

Intelligenza Artificiale II

L_{PO} e logic programming

Marco Piastra

Clausole di Horn in L_{PO}

- Definizione quasi identica al caso proposizionale

Forma a clausole (della skolemizzazione di un insieme di formule)

In ciascuna clausola occorre al massimo un atomo in forma positiva

Fatti, regole e goal

Fatti: clausola con un singolo atomo in forma positiva

$\{Umano(socrate)\}, \{Pyramid(x)\}, \{Sorella(alba, madreDi(paolo))\}$

Regole: clausola di due o più atomi, uno in forma positiva

$\{Umano(x), \neg Filosofo(x)\},$

$\forall x (Filosofo(x) \rightarrow Umano(x))$

$\{\neg Femmina(x), \neg Genitore(k(x),x), \neg Genitore(k(y),y), Sorella(x,y)\}$

$\forall x \forall y ((Femmina(x) \wedge \exists z (Genitore(z,x) \wedge Genitore(z,y))) \rightarrow Sorella(x,y))$

$\{\neg Above(x,y), On(x,k(x))\}, \{\neg Above(x,y), On(j(y),y)\}$

$\forall x \forall y (Above(x,y) \rightarrow (\exists z On(x,z) \wedge \exists v On(v,y)))$

Goal: clausola di atomi in forma negativa

$\{\neg Umano(socrate)\}$

$\{\neg Sorella(alba,x), \neg Sorella(x,paola)\}$

Negazione di $\exists x (Sorella(alba,x) \wedge Sorella(x,paola))$

Clausole di Horn e modelli di Herbrand

- Corollario del teorema di Herbrand

Sia Γ un insieme di clausole di Horn, le seguenti affermazioni sono equivalenti:

- Γ è soddisfacibile
- Γ ha un modello di Herbrand

Non vale in generale: solo se Γ è un insieme clausole di Horn

- Modello minimo di Herbrand

Il modello minimo M_Γ è l'intersezione di tutti i modelli di Herbrand M_i di Γ :

$$M_\Gamma \equiv \bigcap_{M_i} M_i$$

- Teorema (van Emden e Kowalski, 1976)

Sia Γ un insieme di clausole di Horn e φ una clausola di Horn, le seguenti affermazioni sono equivalenti:

- $\Gamma \models \varphi$
- $\varphi \in M_\Gamma$
- L'unione di tutte le clausole φ che sono conseguenza logica di Γ coincide con M_Γ

Programmi e modello minimo

- Teorema (Apt e van Emden, 1982)

Sia Π un programma (= un insieme di clausole di Horn).

Applicata a Π , la procedura di risoluzione genera il modello minimo M_{Π}

La procedura termina se M_{Π} è finito (raggiungimento del *punto fisso*)

Esempio:

$$\Pi \equiv \{ \{Umano(x), \neg Filosofo(x)\}, \{Mortale(x), \neg Umano(x)\}, \\ \{Filosofo(socrate)\}, \{Filosofo(platone)\}, \{Filosofo(aristotele)\} \}$$

Applicando la procedura di risoluzione in modo esaustivo, si ottiene:

$$M_{\Pi} \equiv \{ \{Mortale(x), \neg Filosofo(x)\}, \\ \{Filosofo(socrate)\}, \{Filosofo(platone)\}, \{Filosofo(aristotele)\}, \\ \{Umano(socrate)\}, \{Umano(platone)\}, \{Umano(aristotele)\}, \\ \{Mortale(socrate)\}, \{Mortale(platone)\}, \{Mortale(aristotele)\} \}$$

(assomiglia alla generazione di un database, *implicitamente descritto* da Π ...)

Programmi e goal

Un dimostratore di teoremi, applicato ad un programma logico Π , risponde solo a domande del tipo “ $\Pi \models \phi$?”

