

Esercizio 4 (6 punti)

Dato il seguente programma Prolog `includeList(L1,L2,L3)`:

```
includeList([],X,X):-!.
```

```
includeList([X|A],[X|B],Y):-!,includeList(A,B,Y).
```

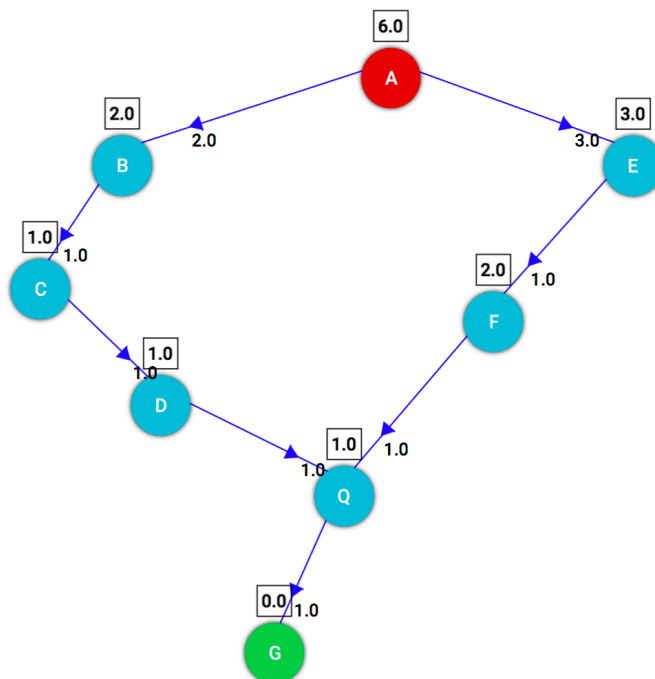
```
includeList([X|A],B,[X|Y]):-includeList(A,B,Y).
```

che, date tre liste di interi **L1**, **L2** e **L3** ha successo se la lista **L2** è esattamente inclusa in **L1** con i valori nello stesso ordine o se **L2** risulta vuota. Per ipotesi, la lista **L2** non è mai più lunga della lista **L1**. Inoltre, **L3** deve contenere gli elementi di **L1** non presenti in **L2** o fuori ordine rispetto a quelli di **L1**.

Si mostri l'albero SLD relativo al goal: `?-includeList([0,1,3,5],[1,3],X)`. indicando i rami di fallimento, di successo e quelli tagliati dal cut. Si indichi anche la risposta calcolata per la variabile **X** del goal.

Esercizio 5 (5 punti)

Si consideri il seguente grafo, dove A è il nodo iniziale e G il nodo goal, e il numero associato agli archi è il costo dell'operatore per andare dal nodo di partenza al nodo di arrivo dell'arco. Vicino ad ogni nodo, in un quadrato, è indicata inoltre la stima euristica della sua distanza dal nodo goal G:



Si applichi la ricerca **A*** su alberi (non tenendo quindi traccia dei nodi già visitati che non vengono automaticamente eliminati) **disegnando l'albero generato dinamicamente**. In caso di non determinismo si selezionino i nodi da espandere secondo l'ordine alfabetico. Si indichino:

- i nodi espansi nell'ordine di espansione;
- i nodi sulla strada della soluzione e il costo della soluzione;
- la condizione sulla stima euristica $h(n)$ che garantisce l'ottimalità della ricerca su alberi e se è soddisfatta in questo caso.

Esercizio 6 (4 punti)

Si disegni il constraint graph per il seguente problema CSP:

A::[1,2, 3, 4]

C::[1,2, 3, 4]

B::[1,2, 3, 4]

D::[1,2, 3, 4]

A>B

A<D

C<D

A!=C

B!=C

e, dopo avere brevemente introdotto l'algoritmo AC3 (Arc Consistency 3), se ne mostri l'esecuzione sull'esempio.

Esercizio 1

Rappresentazione in FOL:

$\forall X \text{ blocco}(X) \text{ and } \text{sul_tavolo}(X) \rightarrow (\text{bianco}(X) \text{ ex-or } \text{nero}(X))$.

