

## Handlungsplanung

M. Helmert  
G. Röger, P. Eyerich  
Wintersemester 2008/2009

Universität Freiburg  
Institut für Informatik

## Übungsblatt 6

Abgabe: 2. Dezember 2008

### Aufgabe 6.1 (Positive Normalform, 1+2+2 Punkte)

Sei  $\Pi = \langle A, I, O, G \rangle$  eine Planungsaufgabe, bei der bereits alle Effekte in Normalform (NF) und alle Bedingungen in Negationsnormalform (NNF) sind. Dann ist die Transformation  $f(\Pi) = \langle f(A), f(I), f(O), f(G) \rangle$  von  $\Pi$  in positive Normalform wie folgt definiert:

- Für Formeln in NNF:  $f(\perp) = \perp$ ,  $f(\top) = \top$ ,  $f(a) = a$ ,  $f(\neg a) = \hat{a}$ ,  
 $f(\phi \wedge \psi) = f(\phi) \wedge f(\psi)$ ,  $f(\phi \vee \psi) = f(\phi) \vee f(\psi)$
- Für Effekte in NF mit Bed. in NNF:  $f(a) = a \wedge \neg \hat{a}$ ,  $f(\neg a) = \neg a \wedge \hat{a}$ ,  
 $f(\bigwedge_{i=1}^n e_i) = \bigwedge_{i=1}^n f(e_i)$ ,  $f(c \triangleright e) = nf(f(c) \triangleright f(e))$
- $f(A) = A \cup \{\hat{a} \mid a \in A\}$  mit neuen Variablen  $\hat{a} \notin A$ .
- Für alle  $a \in A$ :  $f(s)(a) = s(a)$ ,  $f(s)(\hat{a}) = 1 - s(a)$
- $f(O) = \{f(o) \mid o \in O\}$  mit  $f(\langle c, e \rangle) = \langle f(c), f(e) \rangle$  für alle  $o = \langle c, e \rangle \in O$ .

Sei  $s : A \rightarrow \{0, 1\}$ ,  $o \in O$  und  $c$  eine Formel in NNF über  $A$ . Ist  $o = \langle c, e \rangle$  in  $s$  anwendbar, so ist  $on(app_o(s)) = (on(s) \cup [e]_s^+) \setminus [e]_s^-$ , wobei  $[e]_s^+$  und  $[e]_s^-$  die Mengen von Variablen sind, die von  $o$  in  $s$  wahr bzw. falsch gemacht werden. Zeigen Sie:

- Es gilt  $s \models c$  gdw.  $f(s) \models f(c)$ .
- Es ist  $o$  in  $s$  anwendbar gdw.  $f(o)$  in  $f(s)$  anwendbar ist.
- Wenn  $o$  in  $s$  anwendbar ist, so ist  $f(app_o(s)) = app_{f(o)}(f(s))$ .

### Aufgabe 6.2 ( $h_{\max}$ , 1+1+1+1+1 Punkte)

Beweisen Sie die folgenden Eigenschaften der Heuristik  $h_{\max}$ :

- $h_{\max}$  ist *sicher*.
- $h_{\max}$  ist *zielerkennend*.
- $h_{\max}$  ist *zulässig*.
- $h_{\max}$  ist *konsistent*.
- $h_{\max}$  ist auf relaxierten Planungsgraphen beliebig ungenau, das heißt, für alle  $c \in \mathbb{R}^+$  existiert eine relaxierte Planungsaufgabe  $\Pi = \langle A, I, O^+, G \rangle$ , so dass gilt  $c \cdot h_{\max}(I) \leq h^*(I)$ .

Die Übungsblätter dürfen in Gruppen von zwei Studenten bearbeitet werden. Bitte schreiben Sie beide Namen auf Ihre Lösung.