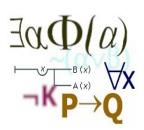
Πανεπιστήμιο Μακεδονίας Τμ. Εφαρμοσμένης Πληροφορικής

Εκτέλεση Prolog Προγραμμάτων



Ηλίας Σακελλαρίου

Δομή

- Πως απαντά η Prolog στις ερωτήσεις;
 - □ Διαδικασία
 - Ενοποίηση και απόδοση τιμών σε μεταβλητές
 - Σύνολο απάντησης
 - □ Οπισθοδρόμηση (backtracking)
- Ισχυρά θεωρητικά θεμέλια

Εκτέλεση Προγραμμάτων

- Η εκτέλεση ξεκινά με μια ερώτηση που υποβάλλει ο χρήστης
 - Φτάνουμε σε λύση δεν υπάρχει τίποτε να αποδειχθεί = κενή πρόταση.
 - □ Η απάντηση (**yes/no + αναθέσεις μεταβλητών**) είναι το αποτέλεσμα του προγράμματος.
- Η ερώτηση μπορεί να είναι:
 - □ απλή, περιέχει ένα στόχο (goal), ή
 - σύνθετη, αποτελείται από σύζευξη πολλών στόχων (υποστόχων).

Βήματα Εκτέλεσης

- **Υποστόχοι** προς απόδειξη επιλέγονται από αριστερά προς τα δεξιά.
- Για ένα επιλεγμένο υποστόχο, ο μηχανισμός ελέγχου αναλαμβάνει να βρει μια πρόταση του προγράμματος που ενοποιείται.
 - Ο στόχος αντικαθίσταται κατάλληλα
 - □ Εφόσον υποστόχοι περιέχουν κοινές μεταβλητές, θα πρέπει αυτές να πάρουν την ίδια τιμή.
- Επανάληψη διαδικασίας, μέχρι
 - Εξάντληση (ικανοποίηση) όλων των στόχων, ή
 - □ Αποτυχία

Ενοποιήσεις και αντικαταστάσεις με προτάσεις του προγράμματος

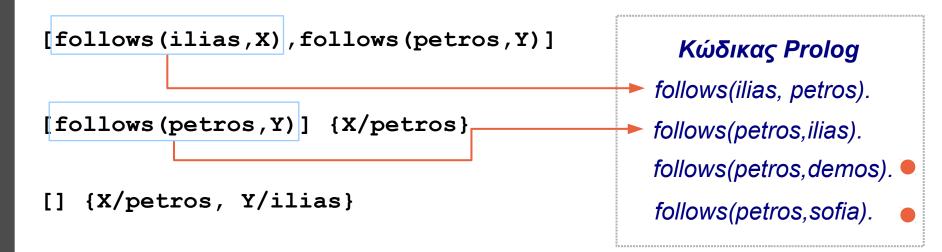
- Όταν ο τρέχων στόχος ενοποιείται με ένα γεγονός του προγράμματος τότε ικανοποιείται και απομακρύνεται από την ερώτηση.
- Αν ο τρέχων στόχος ενοποιείται με κάποιον κανόνα, τότε αντικαθίσταται από το σώμα του κανόνα.
 - □Νέοι στόχοι
- Υπαρξη πολλών γεγονότων ή/και κανόνων που μπορούν να ενοποιηθούν.
 - □Επιλογή του **πρώτου** στο πρόγραμμα
 - □ Δημιουργία σημείου επιλογής (choice point)

Οπισθοδρόμηση (backtracking)

- Σε περίπτωση αποτυχίας ο μηχανισμός οπισθοδρομεί στο πιο πρόσφατο σημείο επιλογής (choice point).
 - □ Χρονολογική Οπισθοδρόμηση (Chronological Backtracking)
- Εξερεύνηση όλων των εναλλακτικών λύσεων με συστηματικό τρόπο.
- Κατά την οπισθοδρόμηση οι αναθέσεις τιμών που έγιναν μετά από το σημείο επιλογής αναιρούνται.
 - □ Νέες αναθέσεις τιμών

Παράδειγμα

?- follows(ilias,X),follows(petros,Y).