$\forall X \text{ blocco}(X) \text{ and } \text{bianco}(X) \rightarrow \text{cubo}(X)$.

$\forall X \text{ blocco}(X) \text{ and } \text{nero}(X) \rightarrow \text{cono}(X)$.

$\text{blocco}(b1) \text{ and } \text{sul_tavolo}(b1)$.

$\text{blocco}(b1) \text{ and } \text{not } \text{nero}(b1)$.

Query: $\exists X (\text{blocco}(X) \text{ and } \text{cubo}(X))$.

Conversione in clause:

C1a: $\text{not } \text{blocco}(X) \text{ or } \text{not } \text{sul_tavolo}(X) \text{ or } \text{nero}(X) \text{ or } \text{bianco}(X)$

C1b: $\text{not } \text{blocco}(X) \text{ or } \text{not } \text{sul_tavolo}(X) \text{ or } \text{not } \text{nero}(X) \text{ or } \text{not } \text{bianco}(X)$

C2: $\text{not } \text{blocco}(X) \text{ or } \text{not } \text{bianco}(X) \text{ or } \text{cubo}(X)$.

C3: $\text{not } \text{blocco}(X) \text{ or } \text{not } \text{nero}(X) \text{ or } \text{cono}(X)$.

C4a: $\text{blocco}(b1)$

C4b: $\text{sul_tavolo}(b1)$.

C5a: $\text{blocco}(b1)$.

C5b: $\text{not } \text{nero}(b1)$.

Query NEGATA QN: $\text{not } \text{blocco}(X) \text{ or } \text{not } \text{cubo}(X)$.

Risoluzione:

QN + C4a = C6: $\text{not } \text{cubo}(b1)$.

C6 + C2 = C7: $\text{not } \text{blocco}(b1) \text{ or } \text{not } \text{bianco}(b1)$.

C7 + C4a = C8: $\text{not } \text{bianco}(b1)$.

C8 + C1a = C9: $\text{not } \text{blocco}(b1) \text{ or } \text{not } \text{sul_tavolo}(b1) \text{ or } \text{nero}(b1)$.

C9 + C4a = C10: $\text{not } \text{sul_tavolo}(b1) \text{ or } \text{nero}(b1)$.

C10 + C4b = C11: $\text{nero}(b1)$.

C11 + C5b = contraddizione! Dimostrato

Oppure:

QN + C2 = C6: $\text{not } \text{blocco}(X) \text{ or } \text{not } \text{bianco}(X)$.

C6 + C1a = C7: $\text{not } \text{blocco}(X) \text{ or } \text{not } \text{sul_tavolo}(X) \text{ or } \text{nero}(X)$.

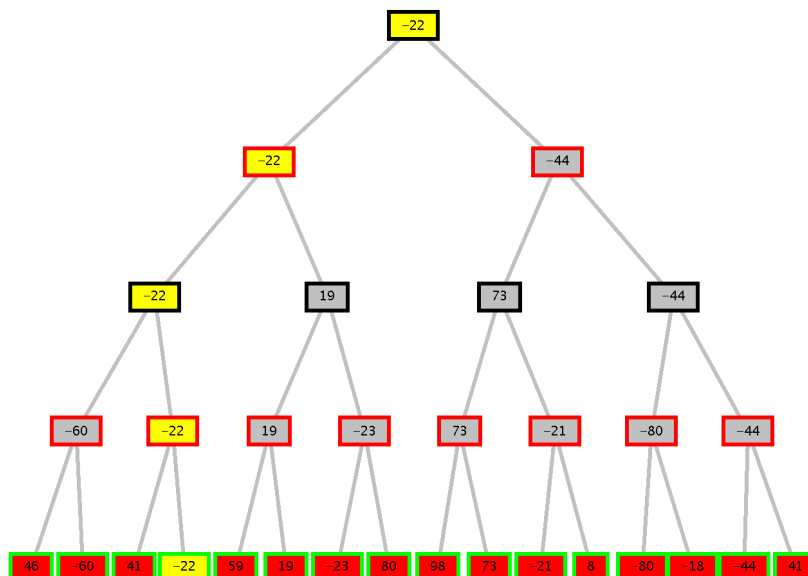
C7 + C5b = C8: $\text{not } \text{blocco}(b1) \text{ or } \text{not } \text{sul_tavolo}(b1)$.

