

Planejamento em Inteligência Artificial

Capítulo 1 Introdução

planning is the reasoning side of acting

Leliane Nunes de Barros

MAC 5788 - IME/USP
segundo semestre de 2005

Livro

- M. Ghallab, D. Nau, and P. Traverso
Automated Planning: Theory and Practice
Morgan Kaufmann Publishers
May 2004
ISBN 1-55860-856-7
- Web site: <http://www.laas.fr/planning>

Pré-requisitos

- Complexidade de algoritmos
 - ◆ Pior caso, melhor caso, caso médio
 - ◆ Algoritmos não-determinísticos
 - ◆ P, NP, NP-completo, NP-hard
- Algoritmos de busca
 - ◆ *Depth-first, breadth-first, best-first search*
 - ◆ A*, heurísticas admissíveis Versus não-admissíveis
- Lógica
 - ◆ Lógica Proposicional
 - ◆ Lógica de Primeira Ordem (predicados e quantificadores)
 - ◆ Cláusulas de Horn e Provador de Teoremas

Plano (www.dictionary.reference.com)

1. Um esquema, programa ou método contruído de antemão para realizar um objetivo (meta): *plano de ataque*.
2. Uma proposta ou um projeto (completo) tentativa de um curso de ações: *qual é o seu plano para essa noite?*
3. Uma disposição sistemática de elementos ou partes importantes; uma configuração ou esqueleto (*outline*): *plano de instalação; plano de uma estória*.
4. Um desenho ou diagrama feito em escala para mostrar a estrutura ou disposição de alguma coisa.
5. Em um desenho em perspectiva, um dos planos imaginários perpendiculares à linha de visão (cortes ou projeções) entre o observador e o objeto que está sendo observado.
6. Um programa ou política estipulando um serviço ou benefício: *plano de pensão; plano de saúde* ou *plano de governo*.

Sinônimos: design, projeto, esquema, estratégia

Plano (www.dictionary.reference.com)

1. Um esquema, programa ou método contruído de antemão para realizar um objetivo (meta): *plano de ataque*.
2. Uma proposta ou um projeto (completo) tentativa de um curso de ações: *qual é o seu plano para essa noite?*
3. Uma disposição sistemática de elementos ou partes importantes; uma configuração ou esqueleto (*outline*): *plano de instalação; plano de uma estória*.
4. Um desenho ou diagrama feito em escala para mostrar a estrutura ou disposição de alguma coisa.
5. Em um desenho em perspectiva, um dos planos imaginários perpendiculares à linha de visão (cortes ou projeções) entre o observador e o objeto que está sendo observado.
6. Um programa ou política estipulando um serviço ou benefício: *plano de pensão; plano de saúde* ou *plano de governo*.

Sinônimos: design, projeto, esquema, estratégia

Planos e Planejamento

- **Plano:**

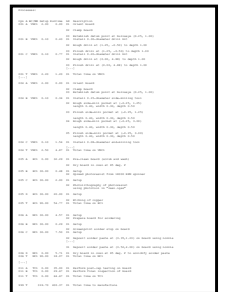
- ◆ *Uma coleção de ações para desempenhar alguma tarefa ou atingir algum objetivo.*
- ◆ *[uma representação] de comportamento futuro ... normalmente um conjunto de ações, com restrições temporais e outros tipos de restrições, para execução de outro agente ou agentes - Austin Tate [MIT Encyclopedia of the Cognitive Sciences, 1999]*

- **Planejamento**

- ◆ *Planejamento é o processo de escolha e organização de ações através da antecipação (previsão) de seus efeitos. Esse processo de raciocínio tem o objetivo de satisfazer (através da execução de ações), algumas metas previamente estabelecidas.*
- ◆ *Planejamento automático é a sub-área da IA que estuda esse processo de raciocínio, usando o computador. Aplicação: sistemas que exigem comportamento autônomo e deliberativo.*

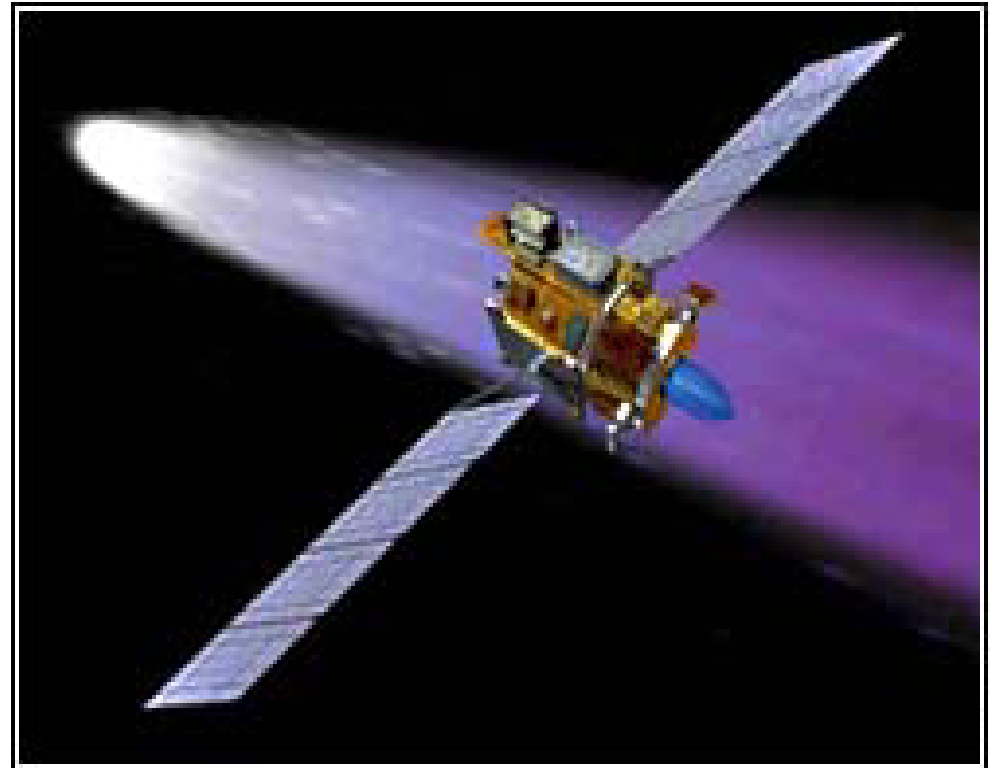
Planejamento

- Existem vários programas para ajudar planejadores
 - ◆ Gerenciamento de Projeto, armazenamento/recuperação de planos, geração automática de escalonamento
- Geração automática de planos é muito difícil!
 - ◆ Existem muitos protótipos de pesquisa, poucos sistemas práticos (usados em aplicações reais)
 - ◆ Início da área de pesquisa: ~1970
 - ◆ Pesquisa começa a dar retorno (~1995):
 - » Exemplos de sucesso em problemas práticos difíceis



NASA Unmanned Spacecraft

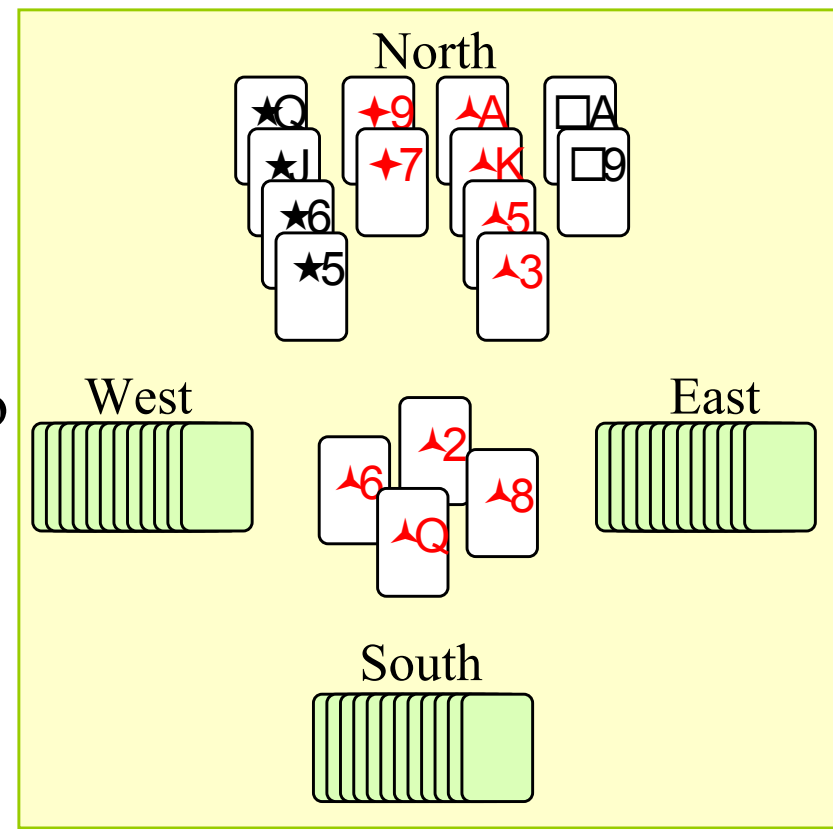
- *Remote Agent eXperiment (RAX)*
 - ◆ Software autônomo de planejamento/controlado de IA
 - ◆ Usado na espaçonave DS1 em Maio de 1998
 - ◆ A espaçonave foi controlada por vários minutos pelo RAX
- Veículo de exploração (*rover*) em Marte
 - ◆ Guiado por um software autônomo de planejamento/controlado de Inteligência Artificial



(NASA)

Outros Exemplos

- *Computer bridge: Bridge Baron*
 - ◆ Usou Planejamento em IA para ganhar o campeonato mundial de 1997 de bridge
 - ◆ Software comercial: vendeu milhares de cópias
- Planejamento de processo de manufatura
 - ◆ É usado para planejar operações de estamparia (*bending*) na indústria automotiva



Formas conhecidas de Planejamento

Planejamento de caminho e movimentação:

- ◆ definição de uma tarefa geométrica de uma posição inicial à uma posição meta + o controle de um sistema móvel (robôs móveis, veículos, braços mecânicos, agente virtual). Deve levar em conta o modelo do ambiente bem como a dinâmica e cinemática do sistema móvel

Planejamento de percepção:

- ◆ geração de planos de ações envolvendo ações de sensoriamento, por exemplo, na modelagem ou identificação de um ambiente, um objeto e na localização de um sistema móvel. Essa forma de planejamento tenta responder:
 - » Que informação é necessária? Quando ela é necessária? Qual é o sensor mais adequado para uma dada tarefa? Como usar a informação?

