

Práctica 2. Planificación

Objetivos:

- Conocer el formato PDDL. Conocer la funcionalidad de un planificador.
- Ejemplo ZenoTravel (dominio + problema). Evaluar, conocer y modificar.
- Diseñar un nuevo dominio + problema en PDDL y aplicarlo.

Poliformat:

- Artículos sobre lenguaje PDDL 2.1, 1.2
- Ejemplo de Dominio y Problemas: ZenoTravel
- Boletín Practica. Incluye Enunciado problema a resolver.
- Presentación Práctica
- Planificador (lpg para ejecución en Windows + cygwin1.dll).

(define (domain <name>)

(:requirements <:req 1>... <:req n>) ; requisitos necesarios para entender el dominio

(:types <subtype1>... <subtype n> – <type1> <typen>) ; Tipos a usar. Espacios entre –

(:constants <cons1> ... <cons n>) ; definición de constantes (si se van a usar)

; Info sobre el estado del problema

(:predicates <p1> <p2>... <p n>) ; definición de predicados (info proposicional)

(:functions <f1> <f2>... <fn>) ; definición de funciones (info numérica)

; ----- Acciones -----

(:durative-action 1 *; acción con duración*

:parameters (?par1 – <subtype1> ?par2 – <subtype2> ...)

:duration <value>

:condition ([and] <condition₁>... <condition_n>) ; “at start”, “over all”, “at end”

:effect ([and] <effect₁>... <effect_n>) ; “at start”, “at end”

)

.....

(:durative-action n) ; o **:action** en el caso de acciones sin duración

)

EJEMPLO

Objetos: personas, aviones y ciudades. Las personas pueden embarcar/desembarcar en/de los aviones, que vuelan entre distintas ciudades.

Existen dos formas de volar, una rápida y una lenta con distintos consumos de combustible.

(define (domain zeno-travel)

(:requirements :durative-actions :typing :fluents)

(:types aircraft person city - object)

; tres tipos de objetos: avión, persona y ciudad

(:predicates (at ?x - (either person aircraft) ?c - city)

; en qué ciudad está una persona o avión

; Otros predicados.....

(:functions (fuel ?a - aircraft)

(distance ?c1 - city ?c2 - city)

(boarding-time)

; función numérica: nivel de combustible de un avión

; función numérica: distancia entre 2 ciudades

; función numérica: tiempo que se tarda en embarcar.

; Otras funciones.....

; A continuación vienen las acciones

(:durative-action board ; acción de embarcar

:parameters (?p - person ?a - aircraft ?c - city)

; hay 3 parámetros: persona, avión y ciudad

:duration (= ?duration (boarding-time))

; la duración viene dada por la función "boarding-time"

:condition (and (at start (at ?p ?c))

(over all (at ?a ?c)))

; dos condiciones: al principio de la acción ("at start")

; la persona tiene que estar en la ciudad; y durante toda la ejecución

; Condición ("over all"): el avión debe permanecer en la ciudad

:effect

; se generan dos efectos

(and (at start (not (at ?p ?c)))

(at end (in ?p ?a))))

; al principio de la acción ("at start") la persona deja de estar en la ciudad;

; al final de la acción ("at end") la persona pasa a estar dentro del avión.

(define (problem <name>)

(:domain <name >) *; nombre del dominio al que pertenece este problema*

(:objects <obj₁> - <type₁> ... <obj_n> - <type_n>) *; objetos y sus tipos. Espacios entre –*

(:init *; estado inicial*

<predicate₁>) ... (<predicate_i>) *; parte proposicional. Sin and.*

(= <function₁> <value₁>) ... (= <function_n> <value_n>)) *; parte numérica (TODAS)*

(:goal *; objetivos*

(and ((<predicate₁>) ... (<predicate_i>) *; objetivos proposicionales, con and*

<operator₁> <function₁> <value₁>) ...

(<operator_j> <function_j> <value_j>))) *; objetivos numéricos*

(:metric minimize|maximize <expression>) *; opcional, métrica a min/maximizar*
*; que representa la **calidad** del plan*

)

(define (problem ZTRAVEL-1-2) ; nombre del problema

(:domain zeno-travel ; nombre del dominio – debe corresponderse con el definido en el dominio

(:objects plane1 – aircraft ; objetos existentes en el problema
 person1 - person
)

(:init ; estado inicial . Todos los predicados que se cumplen y valor de todas las funciones.

