# Systèmes d'inférences

Prolog
Systèmes Experts
Inférences non standard
Cohérence

## Inférences non standard

Les SE sont amenés à traiter des données seulement probables ou vagues d'où la nécessité de savoir traiter des degrés de vraisemblance.

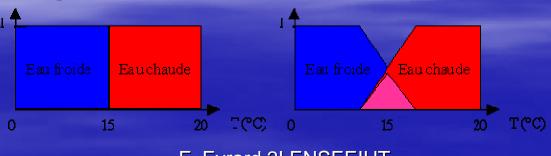
Ils ne doivent pas rester bloqués en l'abscence de données mais faire des hypothèses et être prêts à remettre en question les raisonnements tenus.

On fera appel à la logique possibiliste d'une part et d'autre part au raisonnement par défaut.

#### Introduction

- Les catégories manipulées par le langage sont rarement tout ou rien.
- Leur représentation par des ensembles classiques est souvent mal adaptée.
- Idée de Zadeh

Remplacer l'appartenance à un sous-ensemble classique par un degré d'appartenance pouvant prendre toutes les valeurs comprises entre 0 et 1.



- Ainsi en logique classique jusqu'à 15°C, l'eau appartient à la classe de l'eau froide, alors que, en logique floue, à partir de 10°C l'eau n'appartient plus que partiellement à l'eau froide.
- Définition
- Fonction d'appartenance classique à un ensemble A,

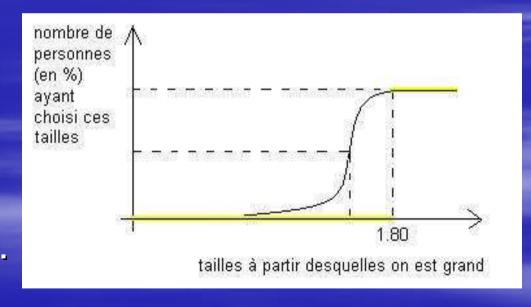
$$1_A(x) = 1 \text{ si } x \in A$$
  
=  $0 \text{ si } x \notin A$ 

- Fonction d'appartenance à un ensemble flou A,
   μ<sub>A</sub>(x) peut prendre toutes les valeurs entre 0 et 1.
- On définit un sous-ensemble flou A de U par :  $A = \{(x, \mu_A(x)) \mid x \in U\} \text{ avec } \mu_A(x) \colon U \to [0,1]$

A partir de quelle taille dit-on que quelqu'un est grand?

Si l'on demande à une personne, il va répondre 1.80m (courbe en jaune), si l'on demande ensuite à 999... autres personnes, on obtient un histogramme. On peut prendre cet histogramme

comme définition floue de ce qui est grand et interpréter le pourcentage associé à chaque taille comme un degré de crédibilité que cette taille soit considérée comme grande.

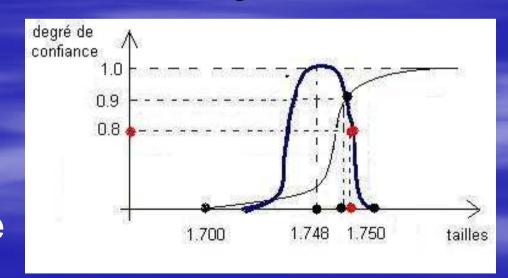


Cette définition nous permet alors, connaissant une mesure de taille (ex: 1.75m), d'avoir un certain degré de confiance dans le fait qu'elle soit considérée comme grande (point rouge).

Mais si l'on mesure cette personne à plusieurs reprises, compte tenu des imprécisions, on obtient un autre histogramme

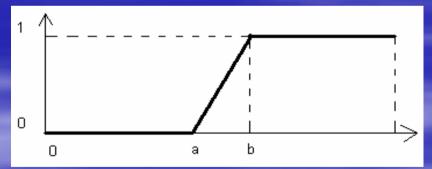
(courbe bleue).

Il faut donc être capable de comparer un résultat de mesure à une propriété donnée, c-à-d: un ensemble flou à un autre



- Un prédicat flou g est tel qu'on ne peut pas dire si un élément  $x_0$  appartient ou non à son extension  $\|g\|$  (c-à-d: si ce prédicat s'applique à  $x_0$  ou non).
- Le fait que la formule "x<sub>0</sub> c'est g" soit vraie ou fausse devient une question de degré
- Ex: Si  $x_0$ =1.72m alors comment évaluer " $x_0$  c'est grand" ? On se demande où commencent et où finissent les grandes tailles ?