Planejamento para recuperação de informação:

- ◆ o ambiente é um Banco de Dados ou a WWW

Planejamento de navegação:

- ◆ combinação de planejamento de movimentação com percepção (movimentação evitando obstáculos, seguir um caminho até encontrar um marcação)

Planejamento de manipulação:

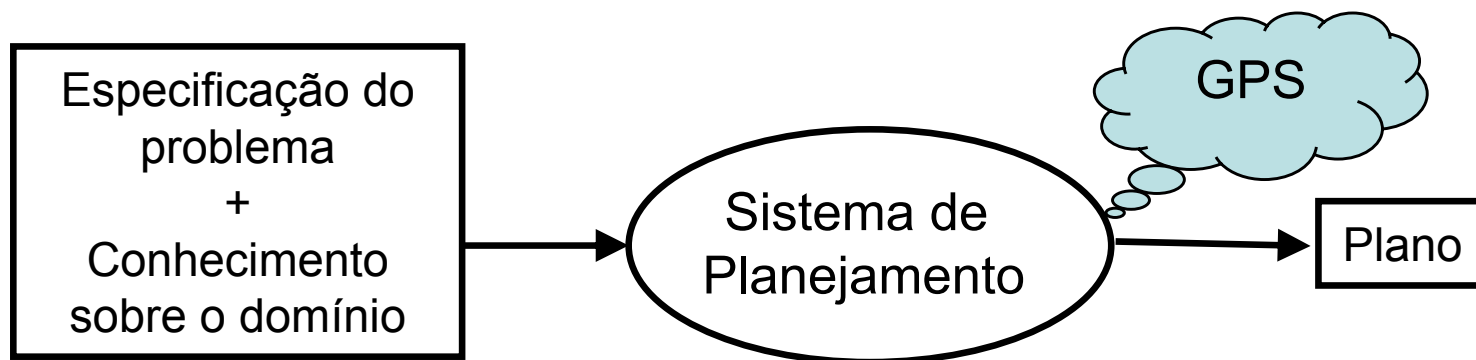
- ◆ problemas de manipulação de objetos para construção e montagem.

Planejamento de comunicação:

- ◆ Construção de diálogos em problemas de cooperação entre vários agentes, humanos ou artificiais. Ex: planejamento instrucional em Sistemas Tutores Inteligentes.

Soluções

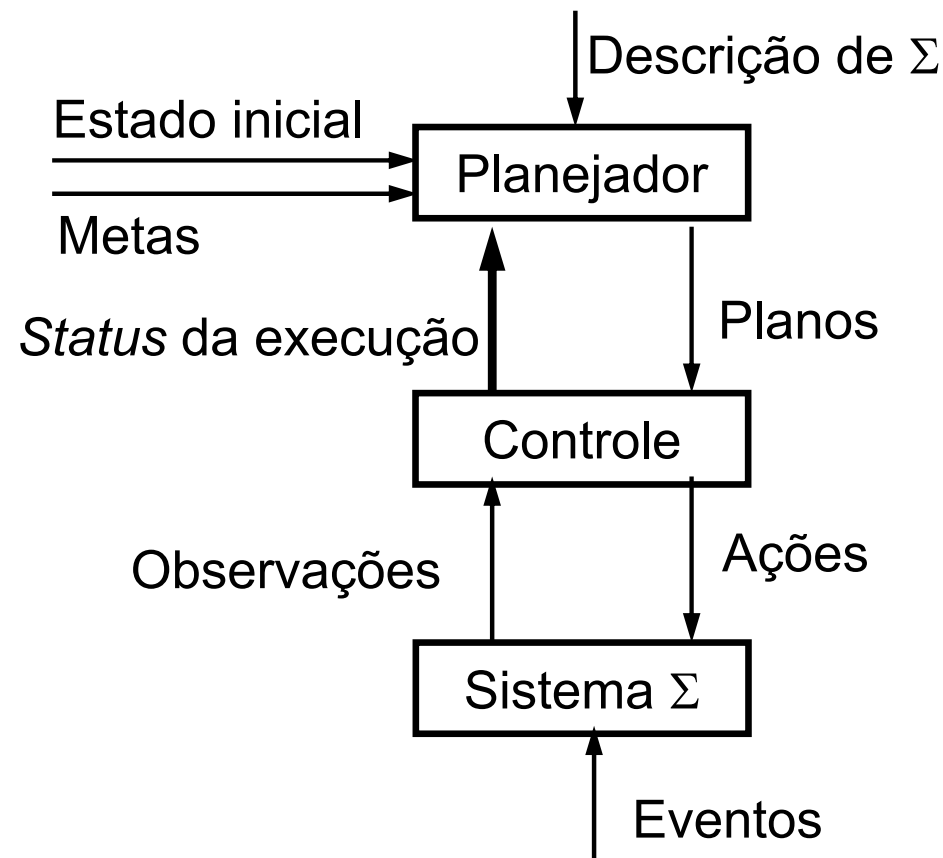
- Uso de modelos específicos e técnicas adequadas:
 - ◆ Geometria, cinemática e dinâmica. Programação matemática e técnicas de otimização.
- Limitações das abordagens dependentes do domínio:
 - ◆ Não são tratados aspectos comuns a todas essas formas de planejamento. Estudos sobre esses aspectos ajudam a melhorar estratégias dependentes de domínio
 - ◆ Custo maior para tratar cada de problema de planejamento como um novo problema ao invés de adaptar um ferramentas de propósito geral
 - ◆ Para a construção de agentes autônomos e inteligentes, as abordagens específicas não têm apresentado o sucesso desejado.



Tópicos da aula

- Modelo conceitual
- Suposições restritivas
- Planejamento classico
- Relaxando suposições
- Example: Robôs de cais de porto (carga e descarga de navios)

Modelo Conceitual



- **Ingredientes:**

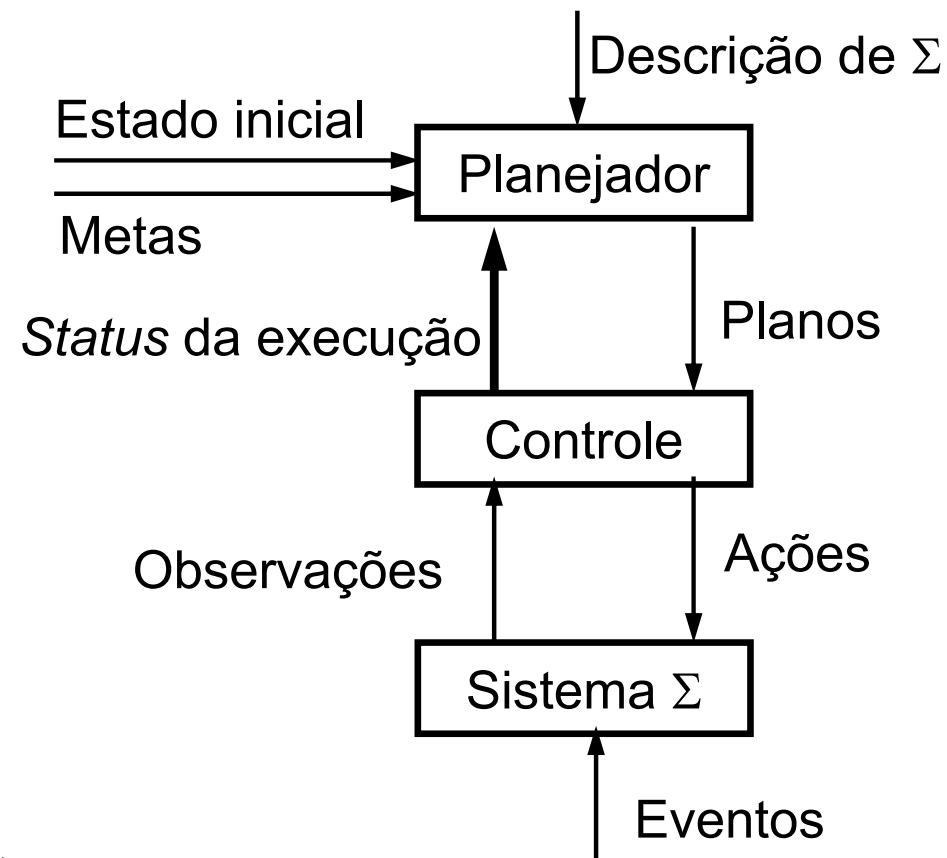
- ◆ Modelo do ambiente: *estados possíveis*
- ◆ Modelo de como o ambiente pode mudar: *efeitos de ações*
- ◆ Especificação de *condições iniciais* e *metas*
- ◆ *Planos de ações* que são gerados pelo planejador
- ◆ Um modelo de execução de um plano no ambiente
- ◆ Um modelo de observação do ambiente