Si rammenti che, se $\Pi \models \phi$, allora $\Pi \cup \{\neg\phi\}$ è insoddisfacibile

- Un sistema di programmazione logica è in grado di generare un particolare sottoinsieme di M_Π

Un goal $\{\neg\alpha_1, \neg\alpha_2, \dots, \neg\alpha_m\}$, dove occorrono le variabili x_1, x_2, \dots, x_m equivale all’enunciato $\forall x_1 \forall x_2 \dots \forall x_n (\neg\alpha_1 \vee \neg\alpha_2 \vee \dots \vee \neg\alpha_m)$ che equivale a $\neg\exists x_1 \exists x_2 \dots \exists x_n (\alpha_1 \wedge \alpha_2 \wedge \dots \wedge \alpha_m)$

Un sistema di programmazione logica genera tutte le **sostituzioni**

$[x_1/t_1, x_2/t_2, \dots, x_n/t_n]$ tali per cui $\Pi \cup \{\neg(\alpha_1 \wedge \alpha_2 \wedge \dots \wedge \alpha_m)[x_1/t_1, x_2/t_2, \dots, x_n/t_n]\}$ è insoddisfacibile

(vale a dire $\Pi \models (\alpha_1 \wedge \alpha_2 \wedge \dots \wedge \alpha_m)[x_1/t_1, x_2/t_2, \dots, x_n/t_n]$)

(vale a dire $(\alpha_1 \wedge \alpha_2 \wedge \dots \wedge \alpha_m)[x_1/t_1, x_2/t_2, \dots, x_n/t_n] \in M_\Pi$)

Il goal agisce da filtro, caratterizzando il sottoinsieme di M_Π

Goal diverso, sottoinsieme diverso

Esempio

- Un programma logico Π :

$$\Pi \equiv \{ \{Umano(x), \neg Filofo(x)\}, \{Mortale(y), \neg Umano(y)\}, \\ \{Filofo(socrate)\}, \{Filofo(platone)\}, \{Filofo(aristotele)\} \}$$

$$\phi \equiv \exists x Mortale(x)$$

$$\neg \phi \equiv \neg \exists x Mortale(x)$$

$$\equiv \forall x \neg Mortale(x)$$

$$\equiv \{ \neg Mortale(x) \} \quad (\text{goal in forma di clausola di Horn})$$

Applicando la procedura di risoluzione in modo esaustivo

Si ottengono le sostituzioni:

$$\Sigma \equiv \{ [x/socrate], [x/platone], [x/aristotele] \}$$

Assomiglia alla query su un database, *implicito* ...

Risoluzione SLD

- Un metodo per la risoluzione di programmi

S: *selection function*, una funzione di selezione degli atomi da unificare

L: *linear resolution*, risoluzione lineare, cioè in sequenza

D: *definite clause*, clausole di Horn con esattamente un letterale positivo

- Descrizione

Programma (*definite clauses*: regole + fatti): Π

Regole: $\beta \vee \neg\gamma_1 \vee \neg\gamma_2 \vee \dots \vee \neg\gamma_n$

Fatti: δ

Goal: $\neg\alpha_1 \vee \neg\alpha_2 \vee \dots \vee \neg\alpha_k$

Caratteristiche della procedura:

- I goal vengono considerati secondo l'ordine definito dalla *selection function*
- Per ciascun goal $\neg\alpha_i$ viene tentata la risoluzione (con unificazione) di tutte le regole (o fatti) che hanno un letterale positivo compatibile (*esplorazione delle alternative*)
- Le risposte sono le assegnazioni che permettono di derivare la clausola vuota
- L'insieme delle risposte è un sottoinsieme di M_Π