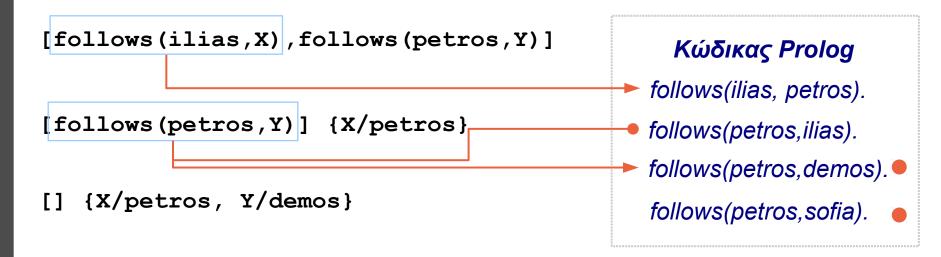


```
?- follows(ilias,X),follows(petros,Y).
X = petros
Y = ilias;
```

Κώδικας Prolog

follows(ilias, petros).
follows(petros,ilias).
follows(petros,demos).
follows(petros,sofia).

?- follows(ilias,X),follows(petros,Y).



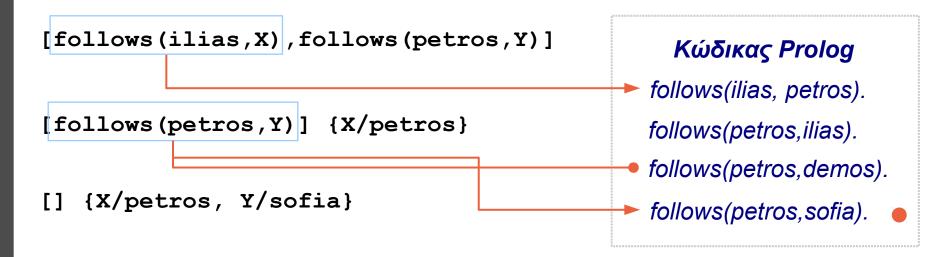
```
?- follows(ilias,X),follows(petros,Y).
X = petros
Y = ilias;

X = petros
Y = demos;
```

Κώδικας Prolog

follows(ilias, petros).
follows(petros,ilias).
follows(petros,demos).
follows(petros,sofia).

?- follows(ilias,X),follows(petros,Y).



```
?- follows(ilias,X),follows(petros,Y).
```

X = petros
Y = ilias

X = petros

Y = demos

X = petros

Y = sofia

true.

Κώδικας Prolog

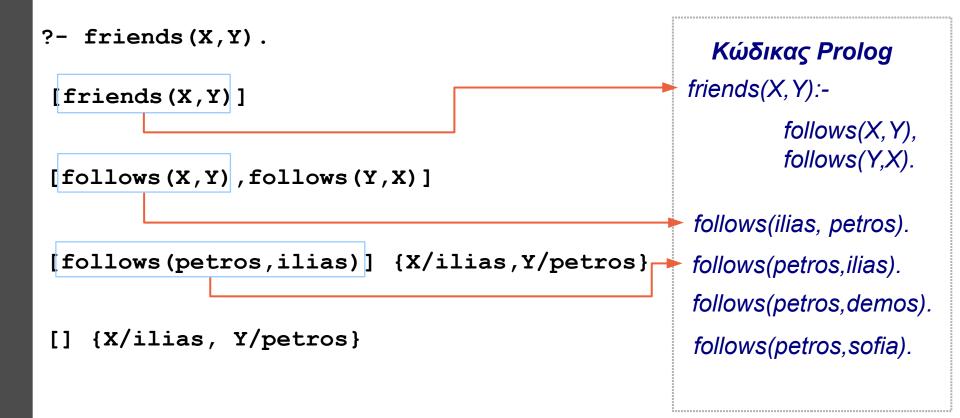
follows(ilias, petros).

follows(petros,ilias).

follows(petros,demos).

follows(petros, sofia).

