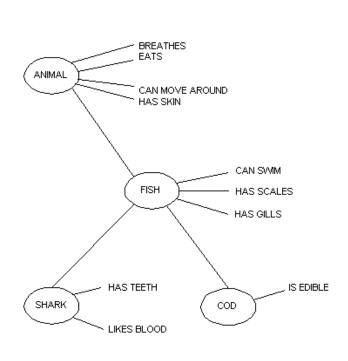
Tema 5. Comportamiento inteligente: Representación del Conocimiento e inferencia basados en lógica





Objetivos

- Entender que la resolución de problemas en IA implica definir una representación del problema y un proceso de búsqueda de la solución.
- Comprender la necesidad de representar el conocimiento y realizar inferencia para que un sistema pueda exhibir comportamiento inteligente.
- Conocer los fundamentos de la representación del conocimiento en lógica proposicional y de predicados y sus mecanismos de inferencia asociados.
- Aplicar los aspectos de representación basada en la lógica y mecanismos de inferencia, mediante técnicas y herramientas de programación lógica.

Estudia este tema en ...

• Nils J. Nilsson, "Inteligencia Artificial: Una nueva síntesis", Ed. Mc Graw Hill, 2000. pp. 215-284

Contenido

- Representación del conocimiento en IA
- El cálculo proposicional
- Cálculo de predicados
- Introducción a los Sistemas Basados en el Conocimiento

- Hemos estudiado varias formas de modelar el mundo de un agente, entre ellas:
 - Representaciones icónicas: Simulaciones del mundo que el agente podía percibir.
 - Representaciones descriptivas: Valores binarios que describían aspectos ciertos o falsos sobre el mundo.
- Las representaciones descriptivas tienen ciertas ventajas sobre las icónicas:
 - Son más sencillas.
 - Son fáciles de comunicar a otros agentes.
 - Se pueden descomponer en piezas más simples.

- Además, hay información del entorno del agente que no se puede representar mediante modelos icónicos, tales como:
 - Leyes generales. "Todas las cajas azules pueden ser cogidas".
 - Información negativa. "El bloque A no está en el suelo", sin decir dónde está el bloque A.
 - Información incierta. "O bien el bloque A está sobre el bloque C, o bien el bloque A está sobre el bloque B".
- Sin embargo, este tipo de información es fácil de formular como conjunto de restricciones sobre los valores de las características binarias del agente.
- Estas restricciones representan conocimiento sobre el mundo.

- A menudo, este conocimiento sobre el mundo puede utilizarse para razonar sobre él y hallar nuevas características del mismo.
 Ejemplo:
 - El conocimiento que se tiene es "Todos los pájaros vuelan"; y "Piolín es un pájaro".
 - Se puede razonar, por tanto, que "Piolín vuela".
- Otro Ejemplo: Un robot sólo puede levantar un bloque si tiene suficiente batería y el bloque es elevable. Entonces, el conocimiento sobre el mundo es: "Si el bloque es elevable y hay suficiente batería, entonces es posible levantar el bloque".
- El robot "sabrá" si es capaz de levantar el bloque a partir de este **conocimiento** sobre su entorno.

• Estudiaremos 2 tipos básicos para representar el conocimiento y razonar sobre él:

- Cálculo proposicional.
- Cálculo de predicados.

Cálculo Proposicional

Elementos de representación: proposiciones y conectivas

$$\land$$
 (y), \lor (o), \rightarrow (implies), \neg (no)

- Inferencia: deducciones con reglas, hechos y Modus-Ponens
- Ejemplos: llueve, (¬Nievaʌllueve)vHay-hielo
- Ventaja: representación de tipo general, y decidible (en tiempo finito es capaz de decidir si una proposición es deducible de la información disponible o no)
- Problema: si se quiere razonar sobre conjuntos de cosas.
 Por ejemplo, grafos, o jerarquías de conceptos.

Demostración

- Supongamos Δ un conjunto de FBFs, y una secuencia de **n** FBFs $\{w_1, w_2, w_3, ..., w_n\}$.
- Esta secuencia de FBFs se llama demostración o deducción de w_n a partir de Δ si, y sólo si, cada w_i de la secuencia pertenece a Δ o puede inferirse a partir de FBFs en Δ .
- Si existe tal demostración, entonces decimos que $\mathbf{w_n}$ es un **teorema** de Δ , y decimos que $\mathbf{w_n}$ puede demostrarse desde Δ con la siguiente notación: $\Delta \mid \mathbf{w_n}$,
- o como $\Delta \mid_{\mathbf{R}} \mathbf{w_n}$ para indicar que $\mathbf{w_n}$ se demuestra desde Δ mediante las reglas de inferencia \mathbf{R} .

