

## SHOP2

- ✓ Guter Ausgangspunkt für frühe Integration auf einem Roboter
- ✓ Hierarchie erlaubt Modellierung sicheren Roboterverhaltens
- ✓ Geringe Laufzeit
- ✓ Hierarchie kann gelernt werden
- ✗ Keine hybride Planung
- ✗ Keine Planadaption zur Ausführungszeit
- ✗ Pläne sind vollständig geordnet

## Hybrider Planer von Mansouri und Pecora

- ✓ Hybride Planung als Meta-CSP
- ✓ Repräsentiert temporales, räumliches, kausales Wissen sowie Ressourcen
- ✓ Erweiterbarkeit durch Meta-CSP-Ansatz
- ✗ Großer hybrider Suchraum
- ✗ Einfache Form kausaler Planung

HTN-Algorithmus  
als  
Meta-Constraint

## CHIMP

- ✓ Hierarchischer Planer
- ✓ Hybride Planung: kausal, temporal, Ressourcen, externe Reasoner
- ✓ Erweiterbarkeit durch Meta-CSP-Ansatz
- ✓ Dekomposition zur Einschränkung des großen hybriden Suchraums
- ✓ Plan kann parallele Aufgaben enthalten
- ✓ Plan kann zur Ausführungszeit erweitert werden