Projet LO21: Rapport final

Adrien Burgun

Automne 2020

Résumé

Le projet de ce semestre pour le cours de ${f LO21}$ (Algorithmique et Programmation II) porte sur un « système expert ». Un système expert est constitué de 3 éléments :

Une base de connaissance, qui prend la forme suivante :

$$A \wedge B \wedge ... \wedge Z \Rightarrow \Omega$$

Où A,B,... sont les symboles (d'arité zéro, aussi appelés « propositions ») constituant la *prémisse* et Ω est la *conclusion*.

Une base de faits, qui est la liste des symboles ayant la valeur « Vrai » (qui correspond à l'état « Certain »).

Un symbole ne faisant pas partie de cette liste a par défaut la valeur « Faux » (qui correspond à l'état « Incertain »).

Un moteur d'inférence, qui, à partir de la base de connaissance et la base de faits, déduit quels autres symboles sont aussi vrais et les ajoute à la base de faits.

Nous définirons d'abords le type « $R\`egle$ », constituant la base de connaissance. Nous définirons ensuite le type « BC » (Base de Connaissance).

Nous décrirons enfin le moteur d'inférence comme implémenté dans ce projet, avec différents exemples.

1 Règles

| Soit Règle le | type représentant | t une règle sous la | a forme d'une | liste de symboles : |
|----------------------|-------------------|---------------------|---------------|---------------------|
| | ., 1 | | | |

| $\mathbf{Structure} \ 1 : \mathbf{R} \hat{\mathbf{e}} \mathbf{g} \mathbf{l} \mathbf{e}$ | | | | |
|---|---|--|--|--|
| Nom | Type | Description | | |
| symbole | Règle \rightarrow Symbole | Retourne le nom du symbole correspondant au noeud en tête de liste. | | |
| suivant | Règle 	o Règle | Retourne une référence au prochain élément de la liste, <i>règle_vide</i> si l'élément est le dernier de la liste. | | |
| nouvelle_règle | $\begin{array}{ccc} ((Symbole) & \times & R\`{e}gle) \\ \rightarrow & R\`{e}gle \end{array}$ | Compose une nouvelle règle à partir du nom d'un symbole et une référence à la prochaine règle. | | |
| règle_vide | Règle | La règle vide. | | |
| $\boxed{mettre_suivant}$ | $\begin{array}{ccc} \text{(Règle} & \times & \text{Règle)} & \to \\ \text{Règle} & & & \end{array}$ | Modifie une Règle pour y attacher une Règle comme règle suivante; re- tourne également la règle modifiée. | | |

Le type « Symbole » correspond dans l'implémentation C à une chaîne de caractères. Le dernier élément d'une telle liste correspond à la conclusion de la règle, tandis que tous les autres éléments appartiennent à la prémisse (contrainte du projet).

Les axiomes sur ces fonctions sont :

```
-- symbole(nouvelle\_r\`egle(s, r)) = s
```

- suivant(nouvelle règle(s, r)) = r

$$-- A \longleftarrow nouvelle_r\`egle(s,\,r)\,;\,mettre_suivant(a,\,r') \ \Rightarrow suivant(A) = r'$$

Nous pouvons noter que:

```
Liste \prec Règle [\emptyset : r\`egle\_vide, tête : symbole, reste : suivant, insérer_tête : nouvelle\_r\`egle, Élement : Symbole]
```

(Soit également un type concret implémentant Règle implémente également Liste(Symbole))

Nous avons implémenté ce type abstrait de donnée sous forme d'une liste chaînée, de part sa facilité d'implémentation et la difficulté d'implémenter un type abstrait de donnée grandissable par la tête sous tout autre forme qu'une liste chaînée.

Le fait que ce type abstrait soit grandissable par la tête reflète également la difficulté de décrire de manière concise et simple à comprendre toute autre forme de type abstrait représentant une liste.

1.1 Créer une règle vide

Nous représentons une règle vide par $r\`egle_vide$. Voici l'algorithme permettant de créer une règle vide :

```
      Algorithme 1 : RègleVide

      Variables : R: La règle vide à retourner

      Résultat : R: Règle

      Classe : \mathcal{O}(1)

      1 Début RègleVide()

      2 | R \leftarrow règle\_vide

      3 Fin
```

1.2 Ajouter une proposition à la prémisse d'une règle

L'ajout des propositions (symboles) à la prémisse d'une règle se fait par l'algorithme *AjoutPrémisse* défini ci-dessous. Cet ajout se fait en queue de la liste (contrainte du projet).