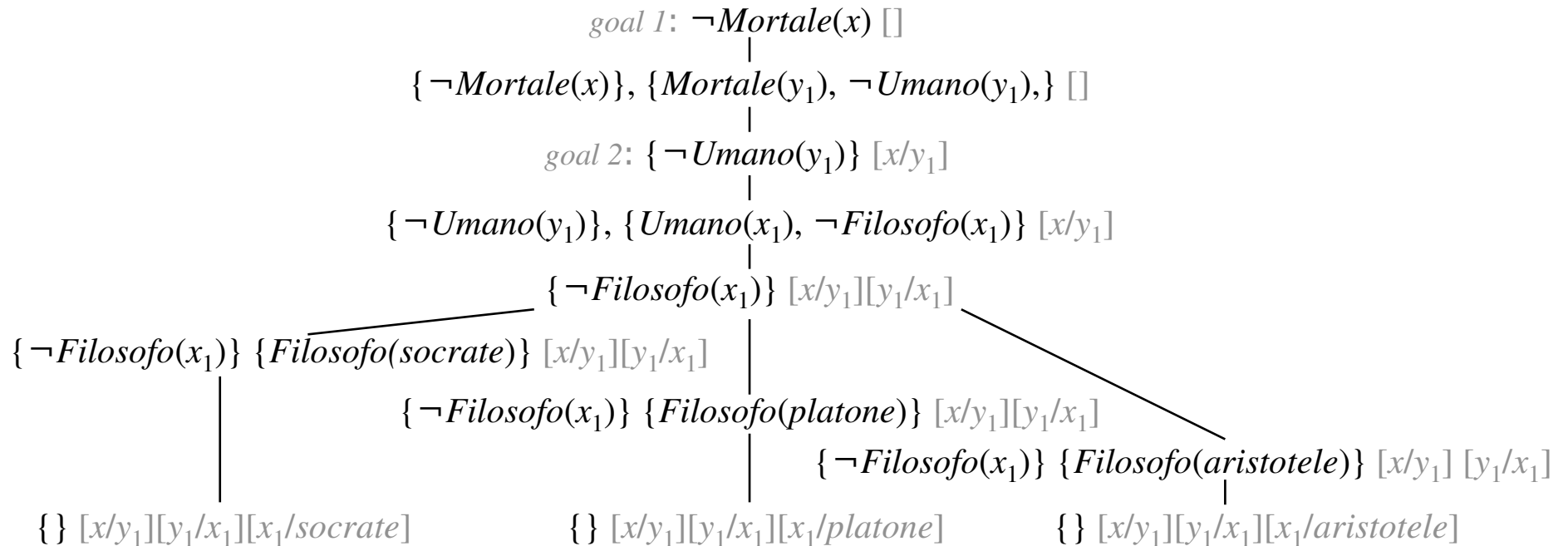
Alberi SLD

■ Una traccia del metodo di risoluzione SLD

Esempio:

$$\Pi \equiv \{ \{Umano(x), \neg Filosofo(x)\}, \{Mortale(y), \neg Umano(y)\}, \\ \{Filosofo(socrate)\}, \{Filosofo(platone)\}, \{Filosofo(aristotele)\} \}$$

