

Grundlagen der Künstlichen Intelligenz

8 PL-1-Inferenz und Situationskalkül für logische Agenten

Modus Ponens und Resolution in PL-1, Kontrollstrategien, Situationskalkül, Modellierung von Aktionen, Zeit und Raum

Volker Steinhage

Inhalt

- Generalisierter Modus Ponens
- Forward Chaining und Backward Chaining
- Binäre Resolution und Faktorisierung
- Logische Agenten für die WUMPUS-Welt
- Situationskalkül
 - Beschreibungen von Aktionen: das Rahmenproblem
 - Modellierung von Raum und Bewegungen
 - Kausale & diagnostische Regeln
 - Aktionsauswahl

Wiederholung: Generalized Modus Ponens (GMP)

Mit Hilfe der Unifikation können wir den Generalisierten Modus Ponens als Inferenzmethode für die Prädikatenlogik nutzen:

Beispiel-KB in KNF:

$King(x) \wedge Greedy(x) \Rightarrow Evil(x)$	{ { $-King(x), -Greedy(x), Evil(x)$ },
$King(john)$	{ $King(john)$ },
$Greedy(y)$	{ $Greedy(y)$ },
$Brother(richard, john)$	{ $Brother(richard, john)$ } }

Satz: Auf prädikatenlogischen definiten Klauselmengen arbeitet der verallgemeinerte Modus Ponens korrekt, vollständig und effizient:

$$\frac{p'_1, p'_2, \dots, p'_n, (p_1 \wedge p_2 \wedge \dots \wedge p_n \Rightarrow q)}{q\theta} \quad \text{mit } p'_i \theta = p_i \theta \text{ für alle } i.$$

Beispiel: p'_1 ist $King(john)$
 p'_2 ist $Greedy(y)$
 θ ist $\{x/john, y/john\}$
 $q\theta$ ist $Evil(john)$

p_1 ist $King(x)$
 p_2 ist $Greedy(x)$
 q ist $Evil(x)$

Strategien für GMP

Geg.:

- *GMP* als Inferenzoperation
- Wissensbasis *KB*
- Anfrage α

Frage: welche Strategie ist einzusetzen, um α aus *KB* effizient abzuleiten?

Beispiel (informell):

Wissensbasis *KB* :

The law says that it is a crime for an American to sell weapons to hostile nations. The country Nono, an enemy of America, has some missiles, and all of its missiles were sold to it by Colonel West, who is American.

Anfrage α :

Prove that Colonel West is a criminal

Beispiel für GMP in PL1

... it is a crime for an American to sell weapons to hostile nations:

➡ $American(x) \wedge Weapon(y) \wedge Sells(x, y, z) \wedge Hostile(z) \Rightarrow Criminal(x)$

Nono ... has some missiles, i.e., $\exists x Owns(Nono, x) \wedge Missile(x)$:

➡ $Owns(Nono, M1), Missile(M1)$

... all of its missiles were sold to it by Colonel West

➡ $Missile(x) \wedge Owns(Nono, x) \Rightarrow Sells(West, x, Nono)$

Missiles are weapons:

➡ $Missile(x) \Rightarrow Weapon(x)$

An enemy of America counts as „hostile“:

➡ $Enemy(x, America) \Rightarrow Hostile(x)$

West, who is American ...

➡ $American(West)$

The country Nono, an enemy of America ...

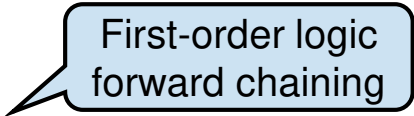
➡ $Enemy(Nono, America)$

Ausnahmeweise
beginnen in diesem
Beispiel die Konstanten
mit Großbuchstaben

Einfache Vorwärtsableitung mit GMP (1)

Prinzip der Vorwärtsableitung:

von den Fakten der Wissensbasis KB zur Anfrage α



First-order logic
forward chaining

Genauer:

Die Funktion FOL-FC-ASK mit

- Eingabe: Wissensbasis KB und atomare Aussage α als Anfrage
- Ausgabe: Unifizierende Substitution oder *false*
- Prozess: iterative Anwendung der Regelklauseln auf Faktenklauseln solange, bis Anfrage α abgeleitet wird oder keine neuen Ableitungen erzeugbar sind
- Prinzip der Breitensuche

Einfache Vorwärtsableitung mit GMP (2)

function FOL-FC-ASK(KB, α) returns a substitution or *false*

inputs: KB , the knowledge base, a set of first-order definite clauses
 α , the query, an atomic sentence

definite Klauseln: genau ein positives Literal

local variables: new , the new sentence inferred on each iteration

repeat until new is empty

$new \leftarrow \{\}$

for each sentence r **in** KB **do**

Standardisierung

$(p_1 \wedge p_2 \wedge \dots \wedge p_n \Rightarrow q) \leftarrow \text{STANDARDIZE-APART}(r)$

Suche in KB die p'_i ,
die zu den
Prämissenanteilen p_i
der Regel r passen

for each θ such that $\text{SUBST}(\theta, p_1 \wedge p_2 \wedge \dots \wedge p_n) = \text{SUBST}(\theta, p'_1 \wedge p'_2 \wedge \dots \wedge p'_n)$

for some p'_1, p'_2, \dots, p'_n in KB

$q' \leftarrow \text{SUBST}(\theta, q)$

if q' is not a renaming of some sentence already in KB or new **then do**

add q' to new

$\phi \leftarrow \text{UNIFY}(q', \alpha)$

Zieltest

if ϕ is not *fail* **then return** ϕ

add new to KB

return *false*

Beweis mit einfacher Vorwärtsableitung (1)

Fakten

American(West)

Missile(M1)

Owns(Nono, M1)

Enemy(Nono, America)

American(West), Missile(M1), Owns(Nono, M1), Enemy(Nono, America),

American(x) \wedge Weapon(y) \wedge Sells(x, y, z) \wedge Hostile(z) \Rightarrow Criminal(x),

