LO21

Marius Bozane Louis Esteban

Automne 2020

Résumé

Pour notre projet de LO21 nous devions réaliser un système expert composé de bases de connaissances, de règles et d'un moteur d'inférence.

Une règle est composé d'une prémisse et d'une conclusion

Les règles sont sous la forme $A \wedge B \wedge C \Rightarrow D$ Avec $A \wedge B \wedge C$ comme prémisse et D comme conclusion.

Une base de connaissances est un ensemble de règles.

Le moteur d'inférence permet de déduire des faits certains en partant de la base de faits et en appliquant les règles de la base de connaissances

Table des matières

Ι	Ch	oix de conception et d'implémentation	4
1	Cho	ix de conception	5
2	Cho	ix d'implémentation	5
II	Al	gorithmes	6
3	Règ	les	7
	3.1	Nouvelle Règle	7
	3.2	Ajout de Prémisses	7
	3.3	Créer une conclusion	8
	3.4	Test 1 : Une prémisse appartient à une règle	9
	3.5	Supprimer une prémisse d'une règle	10
	3.6	Test 2 : Prémisse vide d'une règle	11
	3.7	Accéder à la première prémisse d'une règle	11
	3.8	Accéder à la conclusion d'une règle	12
4	Base de Connaissances		13
	4.1	Nouvelle Base de Connaissances	13
	4.2	Ajouter une nouvelle règle	13
	4.3	Afficher la première règle	14
5	Mot	eur d'Inférence	15
	5.1	Fait Vrai	15
	5.2	Ajouter un fait à une liste	16
	5.3	Règle Vraie	17

II	III Jeux d'essais					
6	5 Jeu d'essais 1	2				
	6.1 Postulat	2				
	6.2 Test	2				
7	Jeu d'essais 2					
	7.1 Postulat	2				
	7.2 Test	2				
8	Jeu d'essais 3					
	8.1 Postulat	2				
	8.2 Test	2				
9	Jeu d'essais 4					
	9.1 Postulat	2				
	9.2 Test	2				

Première partie

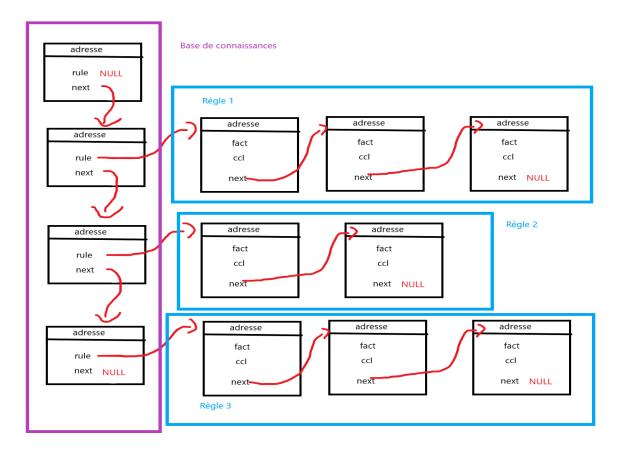
Choix de conception et d'implémentation

1 Choix de conception

Pour réaliser notre projet nous avons décidé de créer une structure pour les règles, une structure pour les bases de connaissances ainsi qu'une structure pour le moteur d'inférence.

Nous avons séparé le projet en 3 fichiers .c et 3 fichiers .h, chacun correspondant au programme et à la librairie associé de respectivement les règles, les bases de connaissances et le moteur d'inférence.

Les structures des base de faits et des règles se présentent sous la forme ci-dessous :



2 Choix d'implémentation

Deuxième partie

Algorithmes

3 Règles

3.1 Nouvelle Règle

L'algorithme ci-dessous permet de créer une règle vide et de retourner son pointeur.