C8 + C4b = C9: $\text{not } \text{blocco}(b1)$.

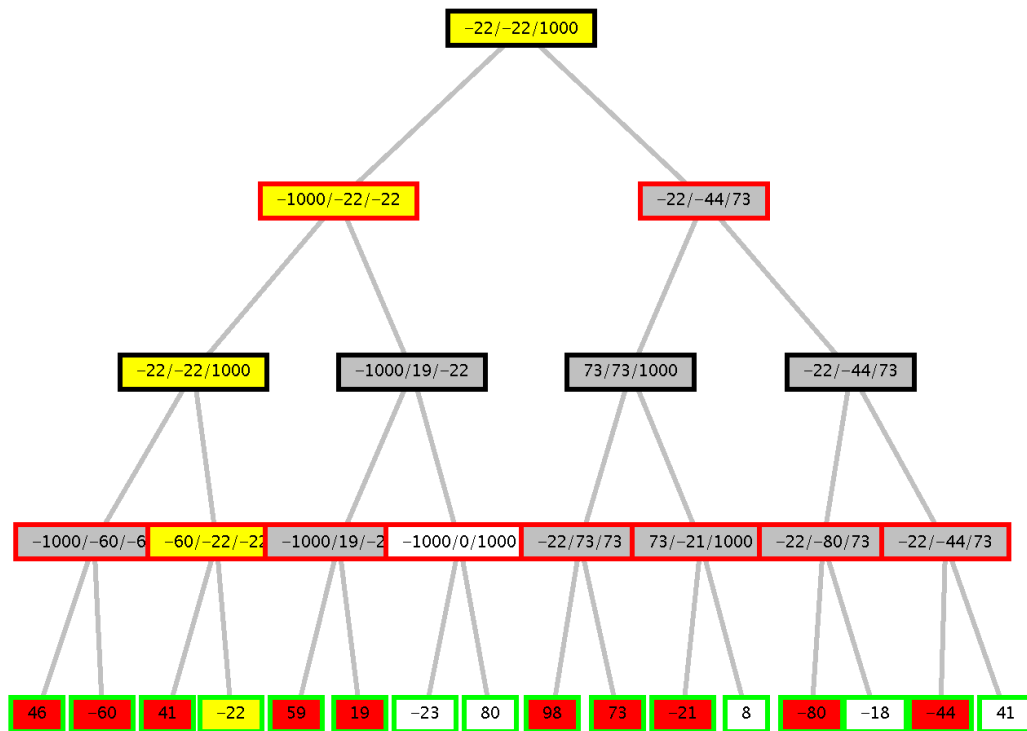
C9 + C4a = contraddizione.

Esercizio 2

Min max:



Alfa Beta:



Esercizio 3

select([], $_$, $_$, [], []).

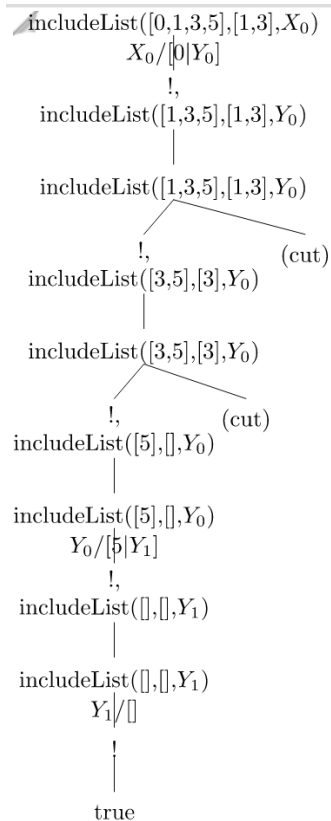
select([A|R], M, N, [A|Ra], Rb) :- A<N, A>M, !, select(R,M,N, Ra,Rb).

select([A|R], M, N, Ra, [A |Rb]) :- A<M, !, select(R,M,N, Ra,Rb).

select([A|R], M, N, Ra, [A |Rb]) :- A>N, !, select(R,M,N, Ra,Rb).

