Projet 4IF ALIA - Septembre 2013

- Intervenants
 - Jean-François Boulicaut
 - Mehdi Kaytoue





 Objectifs pédagogiques "Découvrir Prolog : un vecteur de la programmation en logique"

Présentation du 27/9

Projet 4IF à partir du 30/9 (travail en hexanome)

- Semaine 40: "Exercices d'acclimatation"

- Semaine 41: Rendu sur exercices, choix d'un projet

Programmation et développement

- Semaine 42: Développement et restitution

sur la semaine 43

Pourquoi Prolog?

- Il n'y a pas que la programmation impérative/par objets dans la vie ;-)
- Retour sur FGCS (Années 80)
- Le prototypage et les applications de l'Intelligence Artificielle demandent des mécanismes de programmation puissants
 - Données ~ programmes
 - Structures de données (récursives) abstraites
 - Non déterminisme
- A propos du dogme de la programmation impérative efficace

Différentes présentations de Prolog

- Inventé par des anglais en 1974 et implémenté par des français en 1973 ;-)
- Un outil pour le traitement de langages
- Un démonstrateur de théorèmes en logique des prédicats
- Un moteur d'inférences
- Un système de programmation par contraintes
- Un langage de programmation (avec de nombreux BIPs)
 - Programmation de très haut niveau
- Un système de gestion de bases de données déductives

La vision "Bases de Données"

Faits - Requêtes (buts, litéraux, conjonctions)

```
lien(paris,lyon).
lien(lyon,marseille).
lien(nice,marseille).
lien(lyon,paris).
?-lien(X,marseille).
?-lien(marseille,lyon).
?-lien(X,Y), lien(Y,X).
2 succès
```

- Comprendre l'ordre des réponses (résolution Prolog)
- Faits définis en extension ou en intention

La vision "Bases de Données" déductive

Faits définis en extension ou en intention (clauses)

```
lien(paris,lyon).
                                    lien(paris,lyon,430,37)
lien(lyon,marseille).
                                    ... lien(X, Y, , ) ...
lien(nice,marseille).
    chemin(X,Y):- lien(X,Y).
                                                   (a)
            ?-chemin(X,marseille).
            ?-chemin(X,Y).
    chemin(X,Y):- lien(X,Y).
                                                    (a)
    chemin(X,Y):- lien(X,Z), chemin(Z,Y).
                                                   (b)
            ?-chemin(X,marseille).
            ?-chemin(X,Y).
```

La vision "Bases de Données" déductive

• Sélections, projections, jointures ... mais aussi, calcul de fermetures transitives ... impossible en SQL!

```
fermeture(X,Y):- relation(X,Y). (a)
fermeture(X,Y):- relation(X,Z), fermeture(Z,Y). (b)
?-fermeture(X,Y).
```

- La stratégie de résolution Prolog (e.g., backtracking)
 permet de comprendre le comportement à l'exécution
 - Sémantique déclarative vs. sémantique opérationnelle
- Prolog est un véritable langage de programmation (langage de requête et langage hôte)

La vision "Bases de Données" déductive

Sémantique déclarative vs. sémantique opérationnelle

```
fermeture1(X,Y):- relation(X,Y).
                                                        (a)
fermeture 1(X,Y):- relation (X,Z), fermeture 1(Z,Y).
                                                        (b)
fermeture 2(X,Y):- relation (X,Z), fermeture 2(Z,Y).
                                                        (b)
fermeture2(X,Y) :- relation(X,Y).
                                                        (a)
                                                        (a')
fermeture 3(X,Y):- relation (X,Y).
fermeture 3(X,Y):- fermeture 3(Z,Y), relation (X,Z)
                                                        (b')
fermeture 4(X,Y):- fermeture 4(Z,Y), relation (X,Z)
                                                        (b')
fermeture 4(X,Y) :- relation(X,Y).
                                                        (a')
```

Introduction des termes

Au delà des constantes et variables : les termes

```
lien1(paris,marseille,date(12,5,2008)).
lien2(paris,marseille,heure(13,15),[lundi,jeudi]).
avant(date(\_,\_,A1),date(\_,\_,A2)) :- A1 < A2.
avant(date(\_,M1,A),date(\_,M2,A)) :- M1 < M2.
avant(date(J1,M,A),date(J2,M,A)) :- J1 < J2.
?- lien1(D,A,date(_,5,_)).
?- lien1(paris,lyon,date(J1,M1,A)), lien1(lyon,X,date(J2,M2,A)),
               avant(date(J1,M1,A),date(J2,M2,A)).
?- lien2(paris,_,heure(H,_), L), H > 12, member(jeudi,L).
```

