

Alumno (Apellidos, Nombre): LÓPEZ PÉREZ, MARTA

2º Parcial - Sistemas Inteligentes - Informática A

Ejercicio 3. (3.0 puntos)

Consideremos un problema de planeamiento expresado en un lenguaje de planificación:

Hay dos predicados unitarios: $L(_)$ y $R(_)$
y un predicado binario: $S(_ , _)$.

El estado inicial es:

$L(G) \wedge R(F) \wedge S(G,H) \wedge S(H,F)$

El objetivo es:

$L(H)$

Hay dos acciones disponibles:

Una acción es:

Action(
 $A(x, y, z)$
 PRECOND: $L(x) \wedge S(x,y) \wedge R(z)$
 EFFECT: $\neg L(x) \wedge \neg S(x,y) \wedge \neg R(z) \wedge$
 $L(y) \wedge S(z,x) \wedge R(x)$
)

La otra acción es:

Action(
 $D(x, y, z)$
 PRECOND: $R(x) \wedge S(y,x) \wedge L(z)$
 EFFECT: $\neg R(x) \wedge \neg S(y,x) \wedge \neg L(z) \wedge$
 $R(y) \wedge S(x,z) \wedge L(x)$
)

Indicar cuáles de estos planes llevan del estado inicial al objetivo. Escribe los números correspondientes a los planes correctos, en el mismo orden que aparecen, sin espacios ni comas. Por ejemplo, si crees que los planes correctos son el 2 y 3, escribe 23 en la plantilla solución.

1	[D(F, H, G), A(F, G, H)]
2	[A(H, F, G)]
3	[D(F, H, G), D(H, G, F)]
4	[A(G, H, F)]