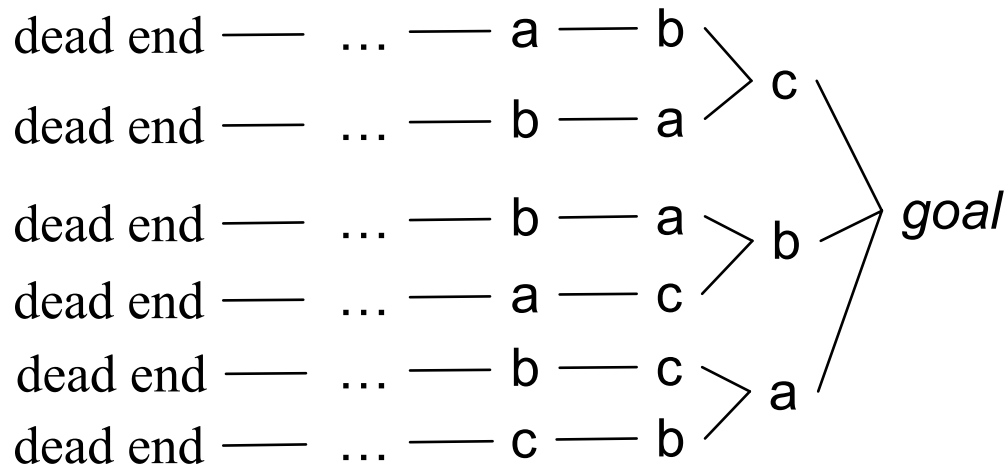


Planejamento no espaço de planos

Leliane Nunes de Barros

Motivação

- Dificuldade com a busca de um caminho no grafo Σ de um sistema de transição de estados (planejamento no espaço de estados):
 - ◆ Em alguns casos nós podemos tentar diferentes ordenações de um mesmo conjunto de ações antes de perceber que não existe solução



- *Estratégia de compromisso mínimo (least-commitment strategy)*: não fazer compromissos com ordenações, instanciações, etc., até que seja necessário

Tópicos dessa aula

- Planejamento no espaço de planos: idéia básica
- Metas não satisfeitas (*open goals*)
- Ameaças (*threats*)
- O algoritmo PSP
- Exemplo
- Comentários

Planejamento no espaço de planos.

idéia básica

- Busca dirigida por metas e sub-metas (pré-condições de operadores no plano)
- Cada nó do espaço de busca é um *plano parcialmente especificado* com
 - » um conjunto de ações parcialmente instanciadas
 - » um conjunto de restrições
- Arcos são operações de refinamento de planos
 - ◆ e.g.: estabelecer metas ou remover uma inconsistência
- Inicia com um nó que corresponde a um plano vazio
- Planejar: fazer refinamentos sucessivos, até obtermos um plano solução (ou completamente especificado) que satisfaz as metas, segundo o ***princípio de compromisso mínimo***

Planejamento no espaço de planos: idéia básica

Tipos de restrições:

◆ *restrição de precedência:*

a deve preceder *b*

◆ *restrições de unificação:*

» restrições de desigualdade, e.g., $v_1 \neq v_2$ ou $v \neq c$

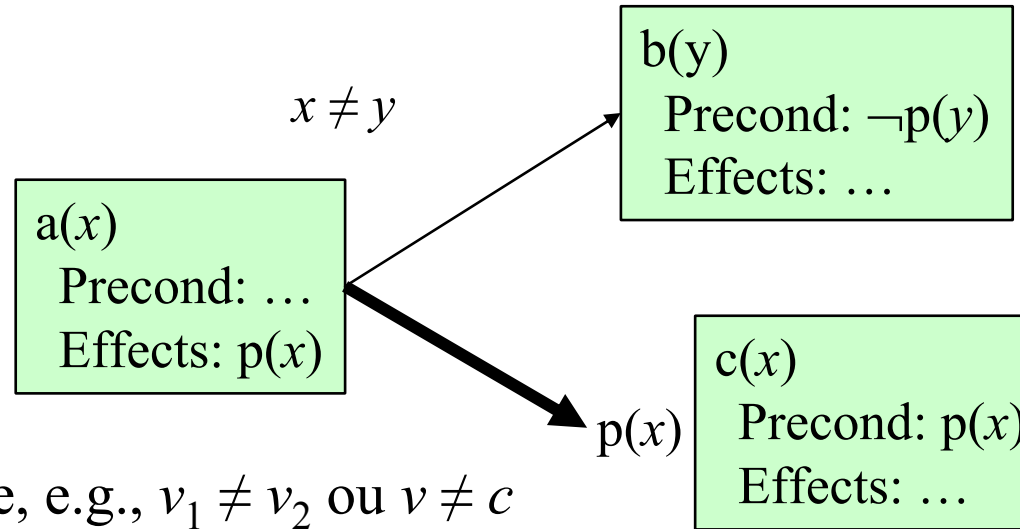
» restrições de igualdade (e.g., $v_1 = v_2$ or $v = c$) ou substituições

◆ *vínculo causal (causal link):*

» use ação *a* para estabelecer a pré-condição (ou sub-meta) *p* necessária pela ação *b*

» a ação *a* é chamada de fornecedor ou ação que adiciona a sub-meta *p*

» a ação *b* é chamada de consumidor ou ação que necessita da sub-meta *p*



Ordem topológica

- As seqüências de ações são ordens topológicas da relação de ordem parcial \prec
- Pode existir um número exponencial de seqüências de ações
- Uma ordem parcial define um grafo dirigido
- Uma ordem parcial é consistente se grafo é não-cíclico

Plano parcial

- Plano parcial $\Pi = (A, \prec, B, L)$ tal que:
 - ◆ $A = \{a_1, \dots, a_k\}$ é um conjunto de operadores de planejamento parcialmente instanciados (incluindo 2 ações *dumies*: a_0 e a_∞)
 - ◆ \prec é um conjunto de restrições de ordem sobre A da forma $(a_i \prec a_j)$
 - ◆ B é um conjunto de restrições de unificação entre as variáveis de ações em A da forma $x = y$, $x \neq y$ ou $x \in D_x$
 - ◆ L é um conjunto de vínculos causais da forma $(a_i \xrightarrow{p} a_j)$ tal que a_i e a_j são ações em A ; a restrição $(a_i \prec a_j)$ pertence a \prec ; a proposição p é um efeito de a_i e uma precondição de a_j ; as restrições de unificação das variáveis em a_i e a_j pertencem a B .

Plano solução

- Plano parcial $\Pi = (A, \prec, B, L)$ é solução de um problema de planejamento P se:
 - ◆ suas restrições de ordem \prec e restrições de unificação B são consistentes
 - ◆ toda seqüência de ações totalmente instanciada e ordenada satisfazendo \prec e B é uma seqüência que define um caminho no sistema de transição de estados Σ e do estado inicial s_0 , que corresponde aos efeitos da ação a_0 a um estado contendo todas as proposições meta em g dadas pelas pré-condições de a_∞
- Essa definição não fornece teste computável para verificar planos: não é possível verificar todas as seqüências instanciadas de A .
- Como saber se temos uma solução?
 - ◆ eliminando todas as **falhas** no plano

Metas não-estabelecidas (*open goals*)

- Falha I: uma ação a tem uma pre-condição p que ainda não decidimos como estabelecer (satisfazer)

- Resolvendo a falha:

- ◆ encontrar uma ação b

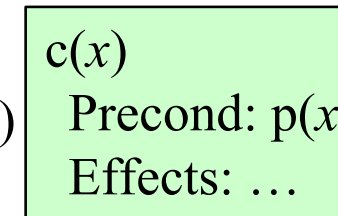
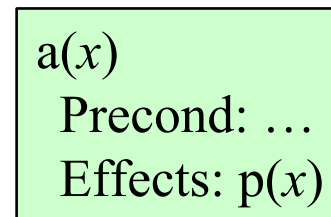
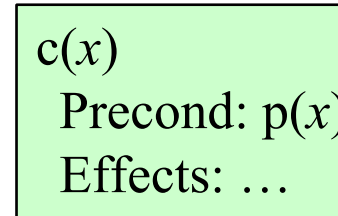
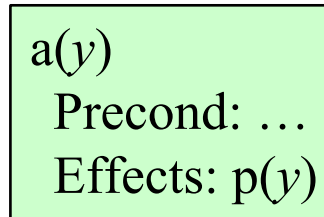
- (que já pertença ao plano ou uma nova ação que será inserida)

- ◆ que pode ser usada para estabelecer p

- pode preceder a e produzir p

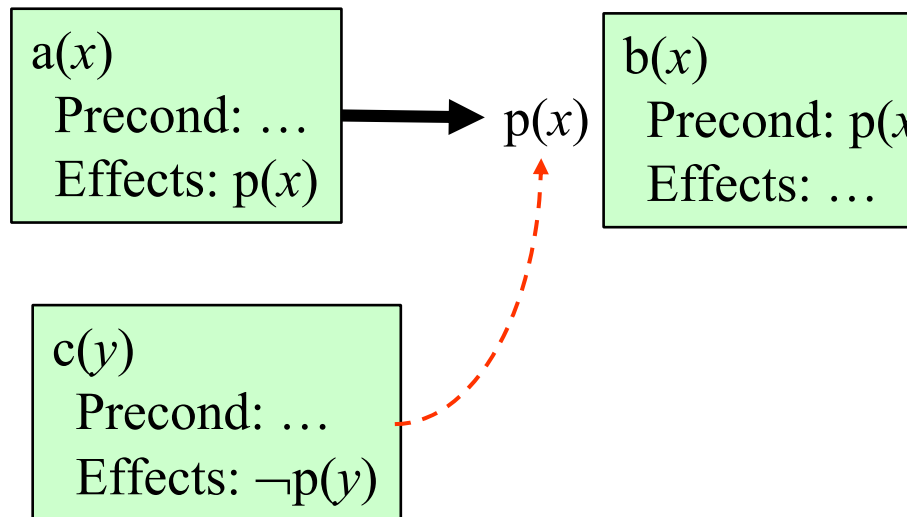
- ◆ instanciar variáveis

- ◆ criar um *vínculo causal*



Ameaças (threats)

- Falha II: uma interação de eliminação de condição
 - ◆ Ação a estabelece uma condição (por exemplo, $p(x)$) para ação b
 - ◆ Outra ação c é capaz de eliminar a condição $p(x)$
- Resolvendo a falha:
 - ◆ impor uma restrição para prevenir que c elimine $p(x)$
- Três possibilidades:
 - ◆ fazer com que b preceda c
 - ◆ fazer com que c preceda a
 - ◆ restringir variáveis para prevenir que c elimine $p(x)$



Comparação

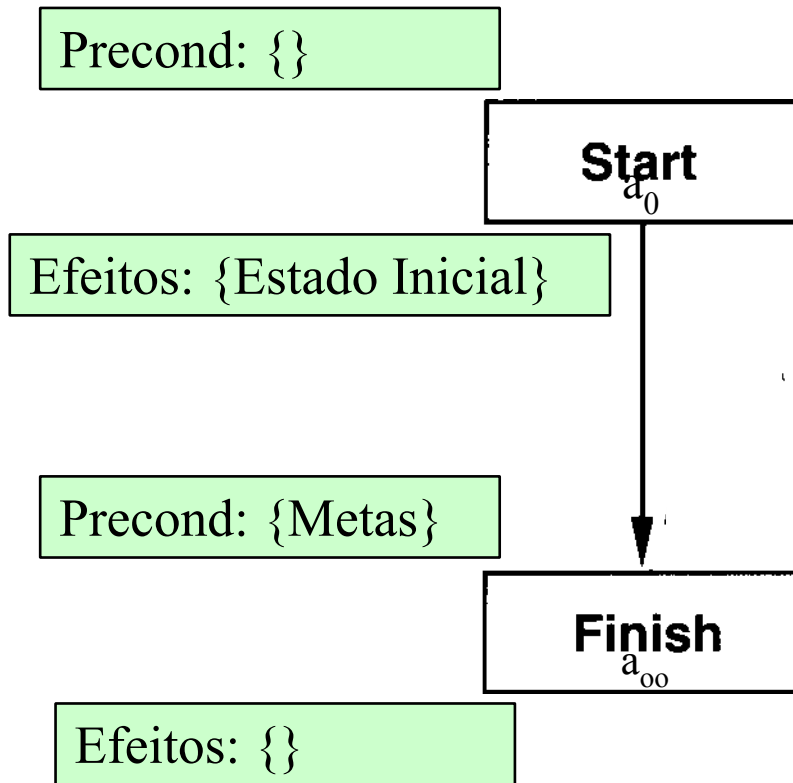
planejar no espaço de estados

- no espaço de busca: nós são estados e arestas são ações
- estrutura de plano: uma sequência de ações
- refinamento de plano: adição de ações (no fim ou início do plano)
- definição de plano solução: se há estados s_0, s_1, \dots, s_n tal que
 - » $\gamma(s_0, a_1) = s_1$
 - » $\gamma(s_1, a_2) = s_2$
 - » ...
 - » $\gamma(s_{n-1}, a_n) = s_n$
 - » s_n *satisfies* g

planejar no espaço de planos

- no espaço de busca: nós são planos parciais e arestas são operações de refinamento do plano
- estrutura de plano: usa uma estrutura mais geral do que uma sequência de ações, incluindo:
 - » ações não totalmente instanciadas
 - » restrições de ordem
 - » restrições de unificação
 - » vínculos causais
- refinamento de plano: adição de ações, adição de restrições de ordem e de *binding*, adição de vínculos causais
- **não possui uma representação explícita de estado do mundo !!!**
- definição de um plano solução: quando não existirem mais falhas no plano, sem inconsistências.

Plano Inicial



The PSP Procedure

PSP(π)

$flaws \leftarrow \text{OpenGoals}(\pi) \cup \text{Threats}(\pi)$

if $flaws = \emptyset$ then return(π)

select any flaw $\phi \in flaws$

$resolvers \leftarrow \text{Resolve}(\phi, \pi)$

if $resolvers = \emptyset$ then return(failure)

nondeterministically choose a resolver $\rho \in resolvers$

$\pi' \leftarrow \text{Refine}(\rho, \pi)$

return(PSP(π'))

end

- PSP é correto e completo

PSP

- *OpenGoals(π)*: encontra todas as sub-metas do plano π não estabelecidas por um vínculo causal (*agenda de metas*). Para toda ação adicionada ao plano, suas precondições vão para a *agenda* e a sub-meta para qual a ação faz um vínculo causal é excluída da agenda
- *Threats(π)*: encontra todas as ações que ameaçam algum vínculo causal. Isso é feito testando todas as triplas de ações em $\pi \implies O(n^3)$, onde n é o número atual de ações em π . Um processo incremental é mais eficiente. Para cada novo vínculo causal, todas as outras ações podem ser analisadas em $O(n)$