Termes (1)

- Terme?
 - Constante
 - Variable
 - Foncteur(Terme, ..., Terme)

date(12,5,2008) [lundi,jeudi] .(lundi,.(jeudi,[])

date

lundi [[[a,b],[c,d]],[[a],f]]

12 5 2008 [jeudi []

Termes (2)

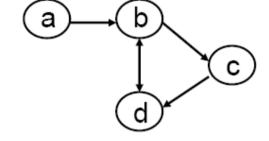
Codage de graphes ?
 [[a, [b]], [b, [c,d]], [c,[d]], [d,[b]]]

lien(a,b).

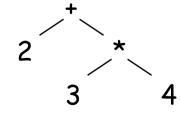
lien(b,c).

lien(c,d).

lien(b,d).



• Foncteurs et opérateurs



Unification

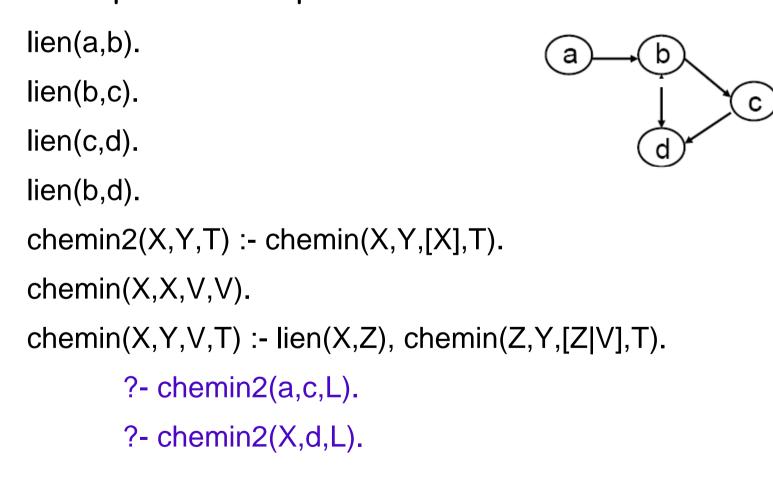
- Rendre deux termes identifiques sous un ensemble de substitutions : T1=T2 vs. T1==T2
- [[a,b],c,X] unifiable avec [Y,c,Y] avec X et Y instanciées à [a,b]
- L'opérateur | pour le traitement de listes
- [X|Y]
 - [X|Y]=[d,b,c] est un succès avec X instanciée à d et
 Y instanciée à [b,c]
- L'unification n'est pas un "simple passage de paramètres" (typage/modage disponible)

Prédicats utilitaires sur les listes

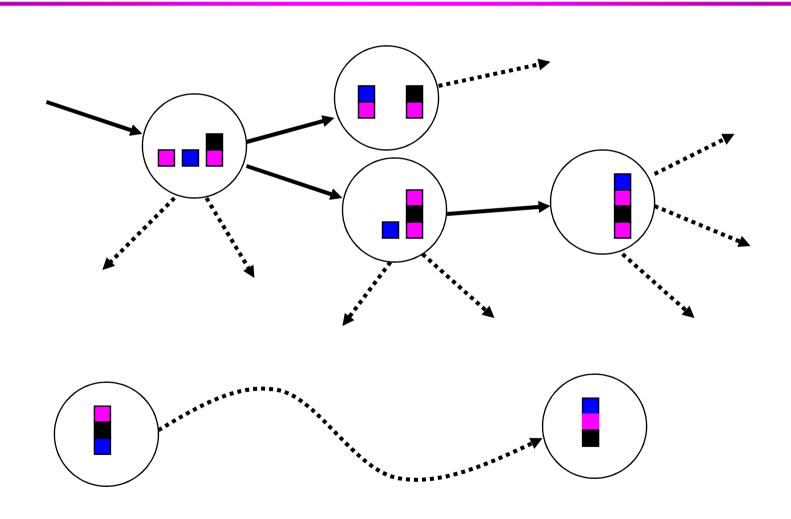
```
member(X,[X|_]).
                                 /* également appelé element */
member(X,[\_|L]) :- member(X,L).
   ?- member(b,[a,b,c]).
   ?- member(X,[a,b,c]).
   ?- member(a,L).
append([], L1, L1).
append([A|L1],L2,[A|L3]) :- append(L1,L2,L3).
   ?- append([a,b],[c],[a,b,c]), append([a,b],[c,d],X).
   ?- append(X,Y, [a,b,c,d]).
   ?- append(X,[a,b],Y]).
   ?- L=[a,b,c], append(_,[X],L).
```