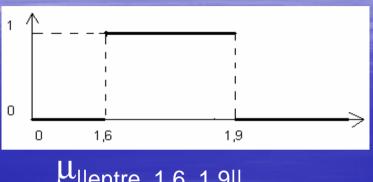
Si g = "grand"



 $\mu_{||grand|||}$ 

Si a=1.6, b=1.8 alors  $\mu_{||grand||}(1.6)=0$ ,  $\mu_{||grand||}(1.8)=1$  et  $\mu_{||grand||}(1.72)=0.6$ 

 Que dire de "x<sub>0</sub> c'est grand" si ce qu'on sait de x<sub>0</sub> est imprécis:  $x_0$  c'est p' où p = "une taille" comprise entre 1.6m et 1.9m"?



 $\mu_{||entre\_1.6\_1.9||}$ 

II faut comparer  $\mu_{||grand||}$  et  $\mu_{||entre\_1.6\_1.9||}$ 

#### Degré de vérité et mesure d'incertain

- On suppose que les formules g(u) et p(u) renvoient à un même ensemble U (ici l'univers des tailles u d'individu)
- Soit v (g|p) = degré de vérité de g étant donné p et μ<sub>||p||</sub> ∈ [0,1]<sup>U</sup> la fonction caractéristique floue des tailles dites p.

Comme x<sub>0</sub> est mal localisée dès lors que "x<sub>0</sub> est p" (entre 1.6 et 1.9),
 la valeur de vérité de "x<sub>0</sub> est g étant donné que x<sub>0</sub> est p"
 ne peut qu'être floue et vaut :

(R) 
$$\mu_{v(g|p)}(v) = \sup_{u \in U} \{\mu_{||p||}(u) / \mu_{||g||}(u) = v\}$$

$$= 0 \text{ si } \mu_{||g||}^{-1}(v) = \emptyset$$

Exemple1: valeur de vérité v = 1

$$\begin{split} & \mu_{\nu\,(g|p)}(1) = sup_{u \in U}\{\mu_{||p||}(u) \, / \, \mu_{||g||}(u) = 1\} \\ & \mu_{||g||}(u) = 1 \text{ signifie } u \geq b \text{ et } \mu_{\nu\,(g|p)}(1) = sup_{u \geq b}\{\mu_{||p||}(u)\} \\ & \mu_{\nu\,(g|p)}(1) \text{ dépend de la place de b par rapport à [1.6, 1.9]} \\ & Supposons que 1.6 < b < 1.9 \text{ alors } \mu_{\nu\,(g|p)}(1) = 1.0 \end{split}$$

- Exemple2: valeur de vérité v = 1/2  $\mu_{v \text{ (alp)}}(1/2) = \sup_{u \in U} \{\mu_{||p||}(u) / \mu_{||a||}(u) = 1/2\}$ 

```
\begin{split} \mu_{||g||}(u) &= 1/2 \text{ signifie } u = (a+b)/2 \text{ et} \\ \mu_{\nu\,(g|p)}(1/2) &= \mu_{||p||}((a+b)/2 \text{ )} \\ \mu_{\nu\,(g|p)}(1/2) \text{ dépend de la place de } (a+b)/2 \text{ par rapport à } [1.6,1.9] \\ \text{Supposons que } 1.6 < (a+b)/2 < 1.9 \text{ alors } \mu_{\nu\,(g|p)}(1/2) = 1.0 \end{split}
```

- Exemple3: valeur de vérité v = 0

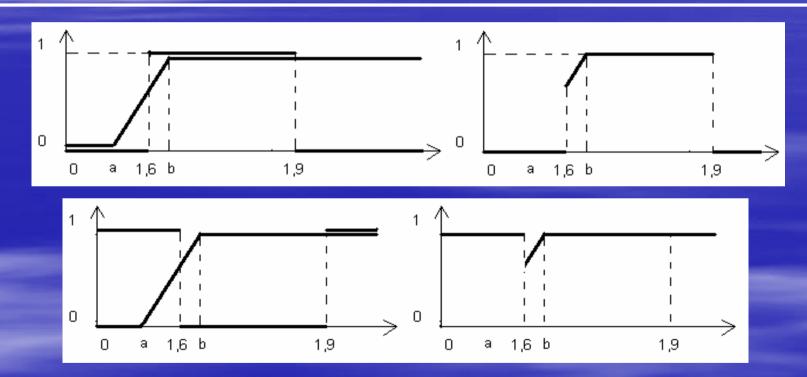
```
\begin{split} & \mu_{\nu\,(g|p)}(0) = \sup_{u \in U} \{\mu_{||p||}(u) \ / \ \mu_{||g||}(u) = 0 \} \\ & \mu_{||g||}(u) = 0 \text{ signifie } u \leq a \text{ et } \mu_{\nu\,(g|p)}(0) = \sup_{u \leq a} \{\mu_{||p||}(u)\} \\ & \mu_{\nu\,(g|p)}(0) \text{ dépend de la place de a par rapport à [1.6, 1.9]} \\ & \text{Supposons que } a \leq 1.6 \text{ alors } \mu_{\nu\,(g|p)}(0) = 0.0 \end{split}
```