Παράδειγμα με Κανόνες



```
?- friends(X,Y).
X = ilias
Y = petros
true.
```

```
Κώδικας Prolog
friends(X, Y):-
follows(X, Y),
follows(Y, X).
follows(ilias, petros).
follows(petros, ilias).
follows(petros, demos).
follows(petros, sofia).
```

Παράδειγμα (Εναλλακτικό)

- Ερώτηση
- ?-slow_down
- Αρχική στοίβα στόχων (goal stack).
 - slow down.
- Κάθε φορά αντικαθιστούμε την κορυφή της στοίβας.

```
<u>Πρόγραμμμα</u> fog. night. rain(heavy). road(good).
```

```
rain:-rain(heavy).
rain:-rain(light).
```

danger :- fog, rain.

```
slow_down:- night, danger.
slow_down:- night, rain(heavy).
slow_down:-road(bad).
```

slow_down

```
Πρόγραμμμα
fog.
night.
rain(heavy).
road(good).
rain:-rain(heavy).
rain:-rain(light).
danger :- fog, rain.
slow_down:- night, danger.
slow_down:- night, rain(heavy).
slow_down:-road(bad).
```

night
danger
slow_down *

```
Πρόγραμμμα
      night
                         fog.
                         night.
    danger
                         rain(heavy).
slow_down*
                         road(good).
                         rain:-rain(heavy).
                         rain:-rain(light).
                         danger :- fog, rain.
                         slow_down:- night, danger.
                         slow_down:- night, rain(heavy).
                         slow_down:-road(bad).
```

danger slow_down*

Constraint Logic Programming

```
Πρόγραμμμα
danger slow_down*
                           fog.
                           night.
                           rain(heavy).
                           road(good).
                           rain:-rain(heavy).
                           rain:-rain(light).
                           danger :- fog, rain.
                           slow_down:- night, danger.
                           slow_down:- night, rain(heavy).
                           slow_down:-road(bad).
```

fog
rain
danger
slow_down*

Πρόγραμμμα fog fog. night. rain rain(heavy). danger road(good). slow_down* rain:-rain(heavy). rain:-rain(light). danger :- fog, rain. slow_down:- night, danger. slow_down:- night, rain(heavy). slow_down:-road(bad).

rain
danger
slow_down*

```
Πρόγραμμμα
       rain
                         fog.
                         night.
    danger
                         rain(heavy).
slow_down*
                         road(good).
                         rain:-rain(heavy).
                         rain:-rain(light).
                         danger :- fog, rain.
                         slow_down:- night, danger.
                         slow_down:- night, rain(heavy).
                         slow_down:-road(bad).
```

```
rain(heavy)
rain*
danger
slow_down*
```

```
Πρόγραμμμα
 rain(heavy)
                        fog.
     rain*
                        night.
                        rain(heavy).
    danger
                        road(good).
slow_down*
                        rain:-rain(heavy).
                        rain:-rain(light).
                        danger :- fog, rain.
                        slow_down:- night, danger.
                        slow_down:- night, rain(heavy).
                        slow_down:-road(bad).
```

rain*
danger
slow_down*

rain*
danger
slow_down*

```
Πρόγραμμμα fog. night. rain(heavy). road(good).
```

```
rain:-rain(heavy).
rain:-rain(light).
```

danger :- fog, rain.

```
slow_down:- night, danger.
slow_down:- night, rain(heavy).
slow_down:-road(bad).
```

-yes

(δεν μένει να αποδείξω τίποτε άλλο-επιτυχία).

Constraint Logic Programming

rain*
danger
slow_down*

Πρόγραμμμα fog. night. rain(heavy). road(good).

rain:-rain(heavy). rain:-rain(light).

danger :- fog, rain.

redo: στο τελευταίο σημείο επιλογής (choice point)

slow_down:- night, danger.
slow_down:- night, rain(heavy).
slow_down:-road(bad).

rain(light)
rain
danger
slow down*

Παράδειγμα Εκτέλεσης – Επόμενη Λύση _{fails}

rain(light)
rain*
danger
slow down*

Πρόγραμμα fog. night. rain(heavy). road(good).

rain:-rain(heavy). rain:-rain(light).

danger :- fog, rain.

slow_down:- night, danger. slow_down:- night, rain(heavy). slow_down:-road(bad). rain(light)
rain
danger
slow down*

Constraint Logic Programming

```
slow_down*
```

```
Πρόγραμμμα
fog.
night.
rain(heavy).
road(good).
rain:-rain(heavy).
rain:-rain(light).
danger :- fog, rain.
slow_down:- night, danger.
slow_down:- night, rain(heavy).
slow_down:-road(bad).
```

night rain(heavy) slow_down*

```
<u>Πρόγραμμμα</u>
      night -
                                                             rain(heavy)
                        fog.
                        night.
 rain(heavy)
                                                            slow_down*
                        rain(heavy).
slow_down*
                        road(good).
                        rain:-rain(heavy).
                        rain:-rain(light).
                        danger :- fog, rain.
                        slow_down:- night, danger.
                        slow_down:- night, rain(heavy).
                        slow_down:-road(bad).
```