Modelo Conceitual

- Sistema de transição de estado

$$\Sigma = (S, A, E, \gamma)$$

- ◆ $S = \{s_1, s_2, \dots\} = \{\text{estados}\}$
- ◆ $A = \{a_1, a_2, \dots\} = \{\text{ações}\}$ (controláveis)
- ◆ $E = \{e_1, e_2, \dots\} = \{\text{eventos exógenos}\}$ (não controláveis)
- ◆ Função de transição de estado
 $\gamma: S \times (A \cup E) \rightarrow 2^S$



Modelo Conceitual

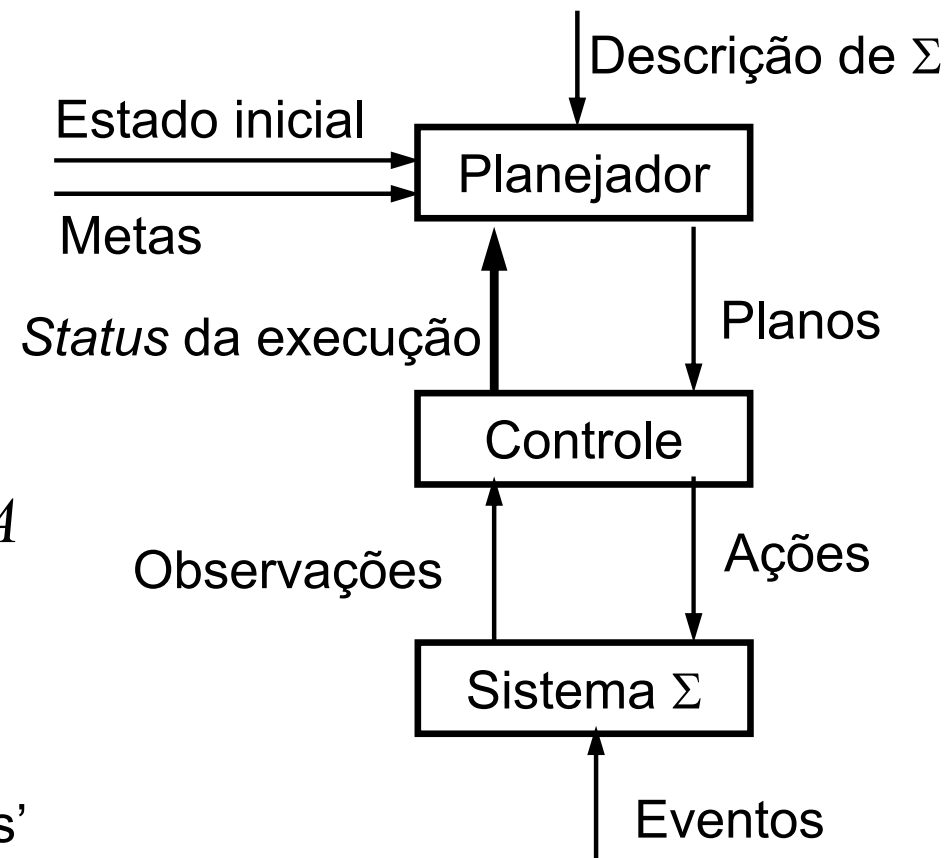
- Um sistema do tipo estado-transição pode ser representado por um grafo dirigido cujos nós são estados em S . Se $s' \in \gamma(s, u)$, onde u é o par (a, e) ; $a \in A$ e $e \in E$, então o grafo contém um arco (chamado de transição de estado) de s a s' , rotulado com u :



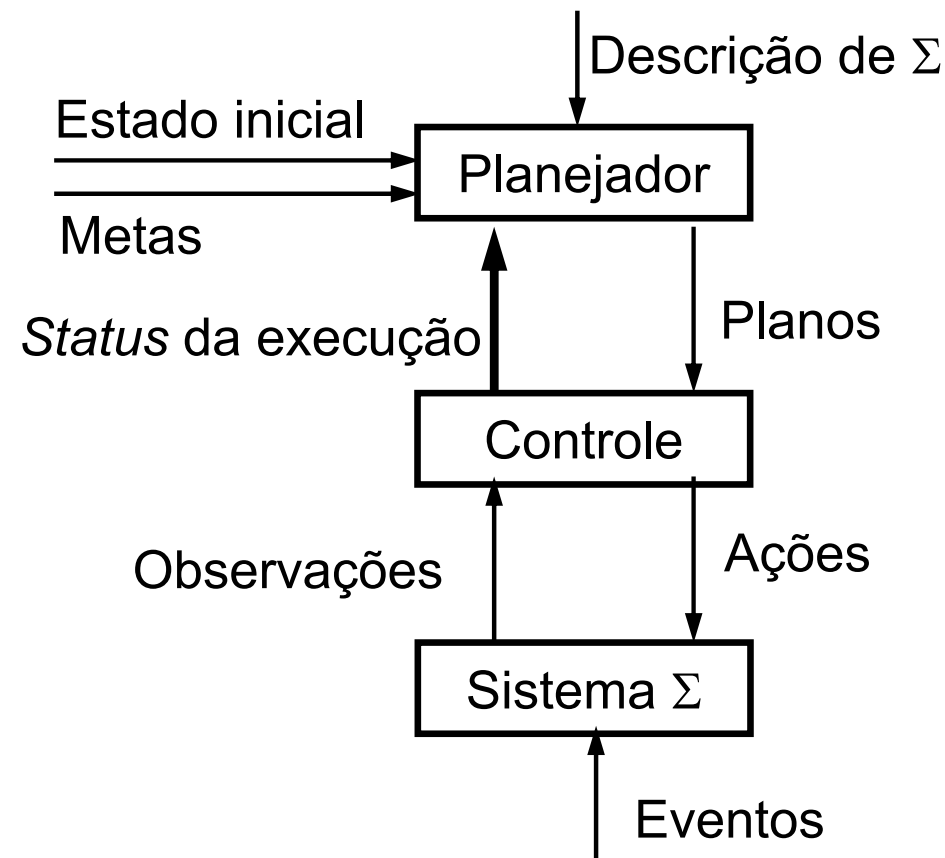
- Se a é uma ação aplicável de no estado a , aplicá-la em s leva um outro estado $\gamma(s, a)$. O sistema evolui através dos eventos e ações.

ϵ é um evento neutro $\Rightarrow \gamma(s, a, \epsilon) = \gamma(s, a)$

no-op é uma ação neutra $\Rightarrow \gamma(s, no-op, e) = \gamma(s, e)$



Modelo Conceitual

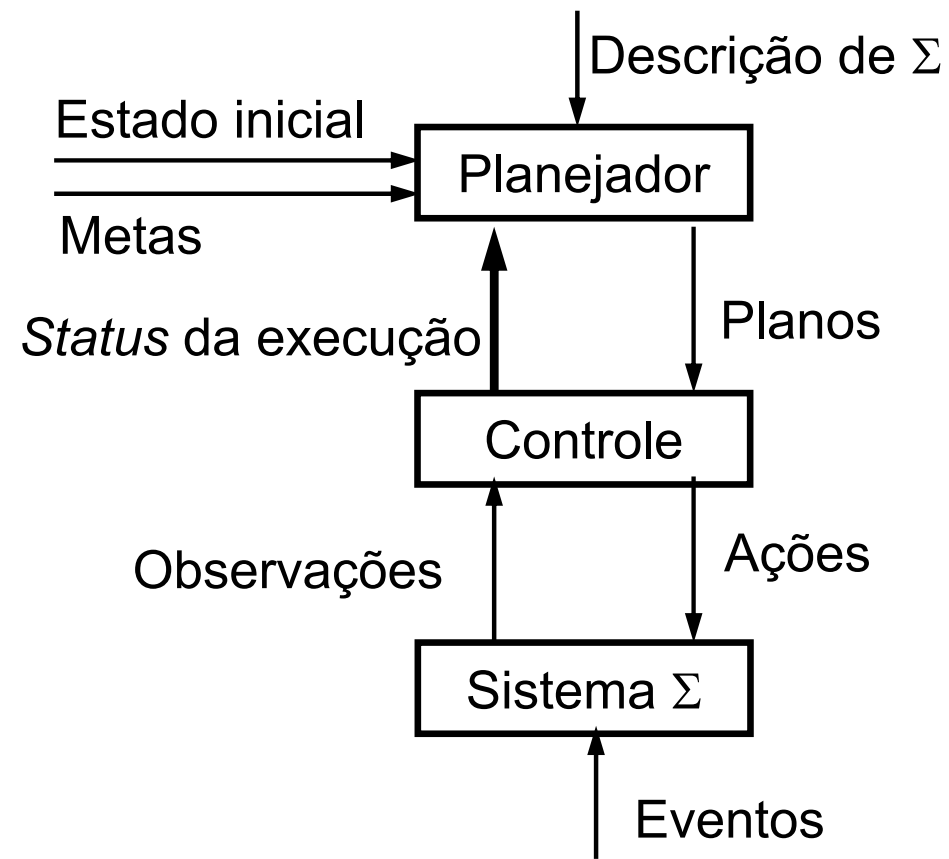


- Função de observação $h: S \rightarrow O$
 - ◆ produz observação o sobre o estado atual s
- Controle: dada a observação o em O , produz ação a em A
- Planejador:
 - ◆ entrada: descrição de Σ , estado inicial s_0 em S , alguma meta
 - ◆ saída: produz um plano para guiar o controle

Modelo Conceitual

Metas possíveis:

- ◆ **Um conjunto de estados meta S_g**
Encontre uma seqüência de transição de estados terminando em um estado meta
- ◆ **Alguma condição sobre o conjunto de estados percorridos pelo sistema**
Atinja S_g e permaneça nele
- ◆ **Função utilidade relacionada aos estados**
Otimize alguma função utilidade
- ◆ **Tarefas para executar, especificadas recursivamente como conjuntos de sub-tarefas e ações**



Esse modelo funciona?

