

Práctica 6

Inteligencia Artificial (503356)

Profesor: John Atkinson

Ayudante: Diego Palma

1. Explique cómo se intenta resolver el problema del frame en la planificación de acciones (STRIPS).
2. ¿Qué problema intenta resolver Closed World Assumption?
3. ¿Por qué un planificador de orden parcial (POP) puede ser más robusto que uno lineal?
4. Suponiendo que se tiene la representación STRIPS para las acciones a_1 y a_2 y se quiere definir la acción compuesta $\langle a_1, a_2 \rangle$, lo que significa que se realiza la acción a_1 y luego la a_2 :
 - a) ¿Cuál es la lista de efectos para la acción compuesta?
 - b) ¿Cuáles son las pre-condiciones para la acción compuesta?
5. El problema del mono y las bananas se trata de un mono en un laboratorio, y algunas bananas colgando cerca del techo. Hay una caja que permitirá al mono alcanzar las bananas si se sube a ella. Inicialmente el mono está en A, las bananas en B y la caja en C. El mono y la caja se encuentran a un nivel de altura bajo, pero si el mono se sube a la caja, este tendrá un nivel de altura alto. Las bananas se encuentran a un nivel de altura alto. Las acciones disponibles para el mono incluyen: *Ir* de un lugar a otro, *Empujar* un objeto de un lugar a otro, *SubirEn* o *BajarDe* un objeto, *Agarrar* o *Soltar* un objeto. Se pide entonces:
 - a) Escribir el estado inicial.
 - b) Escribir la representación STRIPS de las seis acciones.
 - c) Escribir un estado objetivo y un plan para llegar desde el estado inicial.