3.2 Ajout de Prémisses

L'algorithme ci-dessous permet d'ajouter une prémisse à une règle.

```
Algorithme 2 : AjoutPrémisse
  Variables:
  - P: Prémisse à rajouter
  - R: Règle dont on veut rajouter une prémisse
  - R': Stockage du dernier objet d'une règle
  - T: Stockage de l'avant-dernier objet de la règle
  - NP: L'adresse de la nouvelle prémisse
  Données: R: Règle
  Résultat: R: Règle
1 Début AjoutPrémisse (C,R)
      Tant que Suivant(R) \neq indéfini faire
          T \leftarrow Suivant(R)
3
          R \leftarrow Suivant(R)
4
      Fin
5
      Conclusion(R') \leftarrow R
6
      7
      Si Conclusion(R')=1 alors
8
          Suivant(T) \leftarrow NP
9
          Suivant(NP) \leftarrow R'
10
      FinSi
11
12
13
          Suivant(R) \leftarrow NP
      FinSi
14
15 Fin
```

3.3 Créer une conclusion

L'algorithme ci-dessous permet d'ajouter une conclusion à une règle.

```
Algorithme 3 : CréerConclusion
   Variables:
  - C: Conclusion à rajouter
  - R: Règle dont on veut rajouter une conclusion
  - R': Règle de transit
  Données: R: Règle
  Résultat : R: Règle
1 Début CréerConclusion (C,R)
      Tant que Suivant(R) \neq indéfini faire
          R \leftarrow \text{Suivant}(R)
3
4
      Fin
      Si Conclusion(R) = 0 alors
5
          R' \leftarrow RègleVide()
6
          \operatorname{Fait}(R') \leftarrow C
7
          Conclusion(R') \leftarrow 1
8
          Suivant(R) \leftarrow R'
          Retourner Vrai
10
      FinSi
11
      Sinon
12
          Retourner Faux
13
      FinSi
14
15 Fin
```

3.4 Test 1 : Une prémisse appartient à une règle

L'algorithme ci-dessous permet de vérifier si une règle contient une prémisse ou non, il retourne vrai si la prémisse a été trouvée et il retourne faux si cette prémisse n'est pas contenue dans la règle.

```
Algorithme 4 : TestPrémisse
  Variables:
  - R: Règle
  - P: Prémisse que l'on veut tester
  Données: R: Règle
  Résultat: Resultat: Boléen
1 Début TestPrémisse (P,R)
      Tant que Suivant(R) \neq indéfini faire
         Si ComparerCaractère(Fact(R),P)=0 alors
3
             Retourner Vrai
4
         FinSi
5
         R \leftarrow Suivant(R)
6
      Fin
7
      Si (Conlusion(R)=0) ( et ComparerCaract\`ere(Fact(R),P)=0) alors
8
         Retourner Vrai
9
      FinSi
10
      Sinon
11
         Retourner Faux
      FinSi
13
14 Fin
```

3.5 Supprimer une prémisse d'une règle

L'algorithme ci-dessous permet de supprimer une prémisse d'une règle, il retourne Vrai si l'opération a pu être réalisé et retourne faux s'il n'a pas pu trouver la prémisse en question.

```
Algorithme 5 : SupprimerPrémisse
  Variables :
  - P: Prémisse à rajouter
  - R: Règle dont on veut rajouter une prémisse
  - R': Stockage du dernier objet d'une règle
  - T: Stockage de l'avant-dernier objet de la règle
  Données: R: Règle
  Résultat: Resultat: Boléen
1 Début SupprimerPrémisse (P,R)
      Si PrémisseVide(R=1 alors
          Retourner Faux
3
      FinSi
4
      Sinon
5
          Tant que R \neq indéfini faire
6
              T \longleftarrow R
7
              Si (ComparerCaractère(Fait(R),P)=1) ( et Conclusion(R)=1) alors
8
                 Suivant(T) \leftarrow Suivant(R)
                 Libérer(R)
10
                 Retourner Vrai
11
              FinSi
12
              R \leftarrow Suivant(R)
13
          Fin
14
          Retourner Faux
15
      FinSi
16
17 Fin
```

3.6 Test 2 : Prémisse vide d'une règle

L'algorithme ci-dessous test si une règle contient des prémisses ou non. Il retourne Vrai si la règle ne contient pas de prémisses (elle peut tout de même contenir une conclusion) et retourne faux si elle contient des prémisses.

```
Algorithme 6 : Prémisse Vide
  Variables : R: Règle que l'on veut tester
  Données: R: Règle
  Résultat: Resultat: Boléen
1 Début PrémisseVide (R)
      Si Suivant(R) \neq indéfini alors
         Retourner Faux
3
      FinSi
4
      Sinon si Conclusion(Suivant(R))=1 alors
5
         Retourner Vrai
6
      FinSi
      Sinon
8
         Retourner Faux
      FinSi
10
11 Fin
```