PSP

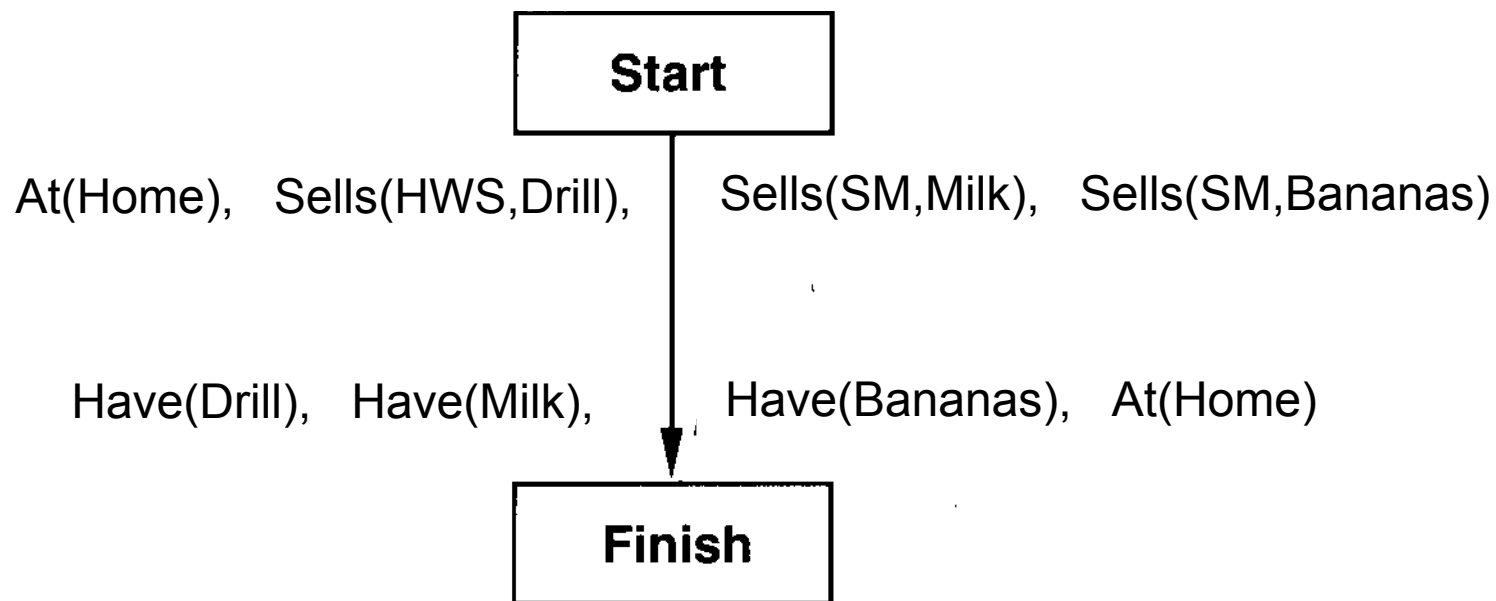
- $\text{Resolve}(\phi, \pi)$: encontra uma maneira de resolver uma falha ϕ .
 - ◆ Se ϕ é uma sub-meta para uma pré-condição p de uma ação a_j então sua solução é :
 - » criar um vínculo causal com uma ação existente no plano
 - » adicionar uma nova ação que pode fornecer p
 - ◆ Se ϕ é uma ameaça a um vínculo causal ($a_i \xrightarrow{p} a_j$) através de uma ação a_k que tem um efeito $\neg q$ que pode ser unificado com p , então sua a solução é :
 - » adicionar a restrição de ordem ($a_k \prec a_j$), se for consistente com \prec ou
 - » adicionar a restrição de ordem ($a_j \prec a_k$), se for consistente com \prec
 - » adicionar uma restrição de unificação que faz com p e q não unifiquem

Exemplo

- Similar (mas não idêntico) a um exemplo em Russell and Norvig's *Artificial Intelligence: A Modern Approach* (1st edition)
- Operadores:
 - ◆ **Start**
 - Precond: none
 - Effects: At(Home), sells(HWS,Drill), Sells(SM,Milk), Sells(SM,Banana)
 - ◆ **Finish**
 - Precond: Have(Drill), Have(Milk), Have(Banana), At(Home)
 - Effects: none
 - ◆ **Go(*l,m*)**
 - Precond: At(*l*)
 - Effects: At(*m*), \neg At(*l*)
 - ◆ **Buy(*p,s*)**
 - Precond: At(*s*), Sells(*s,p*)
 - Effects: Have(*p*)

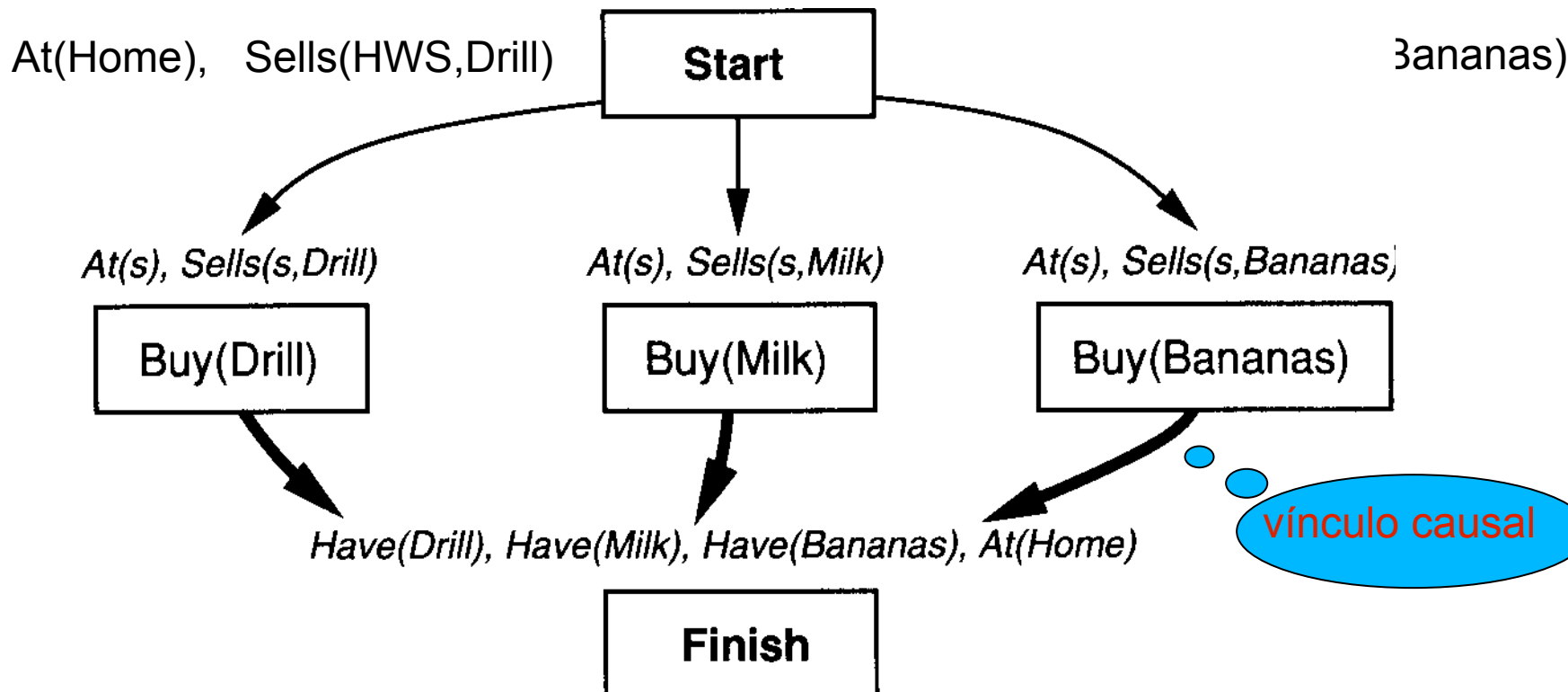
Exemplo (continuação)