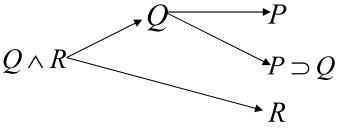
Demostración

• Ejemplo:

- Sea el conjunto de FBFs Δ , $\Delta = \{P, R, P \supset Q\}$
- Entonces, la siguiente secuencia es una demostración de la Fórmula Bien Formada $R \wedge Q$:

$$\{P, P \supset Q, Q, R, Q \land R\}$$

 La demostración se puede llevar a cabo fácilmente a través del siguiente árbol de demostración, utilizando Δ y las reglas de inferencia:



Reglas de inferencia

Reglas de equivalencia:

$$\neg (p \land q) = (\neg p) \lor (\neg q)$$

$$\neg (p \lor q) = (\neg p) \land (\neg q)$$

$$\neg \neg p = p$$

- Inferencia (o deducción):
 - p,q; por tanto p ∧ q
 - Modus-Ponens (p → q y p; por tanto q)

Ejemplo: proposiciones

 Una fabrica tiene cuatro sensores que detectan fuego y dos sensores que detectan fugas en el circuito del agua. Existen tres alarmas que se producen en diferentes ocasión

• Si el detector 3 de fuego o el detector 2 de fugas saltan, se debe producir la alarma 1

R1:
$$s_3 \vee f_2 \rightarrow a_1$$

Si saltan los detectores de fuego 1 y 4, se debe producir la alarma 2

R2:
$$s_1 \wedge s_4 \rightarrow a_2$$

• Si salta la alarma 1, y el detector de fuego 2 o el de fugas 1, se debe producir la alarma 3

R3:
$$a_1 \wedge (s_2 \vee f_1) \rightarrow a_3$$

Ejemplo de Inferencia: deducción

- Han saltado el detector de fuego 2 y el de fugas 2.
- ¿Qué alarmas saltaran?
 - a. s_2
 - b. f_2
 - c. $(R1 y a) a_1$
 - d. $(R3, a y c) a_3$

• La refutación es útil para demostrar que la negación de una cláusula es inconsistente en el sistema, quedando así demostrada, por tanto, la veracidad de dicha cláusula.

• Ejemplo:

- 1. Convertir las FBFs de Δ como conjunciones de cláusulas
- a) BATERIA OK
- $b) \neg ROBOT _SE _MUEVE$
- $c) \neg BATERIA_OK \lor \neg OBJETO_ELEVABLE \lor ROBOT_SE_MUEVE$
 - 2. Convertir ¬w como conjunción de cláusulas

OBJETO _ ELEVABLE

• Ejemplo:

• 3. Unir el resultado de los pasos 1 y 2 en un único conjunto Γ

```
\Gamma = \{ \\ a) BATERIA\_OK \\ b) \neg ROBOT\_SE\_MUEVE \\ c) \neg BATERIA\_OK \lor \neg OBJETO\_ELEVABLE \lor ROBOT\_SE\_MUEVE \\ d) OBJETO\_ELEVABLE \\ \}
```

• Ejemplo:

- 4. Aplicar la resolución a las cláusulas de Γ de forma iterativa, hasta que no haya nada más que resolver o se llegue a **Nil**
 - Resolviendo c) y d), tenemos que
 e)¬BATERIA OK ∨ ROBOT SE MUEVE
 - Resolviendo e) y b), tenemos: f)¬BATERIA_OK
 - Resolviendo f) y a), tenemos Nil.
 - Queda demostrado que ¬OBJETO_ELEVABLE

- Como hemos visto, el procedimiento de refutación mediante resolución consiste en "aplicar resoluciones hasta que se genere la cláusula vacía o no se puedan hacer más resoluciones".
- La selección de cláusulas para su resolución, de forma manual, es sencilla.
- Existen distintas estrategias que permiten determinar la selección de las cláusulas a resolver para conseguir una mayor eficiencia.

Dificultades de representación

• Una empresa tiene 10 empleados. Los empleados pueden trabajar en tres tipos de puestos: director, jefe o administrativo

Empleado1TrabajaDeDirector, Empleado2TrabajaDeJefe, . . .

Si es director gana 60000 euros brutos al año, si es jefe 30000 y, si no,
 20000. Además, si tiene mas de dos hijos, gana 10000 euros mas al año

Empleado1Tiene1Hijo, Empleado2Tiene3Hijos, . . .

Empleado1Tiene1Hijo ∧ Empleado1TrabajaDeDirector → Empleado1Gana60000 Empleado2Tiene3Hijos ∧ Empleado2TrabajaDeJefe → Empleado2Gana40000