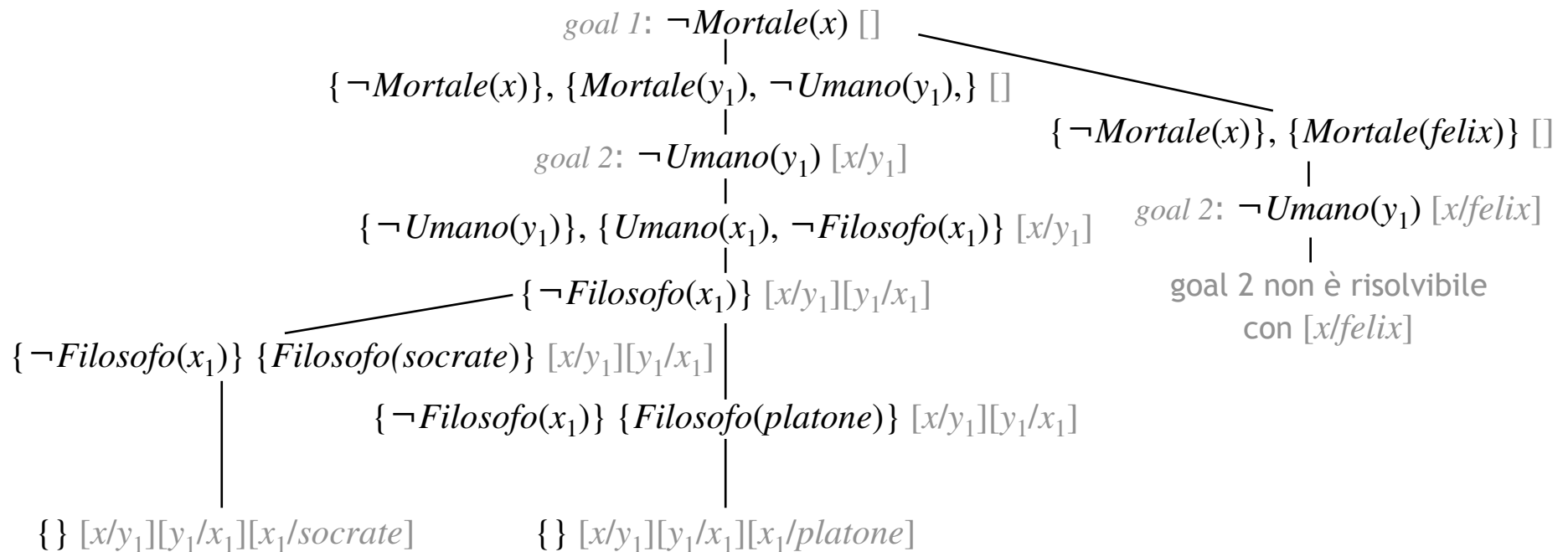
$goal \equiv \{ \neg Mortale(x), \neg Umano(x) \}$ “Chi è mortale ed umano?”



Esempio

- Non tutti i rami SLD si chiudono con successo

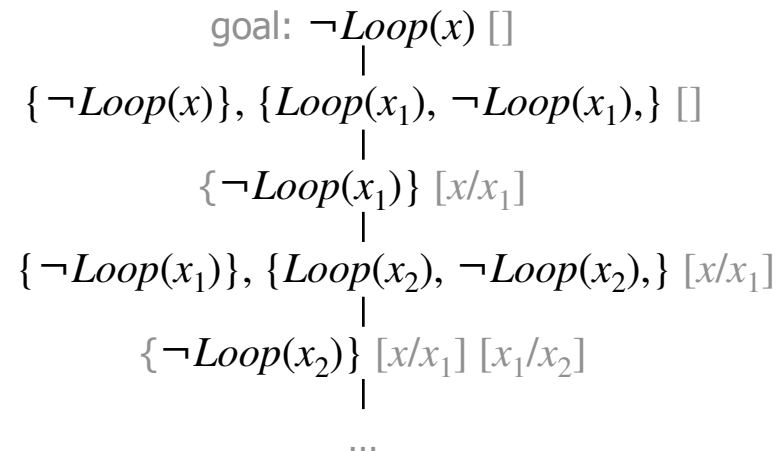
$$\Pi \equiv \{ \{Umano(x), \neg Filofofo(x)\}, \{Mortale(y), \neg Umano(y)\}, \\ \{Filofofo(socrate)\}, \{Filofofo(platone)\}, \{Mortale(felix)\} \}$$

$$goal \equiv \{ \neg Mortale(x), \neg Umano(x) \} \quad \text{“Chi è mortale ed umano?”}$$


Esempio

- Non tutti gli alberi SLD sono finiti

$$\Pi \equiv \{\{Loop(x), \neg Loop(x)\}\}$$

$$goal \equiv \{\neg Loop(x)\}$$


SLD e programmazione logica

- **Insieme delle risposte**

Insieme di tutte le sostituzioni complete delle variabili, nei rami dell'albero SLD che si chiudono con successo (= con una clausola vuota)