Constraint Logic Programming

```
rain(heavy)
                        <u>Πρόγραμμμα</u>
                                                             slow down*
                        fog.
slow_down*
                        night.
                         rain(heavy).
                        road(good).
                        rain:-rain(heavy).
                        rain:-rain(light).
                        danger :- fog, rain.
                        slow_down:- night, danger.
                        slow_down:- night, rain(heavy).
                        slow_down:-road(bad).
```

Constraint Logic Programming

slow_down*

<u>Πρόγραμμμα</u> fog. night. rain(heavy). road(good).

rain:-rain(heavy). rain:-rain(light).

danger :- fog, rain.

slow_down:- night, danger.
slow_down:- night, rain(heavy).
slow_down:-road(bad).

-yes

(Δεν υπάρχει τίποτε άλλο προς απόδειξη - επιτυχία)

Παράδειγμα Εκτέλεσης – Τρίτη Λύση

```
slow_down*
```

```
Πρόγραμμμα
fog.
night.
rain(heavy).
road(good).
rain:-rain(heavy).
rain:-rain(light).
danger :- fog, rain.
slow_down:- night, danger.
slow_down:- night, rain(heavy).
slow_down:-road(bad).
```

road(bad)
slow_down

Παράδειγμα Εκτέλεσης – Τρίτη Λύση

road(bad)

slow_down*

```
fails
```

Πρόγραμμμα

fog.

night.

rain(heavy).

road(good).

rain:-rain(heavy).

rain:-rain(light).

danger :- fog, rain.

slow_down:- night, danger.

slow_down:- night, rain(heavy).

slow_down:-road(bad).

road(bad)

slow down

-no

Constraint Logic Programming

Εναλλακτική Αναπαράσταση

```
?-slow_down*
```

?-night,danger

?-danger

?-fog,rain.

?-rain*

?-rain(heavy)

?- <> (κενή πρόταση)

```
Πρόγραμμα fog.
night.
rain(heavy).
road(good).
```

```
rain:-rain(heavy).
rain:-rain(light).
```

danger :- fog, rain.

```
slow_down:- night, danger.
slow_down:- night, rain(heavy).
slow_down:-road(bad).
```

Εναλλακτική Αναπαράσταση- (Βαπάντηση)

```
?-slow_down*
```

?-night,danger

?-danger

?-fog,rain

?-rain*

?-rain(light)

```
<u>Πρόγραμμμα</u> fog. night. rain(heavy). road(good).
```

```
rain:-rain(heavy).
rain:-rain(light).
```

danger :- fog, rain.

```
slow_down:- night, danger.
slow_down:- night, rain(heavy).
slow_down:-road(bad).
```

Εναλλακτική Αναπαράσταση- (Βαπάντηση)

```
?-slow_down*?-night,rain(heavy)?-rain(heavy)?-<> (κενή πρόταση επιτυχία)
```

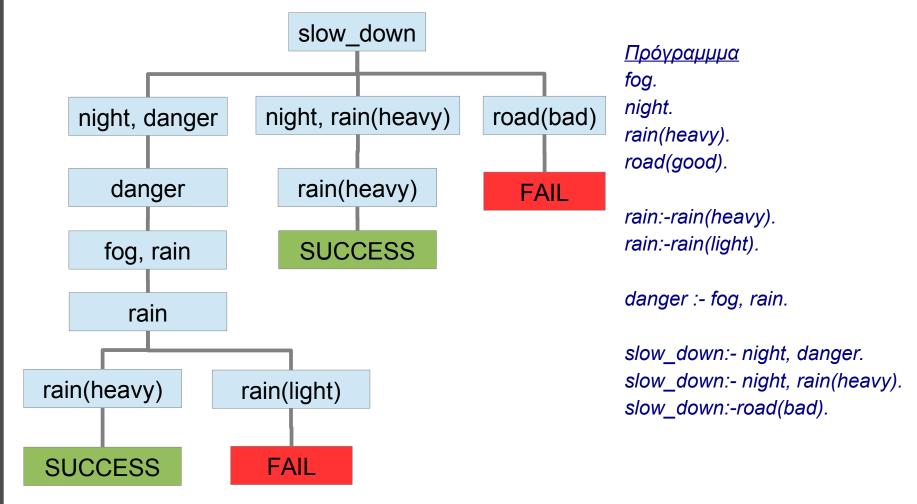
```
<u>Πρόγραμμμα</u>
fog.
night.
rain(heavy).
road(good).
rain:-rain(heavy).
rain:-rain(light).
danger :- fog, rain.
slow_down:- night, danger.
slow down:- night, rain(heavy).
slow down:-road(bad).
```