- Plano inicial



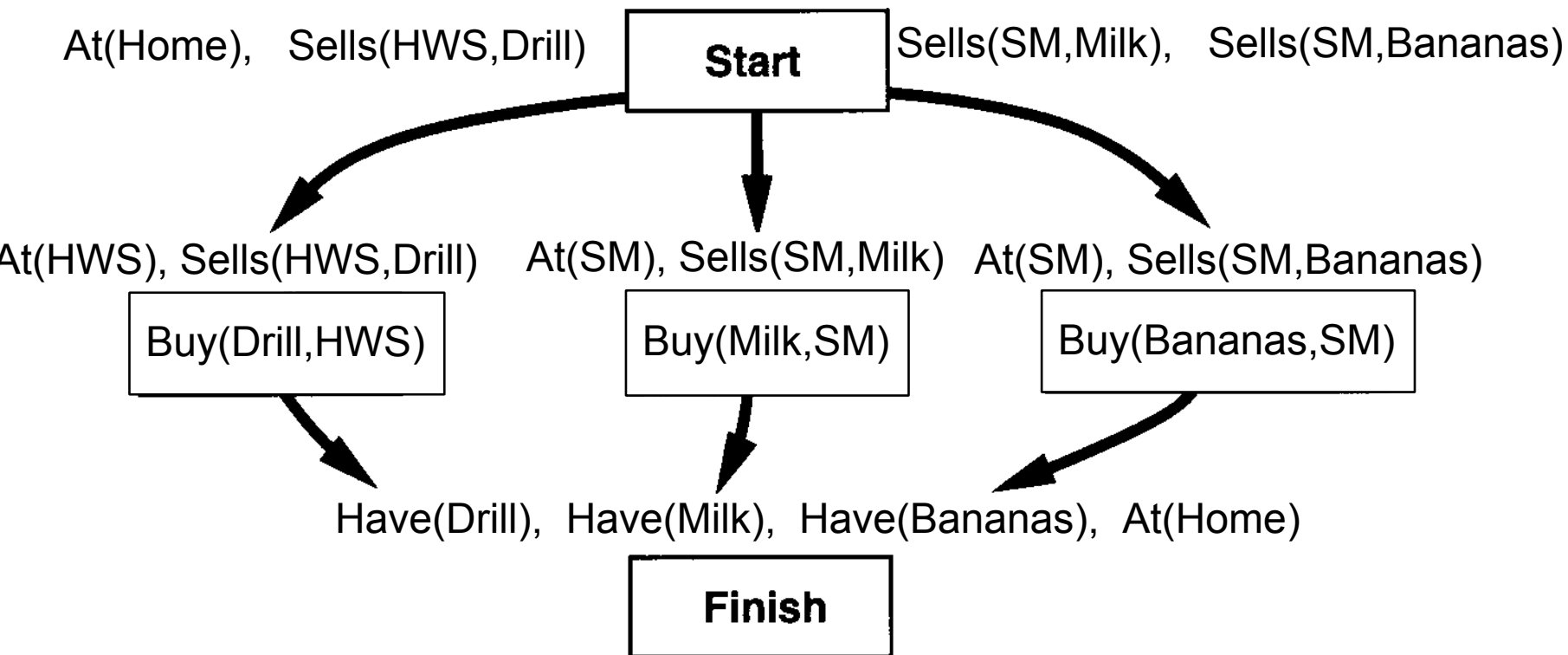
Exemplo (continuação)

- as únicas maneiras possíveis de **estabelecer** as pré-condições “Have”



Exemplo (continuação)

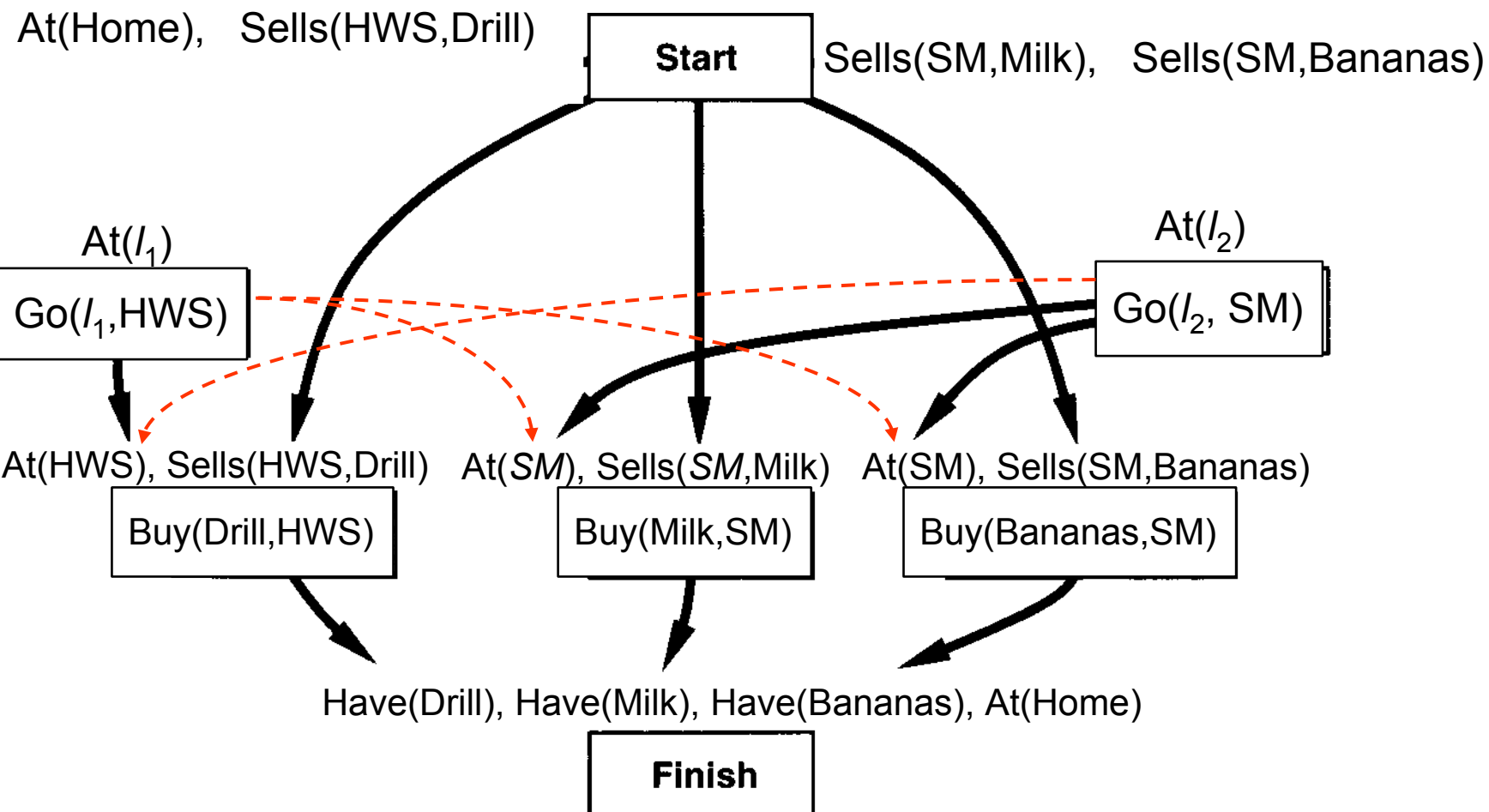
- As únicas maneiras possíveis de estabelecer pré-condições “Sells”



Exemplo (continuação)

