

Schopnost definovat pouze možnosti prostředí v úkolu klasického plánování je dlouhodobou překážkou pro praktické aplikace tohoto přístupu. Moderní obecné plánovače jsou typicky schopné nalézt řešení daného problému, ale jejich neschopnost využít informací specifických pro doménu se často projeví ve výrazném rozdílu výkonu oproti algoritmům přizpůsobeným dané doméně. Pro použitelnost obecných plánovačů v produkčních prostředích je tudíž klíčové tento výkonostní rozdíl dohnat.

V této práci nejprve představíme téma klasického plánování a krátce shrneme běžné přístupy k řešení plánovacích problémů. Poté popíšeme princip Attributed Transition-Based Domain Control Knowledge, což je technika pro zakódování kontextuálních informací do domény a problému. Nakonec odprezentujeme naši implementaci spolu s experimentálními výsledky.