PLANNING DEDUTTIVO

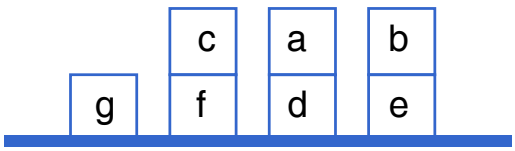
Esercizi in Prolog

PLANNING DEDUTTIVO – Esercizio 1

- Prendiamo l'esempio visto a lezione e usiamo la formulazione di Kowalski:

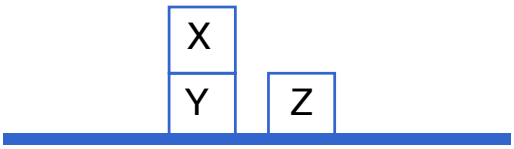
Stato iniziale

holds(on(a,d),s0).
holds(on(b,e),s0).
holds(on(c,f),s0).
holds(clear(a),s0).
holds(clear(b),s0).
holds(clear(c),s0).
holds(clear(g),s0).

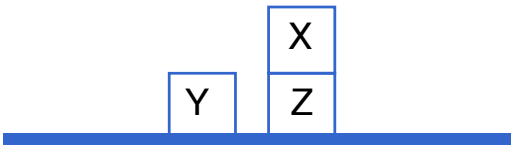


PLANNING DEDUTTIVO

Consideriamo l'unica azione move(X,Y,Z)



on(X,Y)
clear(X)
clear(Z)



clear(Y)
on(X,Z)

PLANNING DEDUTTIVO

%Effetti dell'azione move(X,Y,Z): ***(Post)***

```
holds(clear(Y),do(move(X,Y,Z),S)).
holds(on(X,Z),do(move(X,Y,Z),S)).
```

% Clausola che esprime le precondizioni dell'azione move(X,Y,Z): ***(Pre)***

```
pact(move(X,Y,Z),S):-
  holds(clear(X),S), holds(clear(Z),S),
  holds(on(X,Y),S), X\==Z.
```

PLANNING DEDUTTIVO

%Clausola per esprimere le condizioni di frame: ***(FA)***

```
holds(V,do(move(X,Y,Z),S)):-
        holds(V,S),
        V\==clear(Z),
        V\==on(X,Y).
```

%Clausola per esprimere la raggiungibilità di uno stato:

```
poss(s0).                          (Meta-assioma)
poss(do(A,S)):-
        poss(S),
        pact(A,S).
```


Disuguaglianza (SICStus Prolog)

- **T1 \== T2,** verifica se T1 e T2 non sono uguali (identici); ha successo se i due termini (non valutati) non sono identici
- In SICStus Prolog per le espressioni, l'operatore diverso è indicato come: **=\=**
- **E1 =\= E2** ha successo se le due espressioni (che vengono valutate) non hanno lo stesso valore
- Quindi
  - 2*2 \== 4 è vero
  - 2*2 =\= 4 è falso

PLANNING DEDUTTIVO

- NOTA: abbiamo una clausola che esprime condizioni di frame per ogni AZIONE

- Goal:

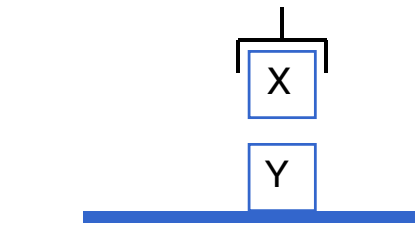
```
:- poss(S),holds(on(a,b),S),holds(on(b,g),S).
```

- Attivare il trace per monitorare la risoluzione
- Verificare la costruzione di altri piani con altre query, ad esempio quella proposta come esercizio:

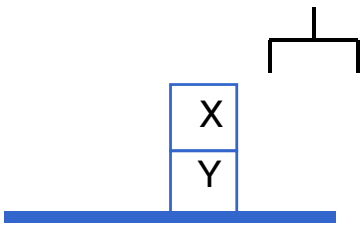
```
:- poss(S),holds(on(a,b),S),holds(on(c,a),S).
```


PLANNING DEDUTTIVO – Esercizio 2

- Usare il mondo a blocchi, ma cambiare e modellare le azioni

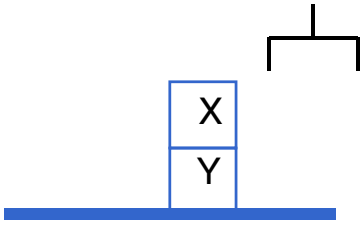


clear(Y), holding(X)

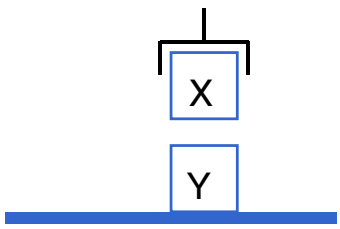


on(X,Y), handempty, clear(X)

STACK(X,Y)