Retour sur le calcul de chemins

• Un parcours en profondeur d'abord

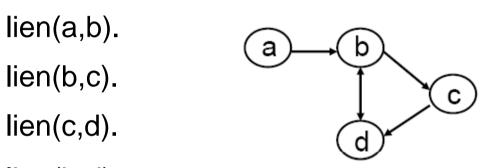


Parcours de graphes d'états



Retour sur le calcul de chemins

• Une amélioration du parcours en profondeur d'abord



lien(b,d).

?- chemin3(a,d,L).

lien(d,b).

L=[a,b,c,d], L=[a,b,d]

chemin3(X,Y,R) :- chemin(X,Y,[X],T), reverse(T,R). chemin(X,X,V,V). chemin(X,Y,V,T) :- lien(X,Z), not(member(Z,V)),

chemin(Z,Y,[Z|V],T).

Mécanismes de contrôle et métaprédicats

Utilisation de la coupure

$$P := P_1, P_2, ..., !, P_{n-2}, P_{n-1}, P_n$$

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

$$intersec([X|Y], Z, [X|T]) := member(X,Z), intersec(Y,Z,T).$$

$$intersec([X|Y], Z, T) := not(member(X,Z)), intersec(Y,Z,T).$$

$$intersec([],_,[]) := !.$$

$$intersec([X|Y], Z, [X|T]) := member(X,Z), !, intersec(Y,Z,T).$$

$$intersec([X|Y], Z, T) := intersec(Y,Z,T).$$

Mécanismes de contrôle et métaprédicats

Négation par l'échec

```
not P:- P, !, fail.
```

Autres exemples de métaprédicats

```
forall, once, ...
setof, bagof, findall, ...
?-R=[a,b,c,d], S=[a,c,e,d,r],
setof(X,(member(X,R),member(X,S)),M), M = [a,c,d]
?-setof(ar(X,Y),(lien(X,Y),lien(Y,X)), M), M == [ar(b,d), ...]
```

Mécanismes de contrôle et métaprédicats

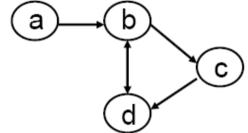
• Attention: réaliser des négations dites sûres

```
single(X) :- not(married(X)), (homme(X) ; femme(X)).
homme(bob).
femme(lola).
married(tom).
?-single(X).
No
```

Retour sur le calcul de chemins

• Un parcours en largeur d'abord

```
collecter(T,B,R) :- bagof(T,B,R), ! . collecter( , ,[]).
```



"Manipulations de clauses"

- Retour sur les possibilités de manipulation symboliques
 - Espace des termes vs. espace des prédicats

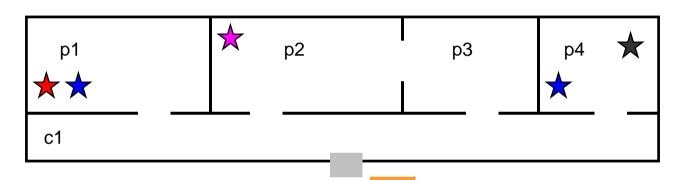
```
?- T=.. [lien1,[paris],[marseille],[date,12,5,A]],
T= lien1(paris,marseille,date(12,5,2008)).
```

- Assert
- Call
- Retract

Attention : utiliser dynamic(P) ... mais raisonnements non monotones, difficultés à comprendre les programmes ... pour autant mécanisme clé pour l'IA

"Manipulations de clauses"

• Espace des termes vs. espace des prédicats



```
p1([obj(s1),obj(s2),acces(c1)]).

p2([obj(s3),acces(c1),acces(p3)]).

p3([acces(p2),acces(c1)]).

p4([obj(s4),obj(s5),acces(c1)]).

c1([robot,acces(p1),acces(p2), acces(p3), acces(p4)]).
```