Εναλλακτική Αναπαράσταση- (Γαπάντηση)

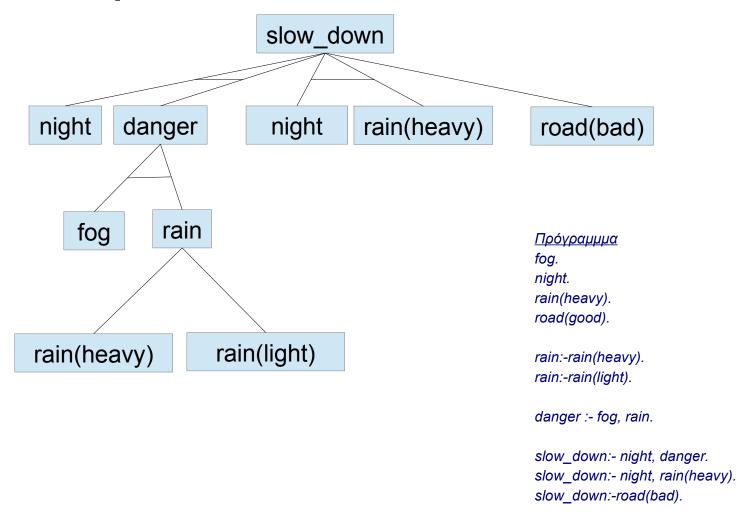
```
?-slow_down*
?-road(bad)
(αποτυχία)
```

```
<u>Πρόγραμμμα</u>
fog.
night.
rain(heavy).
road(good).
rain:-rain(heavy).
rain:-rain(light).
danger :- fog, rain.
slow_down:- night, danger.
slow down:- night, rain(heavy).
slow down:-road(bad).
```

Δένδρο Εκτέλεσης



Δένδρο AND/OR



Constraint Logic Programming

Παράδειγμα με μεταβλητές

Πρόγραμμα

```
task(a,analysis).
task(b,developement).
task(c,analysis).
task(d,testing).
```

```
cando(teamA,analysis).
cando(teamA,developement).
cando(teamB,analysis).
cando(teamB,developement).
cando(teamC,analysis).
```

```
assign(task_to(Task,Team)):-
    task(Task,Req),
    cando(Team,Req).
```

Εύρεση Λύσης – Α Λύση

```
?-assign(task to(W,teamC).
{Task/W, Team/teamC}
?-task(W,Req), cando(teamC,Req)
(W/a, Req/analysis)
?-cando(teamC,analysis)
?- <>
Answer W = a
yes
```

```
task(a,analysis).
task(b,developement).
task(c,analysis).
task(d,testing).
cando(teamA,analysis).
cando(teamA, developement).
cando(teamB,analysis).
cando(teamB,developement).
cando(teamC,analysis).
assign(task_to(Task,Team)):-
   task(Task,Req),
```

cando(Team, Reg).

Εύρεση Λύσης – Β Λύση

```
?-assign(task_to(W,teamC).

{Task/W, Team/teamC}

?-task(W,Req), cando(teamC,Req)

{W/b, Req/development) *

?-cando(teamC,development)
```

BACKTRACKING!

```
task(a,analysis).
task(b,developement).
task(c,analysis).
task(d,testing).
cando(teamA,analysis).
cando(teamA, developement).
cando(teamB,analysis).
cando(teamB,developement).
cando(teamC,analysis).
assign(task_to(Task,Team)):-
   task(Task,Req),
   cando(Team, Reg).
```

Εύρεση Λύσης – Β Λύση

```
?-assign(task to(W,teamC).
{Task/W, Team/teamC}
?-task(W,Req), cando(teamC,Req)
{W/c, Req/analysis) *
?-cando(teamC,analysis)
?- <>
Answer W = c
yes
```

```
task(a,analysis).
task(b,developement).
task(c,analysis).
task(d,testing).
cando(teamA,analysis).
cando(teamA,developement).
cando(teamB,analysis).
cando(teamB,developement).
cando(teamC,analysis).
assign(task_to(Task,Team)):-
   task(Task,Req),
```

cando(Team, Reg).