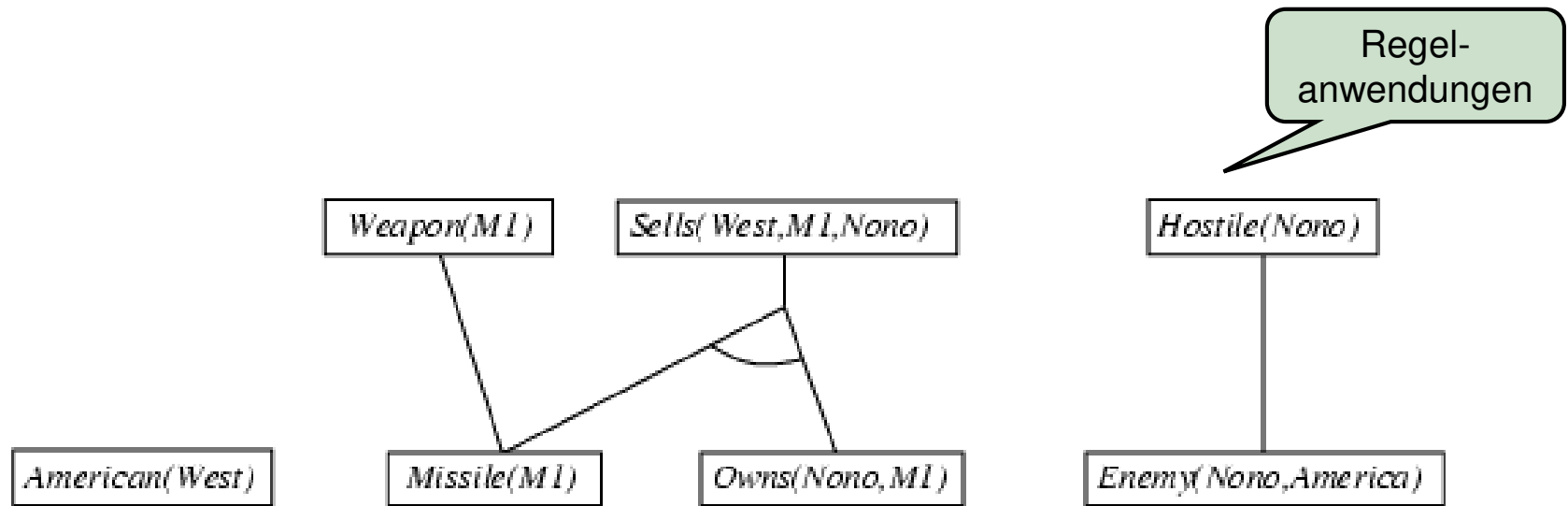
Missile(x) \wedge Owns(Nono, x) \Rightarrow Sells(West, x, Nono),

Missile(x) \Rightarrow Weapon(x),

Enemy(x, America) \Rightarrow Hostile(x).

$\alpha = \text{Criminal(West)}$

Beweis mit einfacher Vorwärtsableitung (2)



American(West), Missile(M1), Owns(Nono, M1), Enemy(Nono, America),

American(x_1) \wedge Weapon(y_1) \wedge Sells(x_1, y_1, z_1) \wedge Hostile(z_1) \Rightarrow Criminal(x_1),

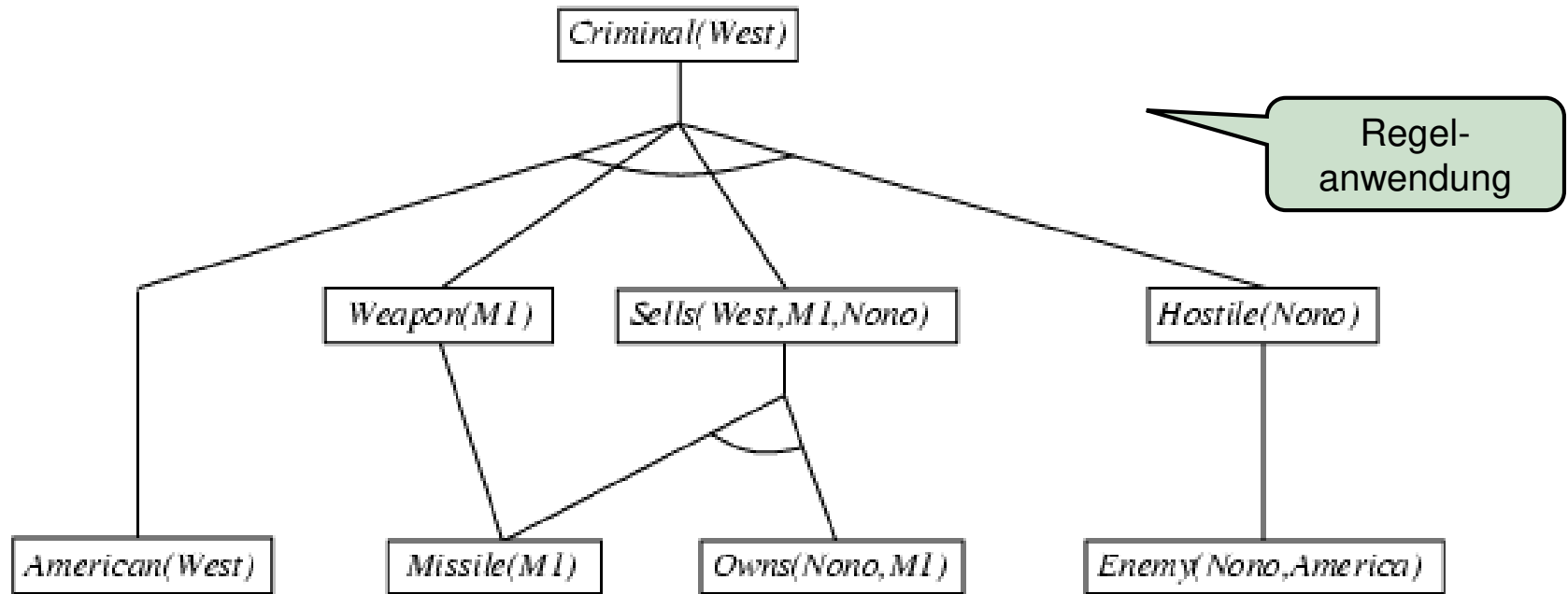
Missile(x_2) \wedge Owns(Nono, x_2) \Rightarrow Sells(West, x_2 ,Nono),

Missile(x_3) \Rightarrow Weapon(x_3),

Enemy(x_4 , America) \Rightarrow Hostile(x_4).