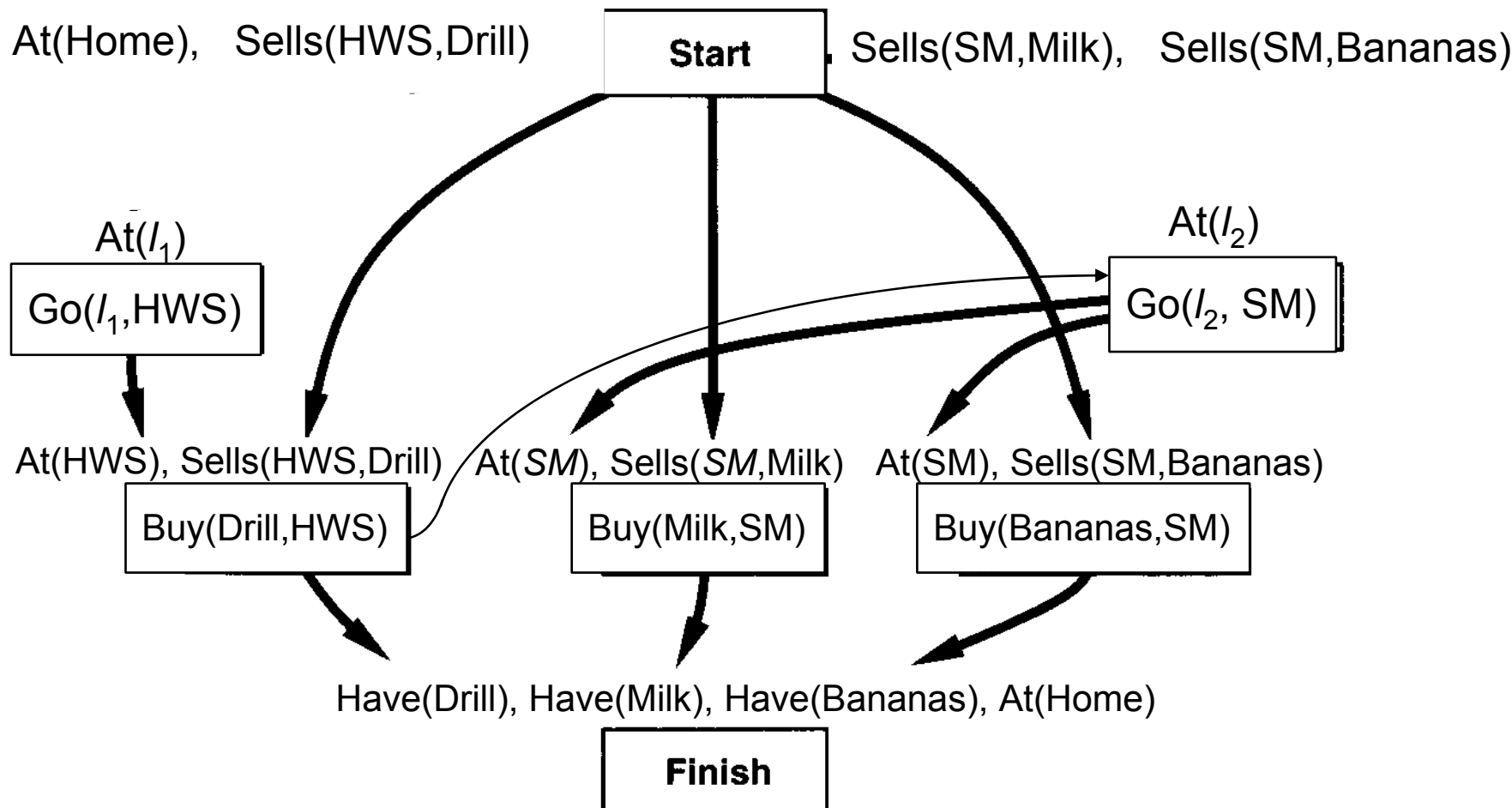
- A única maneira de estabelecer $At(HWS)$ e $At(SM)$

◆ Observe as ameaças



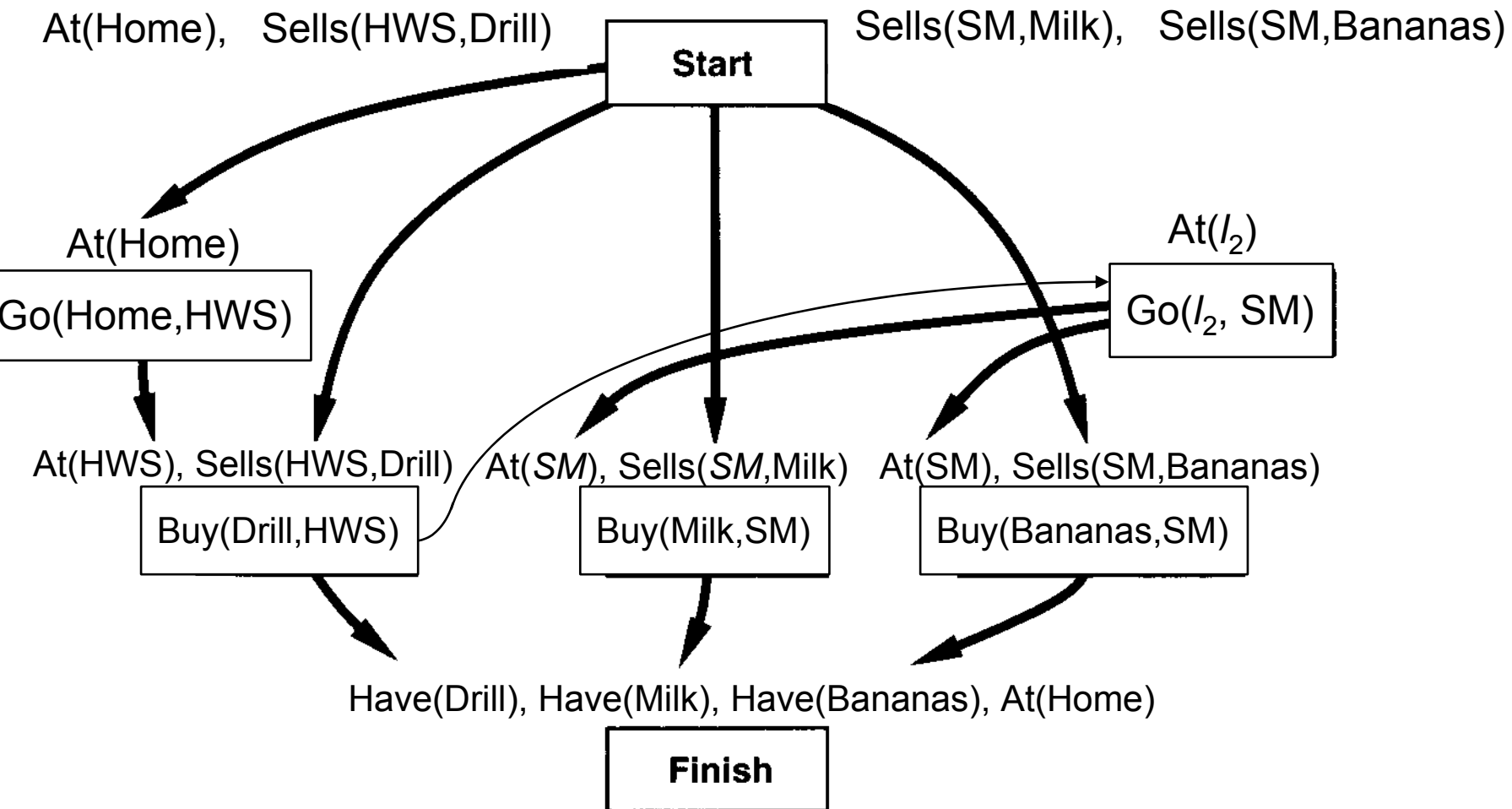
Exemplo (continuação)

- Para resolver a terceira ameaça $\langle \text{Go}(I_2, \text{SM}) \text{--} \text{AT}(\text{HWS}) \text{--} \text{Go}(I_1, \text{HWS}) \rangle$, fazer $\text{Buy}(\text{Drill})$ preceder $\text{Go}(\text{SM})$. Isso resolve as três ameaças.