3.7 Accéder à la première prémisse d'une règle

L'algorithme ci-dessous permet de connaître la première prémisse d'une règle (si celle ci en contient bien sûr). Ce dernier retourne un pointeur lié à la première prémisse de la règle.

```
Algorithme 7 : Première Prémisse
  Variables: R: Règle dont on veut voir la prémisse
 Données: R: Règle
 Résultat : P: Prémisse
1 Début Première Prémisse (R)
     Tant que Suivant(R) \neq indéfini faire
2
         R \leftarrow Suivant(R)
3
     Fin
4
     Si Conclusion(R)=1 alors
5
        Retourner (Fait(R))
6
     FinSi
     Retourner indéfini
8
9 Fin
```

3.8 Accéder à la conclusion d'une règle

L'algorithme ci-dessous permet de connaître la conclusion d'une règle (si celle ci existe bien sûr). Ce dernier retourne un pointeur lié à la conclusion de la règle.

```
Algorithme 8 : VoirConclusion
  Variables: R: Règle dont on veut la conclusion
  Données: R: Règle
  Résultat : P: Prémisse
1 Début VoirConclusion (C,R)
      Tant que Suivant(R) \neq indéfini faire
         R \leftarrow Suivant(R)
3
      Fin
4
      Si Conclusion(Rule)=1 alors
5
      P \leftarrow \operatorname{Fait}(R)
6
      FinSi
7
      Sinon
         P ← indéfini
      FinSi
10
11 Fin
```

4 Base de Connaissances

4.1 Nouvelle Base de Connaissances

L'algorithme ci-dessous permet de créer une base de connaissances vide. Il retourne le pointeur lié à cette base de connaissances.

4.2 Ajouter une nouvelle règle

L'algorithme ci-dessous permet d'ajouter à une base de connaissances existante une nouvelle règle. Il retourne vrai si l'opération s'est déroulé avec succès.

```
Algorithme 10 : AjoutRègle
  Variables:
 - R: Règle à rajouter
 - BC: Base dont on veut rajouter une règle
 - NR: Nouvelle règle
 Données : BC: Base de Connaissances
 Résultat: Resultat: Boléen
1 Début AjoutRègle (R,BC)
     NR \leftarrow BC\_Vide()
     Tant que Suivant(BC) \neq indéfini faire
        BC \leftarrow Suivant(BC)
     Fin
5
     Suivant(BC) \leftarrow NR
6
     Retourner Vrai
9 Fin
```

4.3 Afficher la première règle

L'algorithme ci-dessous permet d'afficher la première règle d'une base de connaissance. Il retourne le pointeur lié à la première règle de la base (si celle-ci existe).

5 Moteur d'Inférence

5.1 Fait Vrai

L'algorithme ci-dessous permet de tester si un fait est dans une liste de fait. Il retourne vrai si le fait est contenu dans la liste de fait et faux si il n'est pas contenu dedans.

```
Algorithme 12 : FaitVrai
  Variables:
  - LF: La liste de faits
  - F : Un fait
  Données : LF : Liste de faits
  Résultat: Resultat: Boléen
1 Début FaitVrai(F,LF)
      Tant que Suivant(LF) \neq indéfini faire
          Si Comparer Caractère(Fait(LF),F)=0 alors
3
             Retourner Vrai
4
          FinSi
5
         LF \leftarrow Suivant(LF)
6
      Fin
7
      Si ComparerCaractère(Fait(LF),F)=0 alors
8
         Retourner Vrai
9
      FinSi
10
      Sinon
11
         Retourner Faux
12
      FinSi
13
14 Fin
```

