rate ?a - aircraft) ;; razón de repostaje de un avión (para calcular
;; el tiempo de repostaje
        (total-fuel-used) ;; valor del fuel total usado
        (boarding-time) ;; valor constante de tiempo de embarque
        (debarking-time) ;;valor constante de tiempo de desembarque
```

### Embarcar una persona en un avión en una ciudad concreta.

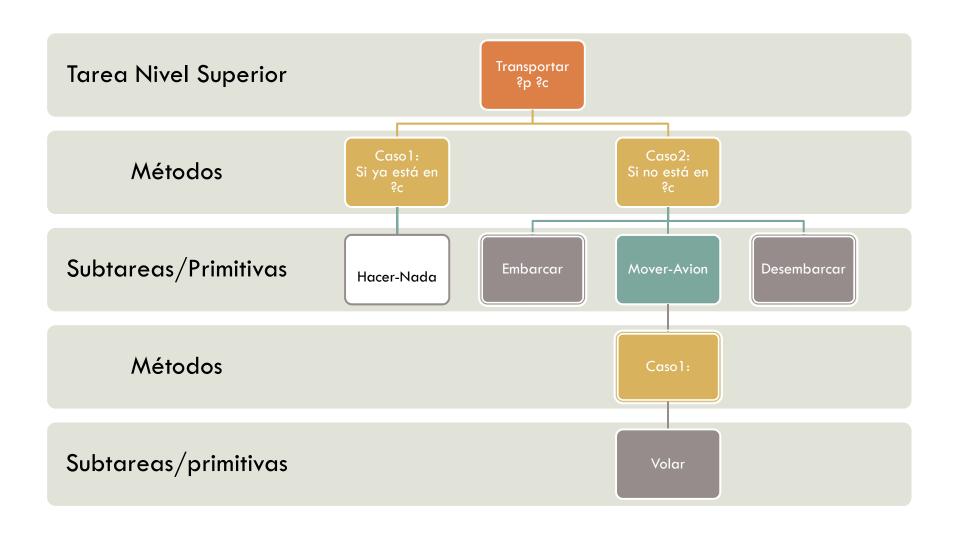
### Desembarcar una persona en un avión en una ciudad concreta.

## Repostar un avión en una ciudad.

- ;; el consecuente "vacío" se representa como "()" y significa "siempre verdad"
- · ;;un objeto es siempre igual a sí mismo

```
(:derived
  (igual ?x ?x) ())
• ;; dos objetos son diferentes si no son iguales
(:derived
  (diferente ?x ?y) (not (igual ?x ?y)))
```

```
(:derived
  (hay-fuel ?a - aircraft ?c1 - city ?c2 - city)
  (> (fuel ?a) 1))
```





### Transportar una persona a una ciudad destino

```
(:task transport-person
   :parameters (?p - person ?c - city)
   (:method Case1 ; si la persona esá en la ciudad no se hace nada
    :precondition (at ?p ?c)
    :tasks ()
;si la persona no está en la ciudad destino, pero avion y persona están en la
  misma ciudad
  (:method Case2
    :precondition (and (at ?p - person ?c1 - city)
                       (at ?a - aircraft ?c1 - city))
    :tasks (
            (board ?p ?a ?c1)
            (mover-avion ?a ?c1 ?c)
            (debark ?p ?a ?c )))
```

```
(:task mover-avion
:parameters (?a - aircraft ?c1 - city ?c2 -city)
(:method fuel-suficiente
  :precondition (hay-fuel ?a ?c1 ?c2)
  :tasks (
         (fly ?a ?c1 ?c2)
```

## Comprobar que con este dominio básico se resuelve el problema siguiente:

```
(define (problem zeno-0)
(:domain zeno-travel)
(:customization
(= :time-format "%d/%m/%Y %H:%M:%S")
(= :time-horizon-relative 2500)
(= :time-start "05/06/2007 08:00:00")
(= :time-unit :hours))
(:objects
  p1 p2 p3 p4 - person
  c1 c2 c3 c4 c5 - city
  a1 - aircraft
(:init
  (at p1 c4)
  (at p2 c4)
  (at p3 c5)
  (at a1 c4)
```

```
(= (distance c1 c2) 100)
 (= (distance c2 c3) 100)
  (= (distance c3 c4) 100)
 (= (distance c4 c5) 100)
  (= (distance c5 c1) 100)
 (= (distance c1 c5) 100)
 (= (distance c1 c3) 150)
  (= (distance c1 c4) 150)
 (= (distance c2 c5) 150)
 (= (distance c2 c4) 150)
 (= (distance c3 c1) 150)
  (= (distance c3 c5) 150)
 (= (distance c4 c2) 150)
 (= (distance c4 c1) 150)
 (= (distance c5 c2) 150)
 (= (distance c5 c3) 150)
```

```
(= (fuel a1) 100000)
  (= (slow-speed a1) 10)
  (= (fast-speed a1) 20)
  (= (slow-burn a1) 1)
  (= (fast-burn a1) 2)
  (= (capacity a1) 100000)
  (= (refuel-rate a1) 1)
  (= (total-fuel-used) 0)
  (= (boarding-time) 1)
  (= (debarking-time) 1)
(:tasks-goal
  :tasks(
  (transport-person p1 c4)
  (transport-person p2 c5)
  (transport-person p3 c2))))
```

## PROBLEMA 1: Comprobar que NO se resuelve el problema siguiente y modificar el dominio