- Suposição: o sistema de controle é robusto
- Um modelo mais realista: intercala planejamento com execução de ações, com a adição de um sistema de supervisão/revisão de planos (replanejamento).

Modelo Conceitual: Exemplo dos Robôs de Porto

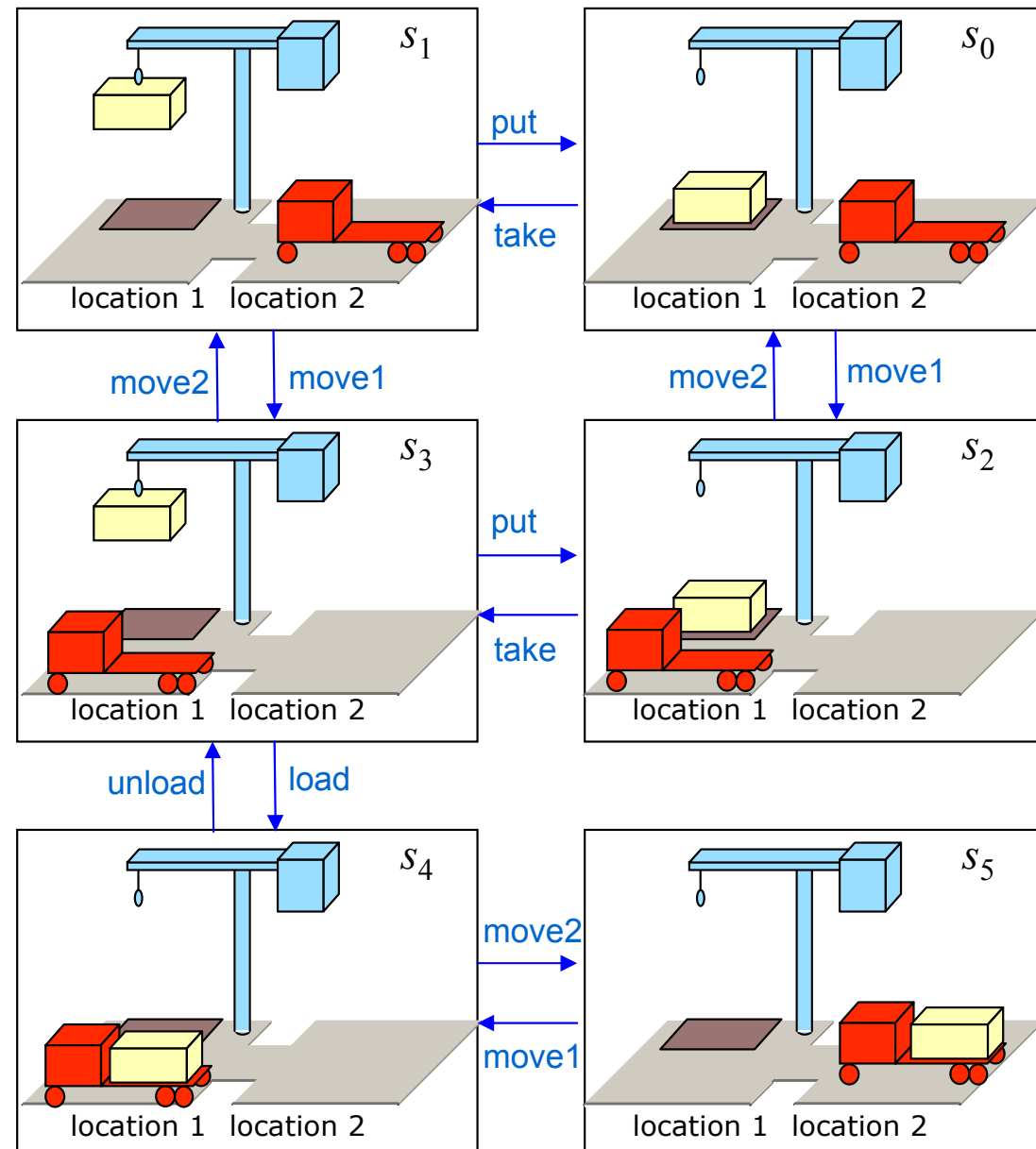
- Sistema de transição de estado $\Sigma = (S, A, E, \gamma)$

- ◆ $S = \{s_0, \dots, s_5\}$
- ◆ $A = \{\text{move1}, \text{move2}, \text{put}, \text{take}, \text{load}, \text{unload}\}$
- ◆ $E = \{\}$
- ◆ γ : como listrado na figura

- $h(s) = s$ para todo s

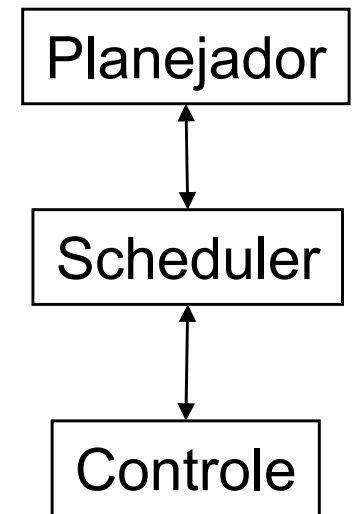
- Entrada do planejador:

- ◆ sistema Σ
- ◆ Estado inicial s_0
- ◆ Estado meta s_5



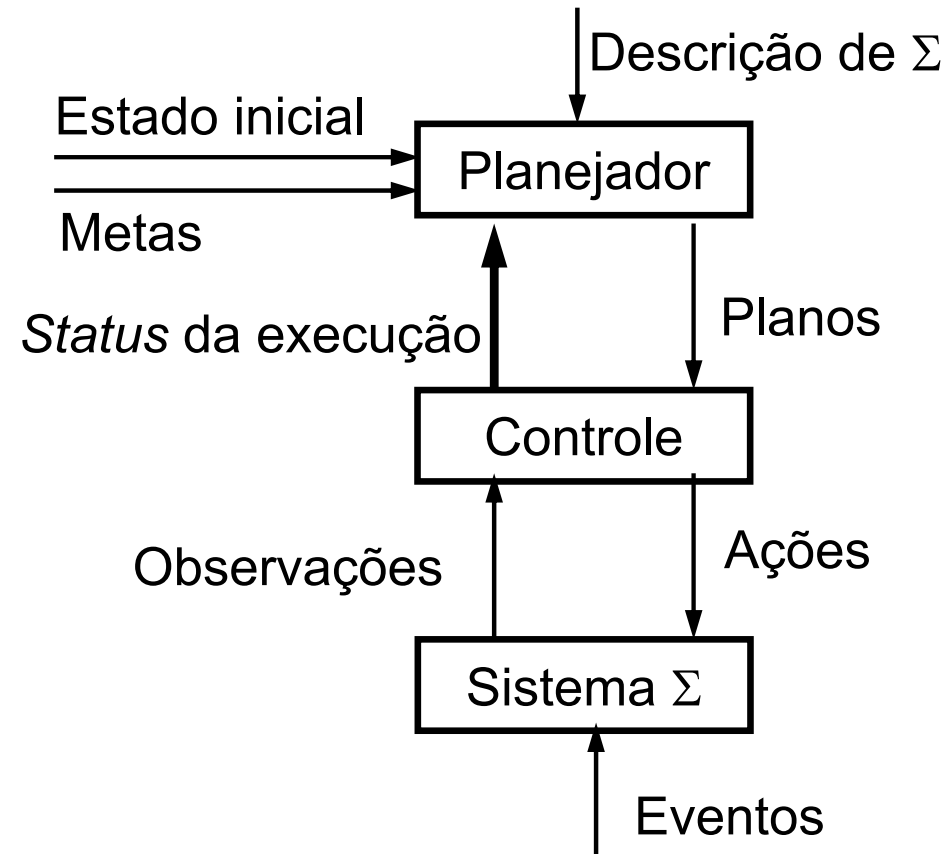
Planejamento Versus Escalonamento (*Scheduling*)

- Escalonamento
 - ◆ Decide **como** executar um conjunto dado de ações usando um número limitado de recursos em um intervalo de tempo limitado
 - ◆ É tipicamente NP-completo
- Planejamento
 - ◆ Decide **quais** ações usar para atingir um conjunto de metas
 - ◆ Pode ser muito pior que NP-completo
 - » Na maioria dos casos, é não-decidível
 - » Muitas pesquisas assumem conjuntos de restrições para garantir a decidibilidade
 - » Vamos ver algumas dessas restrições = == =====>



