

			Complexity																								
			Equipaded			Goals (communicate)																					
pfile	Wayp,	Rovers	rock	soil	image	rock	soil	image	plan actions	T	planning horizon	depth	time limit	datos estimated vs reales						datos para el modelo predictivo de b							
														est, time	real time T	est b	real b*	est N	real N	est Enodes	real Enodes	RVar	Rvar Root	fluents Root	producersT	ProducersT U	DRVar
1	3	1 en W3	Yes	Yes	Yes		W2	one	6	1	4	5	1000	788,37	149	4,30	3,59	2150,98	942	2150,98	2223	18	0	9	29	24	35
									2	2	2	6	4000	1167,80	34	3,50	2,14	3186,19	232	3186,19	314	10	0	1	20	17	21
2	3	1 : W1	yes	yes	yes		W1	one	6	1	4	5	1000	786,68	42	4,30	2,75	2146,35	283	2146,35	652	17	0	6	27	22	33
									2	2	2	6	4000	376,81	22	2,84	1,90	1028,07	128	1028,07	284	7	0	2	12	12	16
3	3	1 : W3	yes	yes	yes	W2	W1	one	10	1	4	5	1000	803,09	85	4,32	3,69	2191,14	1067	2191,14	2266	15	0	4	28	23	28
									6	2	5	6	4000	1923,81	303	3,83	3,53	5248,88	3342	5248,88	13595	14	0	7	26	23	29
									1	3	1	6	5000	248,77	24	2,62	1,78	678,75	92	678,75	122	5	0	1	11	11	12
4	4	1 : W3	yes	yes	yes	W3	W1	one	9	1	3	5	1000	846,33	116	4,37	4,36	2309,11	2298	2309,11	4167	14	0	5	36	30	27
									6	2	4	6	3000	2205,09	566	3,92	3,96	6016,32	6314	6016,32	28915	13	0	8	35	32	29
5	4	1 : W3	yes	yes	yes	W1	W3,W4	one	2	3	2	6	4000	1303,83	141	3,57	3,67	3557,35	4151	3557,35	7686	9	0	2	27	25	21
									13	1	3	5	1000	846,33	93	4,37	4,36	2309,11	2298	2309,11	4167	14	0	5	36	30	27
									10	2	5	6	3000	2938,70	973	4,13	4,76	8017,88	17632	8017,88	51299	13	0	5	35	32	29
6	4	1 : W2	yes	yes	yes	W4	W1,W2	one	5	3	5	6	5000	2345,16	432	3,97	4,35	6398,49	10600	6398,49	25899	12	0	3	31	28	27
		2 : W2	yes	yes	not				11	1	2	4	1000	222,78	85	4,63	4,99	607,83	805	607,83	2933	14	0	5	43	42	33
									9	2	4	5	2000	1087,92	282	4,61	5,09	2968,24	4711	2968,24	28122	15	0	5	46	42	36
7	4	1 : W1	yes	yes	yes	W3,W4	W2,W3, W4	one	5	3	3	6	4000	3556,68	983	4,28	4,27	9703,97	9620	9703,97	101787	14	0	6	40	38	34
		2 : W1	yes	yes	not				16	1	3	5	1000	750,31	133	4,25	4,31	2047,12	2163	2047,12	11435	13	0	3	39	35	31
									13	2	4	5	3000	1680,28	1780	5,06	6,64	4584,43	16536	4584,43	157000	17	0	8	58	52	40
8	5	1 : W4	yes	yes	yes	W1,W3	W4,W5	one	9	3	5	6	4000	3660,50	546	4,30	4,23	9987,23	9112	9987,23	45408	13	0	6	43	39	30
		2 : W4	yes	yes	not				16	1	3	5	1000	610,03	50	4,07	3,99	1664,40	1525	1664,40	1709	12	0	3	39	34	29
									13	2	2	6	3000	2674,48	324	4,06	4,27	7296,98	9569	7296,98	18251	10	0	5	44	42	26
9	6	1 : W4	yes	yes	yes	W1,W3, W6	W1,W4, W6	one	11	3	3	4	2000	482,56	337	5,68	8,90	1316,60	7288	1316,60	28268	14	0	5	73	71	37
		2 : W4	yes	yes	not				22	1	3	5	1000	989,97	98	4,52	4,91	2701,02	3987	2701,02	4380	12	0	3	53	47	31
									19	2	3	5	3000	1216,12	1002	4,72	7,41	3318,04	28001	3318,04	78476	10	0	3	58	56	28
10	6	1 : W4	yes	yes	yes	W1,W3, W4	W1,W2, W3	two	16	3	2	5	3000	1857,07	676	5,17	6,21	5066,79	12049	5066,79	48479	11	0	6	71	68	30
		2 : W4	yes	yes	not				25	1	2	4	1000	834,65	317	6,57	8,34	2277,24	5672	2277,24	23813	13	0	8	96	94	33
									23	2	3	4	2000	1332,89	1282	7,43	11,98	3636,64	23060	3636,64	92648	17	0	7	116	110	46
									20	3	3	5	3000	2976,45	3520	5,71	7,92	8120,87	38354	8120,87	292741	12	0	8	89	86	36

modelM13-Forward

Sin alfa, sin diferencia de tiempo, y con more soils and rocks en todos los waypoints,

pfile6:

- Se eliminó la acción drop del dominio, - Se cambio el orden de las acciones del plan, y el estado inicial del pfile6 (posición de los rovers de W1 a W2),