La liste donnée en entrée est modifiée par l'algorithme et est ensuite retournée; ceci est dû aux contraintes des listes chaînées dans l'implémentation C et du type abstrait de donnée Règle : si la liste est initialement vide (représenté par NULL et $r\`egle_vide$), alors nous ne pouvons pas muter celle-ci en utilisant $mettre_suivant$. Ceci est géré par le premier \mathbf{Si} .

```
Algorithme 2 : AjoutPrémisse
   Variables:
     — R: La règle à modifier
     — R': Une variable temporaire pour traverser la liste
     — symbole: Le nom de la proposition (symbole) à insérer
  Données : R: Règle, symbole: Symbole
  Résultat : R: Règle
   Assertion : R n'a pas encore de conclusion
   Classe: \mathcal{O}(n)
1 Début AjoutPrémisse(R, symbole)
      \mathbf{Si} \ R = r\grave{e}gle \ vide \ \mathbf{alors}
\mathbf{2}
          R \leftarrow nouvelle règle(symbole, règle vide)
3
      Sinon
4
          R' \leftarrow R
 5
          // Répeter jusqu'à ce qu'on atteigne le dernier élément
          Tant que suivant(R') \neq règle vide faire
 6
              R' \leftarrow suivant(R')
 7
          Fin
 8
          ^{\prime\prime} R^{\prime} contient désormais le dernier élément de la liste
          mettre\ suivant(R',\ nouvelle\ r\`egle(symbole,\ r\`egle\ vide))
      FinSi
10
11 Fin
```

1.3 Créer la conclusion d'une règle

Créer la conclusion d'une règle revient à ajouter une proposition (symbole) à la fin de la règle. Pour ce faire, nous ré-utilisons l'algorithme AjoutPrémisse défini plus tôt.

```
Algorithme 3 : AjoutConclusionVariables :— R: La règle à modifier— symbole: Le nom de la proposition (symbole) à insérer comme conclusionDonnées : R: Règle, symbole: SymboleRésultat : R: RègleAssertion : R n'a pas encore de conclusionClasse : \mathcal{O}(n)1 Début AjoutConclusion(R, symbole)2 | R \leftarrow AjoutPrémisse(R, symbole)3 Fin
```

1.4 Tester si une proposition appartient à la prémisse d'une règle

Nous testons si une proposition appartient à la prémisse d'une règle en traversant celle-ci de manière récursive (contrainte du projet).

Les 3 cas minimaux sont :

```
R = [] (règle vide) : retourner « Faux » R = \{ symbole : "...", suivant : règle\_vide \} (conclusion) : retourner « Faux » R = \{ symbole : symbole : recherché, suivant : ... \} (symbole trouvé) : retourner « Vrai »
```

Dans les autres cas, nous retournons de manière récursive le résultat de la même fonction, appelée sur suivant(R).

```
Algorithme 4: TestAppartenance
   Variables:
     — R: La règle à étudier
     — symbole: La nom de la proposition à rechercher

    résultat: Si oui ou non la proposition à été trouvée

   Données : R: Règle, symbole: Symbole
   Résultat : résultat : Booléen
   Assertion: R a une conclusion
   Classe : \mathcal{O}(n)
1 Début TestAppartenance(R, symbole)
       \mathbf{Si} \ R = r \grave{e} g l e \ vide \ \mathbf{alors}
           // Règle vide
           r\acute{e}sultat \leftarrow Faux
 3
       Sinon si suivant(R) = r\`egle vide alors
 4
           // Conclusion
           r\acute{e}sultat \leftarrow Faux
 5
       Sinon si symbole(R) = symbole alors
 6
           // Symbole trouvé
           r\acute{e}sultat \leftarrow Vrai
 7
       Sinon
 8
           r\acute{e}sultat \leftarrow TestAppartenance(suivant(R), symbole)
       FinSi
10
11 Fin
```