$\alpha = \text{Criminal(West)}$

Beweis mit einfacher Vorwärtsableitung (3)



American(West), Missile(M1), Owns(Nono, M1), Enemy(Nono, America),

American(x_1) \wedge Weapon(y_1) \wedge Sells(x_1, y_1, z_1) \wedge Hostile(z_1) \Rightarrow Criminal(x_1),

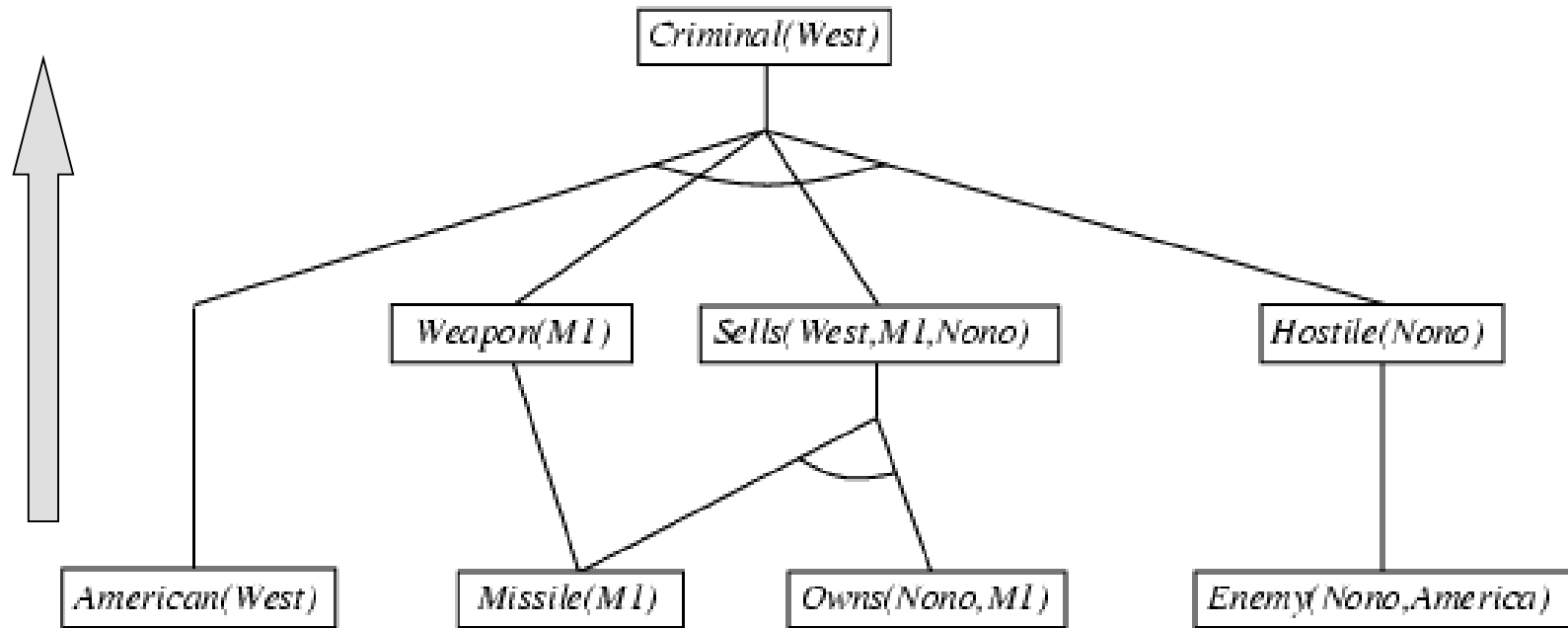
Missile(x_2) \wedge Owns(Nono, x_2) \Rightarrow Sells(West, x_2 , Nono),

Missile(x_3) \Rightarrow Weapon(x_3),

Enemy(x_4 , America) \Rightarrow Hostile(x_4).

$\alpha =$ Criminal(West)

Beweis mit einfacher Vorwärtsableitung (4)



Ableitung der Anfrage in 2. Iteration.

Ab 2. Iteration auch keine weitere Ableitung möglich!

→ KB in 2. Iteration heißt *Fixpunkt* der Ableitung

Effizienz von einfacher Vorwärtsableitung

Datalog

- ist eine Datenbank-Programmiersprache für deduktive Datenbanken
- mit Sprachmächtigkeit: prädikatenlog. definite Klauseln *ohne echte Funktionen*
→ für Datalog polynom. Zeitkomplexität

Allg. für definite Klauselmengen in PL1:

- unentscheidbar: z.B. führen $NatNum(0)$ und $NatNum(n) \Rightarrow NatNum(s(n))$ zu Ableitungen $NatNum(s(0)), NatNum(s(s(0))), \dots$
- Regelauswahl in innerer Schleife ist **NP-hart**: Vergleich aller Prämissen-Literale (Konjunktion) mit allen 1-Klauseln

Einfache Rückwärtsableitung mit GMP (1)

Prinzip der Rückwärtsableitung:

von der Anfrage *goals* zu den Fakten der Wissensbasis *KB*

Genauer:

Die Funktion FOL-BC-ASK

- Eingabe: Wissensbasis *KB* und Konjunktion von Teilzielen *goals* als Anfrage
- Ausgabe: Menge der unifizierenden Substitutionen oder *false*
- Prozess: iterative Anwendung der Regelklauseln auf die Teilziele, bis alle Teilziele aus *KB* abgeleitet sind oder keine neuen Ableitungen erzeugbar sind
- Prinzip der Tiefensuche \sim lineare Speicherkomplexität

Einfache Rückwärtsableitung mit GMP (2)

function FOL-BC-ASK($KB, goals, \theta$) **returns** a set of substitutions

inputs: KB , the knowledge base, a set of first-order definite clauses

$goals$, a list of conjuncts forming a query (θ already applied)

θ , the current substitution, initially the empty substitution

local variables: $answers$, a set of substitutions, initially empty

if $goals$ is empty **then return** θ

Zieltest

$q' \leftarrow \text{SUBST}(\theta, \text{FIRST}(goals))$

for each sentence r **in** KB

where $\text{STANDARDIZE-APART}(r) = (p_1 \wedge p_2 \wedge \dots \wedge p_n \Rightarrow q)$

and $\theta' \leftarrow \text{UNIFY}(q, q')$ succeeds

$new_goals \leftarrow [p_1, p_2, \dots, p_n] \text{REST}(goals)$

$answers \leftarrow \text{FOL-BC-ASK}(KB, new_goals, \text{COMPOSE}(\theta', \theta)) \cup answers$

return $answers$

Beweis mit einfacher Rückwärtsableitung (1)

