

COMP9414: 人工智能第8b讲。逻辑应用

逻辑应用

韦恩-沃布克

电邮 : w.wobcke@unsw.edu.au

本讲座

- 本体论
 - ▲ 分类法
 - ▲ 角色和小组
- 关于行动的推理
 - ▲ 形势微积分

本体论

- 一般概念和概念之间的关系
 - ▲ 子类关系
 - ▲ 部分-整体关系
 - ▲ 角色关系
- 关于物体事实的知识库
 - ▲ 班级成员
 - ▲ 对象的平等性
 - ▲ 部分-整体关系
 - ▲ 诚信约束

本体论实例

- ▲ 领域制约因素
- ▲ 行动和框架问题

阿帕克本体论

- 阿什拉夫-加尼就是加尼总统--
平等
- 阿什拉夫-加尼是阿富汗的总统
- 角色
- 阿什拉夫-加尼在政府中--
成员是
- 楠格哈尔省是一个省，是一种
- 楠格哈尔省位于阿富汗境内--
属于
- 轰炸意味着攻击 -
语言学意义/语义学

分类法

- 类型层次 p is-a q
 - △ $\forall x (p(x) \rightarrow q(x))$
 - △ $\forall x (\text{医院}(x) \rightarrow \text{建筑}(x))$
- 跨越性
 - △ $\{\forall x (p(x) \rightarrow q(x)), \forall x (q(x) \rightarrow r(x))\} \vdash \forall x (p(x) \rightarrow r(x))$
- 部分与整体的关系 x 部分与 y 的关系
 - △ $\forall x \neg (\text{location}(e, x) \wedge \text{part-of}(x, y) \rightarrow \text{location}(e, y))$
- 跨越性
 - △ $\forall x \forall y \neg (\text{part-of}(x, y) \wedge \text{part-of}(y, z) \rightarrow \text{part-of}(x, z))$

规划代理人

- 环境因行动的实施而改变
- 规划方案
 - △ 代理人可以控制其环境
 - △ 只有原子行动，而不是有期限的过程
 - △ 环境中只有单一制剂（无干扰）。
 - △ 只有由于代理人执行行动而产生的变化（没有进化）。
- 更复杂的例子
 - △ 机器人杯狗
 - △ 送货机器人
 - △ 自动驾驶汽车

角色和群体

- 每个国家都有一个（而且只有一个）总统
 - △ $\forall c (\text{country}(c) \rightarrow \exists p \text{ president}(c, p))$
 - △ $\forall c \forall p \neg (\text{总统}(c, p) \wedge \text{总统}(c, q) \rightarrow p = q)$
 总统（阿富汗, Ashraf Ghani）。
- 奎达舒拉是塔利班的一个分支组织
 - △ $\forall x (\text{成员}(x, \text{Quetta Shura}) \rightarrow \text{成员}(x, \text{Taliban}))$
- Hibatullah是塔利班的成员
 - 成员（Hibatullah, 塔利班）。
- 如果目标是Hibatullah，那么目标就是塔利班。

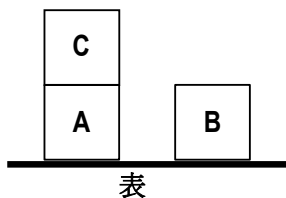
关于行动的推理

$$\Delta \forall x \neg (\text{target}(e, x) \wedge \text{member}(x, y) \rightarrow \text{target}(e, y))$$

-
- 语义学。将世界划分为一连串的（名义上的）时间点
 - 形势是世界在某一时间点的（完整）状态
 - ▲ 行动是一种情况之间的过渡
 - ▲ 在两种情况之间没有发生（相关的）事情
 - 规划师。保持对情况的**不完整**描述
 - ▲ 令人困惑的是，也被称为世界的一种**状态**
 - ▲ 寻找从初始状态到目标状态的路径
 - ▲ 状态转换对应于行动
- 主要问题是**指定**行动

块状世界

- 积木可以放在桌子上，可以互相堆叠
- 所有区块的尺寸相同，桌子大到足以容纳所有区块



状态： $on(C, A)$, $on(A, Table)$, $on(B, Table)$, $clear(B)$, $clear(C)$

块状世界行动 (STRIPS)

- 动作描述： $move(x, y, z)$ ($x \neq y \neq z$)
- 前提条件： $on(x, y)$, $clear(x)$, $clear(z)$
- 删除列表： $clear(z)$, $on(x, y)$
- 添加列表： $on(x, z)$, $clear(y)$, $clear(table)$
 - ▲ 添加 $clear(Table)$ ，以确保表始终是清空的。

指定行动 (STRIPS)

- 行动描述--行动的名称
- 前提条件--
只有在行动执行前的情况下，前提条件成立，行动才能在
情况下执行。
- 删除列表 - 在执行行动后要从状态（描述）中删除的字词
- 添加列表 - 在执行行动后要添加到状态（描述）中的字词
- STRIPS 假设--
在执行动作后，状态（描述）中不包含在删除列表中的任
何字词都保持不变（例如，框架问题）。