1.5 Supprimer une proposition de la prémisse d'une règle

Nous supprimons une proposition de la prémisse d'une règle de manière récursive. Cette décision est motivée par le format de Règle et sa simplicité d'implémentation. Les cas minimaux sont les suivants :

```
R = [] (règle vide) : retourner r\`egle\_vide

R = \{symbole : "...", suivant : r\`egle\_vide\} (conclusion) : retourner R
```

Dans le cas général, nous attribuons à suivant(R) la valeur retournée par cette fonction, appelée sur suivant(R), puis nous retournons soit suivant(R) si le noeud correspond au symbole, soit R sinon.

```
Algorithme 5: SupprimerSymbole
   Variables:
     — R: La règle à modifier
     — symbole: La nom de la proposition à rechercher
     — R': La règle privée de symbole dans sa prémisse
   Données : R: Règle, symbole: Symbole
   Résultat : R': Règle
   Assertion: R a une conclusion
   Classe : \mathcal{O}(n)
1 Début SupprimerSymbole(R, symbole)
      \mathbf{Si} \ R = r\grave{e}gle \ vide \ \mathbf{alors}
          // Règle vide
          R' \leftarrow règle \ vide
 3
      Sinon si suivant(R) = règle vide alors
 4
          // Conclusion
          R' \leftarrow\!\!\!\!- R
 \mathbf{5}
      Sinon
 6
 7
          Si \ symbole(R) = symbole \ alors
              // Retourner le reste de la liste, sans ce noeud
              R' \leftarrow \text{SupprimerSymbole}(suivant(R), symbole)
 8
          Sinon
 9
              R' \leftarrow mettre\ suivant(R, SupprimerSymbole(suivant(R), symbole))
10
          FinSi
11
      FinSi
12
13 Fin
```

1.6 Tester si la prémisse d'une règle est vide

Voici la fonction retournant « Vrai » si la prémisse d'une règle est vide et « Faux » si la prémisse d'une règle contient au moins 1 symbole :

```
Algorithme 6 : PrémisseVide
  Variables:
    — R: La règle à étudier
    — résultat: Si oui ou non la prémisse d'une règle est vide
  Données : R: Règle
  Résultat : résultat : Booléen
  Assertion: R a une conclusion ou R est vide
  Classe: \mathcal{O}(1)
1 Début PrémisseVide(R)
      \mathbf{Si} \ R = r\grave{e}gle \ vide \ \mathbf{alors}
         // La règle est vide, donc sa prémisse est vide
         r\acute{e}sultat \leftarrow Vrai
3
      Sinon si suivant(R) = r\`egle\_vide alors
4
         // La règle n'a qu'une conclusion, donc sa prémisse est vide
          r\acute{e}sultat \leftarrow Vrai
\mathbf{5}
      Sinon
6
         r\acute{e}sultat \leftarrow Faux
7
      FinSi
9 Fin
```

1.7 Accéder à la proposition se trouvant en tête d'une prémisse

Voici la fonction retournant la valeur de la proposition se trouvant en tête d'une prémisse. Si la prémisse est vide, alors la fonction retourne $symbole_vide$ (\emptyset).

```
Algorithme 7 : TêteRègle
  Variables:
    — R: La règle à étudier
    — résultat: La valeur du premier symbole de la prémisse, si existant
  Données : R: Règle
  Résultat: résultat: Symbole
  Assertion: R a une conclusion
  Classe: \mathcal{O}(1)
1 Début TêteRègle(R)
     Si Pr\acute{e}misseVide(R) alors
         // La prémisse est vide: nous retournons symbole_vide
         r\'esultat \leftarrow symbole vide
3
     Sinon
         r\'{e}sultat \leftarrow symbole(R)
     FinSi
6
7 Fin
```

1.8 Accéder à la conclusion d'une règle

La conclusion se trouvant à la fin d'une règle, nous traversons simplement la liste jusqu'au dernier élément de celle-ci et retournons sa valeur. Si la liste est vide, alors la fonction retourne règle_vide.

```
Algorithme 8 : ConclusionRègle
   Variables:
      — R: La règle à étudier
     — R': Variable temporaire pour traverses la liste
      — résultat: La valeur du premier symbole de la prémisse, si existant
   Données : R: Règle
   Résultat : résultat : Symbole
   Assertion: R a une conclusion
   Classe: \mathcal{O}(n)
 1 Début ConclusionRègle(R)
       \mathbf{Si} \ suivant(R) = r\grave{e}gle \ vide \ \mathbf{alors}
           r\acute{e}sultat \leftarrow r\grave{e}gle \ vide
 3
       Sinon
 4
           R' \leftarrow\!\!\!\!- R
 \mathbf{5}
           // Avançer jusqu'à la fin de la liste
           Tant que suivant(R') \neq r\`egle\_vide faire
 6
               R' \leftarrow suivant(R')
 7
           Fin
 8
           r\'{e}sultat \leftarrow symbole(R')
 9
       FinSi
10
11 Fin
```