Εύρεση Λύσης – Τέλος Διαδικασίας

```
?-assign(task_to(W,teamC).
```

{Task/W, Team/teamC}

?-task(W,Req), cando(teamC,Req)

{W/d, Req/testing)

?-cando(teamC,testing)

BACKTRACKING

```
task(a,analysis).
task(b,developement).
task(c,analysis).
task(d,testing).
```

```
cando(teamA,analysis).
cando(teamA,developement).
cando(teamB,analysis).
cando(teamB,developement).
cando(teamC,analysis).
```

```
assign(task_to(Task,Team)):-
task(Task,Req),
cando(Team,Req).
```

Εύρεση Λύσης – Τέλος Διαδικασίας

```
?-assign(task_to(W,teamC).
```

{Task/W, Team/teamC}

?-task(W,Req), cando(teamC,Req)

FAILURE!

Answer

no

```
task(a,analysis).
task(b,developement).
task(c,analysis).
task(d,testing).
```

```
cando(teamA,analysis).
cando(teamA,developement).
cando(teamB,analysis).
cando(teamB,developement).
cando(teamC,analysis).
```

```
assign(task_to(Task,Team)):-
task(Task,Req),
cando(Team,Req).
```

Θεωρητικά Θεμέλια

• Είναι η διαδικασία σωστή και πλήρης;

Διαδικασίες "εις άτοπο απαγωγή"

- "Εις άτοπο απαγωγή" (Proof by Contradiction)
 - □ Προσθέτουμε την άρνηση της προς απόδειξη πρότασης στα αξιώματα και αποδεικνύουμε ότι οδηγούμαστε σε αντίφαση.
- Πλεονέκτημα
 - Ευκολότερη εύρεση απόδειξης καθώς η αναζήτηση είναι καθοδηγούμενη.

Αρχή της Ανάλυσης

- Εισήχθηκε από τον Robinson (1965)
- Κανόνας συμπερασμού
 - Εξαγωγή νέων προτάσεων από ήδη υπάρχουσες.
 - Σε ένα σύστημα "εις άτοπο απαγωγής" η αναλύση είναι πλήρης.
- Αρχή της ανάλυσης:
 - \square { (P \vee Q) ,(\neg Q \vee Z)} μπορούμε να εξάγουμε το P \vee Z
 - 🗆 Παράδειγμα

loves(john,coffee) v loves(john, tea)

¬ loves(john,coffee) ∨ loves(john, lemonade)

κατά συνέπεια loves(john, tea) ν loves(john, lemonade)

Αρχή της Ανάλυσης (συν)

- $P \lor \neg Q \iff P \leftarrow Q$ (Ισοδυναμία)
 - \square P <=> P \leftarrow ($\gamma \epsilon \gamma \circ \gamma \circ \zeta$)
 - $\square \neg P \iff P (\acute{\alpha}\rho \lor \eta \sigma \eta)$
- $P \lor \neg Q \lor \neg Z \iff P \leftarrow Q \land Z (\gamma | \alpha \tau i)$
- Αρχή ανάλυσης
 - $\square \leftarrow P$, $P \leftarrow Q \Rightarrow \leftarrow Q$
 - \square ← P, P ← => ε (κενή πρόταση άτοπο)
- Λογικό Πρόγραμμα

$$Z \leftarrow \gamma \epsilon \gamma \circ \gamma \circ \zeta$$

$$P \leftarrow Q \wedge Z$$
 κανόνας

Αρχή της Ανάλυσης (συν)

- Μια αυτοματοποιημένη διαδικασία οδηγεί σε εύκολη κωδικοποίηση σε Η/Υ.
- Η σημασία του κανόνα της αρχής της ανάλυσης:

ΕΝΑΣ ΚΑΝΟΝΑΣ ΕΙΝΑΙ ΑΡΚΕΤΟΣ ΓΙΑ ΝΑ ΑΠΟΔΕΙΞΕΙ ΤΑ ΠΑΝΤΑ

Ανάλυση στο Λογικό Προγραμματισμό

- SLD Resolution
 - □ Selection Function Linear Resolution for Definite Clauses.
- Αναλυθέν (resolvent)
 - □ Σύζευξη υποστόχων (subgoals)
 - Άρνηση των πραγμάτων που θέλουμε να αποδειξουμε.

```
←A1 ∧ A2 ∧ A3 ... An
```

←ε (κενή πρόταση)

Βήμα της διαδικασίας απόδειξης

- Υπάρχουν πολλές εναλλακτικές ως προς το ποια πρόταση υποστόχος θα επιλεγεί σαν αναλυθέν και με ποιος από τους ενναλλακτικούς κανόνες θα χρησιμοποιηθεί.
 - Κανόνας Επιλογής (Computation / Selection Rule)
 - □ Κανόνας Αναζήτησης (Search Rule)

Διαδικασία απόδειξης (1/2)

- Κανόνας Επιλογής: Ποιος υποστόχος Αί από την σύζευξη θα επιλεγεί για "απόδειξη".
 - $\Box \leftarrow A1 \land A2 \land ... \land Ai \land ... \land An$
- Κανόνας Αναζήτησης: Εύρεση k προτάσεων από το πρόγραμμα
 - Για κάθε πρόταση η κεφαλή πρέπει να είναι ενοποιήσιμη με τον υποστόχο που επιλέχθηκε.

```
H1 \leftarrow B11, B12...B1n  Ai\theta 1 = H1\theta 1
```

. . .

 $Hk \leftarrow Bk1, Bk2...Bkn$ $Ai\theta k = Hk\theta k$

Διαδικασία Απόδειξης (2/2)

 Δημιουργία k νέων αναλυθέντων (resolvents) με αντικατάσταση από τους αντίστοιχους κανόνες

```
←A1 ∧ A2 ∧ ... ∧ Ai ∧... ∧ An
γίνεται
←(A1 ∧ A2 ∧ ... ∧ B11, B12...B1n ∧... ∧ An)θ1
(θ1 σε όλη τη σύζευξη)
...
←(A1 ∧ A2 ∧ ... ∧ Bk1, Bk2...Bkn ∧... ∧ An)θk
```

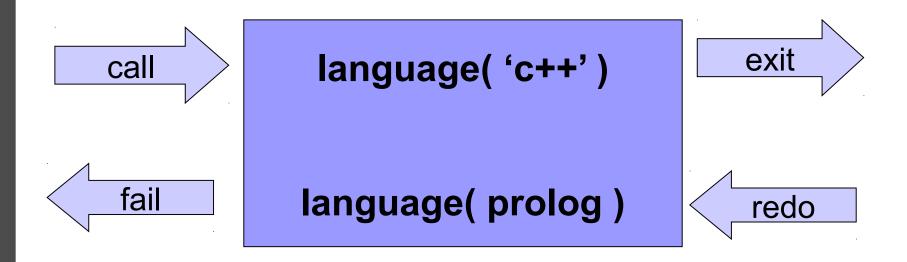
- Επιλογή ενός αναλυθέντος από τα k.
- Επανάληψη της διαδικασίας μέχρι να προκύψει η κενή πρόταση.

Εκτέλεση Προγραμμάτων Λογικού Προγραμματισμού

- LUSH Resolution
 - Leftmost Uppermost Selection Heuristic
- Leftmost Computation Rule
 - Επιλογή του αριστερότερου υποστόχου στο αναλυθέν
- Uppermost Search Rule
 - Επιλογή της πρώτης (upper) πρότασης που ενοποιείται.

Debugging σε Prolog

- Trace command
- Box model



Δομή

- Πως απαντά η Prolog στις ερωτήσεις;
 - □ Διαδικασία
 - Ενοποίηση και απόδοση τιμών σε μεταβλητές
 - Σύνολο απάντησης
 - □ Οπισθοδρόμηση (backtracking)
- Ισχυρά θεωρητικά θεμέλια