```
(define (problem zeno-0)
(:domain zeno-travel)
(:customization
(= :time-format "%d/%m/%Y %H:%M:%S")
(= :time-horizon-relative 2500)
(= :time-start "05/06/2007 08:00:00")
(=:time-unit:hours))
(:objects
  p1 p2 p3 p4 - person
  c1 c2 c3 c4 c5 - city
  a1 - aircraft
(:init
  (at p1 c4)
  (at p2 c4)
  (at p3 c5)
  (at a1 c4)
```

```
(= (distance c1 c2) 100)
  (= (distance c2 c3) 100)
  (= (distance c3 c4) 100)
 (= (distance c4 c5) 100)
  (= (distance c5 c1) 100)
 (= (distance c1 c5) 100)
 (= (distance c1 c3) 150)
  (= (distance c1 c4) 150)
 (= (distance c2 c5) 150)
 (= (distance c2 c4) 150)
 (= (distance c3 c1) 150)
  (= (distance c3 c5) 150)
 (= (distance c4 c2) 150)
 (= (distance c4 c1) 150)
 (= (distance c5 c2) 150)
  (= (distance c5 c3) 150)
```

```
(= (fuel a1) 100000)
  (= (slow-speed a1) 10)
  (= (fast-speed a1) 20)
  (= (slow-burn a1) 1)
  (= (fast-burn a1) 2)
  (= (capacity a1) 100000)
  (= (refuel-rate a1) 1)
  (= (total-fuel-used) 0)
  (= (boarding-time) 1)
  (= (debarking-time) 1)
(:tasks-goal
  :tasks(
  (transport-person p1 c5)
  (transport-person p2 c5)
  (transport-person p3 c5)
```

## PROBLEMA 2: Comprobar que NO se resuelve el problema siguiente y volver a modificar el dominio

```
(define (problem zeno-0)
(:domain zeno-travel)
(:customization
(= :time-format "%d/%m/%Y %H:%M:%S")
(= :time-horizon-relative 2500)
(= :time-start "05/06/2007 08:00:00")
(= :time-unit :hours))
(:objects
  p1 p2 p3 p4 - person
  c1 c2 c3 c4 c5 - city
  a1 - aircraft
(:init
  (at p1 c4)
  (at p2 c4)
  (at p3 c5)
  (at a1 c4)
```

```
(= (distance c1 c2) 100)
  (= (distance c2 c3) 100)
  (= (distance c3 c4) 100)
 (= (distance c4 c5) 100)
  (= (distance c5 c1) 100)
 (= (distance c1 c5) 100)
 (= (distance c1 c3) 150)
  (= (distance c1 c4) 150)
 (= (distance c2 c5) 150)
 (= (distance c2 c4) 150)
 (= (distance c3 c1) 150)
  (= (distance c3 c5) 150)
 (= (distance c4 c2) 150)
 (= (distance c4 c1) 150)
```

(= (distance c5 c2) 150)

(= (distance c5 c3) 150)

```
(= (fuel a1) 200)
   (= (slow-speed a1) 10)
  (= (fast-speed a1) 20)
  (= (slow-burn a1) 1)
  (= (fast-burn a1) 2)
   (= (capacity a1) 300)
   (= (refuel-rate a1) 1)
   (= (total-fuel-used) 0)
   (= (boarding-time) 1)
   (= (debarking-time) 1)
(:tasks-goal
  :tasks(
  (transport-person p1 c5)
  (transport-person p2 c5)
  (transport-person p3 c5)
```

## PROBLEMA ·3: Comprobar que NO se resuelve el problema siguiente y modificar el dominio

```
(define (problem zeno-0)
(:domain zeno-travel)
(:customization
(= :time-format "%d/%m/%Y %H:%M:%S")
(= :time-horizon-relative 2500)
(= :time-start "05/06/2007 08:00:00")
(= :time-unit :hours))
(:objects
  p1 p2 p3 p4 - person
  c1 c2 c3 c4 c5 - city
  a1 - aircraft
(:init
  (at p1 c4)
  (at p2 c4)
  (at p3 c5)
  (at a1 c4)
```

```
(= (distance c1 c2) 100)
  (= (distance c2 c3) 100)
  (= (distance c3 c4) 100)
 (= (distance c4 c5) 100)
  (= (distance c5 c1) 100)
 (= (distance c1 c5) 100)
 (= (distance c1 c3) 150)
  (= (distance c1 c4) 150)
 (= (distance c2 c5) 150)
 (= (distance c2 c4) 150)
 (= (distance c3 c1) 150)
  (= (distance c3 c5) 150)
 (= (distance c4 c2) 150)
 (= (distance c4 c1) 150)
 (= (distance c5 c2) 150)
  (= (distance c5 c3) 150)
```

```
(= (fuel-limit) 1500)
(= (fuel a1) 200)
  (= (slow-speed a1) 10)
  (= (fast-speed a1) 20)
  (= (slow-burn a1) 1)
   (= (fast-burn a1) 2)
  (= (capacity a1) 300)
   (= (refuel-rate a1) 1)
   (= (total-fuel-used) 0)
   (= (boarding-time) 1)
   (= (debarking-time) 1)
(:tasks-goal
  :tasks(
  (transport-person p1 c5)
  (transport-person p2 c5)
  (transport-person p3 c5)
```

```
(domain ....
(:task transport-person
 :parameters (?p - person ?c - city)
;si la persona no está en la ciudad destino, pero avion y persona están en la misma ciudad
 (:method Case2
  :precondition (and (at ?p - person ?c1 - city)
               (at ?a - aircraft ?c1 - city))
  :tasks (
        (board ?p ?a ?c1)
        (mover-avion ?a ?c1 ?c)
       (debark ?p ?a ?c )))
. . . . .
(:import "Primitivas-Zenotravel.pddl")
```