5.2 Ajouter un fait à une liste

L'algorithme ci-dessous ajoute un fait à une liste de fait. Il retourne vrai si l'opération s'est déroulée avec succès et faux si l'opération n'a pas pu se faire

```
Algorithme 13: AjouterFaitsListe
  Variables :
  - LF: La liste de faits
  - F : Un fait
  - NF: Un fait transitoire
  Données : LF : Liste de faits
  Résultat: Resultat: Boléen
1 Début AjouterFaitsListe(BC)
      Si FaitVrai(F, LF) = Vrai alors
         Retourner Vrai
3
      FinSi
4
      Sinon
5
         CopierCaractère(Fait(NF,F))
6
          Suivant(NF)=Suivant(LF)
7
         Suivant(LF)=NF
8
         Retourner Faux
      FinSi
10
11 Fin
```

5.3 Règle Vraie

L'algorithme ci-dessous permet de savoir si une règle est vraie. Il retourne indéfini si la règle est fausse et la conclusion si la règle est vraie

```
Algorithme 14 : RègleVraie
   Variables :
  - LF: Une liste de faits
  - R: Une règle
  Données : LF : Une liste de faits R : Une règle
  Résultat: Resultat: Un fait
1 Début RègleVraie(BC)
      Si (Pr\acute{e}misseVide(R) = Faux) ( et VoirConclusion(R) \neq ind\acute{e}fini) alors
          Tant que Suivant(R) \neq indéfini faire
3
              Si FaitVrai(Fait(R), LF) = Faux alors
4
                  Retourner indéfini
5
              FinSi
              R \leftarrow Suivant(R)
7
          Fin
8
          Retourner Fait(R)
9
      FinSi
10
      Sinon
11
          Retourner indéfini
12
      FinSi
13
14 Fin
```

5.4 Moteur d'Inférence

L'algorithme ci-dessous retourne une liste chaînée des faits vrais.

```
Algorithme 15 : MoteurInférence
  Variables:
  - LF: Liste de Faits
  - BC: Base connaissances
  - KB: Base de connaissances transitoire
  - PF: Liste de faits transitoires
  - RF: Liste de faits transitoire
  Données : LF : Liste de faits
  Résultat: R: Règle
1 Début MoteurInférence(BC,LF)
      Tant que PF \neq indéfini faire
          AjouterFaitsListe(PF,F)
3
          PF \leftarrow Suivant(PF)
4
5
      Fin
      Tant que KB \neq indéfini faire
6
          Si RègleVraie(Règle(KB), RF)=Vrai alors
7
             AjouterFaitsListe(VoirConclusion(Rule(KB),RF)
8
          FinSi
9
          KB \leftarrow Suivant(KB)
10
      Fin
11
      Retourner RF
12
13 Fin
```

Troisième partie

Jeux d'essais

6.1 Postulat

 $A \wedge B \Rightarrow C$ $D \wedge B \wedge E \Rightarrow G$

Base de fait : A, B, D, E Résultat : A, B, D, E, C, G

```
int main(){
    char v[3] = "A;
    char a[3] = "A';
    char b[3] = "B';
    char c[3] = "C';
    char d[3] = "D';
    char d[3] = "B';
    char d[3] = "F";
    char d[3] = "F";
    char d[3] = "G';

//first rule : (A and B -> C)
    rule_t *regle1] = rew_rule();
    add_fact(&a, regle1);
    create_ccl(&c, regle1);
    create_ccl(&c, regle1);
    create_ccl(&c, regle2);
    add_fact(&b, regle2);
    add_fact(&b, regle2);
    add_fact(&b, regle2);
    add_fact(&b, regle2);
    create_ccl(&g, reg
```

```
D:\dev\git\LOP21_Project\LO21_Project\Lo21\bin\Debug\Lo21.exe

list:
G
C
A
B
D
E

Process returned 0 (0x0) execution time: 0.035 s

Press any key to continue.
```