 Ainsi de suite pour toute valeur de vérité v. Au final on peut dire que v(g|p) est la valeur de vérité floue :

```
\{(1, 1.0), \ldots, (1/2, 1.0), \ldots, (0, 0.0)\}
```

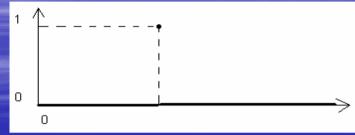
- $-\mu_{\nu(g|p)}(v)$  est le degré de possibilité que v soit la valeur de vérité de g étant donné p.
- Dans l'exemple précédent, il est possible avec le degré μ<sub>ν(g|p)</sub>
   1.0 que v = 1 soit la valeur de vérité de "x<sub>0</sub> c'est grand étant donné que x<sub>0</sub> c'est entre 1.6 et 1.9"
- v(g|p) représente l'ensemble flou des valeurs de vérité +/possibles de l'appartenance  $x_0 \in ||g||$  (c-à-d: " $x_0$  c'est g") étant
  donné que  $x_0 \in ||p||$  (c-à-d: " $x_0$  c'est p").
- On approche cet ensemble par 2 nombres : Π(g), N(g).
   qui s'obtiennent grâce à (R).

d° de possibilité que g soit vrai étant donné p d° d'impossibilité que g soit faux étant donné p

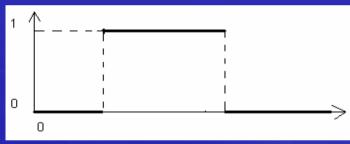


Dans l'exemple précédent  $\Pi(g)=1$  et N(g)=(1.6-a)/(b-a)

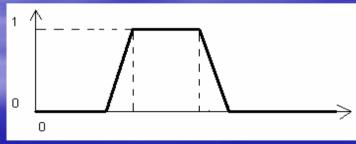
Exemples de données floues φ



précis et certain



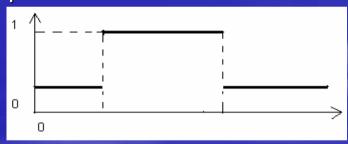
imprécis et certain



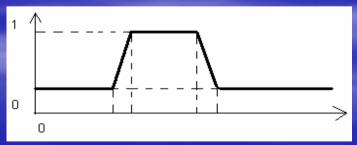
vague et certain



précis et incertain



imprécis et incertain



vague et incertain

Soit une donnée φ dont le support et le noyau sont :

```
Support(\varphi) = {u \in U / \mu(u) > 0}
Noyau(\varphi) = {u \in U / \mu(u) = 1}
```

- précis/certain  $<=> Noyau(\varphi) = Support(\varphi) = \{u_0\}$
- □ précis/incertain <=> Noyau( $\phi$ )={u<sub>0</sub>}, Support( $\phi$ )=U, u∈ U =>  $\mu$ (u)≥ a≠0
- imprécis/certain  $<=> {u_0} \subseteq Noyau(φ) = Support(φ)$
- imprécis/incertain <=>  $\{u_0\}$ ⊊Noyau(φ), Support(φ)=U, u∈U => μ(u)≥a≠0
- vague/certain <=> Ø ≠ Noyau(φ) ⊊ Support(φ) ⊊ U
- vague/incertain <=> Ø≠Noyau(φ)⊊Support(φ)=U, u∈U => μ(u)≥a≠0

- Logique possibiliste
  - On considère ici le cas d'une algèbre booléenne
     (₱, ∨, ∧, ¬) de formules propositionnelles ou prédicatives fermées non vagues (précises ou non).
  - Dans ce cas, sont vérifiés les principes du tiers exclu: |- φ∨ |φ et de non contradiction: |- |(φ∧ |φ).
  - On attribue à chaque formule  $\phi$  un degré de possibilité  $\Pi(\phi)$  et de nécessité  $N(\phi) = 1 \Pi(\neg \phi)$  qui sont des nombres compris entre 0 et 1.

#### 1) Principes de base

- Une mesure de possibilité Π (ou nécessité N) est une application de 𝕶 dans [0,1] telle que N(φ) + Π(¬φ) = 1 vérifiant :
  - a)  $\Pi(\perp) = 0$ ,  $\perp$  représente la formule toujours fausse
  - b)  $\Pi(T) = 1$ , T représente la formule toujours vraie
  - c)  $\forall \phi \in \mathcal{P}, \ \forall \psi \in \mathcal{P}, \ \Pi(\phi \lor \psi) = \max(\Pi(\phi), \ \Pi(\psi))$
- $N(\phi) = 1$  signifie que  $\phi$  est vraie
- $\Pi(\phi)$  = 0 signifie qu'il est impossible que  $\phi$  soit vraie donc  $\phi$  est fausse