- **Metodo effettivo (*semantica procedurale*)**

Selection function delle clausole

Si usa (quasi) sempre la *leftmost sub-goal first*, con sostituzione del *sub-goal*

Strategia di esplorazione delle alternative

- in *ampiezza* (*breadth-first*)
- in *profondità* (*depth-first*)

Il metodo SLD con selezione in *ampiezza* è **completo** (si dice anche SLD fair)

Trova tutti i rami finiti (con successo o meno) dell'albero SLD
(= *procedura completa di semi-decisione per* $\Pi \models \phi$, con Π e ϕ a clausole)

In pratica si utilizza la selezione in *profondità*

(Il metodo SLD non è completo - può divergere anche quando $\Pi \models \phi$)

Risoluzione SLD in Prolog

- Metodo effettivo

Selection function: leftmost sub-goal first

Esplorazione *depth-first* delle alternative

Si esplora una sola alternativa alla volta, e si risparmia memoria (*backtracking*)

E' una strategia **incompleta**:

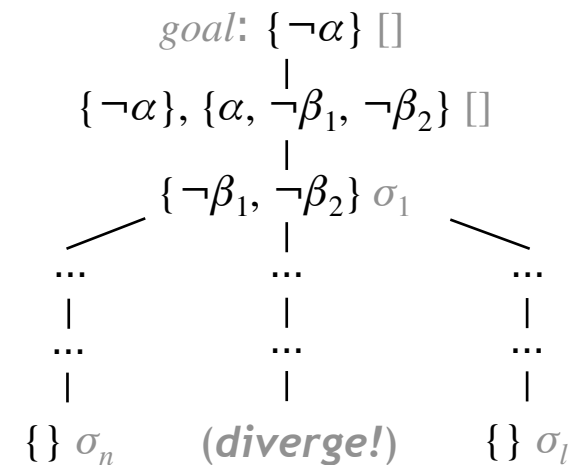
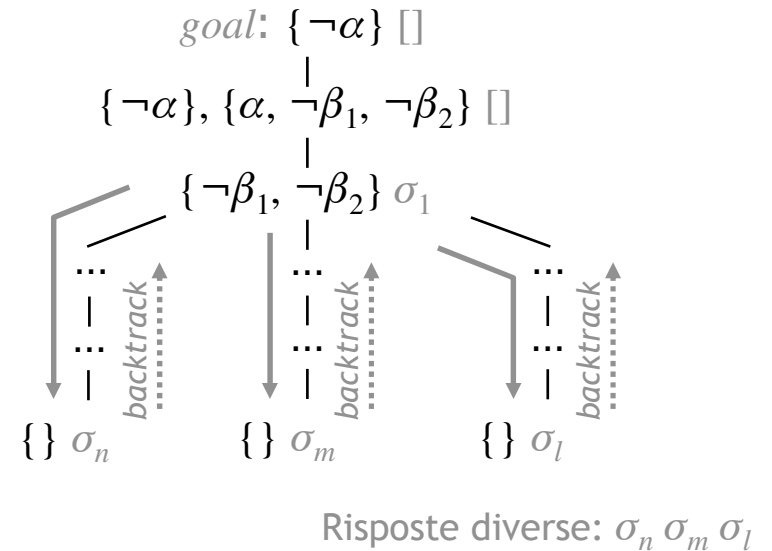
Un ramo divergente impedisce di trovare tutte le risposte dei rami 'alla destra'

Scelta tra risoluzioni alternative

(= *ordine di esplorazione dei sotto-alberi*)

Ordine di definizione della clausola applicata

(\approx quella che compare prima nel file)



Controllo del *backtracking*

- *cut* (!)

