

Grundlagen der Künstlichen Intelligenz

Blatt4

Felix Müller

Philipp Müller

Donghyun Kim

8. Mai 2016

Aufgabe 4.1. AL-Resolution a)

$$\begin{aligned}(F \Rightarrow U) \vee (\neg F \Rightarrow S) &\Rightarrow H \Rightarrow M \\ \Leftrightarrow ((\neg F \vee U) \vee (\neg \neg F \vee S)) &\Rightarrow H \Rightarrow M \\ \Leftrightarrow \neg(\neg((\neg F \vee U) \vee (\neg \neg F \vee S)) \vee H) \vee M & \\ \Leftrightarrow \neg\neg((\neg F \vee U) \vee (F \vee S)) \wedge \neg H \vee M & \\ \Leftrightarrow ((\neg F \vee U) \vee (F \vee S)) \wedge \neg H \vee M & \\ \Leftrightarrow (U \vee S) \wedge (\neg H \vee M) &\end{aligned}$$

Da fehlen leider
noch 3 Klauseln

b)

(1)F Das Einhorn ist ein Fabeltier

(2)H Das Einhorn hat ein Horn

(3) $U \vee S$

(4) $\neg H \vee M$

Hätte man ein-
zeln beweisen
müssen

(5)M (2,4)

Keine leere Klausel ableitbar..

\Rightarrow Klauseln folgen nicht

0.5/3.5

Aufgabe 4.2. PL1-Notation

a)

S = ist Student

KI = hört KI-Vorlesung

L = hört Logik-Vorlesung

$\forall x[(S(x) \wedge KI(x)) \Rightarrow L(x)]$

b)

F = ist Gesundes Fastfood

M = ist Mäann

S = schmeckt

$\exists x[F(x) \wedge \forall y[M(y) \wedge s(x,y)]]$

1/1

Aufgabe 4.3. Skolem-Normalform

$$\begin{aligned}\psi &= \forall x \forall z \exists y \exists r P(x, g(y), z, r) \vee \neg \forall z \exists x \forall t \neg R(f(x, z), z, t) \\ \Leftrightarrow \psi &= \forall x \forall z \exists y \exists r P(x, g(y), z, r) \vee \exists z' \neg (\exists x' \forall t \neg R(f(x', z'), z', t)) \\ \Leftrightarrow \psi &= \forall x \forall z \exists y \exists r P(x, g(y), z, r) \vee \exists z' \forall x' \neg (\forall t \neg R(f(x', z'), z', t)) \\ \Leftrightarrow \psi &= \forall x \forall z \exists y \exists r P(x, g(y), z, r) \vee \exists z' \forall x' \exists t \neg R(f(x', z'), z', t) \\ \Leftrightarrow \psi &= \forall x \forall z \exists y \exists r P(x, g(y), z, r) \vee \exists z' \forall x' \exists t R(f(x', z'), z', t) \\ \Leftrightarrow \psi &= \forall x \forall z \exists y \exists r \exists z' \forall x' \exists t (P(x, g(y), z, r) \vee R(f(x', z'), z', t))\end{aligned}$$

(Variablenumbenennung, Quantorverschiebung)

$$\begin{aligned}
&\Leftrightarrow \psi = \forall z \exists r \exists z' \forall x' \exists t (P(x, g(f_1(x)), z, r) \vee R(f(x', z'), z', t)) \\
&\Leftrightarrow \psi = \exists z' \forall x' \exists t (P(x, g(f_1(x)), z, f_2(z)) \vee R(f(x', z'), z', t)) \\
&\Leftrightarrow \psi = \exists t (P(x, g(f_1(x)), z, f_2(z)) \vee R(f(x', f_3(x')), f_3(x'), t)) \\
&\Leftrightarrow \psi = (P(x, g(f_1(x)), z, f_2(z)) \vee R(f(x', f_3(x')), f_3(x'), f_4))
\end{aligned}$$

Aufgabe 4.4. Unifikation

a)

$$Q(x, f(a)), Q(b, f(x))$$

$$\{x/b\}$$

$$Q(b, f(a)), Q(b, f(b))$$

$$f(a) \neq f(b)$$

failure

b)

$$P(f(a, b), g(x, c)), P(y, g(y, z))$$

$$\{z/c\}$$

$$P(f(a, b), g(x, c)), P(y, g(y, c))$$

$$\{x/y\}$$

$$P(f(a, b), g(y, c)), P(y, g(y, c))$$

$$\{y/f(a, b)\}$$

$$P(f(a, b), g(f(a, b), c)), P(f(a, b), g(f(a, b), c))$$

c)

$$Familie(x, bernd, mutter(y)), Familie(vater(z), z, mutter(z))$$

$$\{z/bernd\}$$

$$Familie(x, bernd, mutter(y)), Familie(vater(bernd), bernd, mutter(bernd))$$

$$\{x/vater(bernd)\}$$

$$Familie(vater(bernd), bernd, mutter(y)), Familie(vater(bernd), bernd, mutter(bernd))$$

$$\{y/bernd\}$$

$$Familie(vater(bernd), bernd, mutter(bernd)), Familie(vater(bernd), bernd, mutter(bernd))$$

funktioniert

Zweistellig: f1(x,y)

(1-stellige Skolem-Funktion $f_1(x)$ fuer $\exists y$, Entfernen von \forall)
 (1-stellige Skolem-Funktion $f_2(z)$ fuer $\exists r$, Entfernen von $\forall z$)
 (1-stellige Skolem-Funktion $f_3(x')$ fuer $\exists z'$, Entfernen von \forall)
 (0-stellige Skolem-Funktion f_4 fuer $\exists t$)

r,z,t hängen immernoch von x,z
 ab. Quantoren besser von rechts
 nach links auflösen

2.5/3

1.5/1.5