Klasické plánovanie sa zaoberá hľadaním postupností akcií, které převádzajů počiatočný stav sveta na požadovaný konečný stav. Predložená práca pojednáva o dvoch metódach klasického plánovania: doprednom a spatnom plánovaní. Obe metódy sme implementovali formou softvérového prototypu využitím piatich prehladávaní: DFS, BFS, IDDFS, A*, WA*. Dalším rozšírením o viaceré heuristiky sme zíkali celkovo 26 plánovačov. Efektivitu plánovačov sme porovnali na niekol'kých doménach z medzinárodnej plánovaciej sut'aže. Žiaden z plánovačov nie je výrazne lepšie na všetkých doménach, ale vo všeobecnosti boli lepšie dopredné plánovače.