Criminal(West)

American(West), Missile(M1), Owns(Nono, M1), Enemy(Nono, America),

American(x) \wedge Weapon(y) \wedge Sells(x, y, z) \wedge Hostile(z) \Rightarrow Criminal(x),

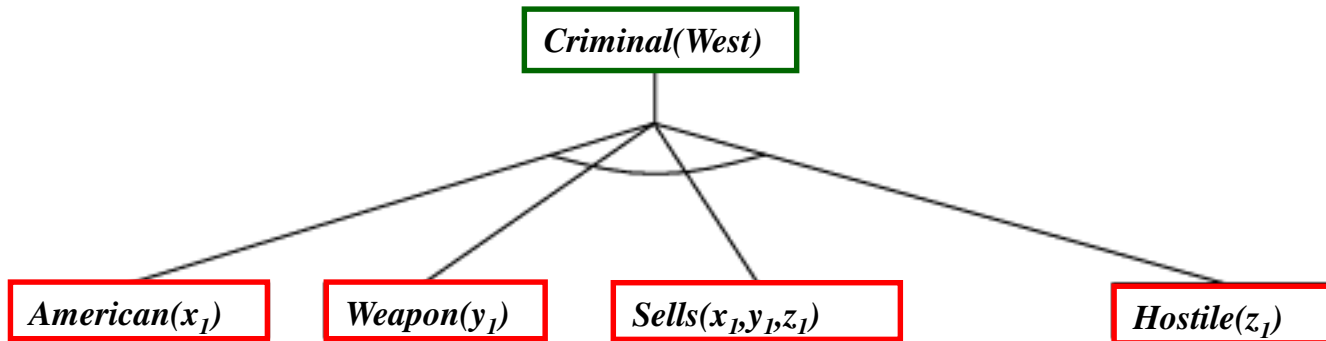
Missile(x) \wedge Owns(Nono, x) \Rightarrow Sells(West,x,Nono),

Missile(x) \Rightarrow Weapon(x),

Enemy(x, America) \Rightarrow Hostile(x).

goals = {Criminal(West)}, $\theta = \{\}$

Beweis mit einfacher Rückwärtsableitung (2)



American(West), Missile(M1), Owns(Nono, M1), Enemy(Nono, America)‘,

American(x₁) ∧ Weapon(y₁) ∧ Sells(x₁, y₁, z₁) ∧ Hostile(z₁) ⇒ Criminal(x₁),

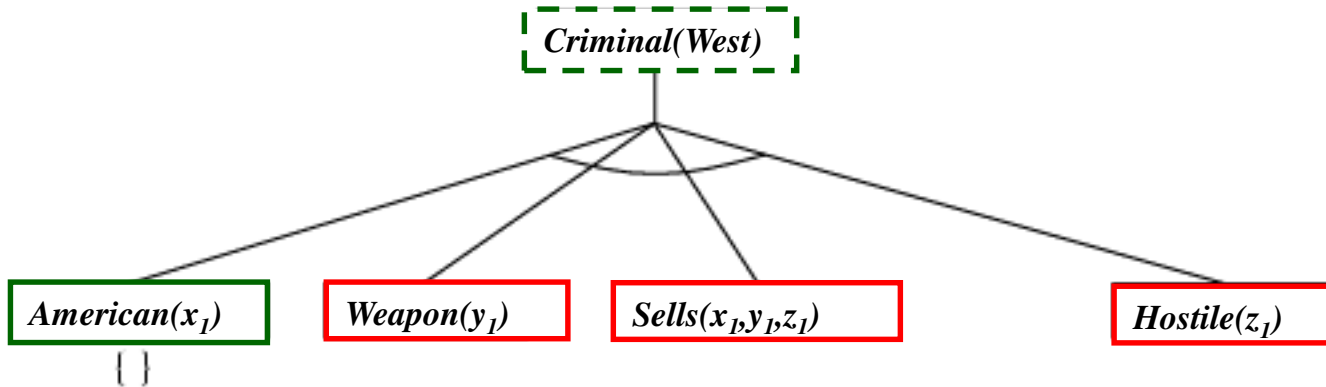
Missile(x) ∧ Owns(Nono, x) ⇒ Sells(West, x, Nono),

Missile(x) ⇒ Weapon(x),

Enemy(x, America) ⇒ Hostile(x).

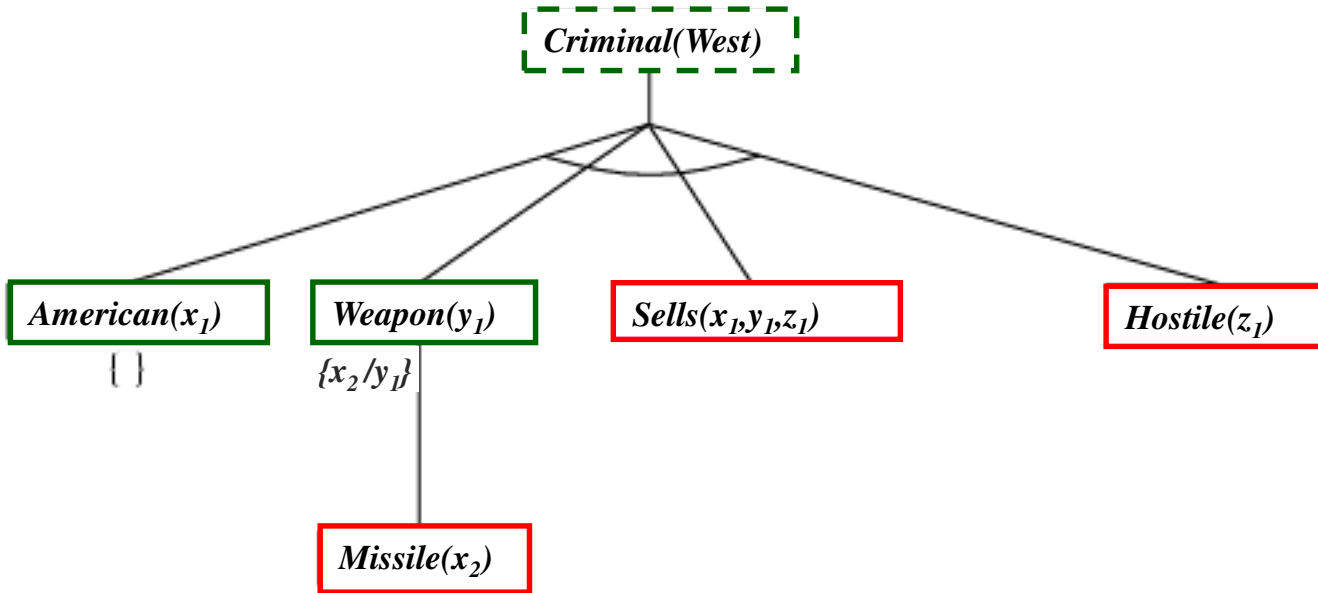
goals = {American(x₁), Weapon(y₁), Sells(x₁, y₁, z₁), Hostile(z₁)}, θ = {}, θ ‘ = {x₁/West}