Interrompe l'esplorazione dell'albero al primo successo

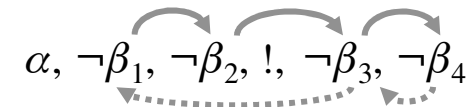
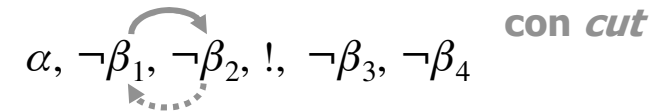
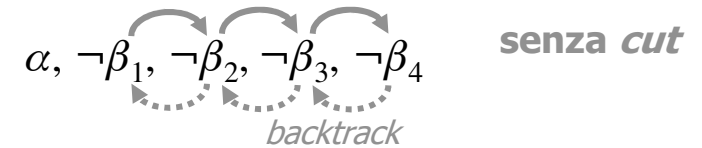
Di fatto, 'taglia' il *backtracking*

- Prima del cut: backtracking libero
- Dopo il cut: backtracking libero solo fino al cut

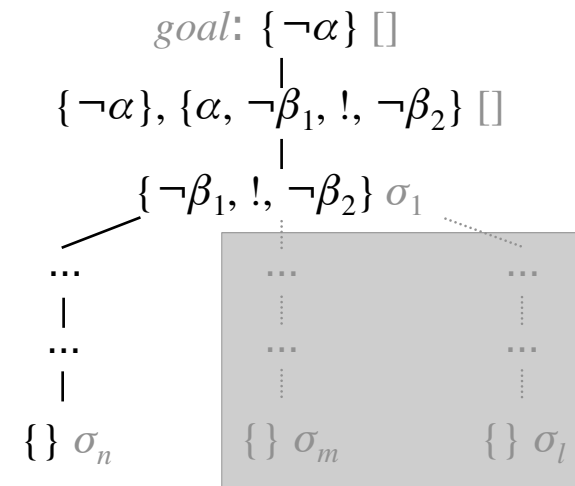
- *fail*

Forza il fallimento del ramo

cut e *fail* non hanno una semantica logico-dichiarativa: sono un 'controllo di flusso'

