

Professora Inês Dutra

Tópicos Avançados em Inteligência Artificial

Quarta Entrega: *Planning*

Outubro de 2022

Trabalho realizado por:

Pedro Leite - 201906697

1. Gerar um Plano para o Exemplo do Pneu

1.1. Domain

Definimos 2 predicados *AT* e *EMPTY*. O *AT* tem 2 parâmetros: o x é o tipo de *tire* (*flat* ou *spare*) e o y o local onde está (*trunk* ou *axle*). O *EMPTY* tem 1 parâmetro x que é o lugar (*trunk* ou *axle*).

Definimos 2 ações *Remove* e *Put*. O *Remove* tem 3 parâmetros: *tire*, *place* e *ground*. É definida uma precondição para remover o *tire* do seu *place*. O efeito tem 3 condições: o *tire* não está mais no seu *place*, o *tire* não está no *ground* e o *place* está *empty*. O *Put* tem os mesmos 3 parâmetros. São definidas 2 precondições: o *tire* tem de estar no *ground* e o *place* tem de estar *empty*. O efeito tem 3 condições: o *tire* já não está no *ground*, o *tire* está no *place* e o *place* não está *empty*.

1.2. Condições Iniciais

Os objetos são: *flat*, *space*, *trunk* e *ground*. A posição inicial é: o *tire flat* no *axle* e o *tire spare* na *trunk*. E o objetivo é o *tire spare* no *axle*.

1.3. Resultados

Apesar de conseguir compilar o código, não gera nenhum plano.