

## SADRŽAJ

1. Uvod.....	3
2. Jednostavni agent planiranja.....	4
3. Od rješavanja problema do planiranja.....	5
4. Planiranje u situaciji calculus.....	7
5. Prikaz akcija.....	8
6. Prakticno planiranje.....	9
6.1. Proizvodnja u fabrikama, svemirske misije, izgradnja zgrada.....	11
7. Hijerarhijska dekompozicija.....	12
7.1. Primjer izgradnje kuće.....	13
8. Planiranje i djelovanje.....	14
9. Uvjetovano planiranje.....	15
10. Algoritam za generiranje uvjetovani planova.....	16
11. Proširenje jezika plana.....	17
12. Jednostavno ponovno planiranje sa praćenjem izvršenja.....	18
13. Poređenje uvjetnog planiranja i ponovnog planiranja.....	19

### 1. Uvod

U ovom seminarskom radu govorit ćemo o agentima planiranja (eng. planning agents). Agenti planiranja sastavljeni su od agenata koji rješavaju probleme i agenata baziranih na znanju.

Agenti koji rješavaju probleme imaju mogućnost planiranja unaprijed, da uzmu u obzir posljedice sekvence akcija prije izvršenja.

Agenti bazirani na znanju mogu odabrati akcije zasnovane na jasnim logičkim prikazima trenutnog stanja i efekata akcija.

Na najapstraktijem nivou, posao planiranja isti je kao i rješavanje problema. Planiranje možemo posmatrati kao tip rješavanja problema u kojem agent koristi uvjerenja o akcijama i njihovih posljedica da bi pronašao rješenje preko još apstraktnijeg prostora planova, rađe nego preko prostora situacija. Upoznat ćemo se sa osnovnim idejama planiranja, uključujući potrebu da se podijele kompleksni problemi na više u podproblema čije solucije mogu biti kombinirane da bi se omogućilo rješenje za cijeli problem. Tokom rada, konstruiraćemo osnovni agent planiranja s razlogom da on konstruira planove koji postižu njegove ciljeve, i da ih onda izvrši.

### 2. Jednostavni agent planiranja

Kada je stanje svijeta dostupno, agent može koristiti opažanja koja omoguću okolinu da izgradi kompletan i tačan model trenutnog stanja svijeta. Onda kada mu se zada cilj, agent može pronaći algoritam planiranja da generira plan akcija. Agent onda može izvršiti korake plana, jedan po jedan. Algoritam za jednostavnog agenta planiranja prikazan je na primjeru 2.1.

Pretpostavljamo da postoji funkcija STATE-DESCRIPTION, koja prihvata opažanje kao ulaz i vraća opis početnog stanja u formatu koji zahtjeva planer, i pretpostavljamo da postoji MAKE-GOAL-QUERY funkcija koja se koristi da ispita bazu znanja i zaključi šta bi sljedeći cilj trebao biti.

**----- OSTATAK TEKSTA NIJE PRIKAZAN. CEO RAD MOŽETE  
PREUZETI NA SAJTU. -----**

[www.maturskiradovi.net](http://www.maturskiradovi.net)

MOŽETE NAS KONTAKTIRATI NA E-MAIL: [maturskiradovi.net@gmail.com](mailto:maturskiradovi.net@gmail.com)