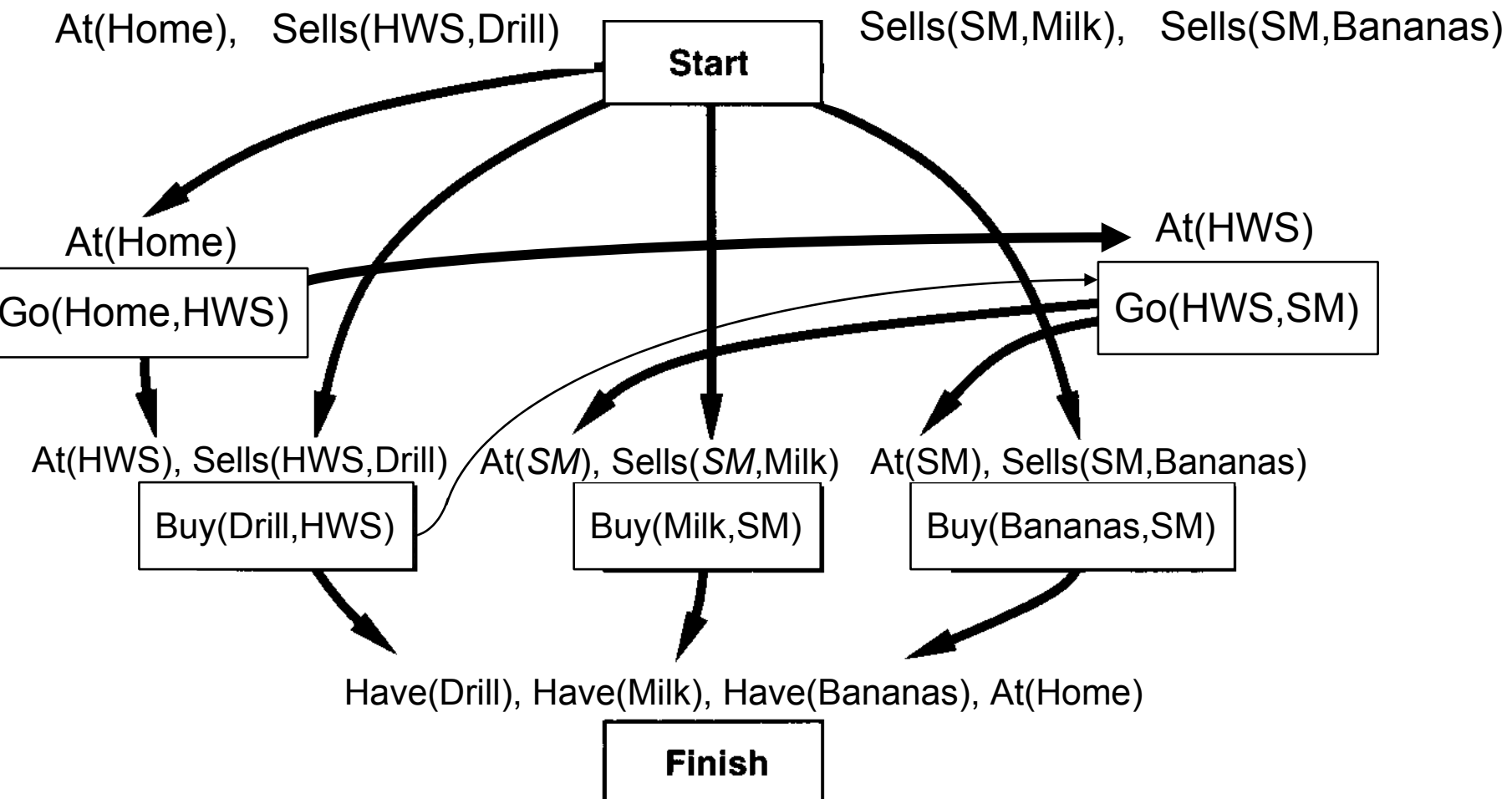
Exemplo (continuação)

- Estabelecer $At(l_1)$ com $l_1=Home$



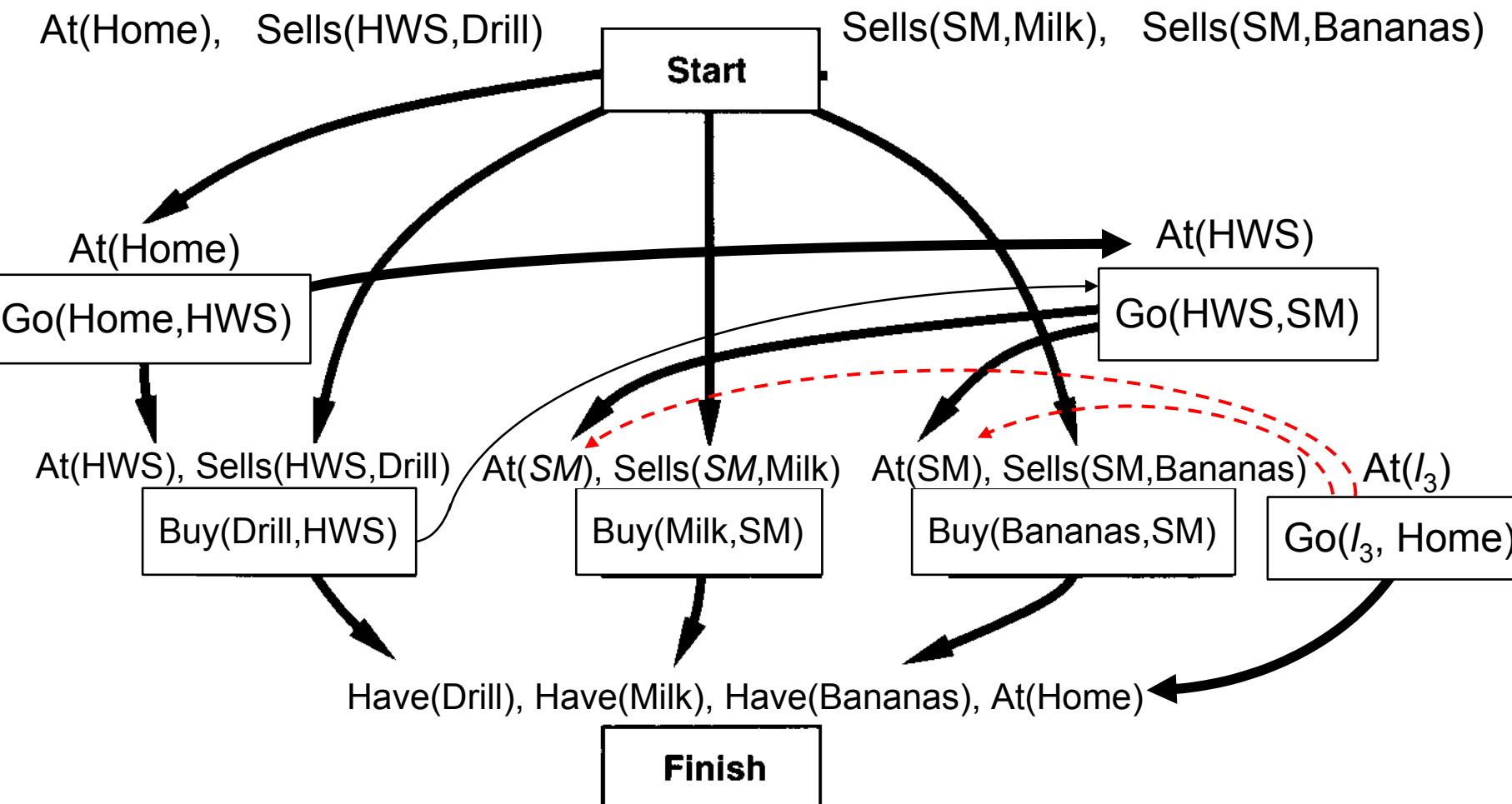
Exemplo (continuação)