Beweis mit einfacher Rückwärtsableitung (3)



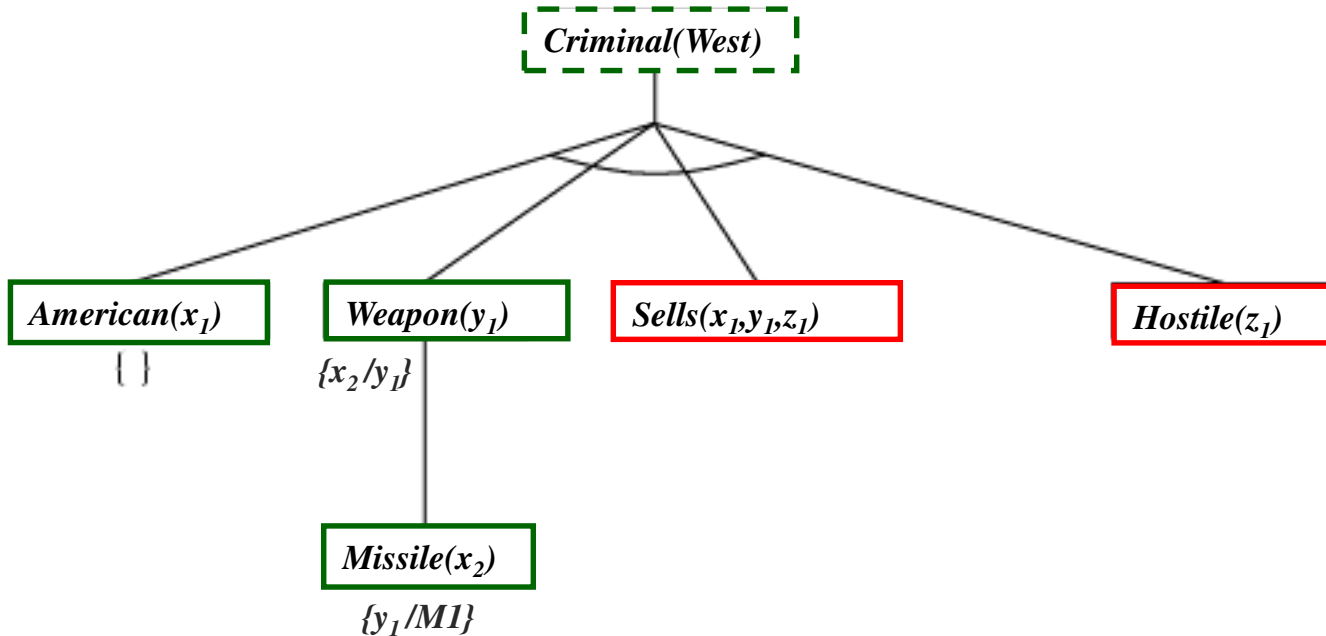
American(West), Missile(M1), Owns(Nono, M1), Enemy(Nono, America),
American(x₁) ∧ Weapon(y₁) ∧ Sells(x₁, y₁, z₁) ∧ Hostile(z₁) ⇒ Criminal(x₁),
Missile(x) ∧ Owns(Nono, x) ⇒ Sells(West, x, Nono),
Missile(x) ⇒ Weapon(x),
Enemy(x, America) ⇒ Hostile(x).
goals = {Weapon(y₁), Sells(x₁, y₁, z₁), Hostile(z₁)}, θ = {x₁/West}, θ' = {}

Beweis mit einfacher Rückwärtsableitung (4)



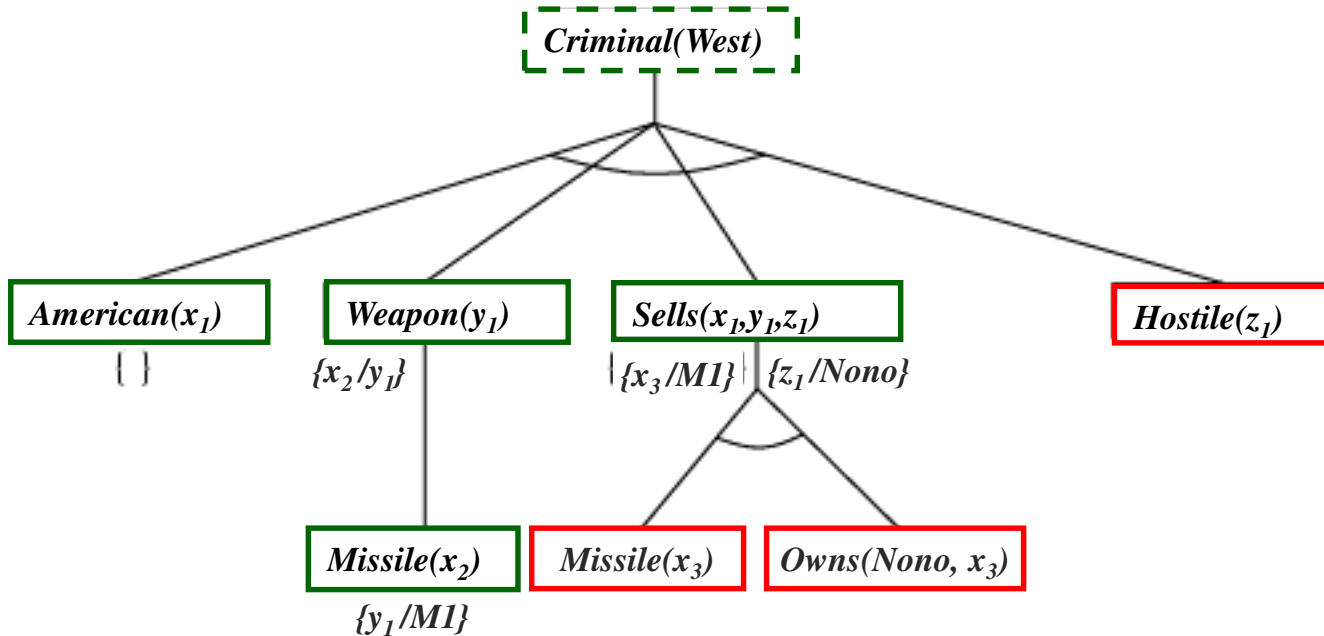
American(West), Missile(M1), Owns(Nono, M1), Enemy(Nono, America),
American(x₁) ∧ Weapon(y₁) ∧ Sells(x₁, y₁, z₁) ∧ Hostile(z₁) ⇒ Criminal(x₁),
Missile(x) ∧ Owns(Nono, x) ⇒ Sells(West,x,Nono),
Missile(x₂) ⇒ Weapon(x₂),
Enemy(x, America) ⇒ Hostile(x).
goals = {Missile(x₂), Sells(x₁, y₁, z₁), Hostile(z₁)}, θ = {x₁/West}, θ' = {x₂/y₁}