Suposições restritivas

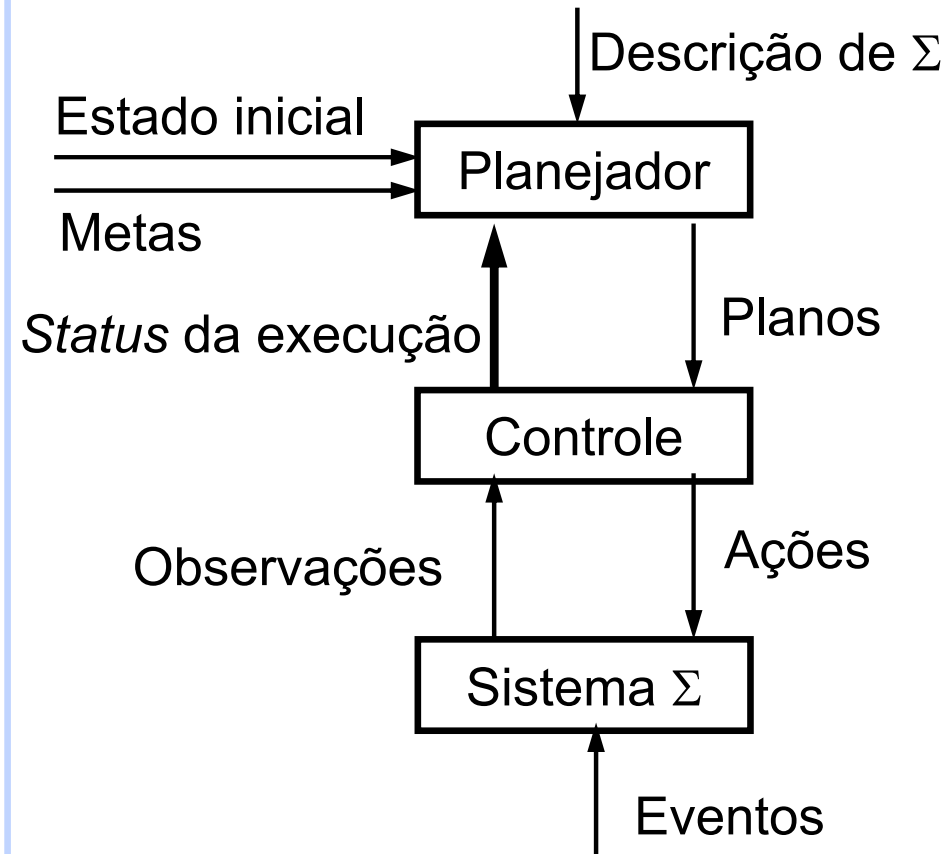
- **A0 (Σ finito):**
 - ◆ O espaço de estados S é finito
 - ◆ $S = \{s_0, s_1, s_2, \dots, s_k\}$ para algum k
- **A1 (Σ totalmente observável):**
 - ◆ A função de observação $h: S \rightarrow O$ é a função identidade
 - ◆ i.e., o controle sempre sabe em que estado ele está.



$$\Sigma = (S, A, E, \gamma)$$
$$S = \{\text{estados}\}$$
$$A = \{\text{ações}\}$$
$$E = \{\text{eventos}\}$$
$$\gamma: S \times (A \cup E) \rightarrow 2^S$$

Suposições restritivas

- **A2 (Σ determinístico):**
 - ◆ Para todo u em $A \cup E$, $|\gamma(s, u)| = 1$
 - ◆ Cada ação ou evento tem apenas um saída possível
- **A3 (Σ estástico):**
 - ◆ E é vazio: nenhuma mudança ocorre exceto aquelas efetuadas pelo controle
- **A4 (satisfação de metas = *attainment goals*):**
 - ◆ Um estado meta s_g ou um conjunto de estados meta S_g



$$\Sigma = (S, A, E, \gamma)$$

$$S = \{\text{estados}\}$$

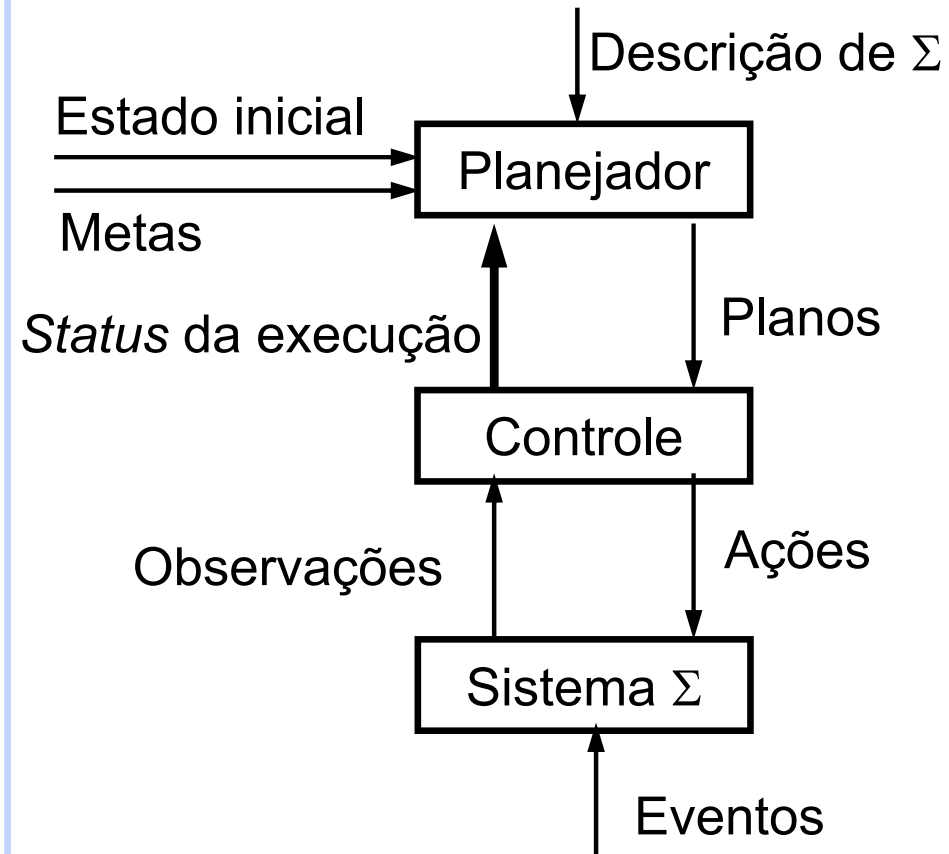
$$A = \{\text{ações}\}$$

$$E = \{\text{eventos}\}$$

$$\gamma: S \times (A \cup E) \rightarrow 2^S$$

Suposições restritivas

- **A5 (planos sequenciais):**
 - ◆ A solução é uma seqüência de ações linearmente ordenada $(a_1, a_2, \dots a_n)$
- **A6 (tempo implícito):**
 - ◆ Transições de estados (ações) instantâneas, sem duração de tempo
- **A7 (planejamento *off-line*):**
 - ◆ Planejador não sabe o *status* da execução



$$\Sigma = (S, A, E, \gamma)$$
$$S = \{\text{estados}\}$$
$$A = \{\text{ações}\}$$
$$E = \{\text{eventos}\}$$
$$\gamma: S \times (A \cup E) \rightarrow 2^S$$

Planejamento Clássico

- Planejamento clássico requer todas as 8 suposições
 - ◆ *Conhecimento completo sobre um sistema determinístico, estático, estado-finito com satisfação de metas e tempo implícito*
- Planejamento se reduz ao seguinte problema:
 - ◆ Dado (Σ, s_0, S_g) , encontre uma seqüência de ações (a_1, a_2, \dots, a_n) que produza uma seqüência de transições de estados

