inferência em LPO



cláusulas de Horn

Cláusula de Horn \rightarrow Cláusula definida | Cláusula Objetivo Cláusula definida \rightarrow (Símbolo₁ $\wedge ... \wedge$ Símbolo_M) \Rightarrow Símbolo Cláusula objetivo \rightarrow (Símbolo₁ $\wedge ... \wedge$ Símbolo_M) \Rightarrow False

permitem dois tipos de inferência em tempo linear

- encadeamento adiante (forward chaining)
- encadeamento retrógrado (backward chaining) em ambos se pretende verificar KB $\models q$? $\frac{q \text{ decorre do}}{\text{conhecimento na KB}}$?



encadeamento adiante

começa desde os factos na base de conhecimento se todas as premissas de uma implicação são conhecidas então a sua conclusão é adicionada ao conjunto de factos continua o processo até a interrogação q ser adicionada caso em que a resposta é positiva

ou até não se poderem fazer mais inferências neste caso a resposta é negativa

raciocínio orientado pelos dados



encadeamento retrógrado

começa desde a interrogação q se já é conhecida na KB a resposta é desde logo afirmativa caso contrário procura resolver as implicações na KB cuja conclusão é q

resolvendo sucessivamente as implicações que lhes dão origem se consegue provar todas a premissas necessárias para concluir q, então a resposta é positiva

caso contrário a resposta é negativa

raciocínio orientado pelo objetivo



encadeamentos

custo do encadeamento retrógrado

em geral é menor do que linear

porque só procura os factos relevantes para o objetivo

custo do encadeamento adiante

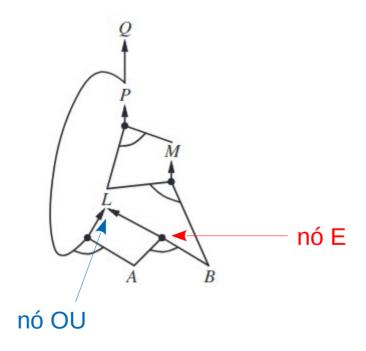
sendo linear, pode ainda assim gerar uma grande quantidade de conhecimento irrelevante

raciocínio humano usa os dois tipos, com controlo do 2º para não gerarem demasiados detalhes desnecessários



cláusulas de Horn e grafo E-OU

$$\begin{array}{c} P \Rightarrow Q \\ L \wedge M \Rightarrow P \\ B \wedge L \Rightarrow M \\ A \wedge P \Rightarrow L \\ A \wedge B \Rightarrow L \\ A \end{array}$$





$$KB ⊨ Q$$
?

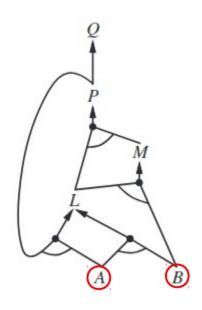
$$P \Rightarrow Q$$

$$L \land M \Rightarrow P$$

$$B \land L \Rightarrow M$$

$$A \land P \Rightarrow L$$

$$A \land B \Rightarrow L$$





$$P \Rightarrow Q$$

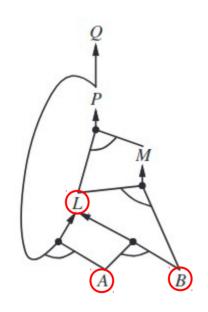
$$L \land M \Rightarrow P$$

$$B \land L \Rightarrow M$$

$$A \land P \Rightarrow L$$

$$A \land B \Rightarrow L$$

$$B$$





$$P \Rightarrow Q$$

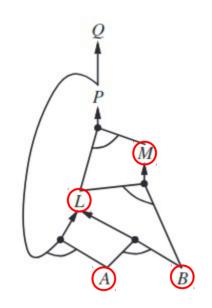
$$\boxed{L} \land M \Rightarrow P$$

$$\boxed{B} \land \boxed{L} \Rightarrow \boxed{M}$$

$$\boxed{A} \land P \Rightarrow L$$

$$\boxed{A} \land \boxed{B} \Rightarrow \boxed{L}$$

$$\boxed{B}$$





$$P \Rightarrow Q$$

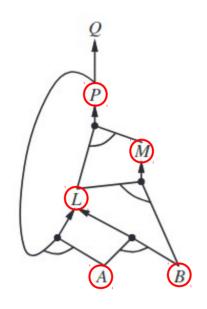
$$L \land M \Rightarrow P$$

$$B \land L \Rightarrow M$$

$$A \land P \Rightarrow L$$

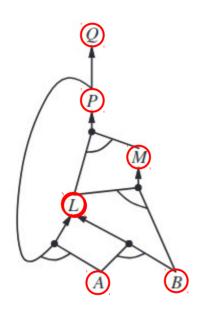
$$A \land B \Rightarrow L$$

$$B$$

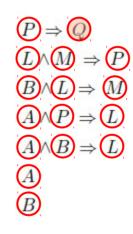


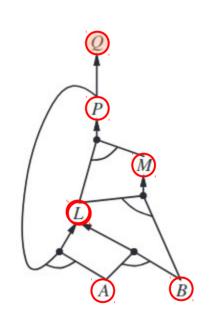


$$\begin{array}{c}
P \Rightarrow Q \\
L \land M \Rightarrow P \\
B \land L \Rightarrow M \\
A \land P \Rightarrow L \\
A \land B \Rightarrow L \\
A
\end{array}$$









sim!

 $KB \models Q$



$$KB ⊨ Q$$
?

