## Planificación. Ejercicios

## 9 de junio de 2022

**Ejercicio 1** Un cierto estado inicial viene descrito en PDDL por el siguiente conjunto de expresiones:

```
 \begin{split} & \mathcal{I}nit( & P_1(A,B), P_1(B,C), P_2(A), P_3(C) \\ & ) \\ & \text{Considérese la siguiente acción:} \\ & \mathcal{A}ction( & Accion_1(x,y), & \\ & \text{PRECOND: } P_1(x,y) \wedge P_3(y) \\ & \text{EFFECT: } \neg P_1(x,y)) \wedge P_4(x) \\ & ) \\ & \text{Considérese el objetivo} \\ & \mathcal{G}oal( & P_1(A,z) \wedge P_4(z) \\ & ) \\ & ) \\ \end{split}
```

Si es posible, aplicar la acción  $Accion_1$  al estado, generar la descripción del nuevo estado en PDDL y comprobar si es un estado objetivo.

**Ejercicio 2** Considérese el siguiente problema de planificación expresado en PDDL:

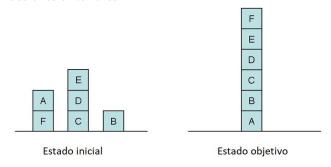
```
 \begin{split} & \mathcal{I}nit(\\ & P(A), P(B) \\ ) \\ & \mathcal{A}ction(\\ & A_1(x), \\ & \text{PRECOND: } P(x) \\ & \text{EFFECT: } \neg P(x)) \land R(x) \\ ) \\ & \mathcal{A}ction(\\ & A_2(x), \\ & \text{PRECOND: } R(x) \\ & \text{EFFECT: } \neg R(x)) \land P(x) \\ ) \\ & \mathcal{G}oal(\\ & P(x) \land R(x) \end{split}
```

)

- $\left(1\right)$  Encontrar todos los posibles estados alcanzables en un paso desde el estado inicial.
- (2) Encontrar, si es posible, una solución a este problema de planificación.

**Ejercicio 3** A un robot se le asigna la tarea de disponer algunos bloques formando una torre (véase la figura). Se pide:

- (1) Definir un conjunto adecuado de predicados y constantes para representar los estados.
- (2) Representar el dominio de planificación en PDDL (acciones)
- (3) Especificar el problema en PDDL (i.e., como un estado inicial, un objetivo, y un conjunto de acciones)
- (4) ¿Puedes encontrar una solución al problema y expresarla instanciando las acciones anteriores?



**Ejercicio 4** Disponemos de tres bloques en una habitación: uno rojo, uno azul, y uno verde.

- El agente quiere que todos los bloques estén pintados del mismo color.
- El agente puede pintar cualquier bloque de cualquier color. Sin embargo, la acción de pintar no puede realizarse en la habitación, sino que debe llevarse a cabo en una cámara especial. No puede haber más de un bloque al mismo tiempo en la cámara. El agente puede mover cualquier bloque entre la habitación y la cámara.
- (1) Define un conjunto adecuado de predicados y constantes para representar los estados.
- (2) Representa el dominio de planificación en PDDL (acciones)
- (3) Especifica el problema en PDDL (i.e., como un estado inicial, un objetivo, y un conjunto de acciones)
- (4) ¿Puedes encontrar una solución al problema y expresarla instanciando las acciones anteriores?

**Ejercicio 5** Son las 3PM, y Speedy acaba de llegar al aeropuerto. Quiere visitar los tres museos principales de la ciudad (Arte, Historia y Ciencia) antes de que acabe el día. Debido a las restricciones de tráfico, las únicas conexiones disponibles son las mostradas en el grafo más abajo. Cada movimiento entre un

lugar y otro adyacente lleva una hora. Cada visita a un museo también lleva una hora. Las horas de visita de los museos son las siguientes:

- -Museo de Arte: 4PM, 5PM or 6PM.
- -Museo de Historia: 4PM, 5PM, 6PM or 7PM.
- -Museo de la Ciencia: 4PM, 5PM or 6PM.
- $\left(1\right)$  Define un conjunto adecuado de predicados y constantes para representar los estados.
- (2) Representa el dominio de planificación en PDDL (acciones).
- (3) Especifica el problema en PDDL (i.e., como un estado inicial, un objetivo, y un conjunto de acciones).