$$s_1 = \gamma(s_0, a_1),$$

$$s_2 = \gamma(s_1, a_2),$$

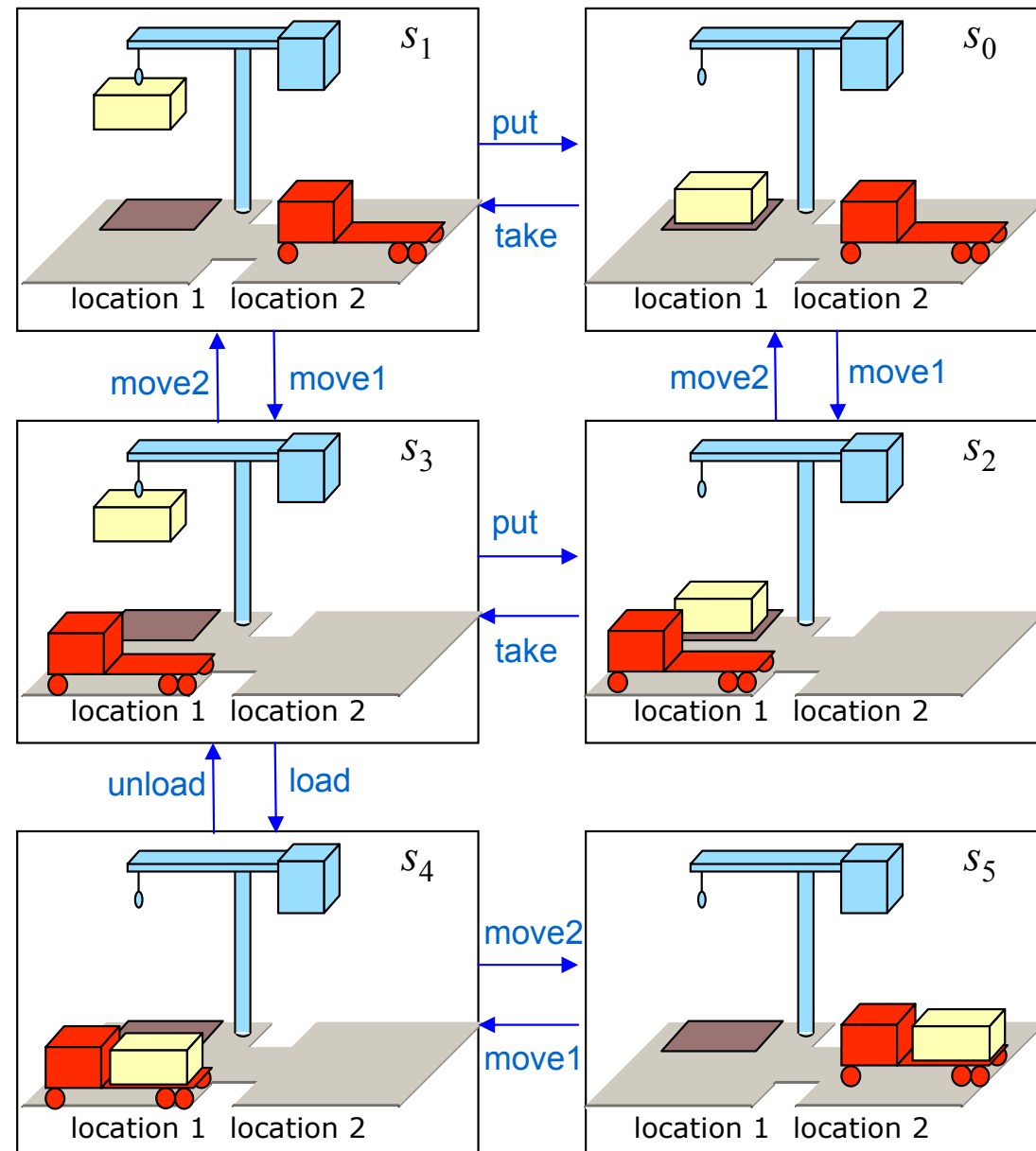
...

$$s_n = \gamma(s_{n-1}, a_n)$$

tal que s_n pertence à S_g .

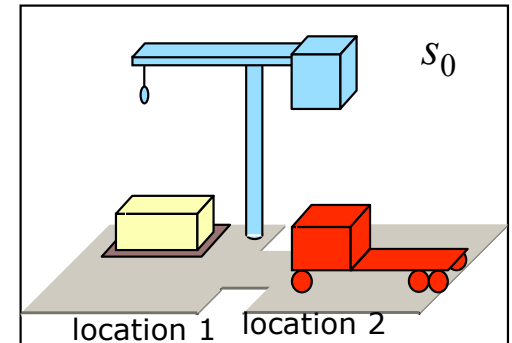
Planejamento Clássico: Exemplo

- Exemplo dos Robôs de Porto:
 - ◆ sistema finito, determinístico, estático
 - ◆ conhecimento completo
 - ◆ metas de satisfação
 - ◆ tempo implícito
 - ◆ planejamento *offline*
- Planejamento clássico é basicamente uma busca de caminho em um grafo
 - ◆ estados são nós
 - ◆ ações são arestas
- Esse é um problema trivial?



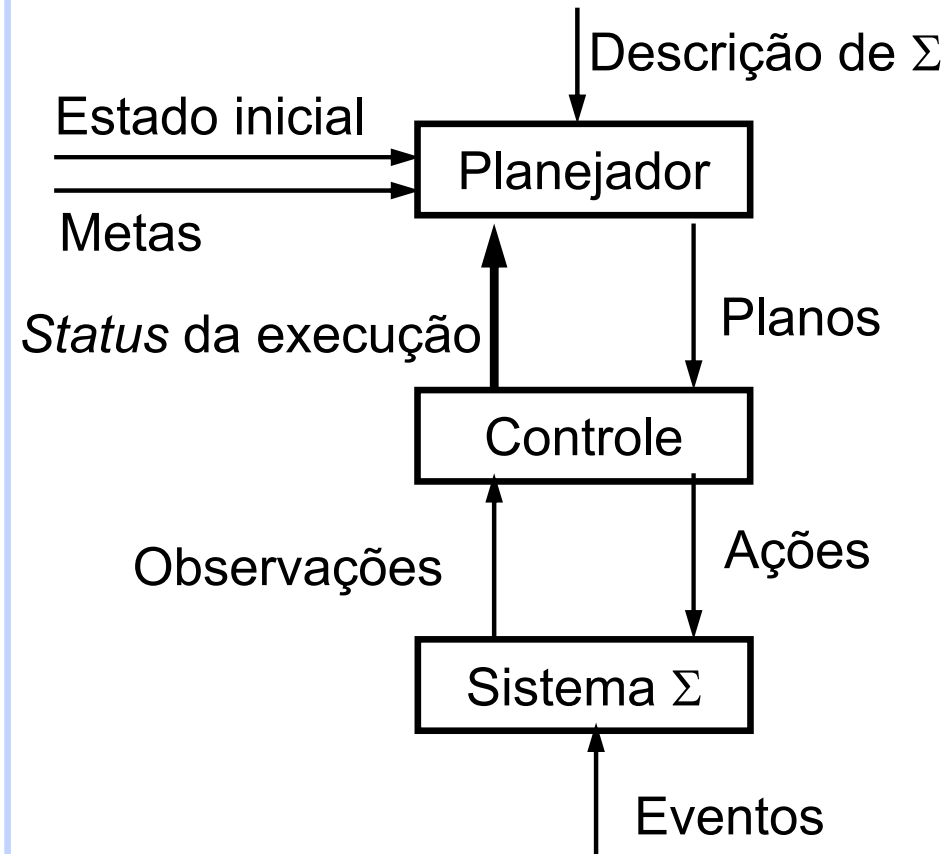
Planejamento Clássico

- Computacionalmente muito difícil
 - ◆ generalização do exemplo dos Robôs de Porto:
 - » 5 localizações, 3 pilhas, 3 robôs, 100 *containers*
 - ◆ isso implica em 10^{277} estados
 - » mais do que 10^{190} vezes o número de partículas no universo!
- A grande maioria das pesquisas de IA (!!)
tem sido sobre planejamento clássico:
 - ◆ Partes I e II do livro
- Abordagem muito restritiva para tratar a maioria dos problemas de interesse prático
 - ◆ No entanto, muitas das idéias de soluções do planejamento clássico podem ser úteis na resolução de problemas práticos



Relaxando as Suposições

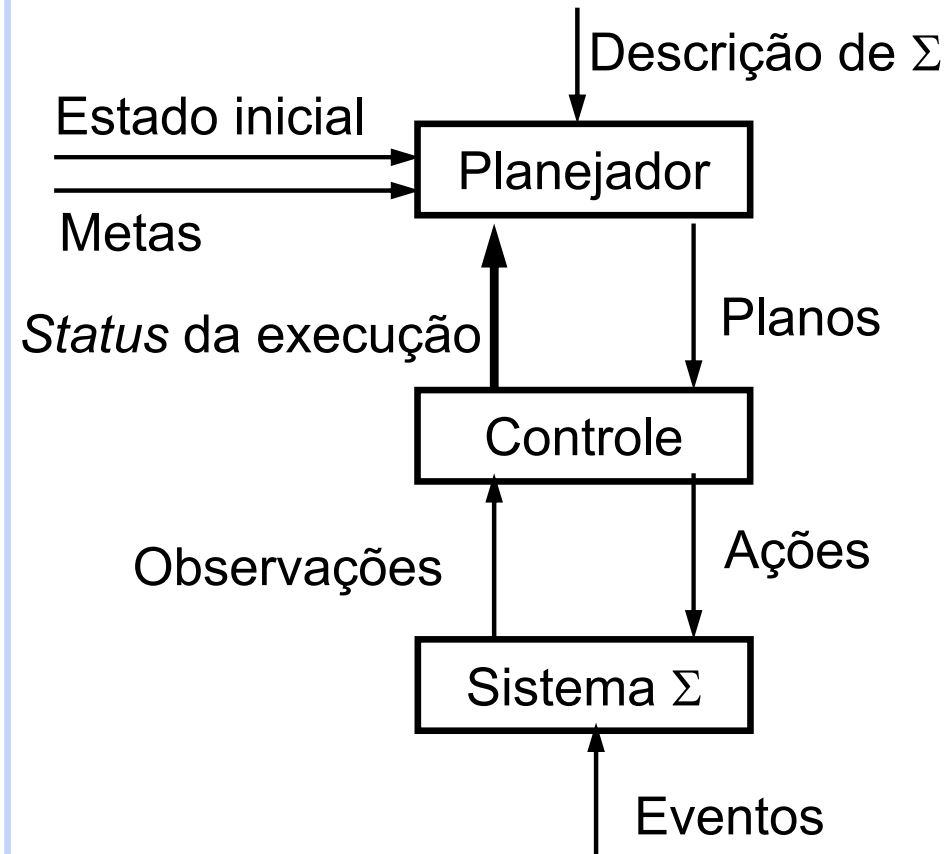
- Relaxar A0 (Σ finito):
 - ◆ Discreto, *e.g.* lógica de 1^a. ordem
 - ◆ Contínuo, *e.g.* ações com variáveis numéricas
 - ◆ Seções:
 - » 2.4 (extensões de planejamento clássico)
 - » 10.5 (planejadores com regras de controle)
 - » 11.7 (planejamento HTN)
 - ◆ Estudo de caso: Capítulo 21 (análise de manufaturabilidade)
- Relaxar A1 (Σ totalmente observável):
 - ◆ Se não relaxarmos nenhuma outra restrição, então a única incerteza é sobre s_0



$$\Sigma = (S, A, E, \gamma)$$
$$S = \{\text{estados}\}$$
$$A = \{\text{ações}\}$$
$$E = \{\text{eventos}\}$$
$$\gamma: S \times (A \cup E) \rightarrow 2^S$$