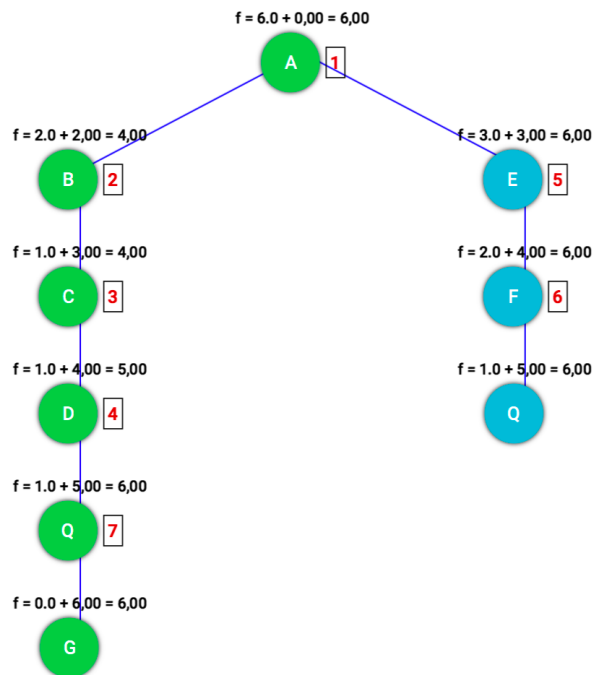
select([_ |R],M, N, Ra ,Rb) :- select(R,M, N, Ra,Rb).

Esercizio 4



Esercizio 5

Con A* i nodi espansi sono ABCDEFQG e la soluzione ha costo 6 (ottimale):



Operations

☒ Show operations

1) A [f = 6.0 + 0.00 = 6.00]
2) B [f = 2.0 + 2.00 = 4.00]
3) C [f = 1.0 + 3.00 = 4.00]
4) D [f = 1.0 + 4.00 = 5.00]
5) E [f = 3.0 + 3.00 = 6.00]
6) F [f = 2.0 + 4.00 = 6.00]
7) Q [f = 1.0 + 5.00 = 6.00]
/) G [f = 0.0 + 6.00 = 6.00]
/) Q [f = 1.0 + 5.00 = 6.00]

Path cost: 6.0
Nodes expanded: 7
Queue size: 1
Max queue size: 2

La condizione sulla funzione euristica stimata $h^*(n)$ che garantisce l'ottimalità della ricerca è la condizione di ammissibilità che deve valere per ogni nodo dell'albero e che è verificata se la $h^*(n)$ è ottimista cioè $h^*(n) \leq h(n)$. Tale condizione è soddisfatta in questo caso.

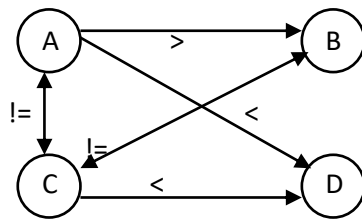
Esercizio 6

A::[1,2, 3, 4]

C::[1,2, 3, 4]

B::[1,2, 3, 4]
 A>B
 C<D
 B!=C

D::[1,2, 3, 4]
 A<D
 A!=C



	A	B	C	D
1 iterazione	[1,2, 3, 4]	[1,2, 3, 4]	[1,2, 3, 4]	[1,2, 3, 4]
A>B e B<A	[2,3,4]	[1,2,3]		
A<D e D>A	[2,3]			[3,4]
C<D e D>C			[1,2,3]	[3,4]
C!=A e C!=B				
2 iterazione	[2,3]	[1,2,3]	[1,2,3]	[3,4]
A>B e B<A	[2,3]	[1,2]		
A<D e D>A	[2,3]			[3,4]
C<D e D>C			[1,2,3]	[3,4]
C!=A e C!=B		[1,2]	[1,2,3]	
3 iterazione	[2,3]	[1,2]	[1,2,3]	[3,4]
A>B e B<A	[2,3]	[1,2]		
A<D e D>A	[2,3]			[3,4]
C<D e D>C			[1,2,3]	[3,4]
C!=A e C!=B	[2,3]	[1,2]	[1,2,3]	[3,4]
Quiescenza alla terza iterazione				