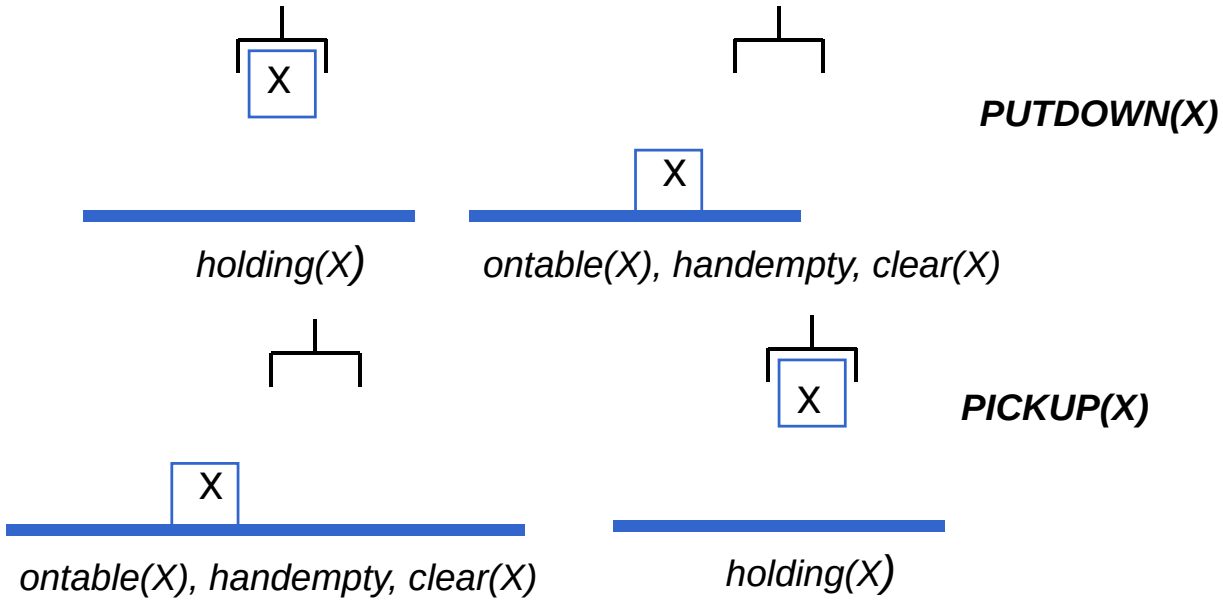
on(X,Y), handempty, clear(X)



clear(Y), holding(X)

UNSTACK(X,Y)

PLANNING DEDUTTIVO – Esercizio 2



PLANNING DEDUTTIVO – Esercizio 2

%Effetti dell'azione stack(X,Y): ***(Post)***

```
holds(clear(X),do(stack(X,Y),S)).
holds(on(X,Y),do(stack(X,Y),S)).
holds(handempty, do(stack(X,Y),S)).
```

% Clausola che esprime le precondizioni dell'azione stack(X,Y): ***(Pre)***

```
pact(stack(X,Y),S):-
   holds(clear(Y),S),
   holds(holding(X),S).
```

PLANNING DEDUTTIVO – Esercizio 2

%Clausola per esprimere le condizioni di frame: *(FA)*

```
holds(V,do(stack(X,Y),S)):-
        holds(V,S),
        V\==clear(Y),
        V\==holding(X).
```

%Clausola per esprimere la raggiungibilità di uno stato:

```
poss(s0).                          (Meta-assioma)
poss(do(A,S)):-
        poss(S),
        pact(A,S).
```


PLANNING DEDUTTIVO – Esercizio 2

- Stesso stato iniziale di prima
- Goal:

```
:- poss(S),holds(on(a,b),S),holds(on(b,g),S).
```

- Attivare il trace per monitorare la risoluzione
- Verificare la costruzione di altri piani con altre query, ad esempio quella proposta come esercizio:

```
:- poss(S),holds(on(a,b),S),holds(on(c,a),S).
```

PLANNING DEDUTTIVO – Esercizio 3

Si modellino ora le seguenti azioni

Caricamento di un oggetto

```
load(Oggetto,Carrello,Location)
PREC:  at(Oggetto,Location), at(Carrello,Location)
ADD LIST: in(Oggetto,Carrello)
DELETE LIST: at(Oggetto,Location)
```

Trasporto

```
drive(Carrello,Location1,Location2)
PREC:at(Carrello,Location1), connected(Location1,Location2)
ADD LIST: at(Carrello,Location2)
DELETE LIST: at(Carrello,Location1)
```

Scaricamento di un oggetto

```
unload(Oggetto,Carrello,Location)
PREC:at(Carrello,Location), in(Oggetto,Carrello)
ADD LIST: at(Oggetto,Location)
DELETE LIST: in(Oggetto,Carrello)
```


PLANNING DEDUTTIVO – Esercizio 3

Con il seguente stato iniziale e goal:

Stato iniziale:

```
in(carico1,carrello1), at(carrello1,milano)
connected(milano,bologna), connected(bologna,roma)
```

Stato goal: **`at(carico1,roma)`**

PLANNING DEDUTTIVO – Esercizio 3

Stato iniziale:
in(carico1,carrello1), at(carrello1,milano)
connected(milano,bologna), connected(bologna,roma)

```
holds(in(carico1,carrello1),s0).
holds(at(carrello1,milano),s0).
holds(connected(milano,bologna),s0).
holds(connected(bologna,roma),s0).
```

Stato goal: **at(carico1,roma)**

```
:-poss(S),holds(at(carico1,roma),S).
```


Esercizio 3 – load(O,C,L)

```
load(Oggetto,Carrello,Location)
PREC:  at(Oggetto,Location), at(Carrello,Location)
ADD LIST: in(Oggetto,Carrello)
DELETE LIST: at(Oggetto,Location)
```

%Effetti dell'azione load(O,C,L): ***(Post)***

```
holds(in(O,C),do(load(O,C,L),S)).
```

% Clausola che esprime le precondizioni dell'azione load(O,C,L): ***(Pre)***

```
pact(load(O,C,L),S):-
        holds(at(O,L),S),
        holds(at(C,L),S).
```

%Clausola per esprimere le condizioni di frame: ***(FA)***

```
holds(V,do(load(O,C,L),S)):-
     holds(V,S), V\==at(O,L).
```