Relaxando as Suposições

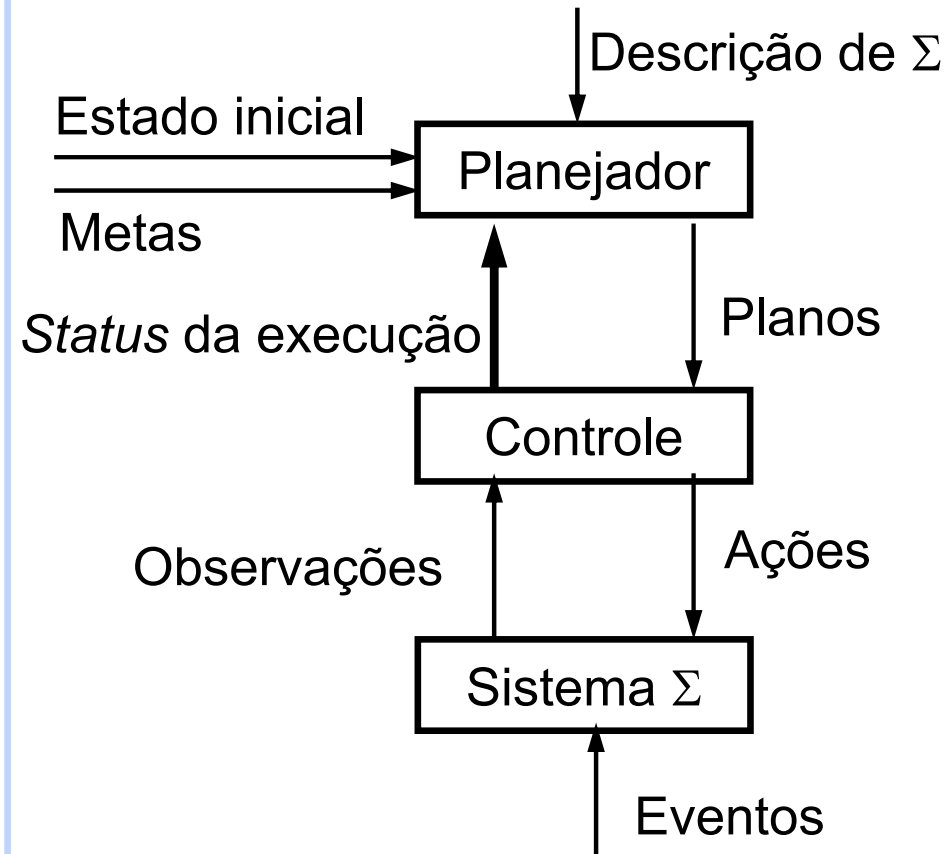
- Relaxar A2 (Σ determinístico):
 - ◆ Ações têm mais do que 1 saída (efeito) possível
 - ◆ Busca por políticas ou planos de contingência
 - ◆ Com probabilidades:
 - » Discrete Markov Decision Processes (MDPs)
 - » Capítulos 11
 - ◆ Sem probabilidades:
 - » Sistemas de transição não determinísticos
 - » Capítulos 12, 18



$$\Sigma = (S, A, E, \gamma)$$
$$S = \{\text{estados}\}$$
$$A = \{\text{ações}\}$$
$$E = \{\text{eventos}\}$$
$$\gamma: S \times (A \cup E) \rightarrow 2^S$$

Relaxando as Suposições

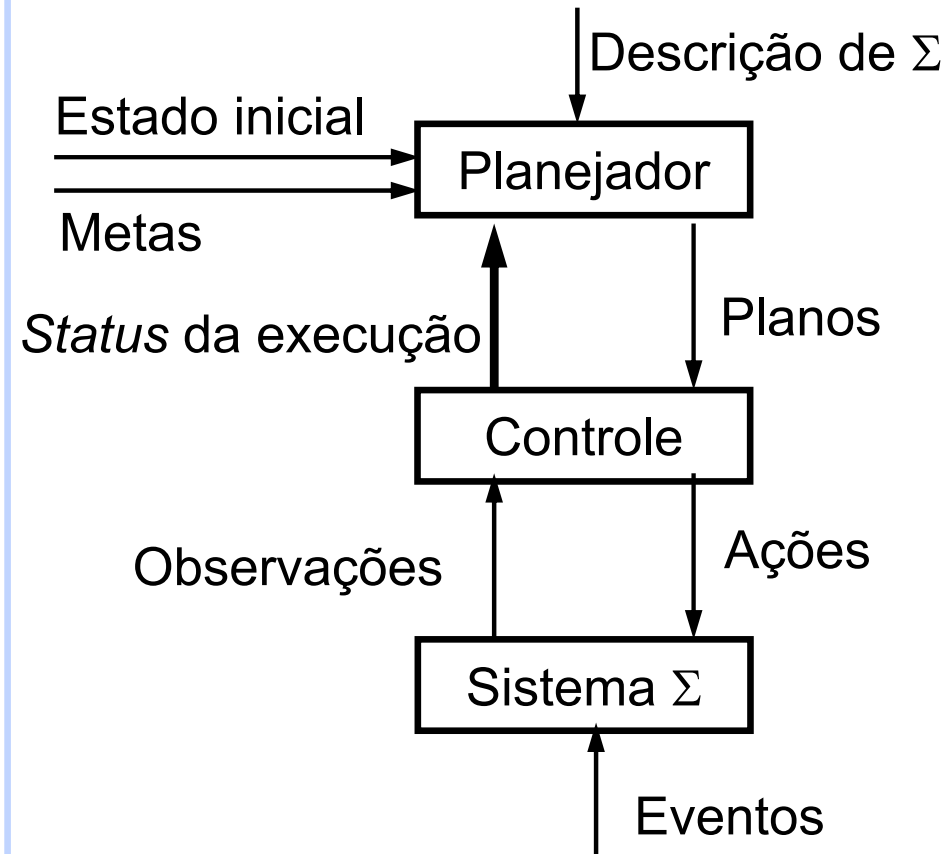
- Relaxar A1 e A2:
 - ◆ POMDPs finitos
 - » Planejar sobre *estados de crença*
 - » Tempo e espaço exponenciais
 - » Seção 16.3
- Relaxar A0 e A2:
 - ◆ MDPs contínuos or híbridos
 - » Teoria de controle da engenharia
- Relaxar A0, A1, e A2
 - ◆ POMDPs contínuos or híbridos
 - » Estudo de caso: Capítulo 20 (robótica)



$$\Sigma = (S, A, E, \gamma)$$
$$S = \{\text{estados}\}$$
$$A = \{\text{ações}\}$$
$$E = \{\text{eventos}\}$$
$$\gamma: S \times (A \cup E) \rightarrow 2^S$$