2 Base de Connaissance

Soit **BC** le type représentant une base de connaissance (liste de règle) ; celle-ci prend la forme d'une liste de Règles :

| Structure 2 : BC | | | | |
|------------------|----------------------------------|--|--|--|
| Nom | Type | Description | | |
| règle | $BC \to Règle$ | Retourne une référence à la règle correspondant à ce noeud. | | |
| suivant | $BC \to BC$ | Une référence au prochain élément de la liste, NULL si l'élément est le dernier de la liste. | | |
| $nouvelle_base$ | $(R\`{\rm egle}\times BC)\to BC$ | Crée une nouvelle base à partir d'une référence vers une Règle et d'une ré- férence vers BC | | |
| $base_vide$ | BC | La base vide | | |

Les axiomes sur ces fonctions sont :

```
- r \`e gle(nouvelle\_base(r, b)) = r
- suivant(nouvelle\_base(r, b)) = b
```

Pour les même raisons que celles de Règle, le type abstrait BC est grandissable par la tête et son implémentation proposée se fait sous la forme d'une liste chaînée.

2.1 Créer une base vide

Nous représent ons une base vide par $base_vide$. Voici l'algorithme permettant de créer une base vide :

```
Algorithme 9 : BaseVide

Variables : B: La base vide à retourner

Résultat : B: BC

Classe : \mathcal{O}(1)

1 Début BaseVide()

2 | B \leftarrow base\_vide

3 Fin
```

2.2 Ajouter une règle à une base de connaissance

L'ajout de règle à la base de connaissance se fait en tête (pour sa simplicité d'implémentation). Voici son algorithme :

```
Algorithme 10 : AjoutRègleVariables :— B: La base de connaissance à modifier— règle: La valeur de règle à mettre dans le noeud— B': La base de connaissance contenant la nouvelle règleDonnées : B: BC; règle: RègleRésultat : B': BCClasse : \mathcal{O}(1)1 Début AjoutRègle(B, règle)2 | B' \leftarrow nouvelle\_base(règle, B)3 Fin
```

2.3 Accéder à la règle se trouvant en tête de la base

Voici l'algorithme permettant d'accéder à la règle se trouvant en tête; s'il n'y a pas de règle en tête, nous retournons règle vide.

```
Algorithme 11 : TêteBase
  Variables:

    B: La base de connaissance à modifier

    — R: La règle se trouvant en tête de la base, règle_vide si la base est vide
  Données : B: BC
  Résultat : R: Règle
  Classe: \mathcal{O}(1)
1 Début TêteBase(B)
     Si B = base vide alors
        R \leftarrow r\`egle\_vide
     Sinon
4
      R \leftarrow règle(B)
5
     FinSi
6
7 Fin
```

3 Moteur d'inférence

Le moteur d'inférence est un algorithme permettant de déduire à partir de la liste initiale des symboles (propositions) ayant la valeur « Vrai » et de la base de connaissance (BC) la liste de tous les symboles étant vrais.

L'algorithme éxecute un maximum de n (la longueur de la base de connaissance) passages sur les règles, celles-cis prenant la forme suivante ($p \ge 0$ symboles S_x dans la prémisse et le symbole Ω_k dans la conclusion) :

$$BC \vdash (\bigwedge_{x=0}^{x < p} S_x) \Rightarrow \Omega_k$$

Avec :
$$(\bigwedge_{x=0}^{x< p} S_x) = \begin{cases} S_0 \wedge S_1 \wedge \dots \wedge S_{p-1} & \text{Si } p > 0 \\ Vrai & \text{Si } p = 0 \end{cases}$$

Si Ω_k n'appartient pas encore à la liste des symboles vrais et que $\forall x \in [0, p[, S_x = Vrai$ ou p = 0, alors on ajoute Ω_k à la liste des symboles vrais.