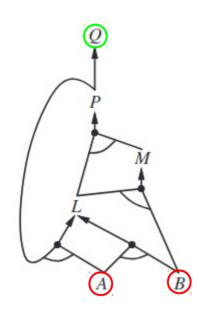
$$P \Rightarrow \bigcirc Q$$

$$L \land M \Rightarrow P$$

$$B \land L \Rightarrow M$$

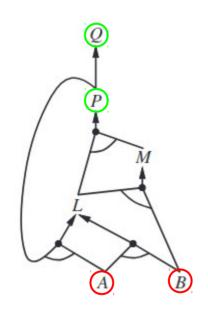
$$A \land P \Rightarrow L$$

$$A \land B \Rightarrow L$$



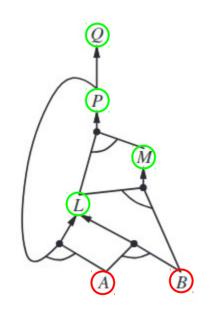


$$\begin{array}{c}
P \Rightarrow Q \\
L \land M \Rightarrow P \\
B \land L \Rightarrow M \\
A \land P \Rightarrow L \\
A \land B \Rightarrow L
\end{array}$$



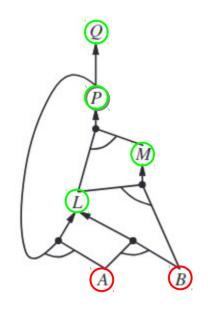


$$\begin{array}{c}
P \Rightarrow Q \\
L \land M \Rightarrow P \\
B \land L \Rightarrow M \\
A \land P \Rightarrow L \\
A \land B \Rightarrow L
\end{array}$$





$$\begin{array}{c}
P \Rightarrow Q \\
L \land M \Rightarrow P \\
B \land L \Rightarrow M \\
A \land P \Rightarrow L \\
A \land B \Rightarrow L \\
A
\end{array}$$





$$P \Rightarrow Q$$

$$L \land M \Rightarrow P$$

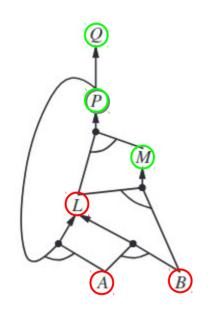
$$B \land L \Rightarrow M$$

$$A \land P \Rightarrow L$$

$$A \land B \Rightarrow L$$

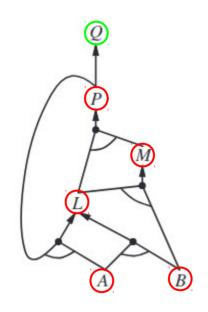
$$A$$

$$B$$



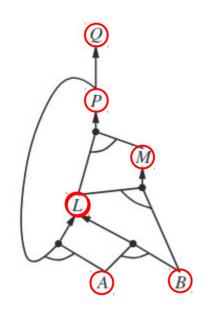


$$\begin{array}{c}
P \Rightarrow Q \\
L \land M \Rightarrow P \\
B \land L \Rightarrow M \\
A \land P \Rightarrow L \\
A \land B \Rightarrow L \\
A
\end{array}$$

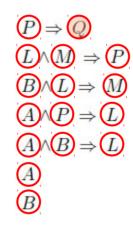


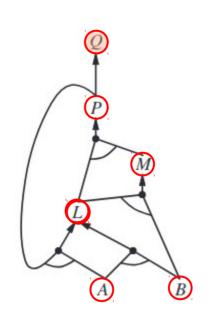


$$\begin{array}{c}
P \Rightarrow Q \\
L \land M \Rightarrow P \\
B \land L \Rightarrow M \\
A \land P \Rightarrow L \\
A \land B \Rightarrow L \\
A
\end{array}$$









sim!

 $KB \models Q$



eficiência do encadeamento adiante

problema: escolha da ordem das regras:

exemplo

 $iia2021(X) \land minorante(50000, X) \Rightarrow prim_insc(iia2021, X).$

é mais eficiente procurar primeiro os alunos de iia2021 e só então procurar, desses, os que têm o nº maior do que 50000

solução:

semelhante à heurística MRV (minimum remaining values) de CSP



eficiência do encadeamento adiante

problema: unificações redundantes

solução: encadeamento adiante incremental

cada novo facto inferido na iteração t deverá resultar de, pelo menos, um facto inferido na iteração t-1

(caso contrário já teria sido inferido antes)

tipicamente há poucas novas regras alteradas por um novo facto → procura mais eficiente



eficiência do encadeamento adiante

problema: factos irrelevantes

solução:

integrar alguma forma de inferência retrógrada

para dirigir a procura das regras a avaliar

encadeamento adiante → sistemas de produção

sistemas periciais

modelos de raciocínio humano: ACT, SOAR



eficiência do encadeamento retrógrado

é uma procura em profundidade numa árvore E-OU

OU: um predicado ter várias cláusulas e ser provado por qualquer uma delas

E: todas as conjunções no antecedente têm de ser provadas (para se poder inferir o consequente)

problemas: estados repetidos e incompletude solução: ordenação das cláusulas de cada predicado



prolog

execução de programas em prolog: encadeamento retrógrado

exemplo: apender uma lista (2º arg) a outra (1º arg) com resultado no 3º arg.

```
append([],Y,Y).
```

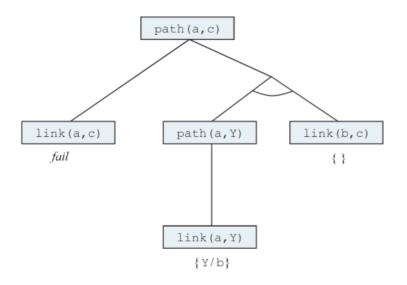
append([A|X],Y,[A|Z]) := append(X,Y,Z).



ordem das cláusulas é importante!

path(X,Z) := link(X,Z).

path(X,Z) := path(X,Y), link(Y,Z).



path(X,Z) := path(X,Y), link(Y,Z).

path(X,Z) := link(X,Z).