(at plane1 city0) ; el avión plane1 en city0 – información proposicional

(= (slow-speed plane1) 198) ; la velocidad lenta de plane1 – información numérica

(= (distance city0 city0) 0) ; distancias entre pares de ciudades...

(= (distance city0 city1) 678)

.....

(= (total-fuel-used) 0) ; valor inicial del combustible acumulado

(= (boarding-time) 0.3) ; duración necesaria para embarcar

(= (debarking-time) 0.6) ; duración necesaria para desembarcar

)

(:goal (and ; objetivos a conseguir
 (at plane1 city1) ; plane1 tiene que acabar en city1 – objetivo proposicional
 (at person1 city0) ; person1 tiene que acabar en city0
 (at person2 city2) ; person2 tiene que acabar en city2
 (< (total-fuel-used) 300) ; ejemplo de objetivo numérico
))

(:metric minimize (+ (* 4 (total-time)) (* 0.005 (total-fuel-used)))) ; calidad (métrica) a optimizar

PLANIFICADOR *(ejecución desde terminal Windows (necesario cygwin1.dll))*

lpg-td (<http://zeus.ing.unibs.it/lpg/>)

- Búsqueda local heurística que utiliza grafos de planificación como base de estimaciones.
- ¡No determinista!

Ejecución: **lpg-td -o dominio.pddl -f problema.pddl -n 1** (*soluciones*)

Solución: TIEMPO: (ACCION PARAMETROS) [DURACIÓN] [COSTE]

0.0003: (**POP-UNITARYPIPE** S13 B1 A1 A3 B5 LCO OCA1 TA1-1-OCA1 TA3-1-LCO)

[D: 2.0000; C: 0.1000]

.....: ;*acciones no necesariamente ordenadas en tiempo*

NOTA: Alternativamente a la opción “-n”, también se puede utilizar la opción *-speed* o *-quality*.

-speed: trata de encontrar una solución tan rápidamente como pueda.

-quality: trata de encontrar una solución de buena calidad (aunque sin garantía de optimalidad).

lpg-td-1.0 -o dominio.pddl -f problema.pddl -n 1

lpg-td-1.0 -o dominio.pddl -f problema.pddl -speed

lpg-td-1.0 -o dominio.pddl -f problema.pddl -quality

Plan Obtenido:

TIEMPO: (ACCION PARAMETROS)
[DURACIÓN] [COSTE]

Duracion: Duración de la acción.

Coste: Coste que supone la ejecución de la acción en la métrica definida para el problema.