Nous notons par la suite n pour la longueur de la base de connaissance, p pour la longueur maximale des règles de la base de connaissance et q pour le nombre de symboles différents faisant partie de la base de connaissance ou étant initiallement présents dans

S. Nous assumons que les symboles ont une longueur maximale fixée au préalable, faisant de leur comparaison une fonction de classe $\mathcal{O}(1)$.

4 Jeux d'essais

Voici quelques jeux d'essais pour tester les capacités du moteur d'inférence. Ceux-cis peuvent être retrouvés dans le fichier $\mathbf{src/test.c}$ (utilisant les fonctions décrites jusqu'ici).

- B: La base de connaissance, de longueur n et dont les règles ont pour longueur maximale p. — B': Variable temporaire pour traverser la base de connaissance — S: La liste des symboles initialements vrais - S': La liste des symboles initialement vrais ainsi que ceux déduits des règles d'induction — ajouté: Si oui ou non un symbole à été rajouté à S' dans le dernier passage **Données :** B: BC; S: Liste(Symbole) **Résultat** : S': Liste(Symbole) **Assertion**: $\forall R \in B, R \neq r \hat{e} g l e v i d e$ Classe: $\mathcal{O}(n^2 \cdot q \cdot p)$ 1 **Début** MoteurInférence(B, S) $S' \leftarrow\!\!\!\!- S$ // Boucle principale: Répétée jusqu'à ce qu'il n'y aie plus de modification à S' possibles Faire 3 $ajout\acute{e} \longleftarrow Faux$ 4

// Pour toutes les règles de la base de connaissance...

Si non(ListeContient(S', ConclusionRègle(TêteBase(B')))) alors

 $S' \leftarrow ins\acute{e}rer \ t\^{e}te(S', ConclusionR\`{e}gle(T\^{e}teBase(B')))$

// Si la prémisse est vraie, alors on ajoute la

// Si la conclusion n'appartient pas à S'...

Si $Pr\acute{e}misseVraie(T\^{e}teBase(B'), S')$ alors

Algorithme 12 : MoteurInférence

 $B' \longleftarrow B$

Tant que $B' \neq base$ vide faire

conclusion à S^\prime

 $ajout\acute{e} \longleftarrow Vrai$

FinSi

 $B' \leftarrow suivant(B')$

FinSi

Tant que ajouté

Fin

 $\mathbf{5}$

6

7

8

9

11

12

14

15 | 7 16 Fin

Variables:

```
Algorithme 13: ListeContient
  Variables:
    — T: Un type d'objets comparables
    — L: Une liste d'objets de type T
    — E: La valeur à trouver dans L
    — résultat: Si oui ou non E est trouvé dans L
  Données : L: Liste(T); E: T
  Résultat : résultat : Booléen
  Classe : \mathcal{O}(longueur(L))
1 Début ListeContient(L, E)
      Si\ est\_vide(L)\ alors
         r\acute{e}sultat \longleftarrow Faux
3
      Sinon si t\hat{e}te(L) = E alors
4
         r\acute{e}sultat \leftarrow Vrai
5
      Sinon
6
         r\acute{e}sultat \leftarrow ListeContient(reste(L), E)
7
      FinSi
8
9 Fin
```

```
Algorithme 14: PrémisseVraie
   Variables :
     — S: La liste de symboles vrais, de longueur maximale q
     — R: La règle à vérifier, de longueur maximale p
     — R': Variable utilisée pour traverser R
     — résultat: Si oui ou non la prémisse de la règle est vraie
   Données : R: Règle ; S: Liste(Symbole)
   Résultat : résultat : Booléen
   Assertion: R \neq règle \ vide
   Classe : \mathcal{O}(p \cdot q)
 1 Début Prémisse<br/>Vraie(R, S)
       r\acute{e}sultat \leftarrow Vrai
       Si non(PrémisseVide(R)) alors
3
          R' \leftarrow\!\!\!\!- R
 4
          Tant que suivant(R') \neq règle vide et résultat faire
 5
              Si non(ListeContient(S, TêteRègle(R'))) alors
 6
                  r\acute{e}sultat \leftarrow Faux
 7
              FinSi
 8
              R' \leftarrow suivant(R')
 9
          Fin
10
       FinSi
11
12 Fin
```