

	g_a, data_size = 222	g_b, data_size = 200	g_c, data_size = 91	g_d, data_size = 46	g_e, data_size = 25	g_f, data_size = 17		culprit
	(locate_body o11 p952 o9)	(locate_body o11 p952 o9)	(locate_body o11 p952 o9)	(locate_body o11 p952 o9)	(locate_body o11 p952 o9)	(locate_body o11 p952 o9)		victim
x_1	(sample-grasp-dir o11 p952 -> #d0)	(sample-grasp-dir o11 p952 -> #d0)	(sample-grasp-dir o11 p952 -> #d0)	(sample-grasp-dir o11 p952 -> #d0)	(sample-grasp-dir o11 p952 -> #d0)	(sample-grasp-dir o11 p952 -> #d0)		
	(sample-grasp o11 p952 #d0 -> #g0)	(sample-grasp o11 p952 #d0 -> #g0)	(sample-grasp o11 p952 #d0 -> #g0)	(sample-grasp o11 p952 #d0 -> #g0)	(sample-grasp o11 p952 #d0 -> #g0)	(sample-grasp o11 p952 #d0 -> #g0)		
	(inverse-kinematics o11 p952 #g0 -> #q0 #t1)	(inverse-kinematics o11 p952 #g0 -> #q0 #t1)	(inverse-kinematics o11 p952 #g0 -> #q0 #t1)	(inverse-kinematics o11 p952 #g0 -> #q0 #t1)	(inverse-kinematics o11 p952 #g0 -> #q0 #t1)	(inverse-kinematics o11 p952 #g0 -> #q0 #t1)		
	(plan-free-motion q72 #q0 -> #t18)	(plan-free-motion q72 #q0 -> #t18)	(plan-free-motion q72 #q0 -> #t18)	(plan-free-motion q72 #q0 -> #t18)	(plan-free-motion q72 #q0 -> #t18)	(plan-free-motion q72 #q0 -> #t18)		
	(move_free q72 #q0 #t18)	(move_free q72 #q0 #t18)	(move_free q72 #q0 #t18)	(move_free q72 #q0 #t18)	(move_free q72 #q0 #t18)	(move_free q72 #q0 #t18)		
	(pick o11 p952 #g0 #q0 #t1)	(pick o11 p952 #g0 #q0 #t1)	(pick o11 p952 #g0 #q0 #t1)	(pick o11 p952 #g0 #q0 #t1)	(pick o11 p952 #g0 #q0 #t1)	(pick o11 p952 #g0 #q0 #t1)		
x_2	(sample-place o11 o7 -> #p2)	(sample-place o11 o7 -> #p2)	(sample-place o11 o7 -> #p2)	(sample-place o11 o7 -> #p2)	(sample-place o11 o7 -> #p2)	(sample-place o11 o7 -> #p2)		
	(inverse-kinematics o11 #p2 #g0 -> #q3 #t4)	(inverse-kinematics o11 #p2 #g0 -> #q3 #t4)	(inverse-kinematics o11 #p2 #g0 -> #q3 #t4)	(inverse-kinematics o11 #p2 #g0 -> #q3 #t4)	(inverse-kinematics o11 #p2 #g0 -> #q3 #t4)	(inverse-kinematics o11 #p2 #g0 -> #q3 #t4)		
	(plan-holding-motion #q0 #q3 o11 #g0 -> #t77)	(plan-holding-motion #q0 #q3 o11 #g0 -> #t77)	(plan-holding-motion #q0 #q3 o11 #g0 -> #t77)	(plan-holding-motion #q0 #q3 o11 #g0 -> #t77)	(plan-holding-motion #q0 #q3 o11 #g0 -> #t77)	(plan-holding-motion #q0 #q3 o11 #g0 -> #t77)		
	(move_holding #q0 #q3 o11 #g0 #t77)	(move_holding #q0 #q3 o11 #g0 #t77)	(move_holding #q0 #q3 o11 #g0 #t77)	(move_holding #q0 #q3 o11 #g0 #t77)	(move_holding #q0 #q3 o11 #g0 #t77)	(move_holding #q0 #q3 o11 #g0 #t77)		
	(place o11 #p2 o7 #g0 #q3 #t4)	(place o11 #p2 o7 #g0 #q3 #t4)	(place o11 #p2 o7 #g0 #q3 #t4)	(place o11 #p2 o7 #g0 #q3 #t4)	(place o11 #p2 o7 #g0 #q3 #t4)	(place o11 #p2 o7 #g0 #q3 #t4)		
	(locate_body o11 #p2 o9)	(locate_body o11 #p2 o9)	(locate_body o11 #p2 o9)	(locate_body o11 #p2 o9)	(locate_body o11 #p2 o9)	(locate_body o11 #p2 o9)		