7.1 Postulat

 $A \wedge B \Rightarrow C$ $D \wedge C \wedge E \Rightarrow G$ Base de fait : A, B, D, E Résultat : A, B, D, E, C, G

```
//first rule : (A and B -> C)
rule_t *regle1;
regle1 = new_rule();
add_fact(&a, regle1);
add_fact(&b, regle1);
create_ccl(&c, regle1);

//second rule : (D and B and E -> G)
rule_t *regle2;
regle2 = new_rule();
add_fact(&d, regle2);
add_fact(&c, regle2);
add_fact(&e, regle2);
create_ccl(&g, regle2);

//knowledge base with rules 1 and 2
kb_t* pkb = new_kb();
addrule(regle1, pkb);
addrule(regle2, pkb);

//fact list
facts_t* factList = malloc(sizeof(facts_t));
strcpy(factList->fact, &v);
factList->next = NULL;
add_fact_to_list(&a, factList);
add_fact_to_list(&b, factList);
add_fact_to_list(&d, factList);
add_fact_to_list(&d, factList);
add_fact_to_list(&e, factList);
add_fact_to_list(&e, factList);
```

```
D\dev\git\LOP21_Project\LO21_Project\Lo21\bin\Debug\Lo21.exe

list:
G
C
A
B
D
E
Process returned 0 (0x0) execution time: 0.017 s
Press any key to continue.
```

8.1 Postulat

 $A \wedge B \Rightarrow C$ $D \wedge C \Rightarrow G$ $A \wedge B \wedge C \wedge D \wedge E \wedge G \Rightarrow F$ Base de fait : A, B, D Résultat : A, B, D, C, G

```
//first rule : (A and B -> C)
rule_t *regle1;
regle1 = new_rule();
add_fact(&b, regle1);
add_fact(&b, regle1);
create_ccl(&c, regle1);

//second rule : (D and B and E -> G)
rule_t *regle2;
regle2 = new_rule();
add_fact(&d, regle2);
add_fact(&d, regle2);
create_ccl(&g, regle2);

//first rule : (A and B -> C)
rule_t *regle3;
regle3 = new_rule();
add_fact(&b, regle3);
add_fact(&b, regle3);
add_fact(&d, regle3);
/knowledge base with rules 1 and 2
kb_t* pkb = new_kb();
addrule(regle1, pkb);
addrule(regle2, pkb);
addrule(regle3, pkb);

/fact List
facts_t* factList = malloc(sizeof(facts_t));
strcpy(factList->fact, &v);
factList->next = NULL;
add_fact_to_list(&d, factList);
add_fact_to_list(&d, factList);
//add_fact_to_list(&d, factList);
```

```
D:\dev\git\LOP21_Project\LO21_Project\Lo21\bin\Debug\Lo21.exe

list:
G
C
A
B
D
Process returned 0 (0x0) execution time: 0.016 s
Press any key to continue.
```

9.1 Postulat

```
A \wedge B \Rightarrow C

D \wedge C \Rightarrow G

A \wedge B \wedge C \wedge D \wedge E \wedge G \Rightarrow F

Base de fait : A, B, D, E

Résultat : A, B, D, C, G, E, F
```

```
//first rule : (A and B -> C)
rule_t *regle1;
regle1 = new_rule();
add_fact(&a, regle1);
add_fact(&b, regle1);
create_ccl(&c, regle1);

//second rule : (D and B and E -> G)
rule_t *regle2;
regle2 = new_rule();
add_fact(&d, regle2);
add_fact(&c, regle2);
create_ccl(&g, regle2);

//first rule : (A and B -> C)
rule_t *regle3;
regle3 = new_rule();
add_fact(&a, regle3);
add_fact(&b, regle3);
add_fact(&b, regle3);
add_fact(&c, regle3);
add_fact(&c, regle3);
add_fact(&c, regle3);
add_fact(&c, regle3);
create_ccl(&f, regle3);
//knowledge base with rules 1 and 2
kb_t* pkb = new_kb();
addrule(regle1, pkb);
addrule(regle2, pkb);
addrule(regle3, pkb);
//fact List
facts_t* factList = malloc(sizeof(facts_t));
strcpy(factList->fact, &v);
factList->next = NULL;
add_fact_co_list(&a, factList);
add_fact_to_list(&b, factList);
```

```
D:\dev\git\LOP21_Project\LO21_Project\Lo21\bin\Debug\Lo21.exe

list:

F
G
C
A
B
D
E

Process returned 0 (0x0) execution time: 0.033 s

Press any key to continue.
```

Quatrième partie

Commentaires sur les résultats