Beweis mit einfacher Rückwärtsableitung (5)



$American(West), \textcolor{green}{Missile(M1)}, Owns(Nono, M1), Enemy(Nono, America),$
 $American(x_1) \wedge Weapon(y_1) \wedge Sells(x_p, y_p, z_1) \wedge Hostile(z_1) \Rightarrow Criminal(x_1),$
 $Missile(x) \wedge Owns(Nono, x) \Rightarrow Sells(West, x, Nono),$
 $Missile(x_2) \Rightarrow Weapon(x_2),$
 $Enemy(x, America) \Rightarrow Hostile(x).$
 $\textcolor{red}{goals} = \{\textcolor{red}{Sells}(x_p, y_p, z_1), \textcolor{red}{Hostile}(z_1)\}, \theta = \{x_1/West, x_2/y_1\}, \theta' = \{y_1/M1\}$

Beweis mit einfacher Rückwärtsableitung (6)



American(West), Missile(M1), Owns(Nono, M1), Enemy(Nono, America),

American(x₁) ∧ Weapon(y₁) ∧ Sells(x₁, y₁, z₁) ∧ Hostile(z₁) ⇒ Criminal(x₁),

Missile(x₃) ∧ Owns(Nono, x₃) ⇒ Sells(West, x₃, Nono),

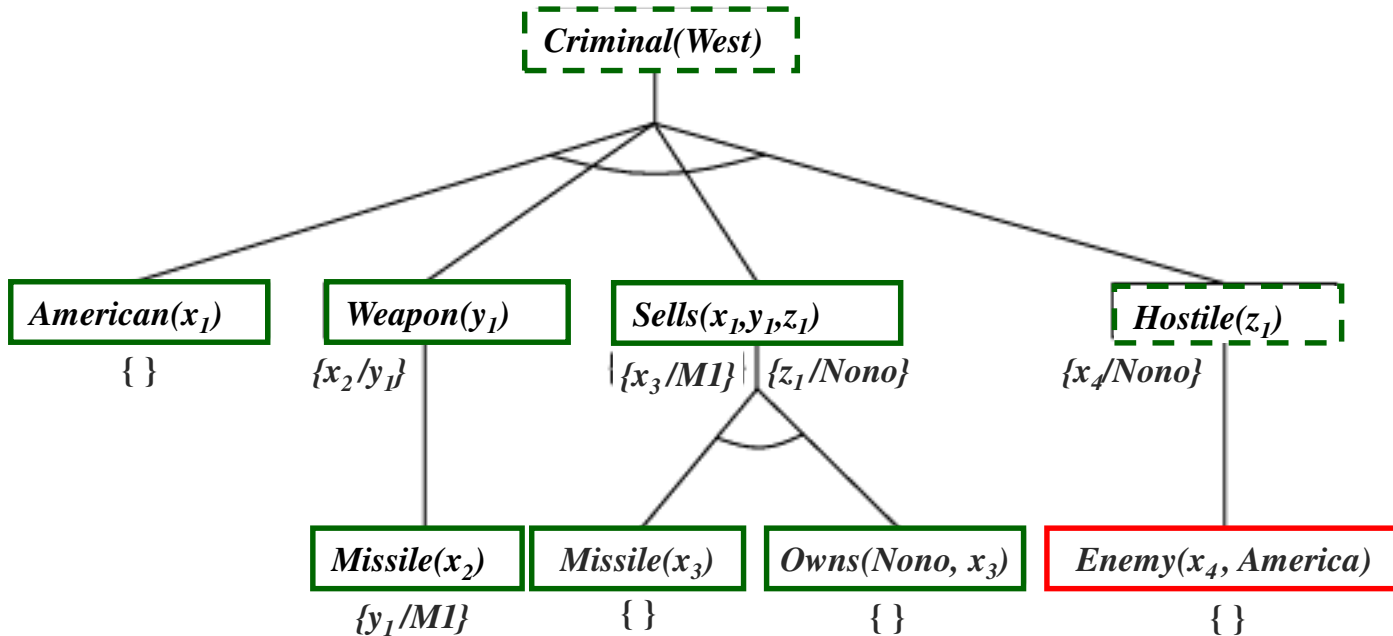
Missile(x₂) ⇒ Weapon(x₂),

Enemy(x, America) ⇒ Hostile(x).

goals = {Missile(x₃), Owns(Nono, x₃), Hostile(z₁)},

θ = {x₁/West, x₂/y₁, y₁/M1}, θ' = {x₃/M1, z₁/Nono}

Beweis mit einfacher Rückwärtsableitung (7)