Relaxando as Suposições

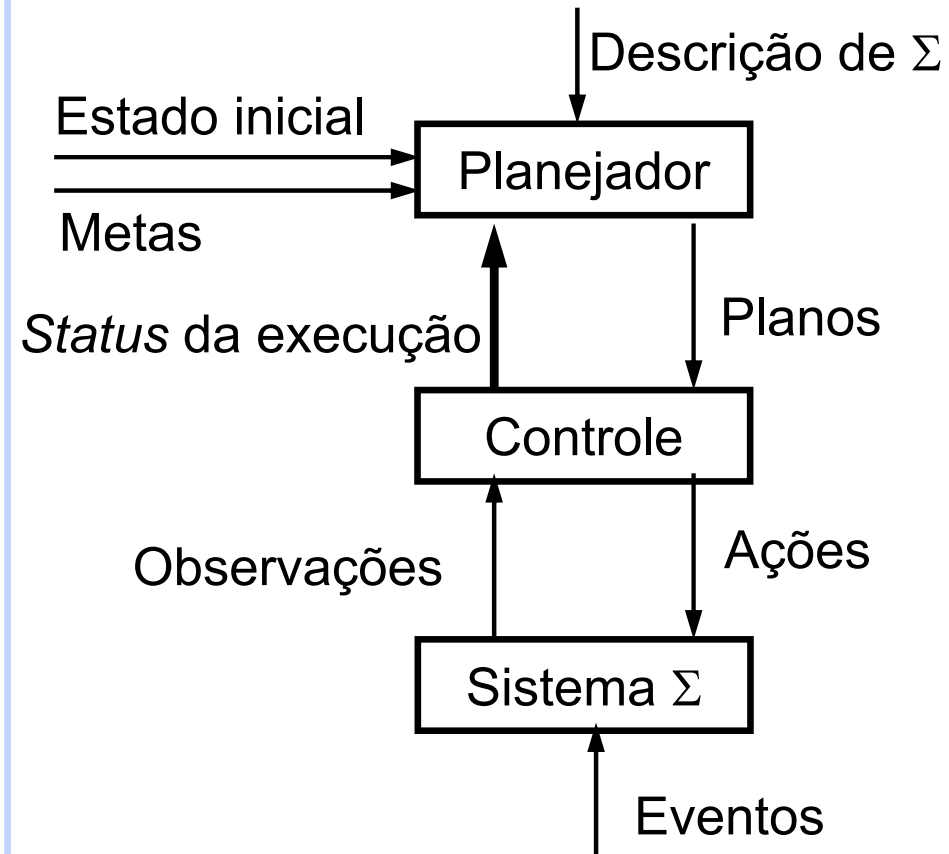
- Relaxar A3 (Σ estático):
 - ◆ Outros agentes ou ambientes dinâmicos
 - » Jogos finitos de soma-zero e informação e informação perfeita (cursos introdutórios de IA)
 - ◆ Ambientes de comportamento aleatório
 - » Análise de decisão (business, pesquisa operacional)
 - » Algumas vezes pode ser mapeado em MDPs or POMDPs
 - ◆ Estudos de caso: Capítulos 19 (espaço), Capítulo 22 (evacuação de emergência)
- Relaxar A1 e A3
 - ◆ Jogos com informação imperfeita
 - ◆ Estudo de caso: Capítulo 23 (bridge)



$$\Sigma = (S, A, E, \gamma)$$
$$S = \{\text{estados}\}$$
$$A = \{\text{ações}\}$$
$$E = \{\text{eventos}\}$$
$$\gamma: S \times (A \cup E) \rightarrow 2^S$$

Relaxando as Suposições

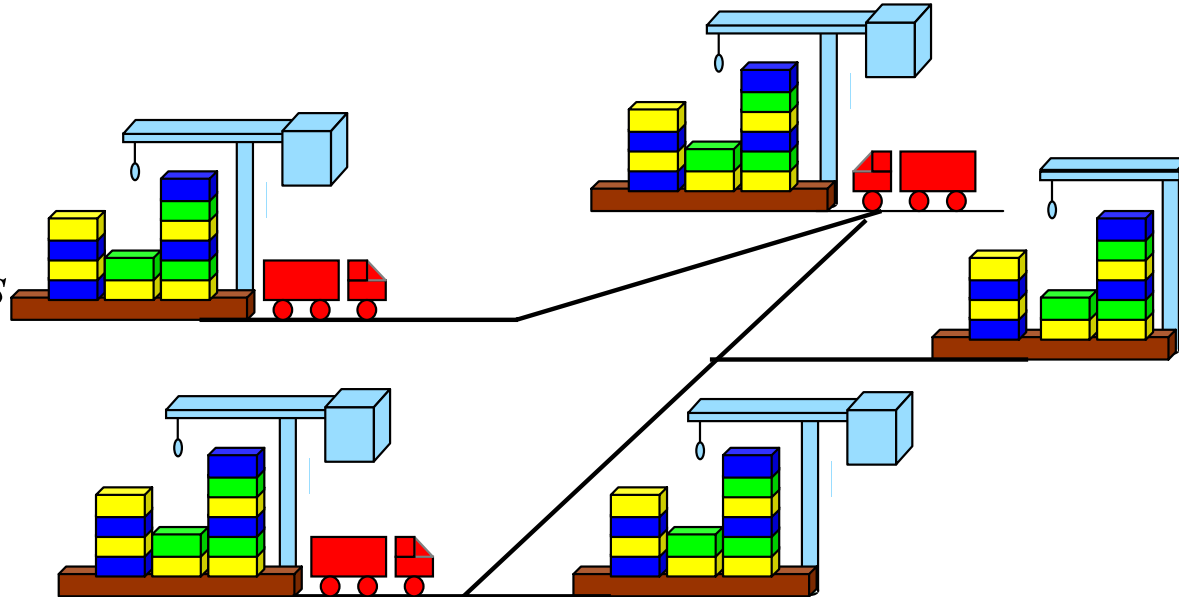
- Relaxar A5 (planos sequenciais) e A6 (tempo implícito):
 - ◆ Planejamento temporal
 - ◆ Capítulos 13, 14
- Relaxar A0, A5, A5
 - ◆ Planejamento e escalonamento de recursos
 - ◆ Capítulo 15
- Existem outras 247 combinações que não serão discutidas nesse curso.



$$\Sigma = (S, A, E, \gamma)$$
$$S = \{\text{estados}\}$$
$$A = \{\text{ações}\}$$
$$E = \{\text{eventos}\}$$
$$\gamma: S \times (A \cup E) \rightarrow 2^S$$

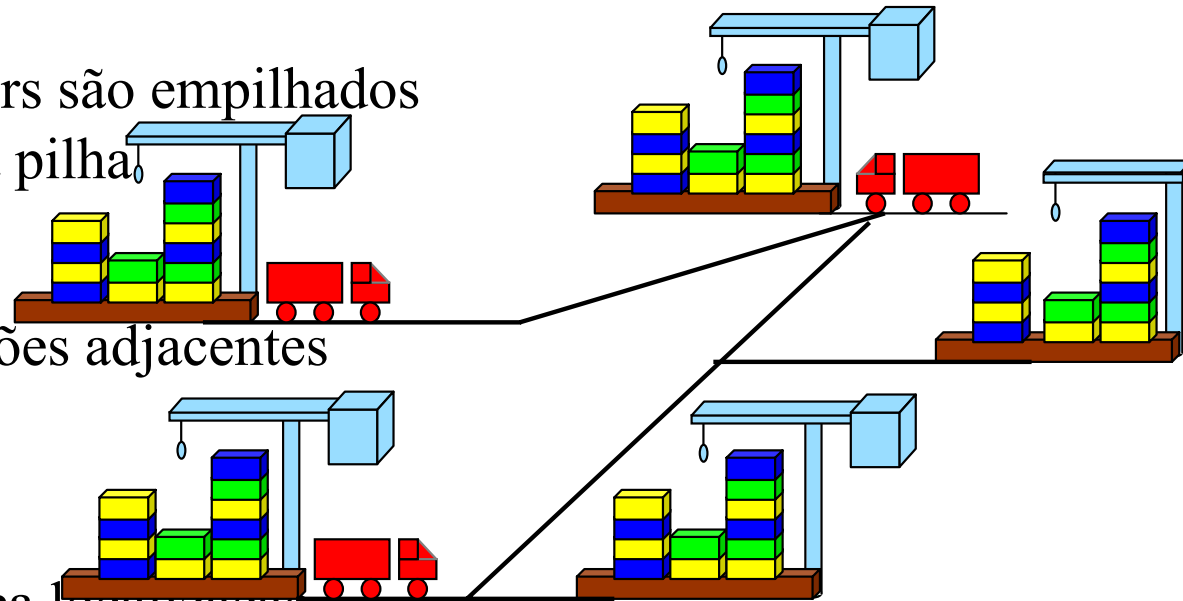
Dock Worker Robots

- Generalização do exemplo anterior
 - ◆ Um cais de porto com várias localizações
 - » e.g., docas, navios com docas, áreas de armazenagem, áreas de transferência de carga
 - ◆ *Containers*
 - » vão/vêm de navios
 - ◆ Carros Robôs
 - » Podem mover *containers*
 - ◆ Guindastes
 - » podem carregar ou descarregar *containers*



Um exemplo de execução: Dock Worker Robots

- **Localizações:** l_1, l_2, \dots
- **Containers:** c_1, c_2, \dots
 - ◆ Podem ser empilhados, carregados sobre os robôs, ou segurados pelos guindastes
- **Pilhas:** p_1, p_2, \dots
 - ◆ Áreas fixas onde os containers são empilhados
 - ◆ Plataforma no fundo de cada pilha
- **Carros Robôs:** r_1, r_2, \dots
 - ◆ Podem mover para localizações adjacentes
 - ◆ carry at most one container
- **Guindaste:** k_1, k_2, \dots
 - ◆ cada um pertence a uma única localização
 - ◆ move containers entre pilhas e robôs
 - ◆ Se há uma pilha em uma localização então deve haver também um guindaste na mesma localização



A running example: Dock Worker Robots

- Relações fixas: é a mesma em todos os estados
 $\text{adjacent}(l, l')$ $\text{attached}(p, l)$ $\text{belong}(k, l)$
- Relações dinâmicas: diferem de um estado para outro

$\text{occupied}(l)$ $\text{at}(r, l)$
 $\text{loaded}(r, c)$ $\text{unloaded}(r)$
 $\text{holding}(k, c)$ $\text{empty}(k)$
 $\text{in}(c, p)$ $\text{on}(c, c')$
 $\text{top}(c, p)$ $\text{top}(\text{pallet}, p)$

- Ações:

$\text{take}(c, k, p)$ $\text{put}(c, k, p)$
 $\text{load}(r, c, k)$ $\text{unload}(r)$ $\text{move}(r, l, l')$