x_3	(sample-grasp-dir o11 #p2 -> #d3)	(sample-grasp-dir o11 #p2 -> #d3)	(sample-grasp-dir o11 #p2 -> #d3)	(sample-grasp-dir o11 #p2 -> #d3)	(sample-grasp-dir o11 #p2 -> #d3)	(sample-grasp-dir o11 #p2 -> #d3)		
	(sample-grasp o11 #p2 #d3 -> #g3)	(sample-grasp o11 #p2 #d3 -> #g3)	(sample-grasp o11 #p2 #d3 -> #g3)	(sample-grasp o11 #p2 #d3 -> #g3)	(sample-grasp o11 #p2 #d3 -> #g3)	(sample-grasp o11 #p2 #d3 -> #g3)		
	(inverse-kinematics o11 #p2 #g3 -> #q15 #t17)	(inverse-kinematics o11 #p2 #g3 -> #q15 #t17)	(inverse-kinematics o11 #p2 #g3 -> #q15 #t17)	(inverse-kinematics o11 #p2 #g3 -> #q15 #t17)	(inverse-kinematics o11 #p2 #g3 -> #q15 #t17)	(inverse-kinematics o11 #p2 #g3 -> #q15 #t17)		
	(plan-free-motion #q3 #q15 -> #t200)	(plan-free-motion #q3 #q15 -> #t200)	(plan-free-motion #q3 #q15 -> #t200)	(plan-free-motion #q3 #q15 -> #t200)	(plan-free-motion #q3 #q15 -> #t200)	(plan-free-motion #q3 #q15 -> #t200)		
	(move_free #q3 #q15 #t200)	(move_free #q3 #q15 #t200)	(move_free #q3 #q15 #t200)	(move_free #q3 #q15 #t200)	(move_free #q3 #q15 #t200)	(move_free #q3 #q15 #t200)		
	(pick o11 #p2 #g3 #q15 #t17)	(pick o11 #p2 #g3 #q15 #t17)	(pick o11 #p2 #g3 #q15 #t17)	(pick o11 #p2 #g3 #q15 #t17)	(pick o11 #p2 #g3 #q15 #t17)	(pick o11 #p2 #g3 #q15 #t17)		
x_4	(sample-place o11 o6 -> #p0)	(sample-place o11 o6 -> #p0)	(sample-place o11 o6 -> #p0)	(sample-place o11 o6 -> #p0)	(sample-place o11 o6 -> #p0)	(sample-place o11 o6 -> #p0)		
	(inverse-kinematics o11 #p0 #g3 -> #q9 #t11)	(inverse-kinematics o11 #p0 #g3 -> #q9 #t11)	(inverse-kinematics o11 #p0 #g3 -> #q9 #t11)	(inverse-kinematics o11 #p0 #g3 -> #q9 #t11)	(inverse-kinematics o11 #p0 #g3 -> #q9 #t11)	(inverse-kinematics o11 #p0 #g3 -> #q9 #t11)		
	(plan-holding-motion #q15 #q9 o11 #g3 -> #t1436)	(plan-holding-motion #q15 #q9 o11 #g3 -> #t1436)	(plan-holding-motion #q15 #q9 o11 #g3 -> #t1436)	(plan-holding-motion #q15 #q9 o11 #g3 -> #t1436)	(plan-holding-motion #q15 #q9 o11 #g3 -> #t1436)	(plan-holding-motion #q15 #q9 o11 #g3 -> #t1436)		
	(move_holding #q15 #q9 o11 #g3 #t1436)	(move_holding #q15 #q9 o11 #g3 #t1436)	(move_holding #q15 #q9 o11 #g3 #t1436)	(move_holding #q15 #q9 o11 #g3 #t1436)	(move_holding #q15 #q9 o11 #g3 #t1436)	(move_holding #q15 #q9 o11 #g3 #t1436)		
	(place o11 #p0 o6 #g3 #q9 #t11)	(place o11 #p0 o6 #g3 #q9 #t11)	(place o11 #p0 o6 #g3 #q9 #t11)	(place o11 #p0 o6 #g3 #q9 #t11)	(place o11 #p0 o6 #g3 #q9 #t11)	(place o11 #p0 o6 #g3 #q9 #t11)		
	(plan-free-motion #q9 q72 -> #t286)	(plan-free-motion #q9 q72 -> #t286)	(plan-free-motion #q9 q72 -> #t286)	(plan-free-motion #q9 q72 -> #t286)	(plan-free-motion #q9 q72 -> #t286)	(plan-free-motion #q9 q72 -> #t286)		
	(move_free #q9 q72 #t286)	(move_free #q9 q72 #t286)	(move_free #q9 q72 #t286)	(move_free #q9 q72 #t286)	(move_free #q9 q72 #t286)	(move_free #q9 q72 #t286)		
	Note							
	(1) Only infeasible points are collected, i.e., g(x)>0.							
	(2) g_b and g_d are respectively collected since they indicate collision between different body-pairs.							