American(West), Missile(M1), Owns(Nono, M1), Enemy(Nono, America),

American(x₁) ∧ Weapon(y₁) ∧ Sells(x_p, y_p, z₁) ∧ Hostile(z₁) ⇒ Criminal(x₁),

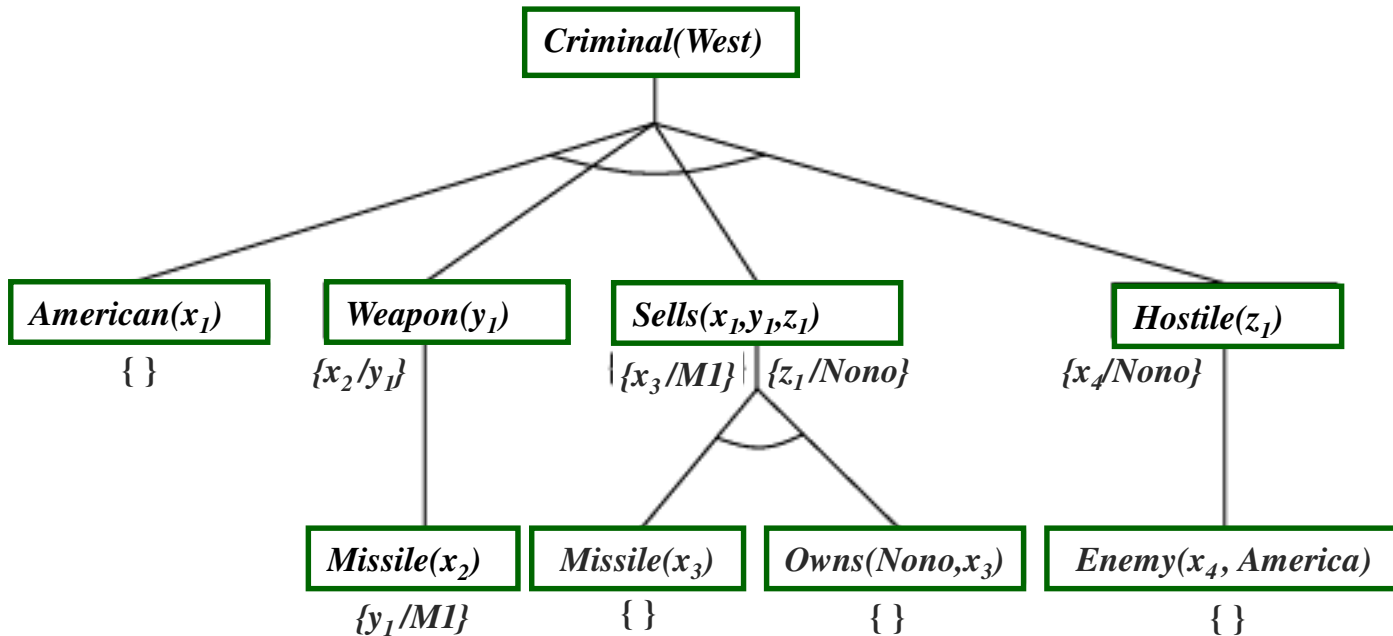
Missile(x₃) ∧ Owns(Nono, x₃) ⇒ Sells(West, x₃, Nono),

Missile(x₂) ⇒ Weapon(x₂),

Enemy(x₄, America) ⇒ Hostile(x₄).

goals = { Enemy(x₄, America) }, θ = {x₁/West, x₂/y₁, y₁/M1, x₃/M1, z₁/Nono}, θ' = {x₄/Nono}

Beweis mit einfacher Rückwärtsableitung (8)



*American(West), Missile(M1), Owns(Nono, M1), **Enemy(Nono, America),***

American(x₁) ∧ Weapon(y₁) ∧ Sells(x₁, y₁, z₁) ∧ Hostile(z₁) ⇒ Criminal(x₁),

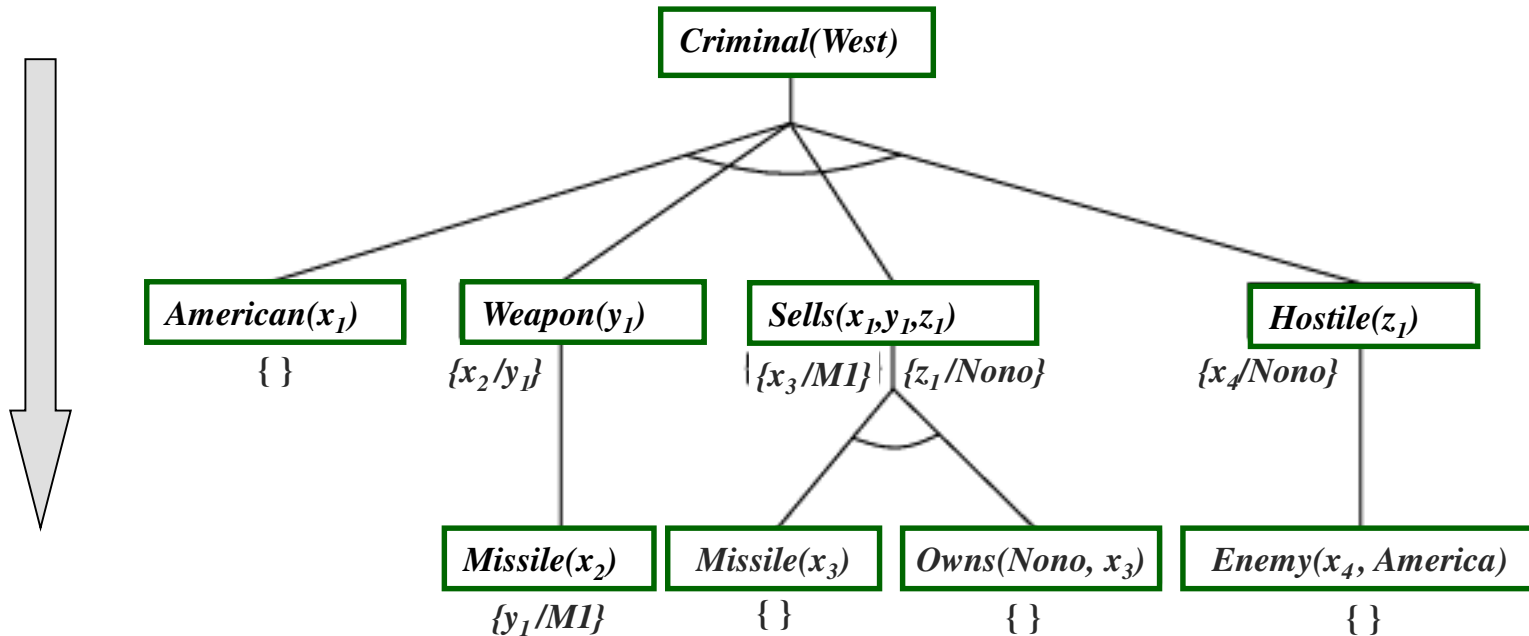
Missile(x₃) ∧ Owns(Nono, x₃) ⇒ Sells(West, x₃, Nono),