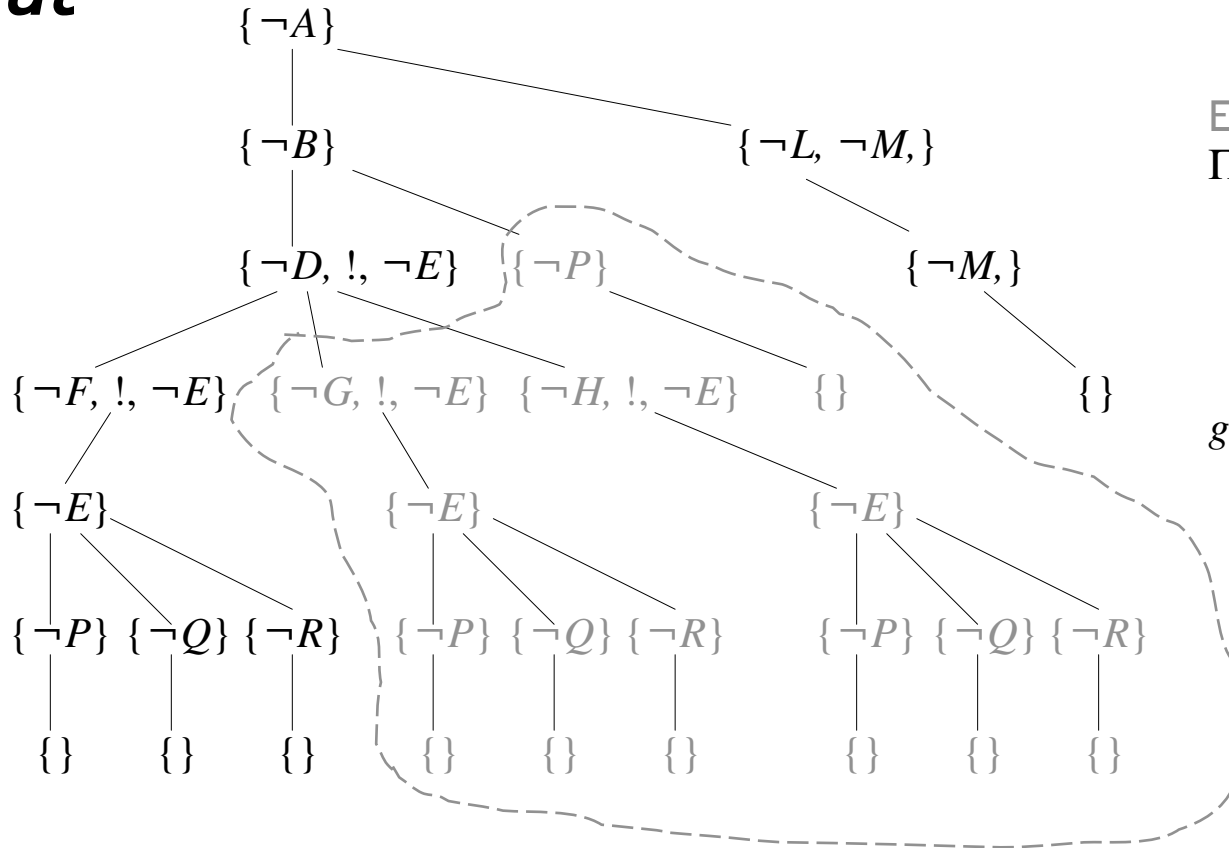


Dal punto di *cut*, il *backtrack* torna alla radice dell'albero SLD (e si arresta).



Per effetto del *cut*, la parte in grigio dell'albero SLD non viene esplorata.

Cut



Questa parte dell'albero SLD non viene espansa a causa del *cut*

Esempio:

$\Pi \equiv \{ \{A, \neg B\}, \{A, \neg L, \neg M\}, \{B, \neg D, !, \neg E\}, \{B, \neg P\}, \{D, \neg F\}, \{D, \neg G\}, \{D, \neg H\}, \{E, \neg P\}, \{E, \neg Q\}, \{E, \neg R\}, \{L\}, \{M\}, \{F\}, \{G\}, \{H\}, \{P\}, \{Q\}, \{R\} \}$
 $goal \equiv \{ \neg A \}$

Il *cut* inibisce il *backtracking* a partire dal goal genitore (= che attiva la regola che contiene il *cut*)

Negazione come fallimento

▪ Clausole in forma negata ($\setminus+$)

In generale, nelle clausole di Horn, le premesse di una regola devono essere in forma positiva

In Prolog le premesse in forma negativa sono interpretate come negazione per fallimento (*Negation as Failure - NAF, vedi oltre*)