Plan quality

(calidad del plan según la métrica definida en el problema (por defecto, duración del plan))

```
Solution number: 1
Total time:      0.03
Search time:     0.03
Actions:         21
Execution cost:  2.10
Duration:        130.182
Plan quality:    130.182
Plan file:       plan_problema.pddl_1.SOL
```

```
Parsing domain file: domain 'ROVER' defined ... done.
Parsing problem file: problem 'ROVERPROB1234'
```

```
Modality: Incremental Planner
```

```
Number of actions      :    64
Number of conditional actions :    0
Number of facts        :    36
```

```
Analyzing Planning Problem:
```

```
Temporal Planning Problem: YES
Numeric Planning Problem: YES
Problem with Timed Initial Literals: NO
Problem with Derived Predicates: NO
```

```
Evaluation function weights:
```

```
Action duration 1.00; Action cost 0.00
```

```
Computing mutex... done
```

```
Preprocessing total time: 0.00 seconds
```

```
Searching ('.' = every 50 search steps):
```

```
... solution found:
```

```
Plan computed:
```

```
Time: (ACTION) [action Duration; action Cost]
0.0000: (SAMPLE ROCK ROVER0 ROVER0STORE WAYPOINT3) [D:8.0000; C:0.1000]
8.0000: (NAVIGATE ROVER0 WAYPOINT3 WAYPOINT1) [D:5.0000; C:0.1000]
8.0000: (DROP ROVER0 ROVER0STORE) [D:1.0000; C:0.1000]
13.0000: (NAVIGATE ROVER0 WAYPOINT1 WAYPOINT2) [D:5.0000; C:0.1000]
18.0000: (SAMPLE SOIL ROVER0 ROVER0STORE WAYPOINT2) [D:10.0000; C:0.1000]
28.0000: (CALIBRATE ROVER0 CAMERA0 OBJECTIVE1 WAYPOINT2) [D:5.0000; C:0.1000]
33.0000: (NAVIGATE ROVER0 WAYPOINT2 WAYPOINT1) [D:5.0000; C:0.1000]
38.0000: (NAVIGATE ROVER0 WAYPOINT1 WAYPOINT3) [D:5.0000; C:0.1000]
43.0000: (NAVIGATE ROVER0 WAYPOINT3 WAYPOINT0) [D:5.0000; C:0.1000]
48.0000: (RECHARGE ROVER0 WAYPOINT0) [D:7.2727; C:0.1000]
55.2727: (NAVIGATE ROVER0 WAYPOINT0 WAYPOINT3) [D:5.0000; C:0.1000]
60.2727: (NAVIGATE ROVER0 WAYPOINT3 WAYPOINT1) [D:5.0000; C:0.1000]
65.2727: (NAVIGATE ROVER0 WAYPOINT1 WAYPOINT3) [D:5.0000; C:0.1000]
70.2727: (NAVIGATE ROVER0 WAYPOINT3 WAYPOINT0) [D:5.0000; C:0.1000]
75.2727: (RECHARGE ROVER0 WAYPOINT0) [D:2.9091; C:0.1000]
78.1818: (TAKE_IMAGE ROVER0 WAYPOINT0 OBJECTIVE1 CAMERA0 HIGH_RES) [D:7.0000; C:0.1000]
85.1818: (NAVIGATE ROVER0 WAYPOINT0 WAYPOINT3) [D:5.0000; C:0.1000]
90.1818: (COMMUNICATE_IMAGE_DATA ROVER0 GENERAL OBJECTIVE1 HIGH_RES WAYPOINT3 WAYPOINT0) [D:15.0000; C:0.1000]
105.1818: (NAVIGATE ROVER0 WAYPOINT3 WAYPOINT1) [D:5.0000; C:0.1000]
110.1818: (COMMUNICATE_SOIL_DATA ROVER0 GENERAL WAYPOINT2 WAYPOINT1 WAYPOINT0) [D:10.0000; C:0.1000]
120.1818: (COMMUNICATE_ROCK_DATA ROVER0 GENERAL WAYPOINT3 WAYPOINT1 WAYPOINT0) [D:10.0000; C:0.1000]
```

```
Solution number: 1
Total time:      0.03
Search time:     0.03
Actions:         21
Execution cost:  2.10
Duration:        130.182
Plan quality:    130.182
Plan file:       plan_problema.pddl_1.SOL
```

Evaluación

Práctica a realizar:

Planificación de transporte multimodal de mercancías

Evaluación:

- Realizad el ejercicio propuesto (se necesitará para el día de la evaluación, en el que se plantearán ampliaciones y/o modificaciones)

Calendario:

Sem	<u>LABORATORIO</u>	Evaluación
5-X	Planificación	
19-X	Planificación	
26-X		P2: Planificación

Aplicación y evaluación de Planificación (15%) P2

Notas (FAQ's)

- Inicializar todas las funciones (**fluents**) y estados de los objetos.
- Expresar bien las **condiciones** al inicio (START), al final (END) y OVERALL de las acciones durativas
- Expresar bien los **efectos** al inicio (START), al final (END) de las acciones durativas
- El planificador LPG no soporta ciertas precondiciones numéricas como “over all” (error: “PRECONDITION TYPE NOT HANDLED YET”). La alternativa es tratar esa precondición mediante predicados.
- En planificador LPG buscad solo unas pocas soluciones (por temas de ejecución). Preferiblemente, solo 1 (**-n 1**). Además, si se indican más podría NO PARAR!

Se puede usar también la opción `–speed` o `–quality`

- LPG-td no es determinista
- Asegurarse de que el planificador, dominio y problema están en misma carpeta

Probad LPG y analizad los planes solución (y métricas) obtenidos