- Estabelecer $At(l_2)$ com $l_2=HWS$



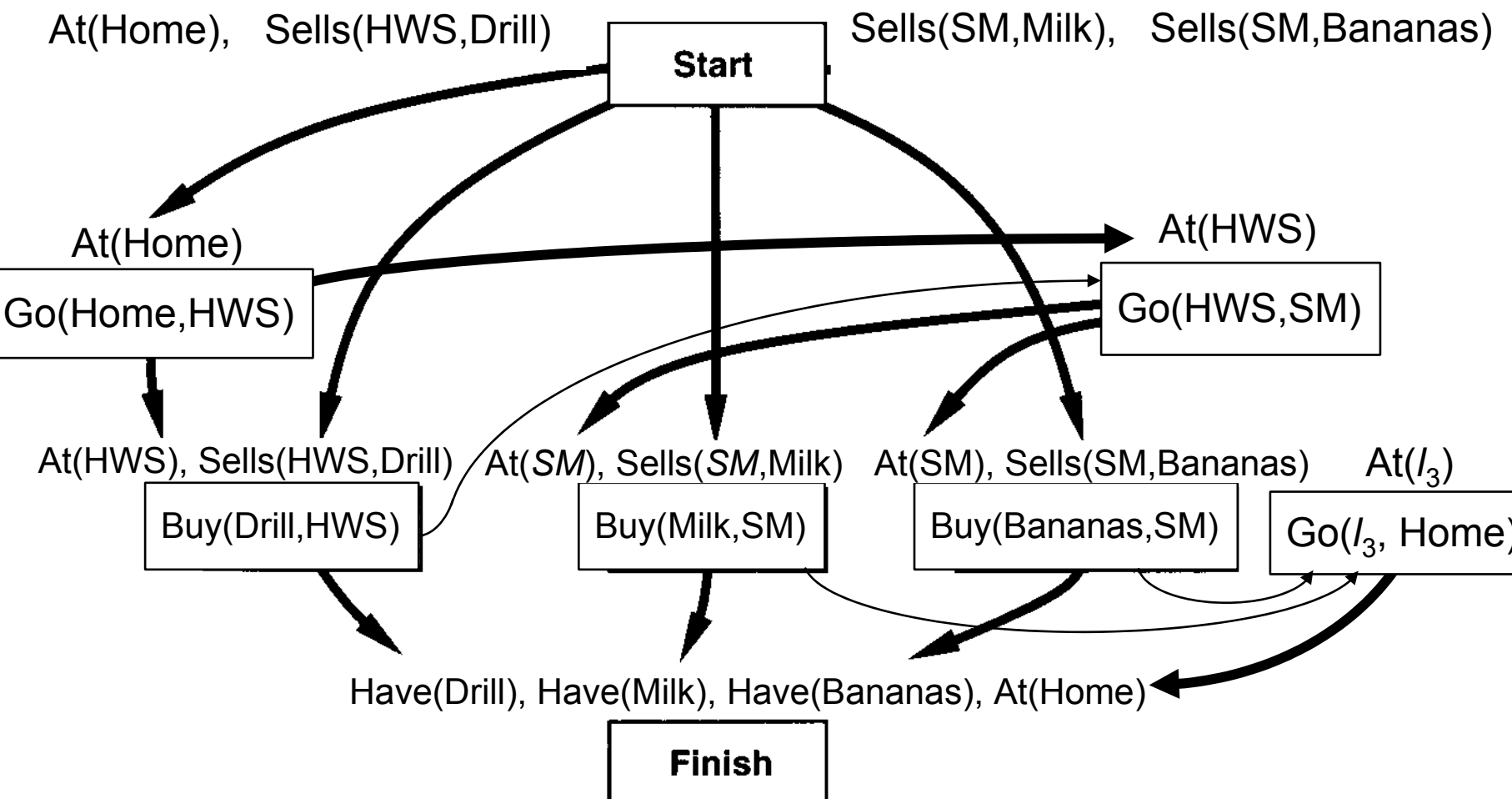
Exemplo (continuação)

- Estabelecer $At(Home)$ para Finish



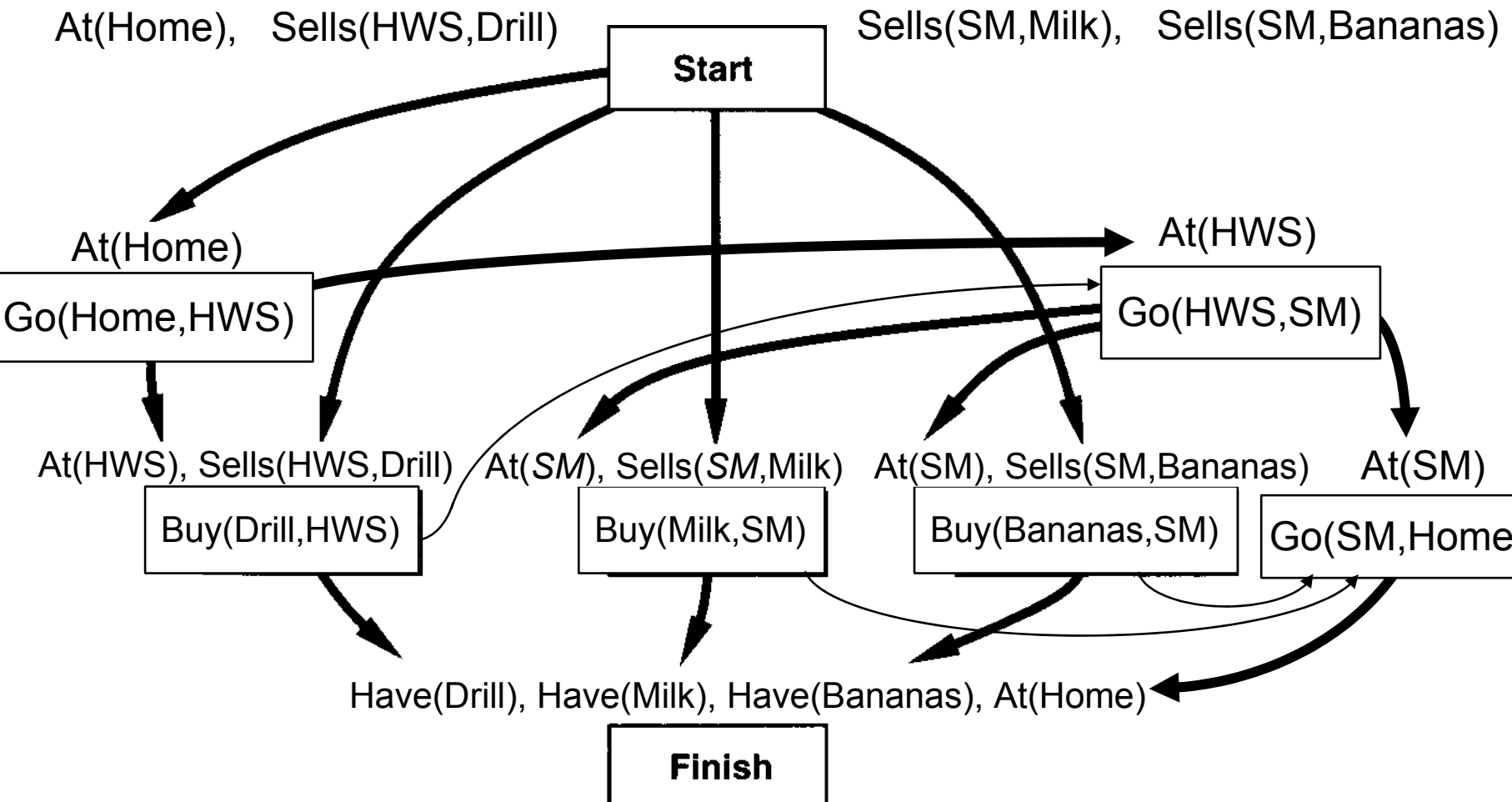
Exemplo (continuação)