Mise à jour dynamique de clauses

```
p1([obj(s1),obj(s2),acces(c1)]).
p2([obj(s3),acces(c1),acces(p3)]).
p3([acces(p2),acces(c1)]).
p4([obj(s4),obj(s5),acces(c1]).
c1([robot,acces(p1),acces(p2), acces(p3), acces(p4)]).
p1([robot,obj(s1),obj(s2),acces(c1)]).
p2([obj(s3),acces(c1),acces(p3)]).
p3([acces(p2),acces(c1)]).
p4([obj(s4),obj(s5),acces(c1]).
c1([acces(p1),acces(p2),acces(p3),acces(p4)]).
```

Mise à jour dynamique de clauses

```
lien(X,Y) := F = ... [X,ArgX], call(F), member(acces(Y),ArgX).
?-chemin3(p1,p3,L).
mouvement_Robot(X,Y) :-
  F =.. [X,ArgX], call(F), member(robot,ArgX), retract(F),
       select(robot,ArgX,NArgX),
               NF = ... [X, NArgX], assert(NF),
  G = ... [Y,ArgY], call(G), retract(G),
               NG = ... [Y, [robot|ArgY]], assert(NG).
?-mouvement_Robot(c1,p1).
```

Le calcul en Prolog

- Le statut des variables utilisées en Prolog n'est pas compatible avec la vision impérative habituelle
 - Sémantique de X+Y*Z?
 - Sémantique de X=X+1?
- Pour faciliter les calculs : le prédicat prédéfini IS

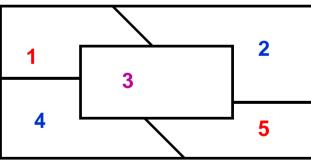
```
?- X is 2*3+2, X ==8
?- X is 8, X is X+1
len([],0).
len([T|Q],N) :- len(Q,N1), N is N1+1.
?- len([a,b,c],3).
```

Prolog et contraintes (1)

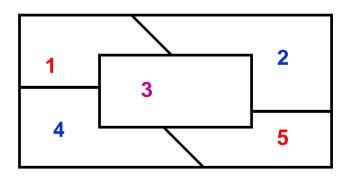
```
colorier(C1,C2,C3,C4,C5)
   :- col(C1), col(C2), col(C3), col(C4), col(C5),
              C1 \== C2, C1 \== C3, C1 \== C4, C2 \== C3,
              C2 \== C5, C3 \== C4, C3 \== C5, C4 \== C5.
col(1).
col(2).
                                  1
col(3).
Première solution
                                  4
```

Prolog et contraintes (2)

```
 \begin{aligned} & \text{colorier}(\text{C1,C2,C3,C4,C5}) \\ & \text{:- voisin}(\text{C1,C2}), \, \text{voisin}(\text{C1,C3}), \, \text{voisin}(\text{C1,C4}), \, \text{voisin}(\text{C2,C3}), \\ & \text{voisin}(\text{C2,C5}), \, \text{voisin}(\text{C3,C4}), \, \text{voisin}(\text{C3,C5}), \, \text{voisin}(\text{C4,C5}). \\ & \text{voisin}(\text{X,Y}) :- \, \text{col}(\text{X}), \, \text{col}(\text{Y}), \, \text{X} \setminus == \text{Y}. \\ & \text{col}(1). \\ & \text{col}(2). \\ & \text{col}(3). \end{aligned}
```



Prolog et contraintes (3)



D'un point de vue pratique

- Utilisation de SWI Prolog installé sur les postes, documents dans les répertoires "usuels"
- Exercices d'acclimatation
 - Tous les exemples utilisés dans cette présentation peuvent/doivent être essayés ("intro_prolog.pl")
 - Thème "généalogie"
 - Par exemple, codage du prédicat frere(X,Y),
 construction explicite des arbres généalogiques
 - Thèmes "listes" et "ensembles"
 - Voir le fichier "Seance_1_ALIA_4IF.pdf"

Projet 4IF ALIA

Projet 4IF à partir du 24/9 (travail en hexanome)

- Semaine 40

"Exercices d'acclimatation" ... par binômes

- Semaine 41

Rendu sur exercices, choix d'un projet et développement

- Semaine 42

Développement

Restitution en semaine 43.