关于行动推理的问题

假设行动被完美执行（对计划来说是合理的？）

■ 框架问题

- △ 如何描述状态中不因执行行动而改变的内容
 - 问题是有很多这样的事实
 - 既有 "认识论 "问题，也有 "计算学 "问题

■ 夯实问题

- △ 执行一项行动的直接和间接影响是什么？
 - 问题是，间接效应取决于初始情况

■ 资格问题

- △ 在行动的规范中需要哪些先决条件？
 - 问题是，资格取决于背景

形势计算

- 描述状态和变化的一阶逻辑形式主义
 - △ 情况是世界在某一时间点的（完整）状态
- Reify situations: 术语表示情况，例如 S_0, S_1, \dots 。
- 行动是一个特殊 "做" 函数的参数
 - △ 情况 $do(A, S)$ 表示在情况 S 下做 A 的结果。
 - △ 假设世界是决定性的（但代理人的知识不完整）
- 命题（断言某些事实在某种情况下成立）。
 - △ 为每个谓词添加情况参数，或
 - △ 特殊的 "持有" 谓词（谓词成为函数）。
- 领域约束和执行行动的公理

领域制约因素

- 也被称为状态约束
- 在所有（法律）状态下都是如此，尽管涉及到与国家有关的关系
- 实例
 - △ 如果 x 不在另一个块的上面，它就在桌子上。
 - $\forall x \not\exists (on(x, Table, s) \leftrightarrow \neg \exists y (on(x, y, s) \wedge (y \neq Table)))$
 - △ 如果 x 上面没有区块，则 x 是清晰的。
 - $\forall x \not\exists (clear(x, s) \leftrightarrow \neg \exists y on(y, x, s))$
 - △ 如果 y 是一个区块，而且上面还有另一个区块，那么 y 就不清楚了
 - $\forall x \forall y \not\exists (on(x, y, s) \wedge (y \neq Table) \rightarrow \neg clear(y, s))$

块状世界国家

- 状态--这里描述的是在某种情况下的情况
 - △ 更像是一个计划代理人的 "状态"
- 方法1：在每个谓词中添加情况参数 $on(C, A, S_1)$, $on(A, Table, S_1)$, $on(B, Table, S_1)$ $clear(B, S_1)$, $clear(C, S_1)$
- 方法2：特殊的 "持有" 谓词（谓词成为函数） $holds(on(C, A), S_1)$, $holds(on(A, Table), S_1)$, $holds(on(B, Table), S_1)$ $holds(clear(B), S_1)$, $holds(clear(C), S_1)$

行动

$do(A, S)$ - "在情况 S 下做动作 A 的结果"

- 例子。"将块 x 从 y 移到 z " 和 "清除 y "
 - △ $\forall x \forall y \not\exists \not\exists (on(x, y, s) \wedge clear(x, s) \wedge clear(z, s) \wedge (x \neq z) \rightarrow on(x, z, do(move(x, y, z), s)))$
 - △ $\forall x \forall y \not\exists \not\exists (on(x, y, s) \wedge clear(x, s) \wedge clear(z, s) \wedge (x \neq z) \rightarrow \neg on(x, y, do(move(x, y, z), s)))$
 - △ $\forall x \forall y \not\exists \not\exists (on(x, y, s) \wedge clear(x, s) \wedge clear(z, s) \wedge (x \neq z) \wedge (y \neq z) \rightarrow clear(y, do(move(x, y, z), s)))$
 - △ $\forall x \forall y \not\exists \not\exists (on(x, y, s) \wedge clear(x, s) \wedge clear(z, s) \wedge (x \neq z) \wedge (z \neq Table) \rightarrow \neg clear(z, do(move(x, y, z), s)))$

框架问题

- 以前的行动描述并不 "完整"
 - △ 他们描述了哪些变化
 - △ 他们没有说明什么是保持不变的
- 提议。框架公理

$$on(x, y, s) \wedge (x \neq u) \rightarrow on(x, y, do(move(u, v, z), s))$$

$$\neg on(x, y, s) \wedge ((x \neq u) \vee (y \neq z)) \rightarrow \neg on(x, y, do(move(u, v, z), s))$$

$$clear(u, s) \wedge (u \neq z) \rightarrow clear(u, do(move(x, y, z), s))$$

$$\neg clear(u, s) \wedge (u \neq y) \rightarrow \neg clear(u, do(move(x, y, z), s))$$

总结

- 本体论
 - △ 描述 逻辑学的限制性和效率更高
 - △ 各领域的标准本体论
 - △ 构建和维护本体的工具
- 关于行动的推理
 - △ 从哲学的角度看是有趣的
 - △ 对框架问题缺乏简洁的解决方案
 - △ 事件微积分是另一种更像Prolog的形式主义

用情况计算进行规划

- 为了确定实现目标 $\Gamma(s)$ 的计划，利用行动理论和初始状态证明 $\exists s I(s)$
- 例如， $\exists s on(B, Table, s)$ 用
 - $on(B, A, S_0)$
 - $on(A, C, S_0)$
 - $on(C, Table, S_0)$
 - $clear(B, S_0)$
 - $clear(Table, S_0)$
 - $on(x, y, s) \wedge clear(x, s) \wedge clear(z, s) \wedge (x \neq z) \rightarrow on(x, z, do(move(x, y, z), s))$
- 还需要平等公理。 $A=A$, $\neg (A=B)$, 等等。

- 获得 $s = do(move(B, A, Table), S_0)$