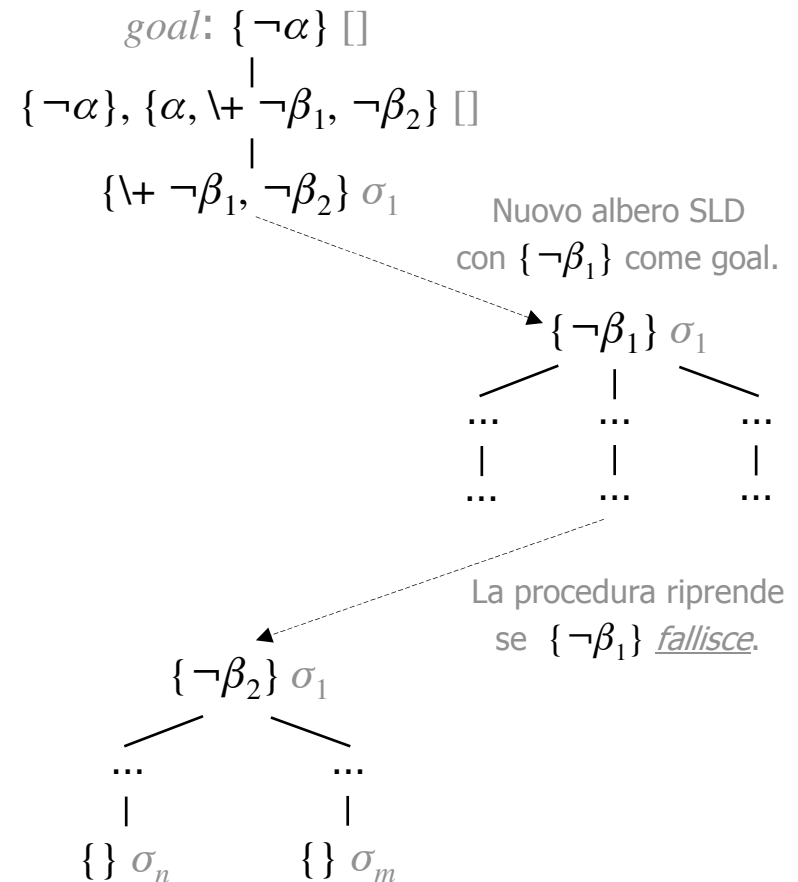
Per il goal $\setminus+ \neg\beta_1$

si apre una nuova procedura SLD:
il goal ha successo se il goal $\neg\beta_1$ fallisce
(*senza divergere*)

Risoluzione SLDNF

(*Negation as Failure*)

(Vedere esempio “library.pl”)



Identità

- In Prolog, come viene rappresentata l'identità?

Il predicato '=' significa *unificabilità*

$t_1 = t_2$ sse t_1 e t_2 sono unificabili

Il predicato 'is' significa *unificabilità* per i valori numerici

I valori e funzioni numeriche in Prolog sono trattate in modo speciale:

x **is** $(y + 1)$ sse i valori numerici sono identici

- Esempi

```
?- A is 22/7.
```

```
A = 3.14286
```

```
?- (1 is (2-1)).
```

```
Yes
```

```
?- (1 = (2-1)).
```

```
No
```

- Attenzione:

Il predicato '==' significa *equivalenza simbolica*

$t_1 == t_2$ sse t_1 e t_2 sono lessicalmente identici

Esempio

- Unificabilità ed identità non sono la stessa cosa

Esempio (Plaza, 1994)

$p(X, Y) :- \text{\textbackslash}+ X = Y, q(X, Y) .$

$q(a, a) .$

$q(a, b) .$

?- $p(X, Y) .$

No

$p(X, Y) :- \text{\textbackslash}+ X == Y, q(X, Y) .$

$q(a, a) .$

$q(a, b) .$

?- $p(X, Y) .$

Yes [X/a, Y/a]

Yes [X/a, Y/b]

X e Y sono sempre unificabili, p.es. [X/Y], quindi il goal negato fallisce

X e Y sono *termini* diversi, quindi il goal negato ha sempre successo

Attenzione, però, all'ordine dei goal:

$p(X, Y) :- q(X, Y), \text{\textbackslash}+ X = Y .$

$q(a, a) .$

$q(a, b) .$

?- $p(X, Y) .$

Yes [X/a, Y/b]

Unificazione e *occur check*

- Un'altra particolarità del Prolog: omissione dell'*occur check*

Regola (5) della procedura di costruzione del MGU

(5) $x = t$ where x does not occur in t and x occurs elsewhere *apply the substitution $\{x/t\}$ to all other equations*

Il test di occorrenza di x in t è il passo più dispendioso della procedura e viene solitamente disabilitato (o omesso) in Prolog

Risultato:

`p(X, f(X)).`

`test :- p(Y, Y).` `test` non è derivabile, in quanto non unificabile

`?- test.`

Yes (*con un inesistente unificatore $[X/Y, Y/f(X)]$*)

`q(Y, f(Y)) :- q(Y, Y).`

`test2 :- q(X, X).` `test2` non è derivabile, in quanto non unificabile

`?- test2.`

`<infinite loop>` (*applica la regola (5) con $[Y/f(Y)]$*)