- Restringir Go(Home) para remover ameaça a At(SM)



Plano Final

- Estabelecer $At(l_3)$ com $l_3=SM$



POP (extensões)

- operadores condicionais
 - ◆ os antecedentes dos efeitos condicionais são inseridos na agenda
 - ◆ ameaça de efeitos condicionais:
- Precondições disjuntivas
- Efeitos condicionais com quantificadores
- UCPOP

Mundo dos Blocos

unstack(x,y)

Precond: $\text{on}(x,y), \text{clear}(x)$

Effects: $\neg \text{on}(x,y), \text{clear}(y), \text{ontable}(x)$

stack(x,y)

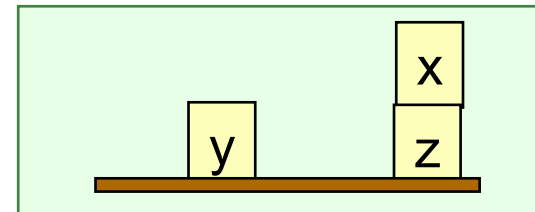
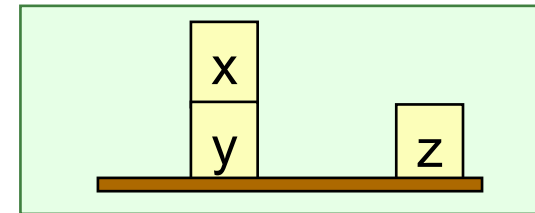
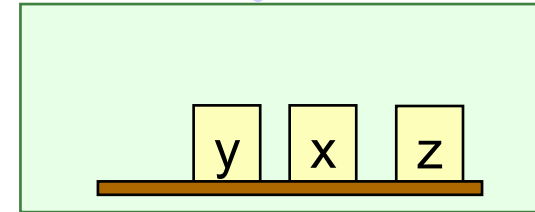
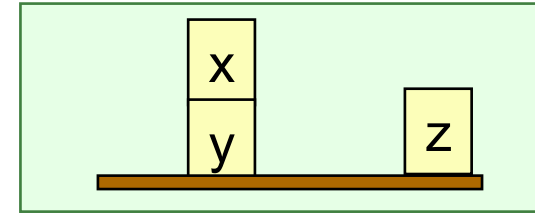
Precond: $\text{clear}(x), \text{clear}(y), \text{ontable}(x)$

Effects: $\neg \text{clear}(y), \neg \text{ontable}(x)$
 $\text{on}(x,y)$

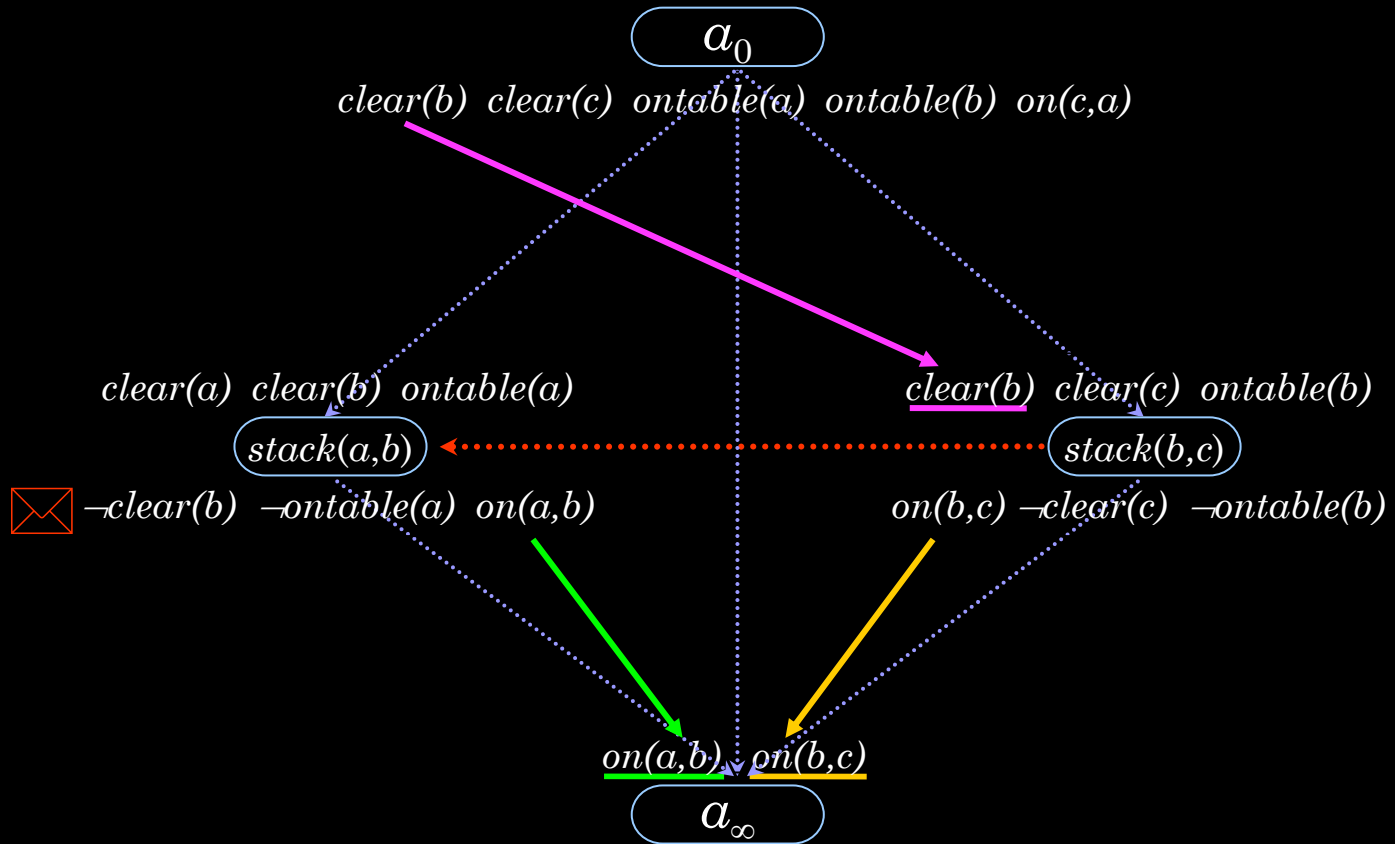
move(x,y,z)

Precond: $\text{clear}(x), \text{clear}(z), \text{on}(x,y)$

Effects: $\text{clear}(y), \text{on}(x,z), \neg \text{clear}(z)$
 $\neg \text{on}(x,y)$



Plano encontrado pelo POP



$S = \{stack(b,c), stack(a,b), a_0, a_\infty\}$

$O = \{stack(b,c) < stack(a,b), a_0 < stack(b,c) < a_\infty, a_0 < stack(a,b) < a_\infty, a_0 < a_\infty\}$

$\mathcal{L} = \{a_0 \rightarrow clear(b)@stack(b,c), stack(b,c) \rightarrow on(b,c)@a_\infty, stack(a,b) \rightarrow on(a,b)@a_\infty\}$

Exercícios

- Continuar a simulação do POP para completar o plano para o problema da Anomalia de Sussman.
- Resolver o problema da torre de Hanoi como um problema de planejamento: definições (na representação clássica ou baseada em teoria de conjuntos) e simule a execução do algoritmo POP.
- Sugestões de exercícios do livro AIMA: 11.4, 11.5, 11.6, 11.8, 11.13, 11.17