#### 2) Propriétés

- Dans le cas de la logique classique, on a : φ √ | φ ≡ T,
   il vient alors que : max(Π(φ),1-N(φ)) = 1
- Comme N(φ) +  $\Pi(\ \ \phi)$  = 1, il vient que  $\Pi(\phi)$  = 0 signifie N( $\ \ \phi$ ) = 1 c-à-d:  $\ \ \phi$  est vraie  $\Pi(\phi)$  =  $\Pi(\ \phi)$  = 1 signifie qu'on ignore tout de  $\phi$
- $N(\phi \land \psi) = \min(N(\phi), N(\psi)) <=> \Pi(\phi \lor \psi) = \max(\Pi(\phi), \Pi(\psi))$
- N( $\phi$ ) ≤ Π( $\phi$ ) signifie que  $\phi$  est possiblement vraie avant d'être nécessairement vraie
- $-N(\varphi) > 0$  entraîne  $\Pi(\varphi) = 1$  donc  $N(\overline{\varphi}) = 0$
- $\Pi(\phi \land \psi)$  ≠ fonc( $\Pi(\phi)$ ,  $\Pi(\psi)$ ), en particulier fonc = min (il se peut que  $\psi = \varphi$   $\Pi(\phi \land \psi) = 0$  sans que  $\Pi(\phi) = 0$  ou  $\Pi(\psi) = 0$ )

#### Logique floue

- Les algèbres de formules vagues (dont les interprétations sont des ensembles flous) ne sont plus booléennes.
- Les opérations ensemblistes sont définies par :
  - $\mu_{G \cup H} = \max(\mu_G, \mu_H)$
  - $\mu_{G \cap H} = \min(\mu_G, \mu_H)$
  - $\mu_{G^c} = 1 \mu_{G^c}$
- Le tiers exclu n'est pas vérifié (G∪G<sup>c</sup>≠U) pas plus que la non contradiction (G∩G<sup>c</sup>≠Ø)
- On conserve les définitions de (D) (avec G=||g||,...)

- Les propriétés (a) (b) (c) demeurent (φ et ψ sont de la forme "X c'est Y")
- Le tiers exclu ne tenant plus la relation  $max(\Pi(\phi),1-N(\phi))=1 \text{ non plus,}$  elle doit être remplacée par  $max(\Pi(\phi),1-N(\phi))\geq \frac{1}{2}$
- $N(\phi) \le \Pi(\phi)$  à condition que  $\mu_{||p||}$  dans (D) soit normalisée :  $\sup_{u \in U} \{\mu_{||p||}(u)\} = 1$

#### Principe de résolution possibiliste

- Dans le cas de formules précises dont la vérité (fausseté) est incertaine, chaque formule est pondérée par un nombre de l'intervalle réel [0,1] représentant la borne inférieure du degré de nécessité qui lui est associée.
- Une formule possibiliste relative à une mesure de nécessité
   N est un couple (φ, a) tel que a ≤ N(φ).
- Principe de résolution appliqué à des clauses possibilistes : {(c, a), (c', b)} |- (Res(c, c'), min(a, b))

- Toute obtention de (□,c) signifie que C est démontré avec
   N(C) ≥ c. Plusieurs clauses vides peuvent être atteintes. Leur obtention dépend de la complétude de la stratégie.
- Celle-ci avérée on cherche la valeur optimale ĉ telle que :

$$\hat{c} = \sup\{c \mid \mathcal{H} \cup \{(C_1, 1.0), ..., (C_n, 1.0)\} \mid - (\Box, c)\}$$

 La production heuristique de résolvants de nécessités toujours croissantes sera effectuée par des méthodes de recherche dans les graphes (A\*,...).

#### Application

- Soient les faits :
  - Pierre est maire sortant (nécessité au moins égale à 1)
  - Marie soutient Pierre (nécessité au moins égale à 0.8).
  - Pierre est candidat (nécessité au moins égale à 1).
  - Jean est candidat (nécessité au moins égale à 1).
  - Pierre ou Jean est élu (nécessité au moins égale à 1).
     Pierre ou jean n'est pas élu (nécessité au moins égale à 1).

#### – Soient les règles :

- Si un candidat est maire sortant alors il est élu (nécessité au moins égale à 0.5).
- Si Marie soutient un candidat alors il est élu (nécessité au moins égale à 0.6).

- On veut savoir, avec quelle(s) valeur(s) de R, si
  - elu(p,R).
  - elu(j,R).

#### ainsi que

- nonelu(p,R).
- nonelu(j,R).
- On ajoute le fait :
  - Pierre fait l'objet d'un scandale (nécessité au moins égale à 1).
- On ajoute la règle :
  - Si un candidat fait l'objet d'un scandale alors il n'est pas élu (nécessité au moins égale à 0.7).

et on se repose les mêmes questions