Missile(x₂) ⇒ Weapon(x₂),

Enemy(x₄, America) ⇒ Hostile(x₄).

goals = { }, θ = {x₁/West, x₂/y₁, y₁/M1, x₃/M1, z₁/Nono, x₄/Nono}, θ' = { }

Beweis mit einfacher Rückwärtsableitung (8)



Anfrage *Criminal(West)* führt über 1. Regel zu vier neuen Unterzielen

Substitutionen validierter Unterziele werden auf nachfolgende Unterziele angewandt!

Effizienz der einfachen Rückwärtsableitung

- Lineare Speicherkomplexität wegen Tiefensuche.
- Allg. für definite Klauselmengen in PL1 unentscheidbar: Z.B. führen $NatNum(0)$ und $NatNum(n) \Rightarrow NatNum(s(n))$ zu Ableitungen $NatNum(s(0))$, $NatNum(s(s(0)))$, ...
- Regelauswahl über rekursive Aufrufe ist ebenfalls NP-hart:
Vergleich aller Prämissen-Literale (Konjunktion)
mit allen 1-Klauseln und Regelkonklusionen
- Einsatz von Rückwärtsableitung in *Logischer Programmierung* → Prolog
- Im Mittel effizienter als Vorwärtsableitung wegen zielorientierter Ableitung.

Prädikatenlogische Resolution

Binäre prädikatenlog. Resolvente zweier Klauseln $L = \{l_1, \dots, l_k\}$ und $M = \{m_1, \dots, m_n\}$ durch **Unify** $(l_i, \neg m_j) = \theta$:

$$\frac{l_1 \vee \dots \vee l_k, \quad m_1 \vee \dots \vee m_n}{(l_1 \vee \dots \vee l_{i-1} \vee l_{i+1} \vee \dots \vee l_k \vee m_1 \vee \dots \vee m_{j-1} \vee m_{j+1} \vee \dots \vee m_n)\theta}$$

Beispiel:

$$\frac{\neg Rich(x) \vee Unhappy(x), Rich(Ken)}{Unhappy(Ken)}$$

mit $\theta = \{x/Ken\}$.

GMP ist nur auf definiten Klauselmengen vollständig. AL-Resolution war widerlegungsvollständig auf allen Klauselmengen.

Wir sagen, dass D aus einer prädikatenlogischen Formelmenge Θ mit Hilfe von (binären) Resolventenbildungen *abgeleitet* werden kann, d.h.

$$\Theta \vdash D$$

wenn es $C_1, C_2, \dots, C_n = D$ gibt, so dass

$$C_i \in R(\Theta \cup \{C_1, \dots, C_{i-1}\}), \text{ für } 1 \leq i \leq n.$$

Unvollständigkeit der binären prädikatenlogischen Resolution

Die binäre prädikatenlogische Resolvente

- heißt binär, weil genau zwei Literale beider Elternklauseln resolviert werden
- ist aber (widerspruchs)**unvollständig für die Prädikatenlogik 1. Stufe** *

Bspl. für Unvollständigkeit:

Klausel 1: $\{+P(x_1), +P(y_1)\},$

Klausel 2: $\{-P(x_2), -P(y_2)\}.$

Offensichtlich ist durch Gleichsetzung aller Variablen (z.B. zu x_1) ein logischer Widerspruch ableitbar:

$$(P(x_1) \vee P(x_1)) \wedge (-P(x_1) \vee -P(x_1))$$

$$\rightarrow P(x_1) \wedge -P(x_1) \text{ (Vereinfachung)}$$

$$\rightarrow \text{false (Widerspruch)}.$$

Durch binäre Resolution sind aber nur neue 2-Klauseln (z.B. $+P(x_1) \vee -P(x_2)$ durch Resolution über $+P(y_1)$ u. $-P(y_2)$) ableitbar, nicht aber die leere Klausel \square

* Binäre Resolution ist widerspruchsvollständig für Hornklauselmengen (Klauseln mit höchstens einem positiven Literal) und definite Klauselmengen (Klauseln mit genau einem positiven Literal)

Vollständigkeit von binärer Resolution und Faktorisierung in PL-1

Wird die binäre prädikatenlogische Resolution um die **Faktorisierung** ergänzt, so ist die Kombination wieder vollständig für PL-1.

Aus der Aussagenlogik ist bekannt, dass zwei identische Variable in einer Klausel reduzierbar sind auf eine Variable, z.B.: $a \vee b \vee b \vee c \rightarrow a \vee b \vee c$.

Die **Faktorisierung** ist die Erweiterung dieser Reduktion in die PL-1 so, dass zwei Literale einer Klausel durch **Unifikation** zu einem Literal verschmolzen werden können, sofern diese Literale dasselbe Vorzeichen haben.

Achtung: bei der Faktorisierung wird über die Unifikation also auch der **Occur-Check** durchgeführt, denn auch hier dürfen keine zyklischen Substitutionen wie $\{x/mother(x)\}$ erzeugt werden (s. Folien 30-35, Vorl. 7).

Beispiel für Faktorisierung mit binärer Resolution

Die Faktorisierung am Beispiel von eben:

Klausel 1: $\{+P(x_1), +P(y_1)\}$

Klausel 2: $\{-P(x_2), -P(y_2)\}$

Faktor 1: $\{+P(x_1)\}$ durch Faktorisierung $\{y_1/x_1\}$ aus Klausel 1

Faktor 2: $\{-P(x_2)\}$ durch Faktorisierung $\{y_2/x_2\}$ aus Klausel 2

Bin. Resolvente: \square durch bin. Resolut. $\{x_1/x_2\}$ auf Faktoren 1 und 2

Bemerkung: In einem Gesamtbeweis sind also für jeden Resolutionsschritt alle Klauseln und deren Faktoren als Kandidaten für die Elternklauseln zu betrachten.

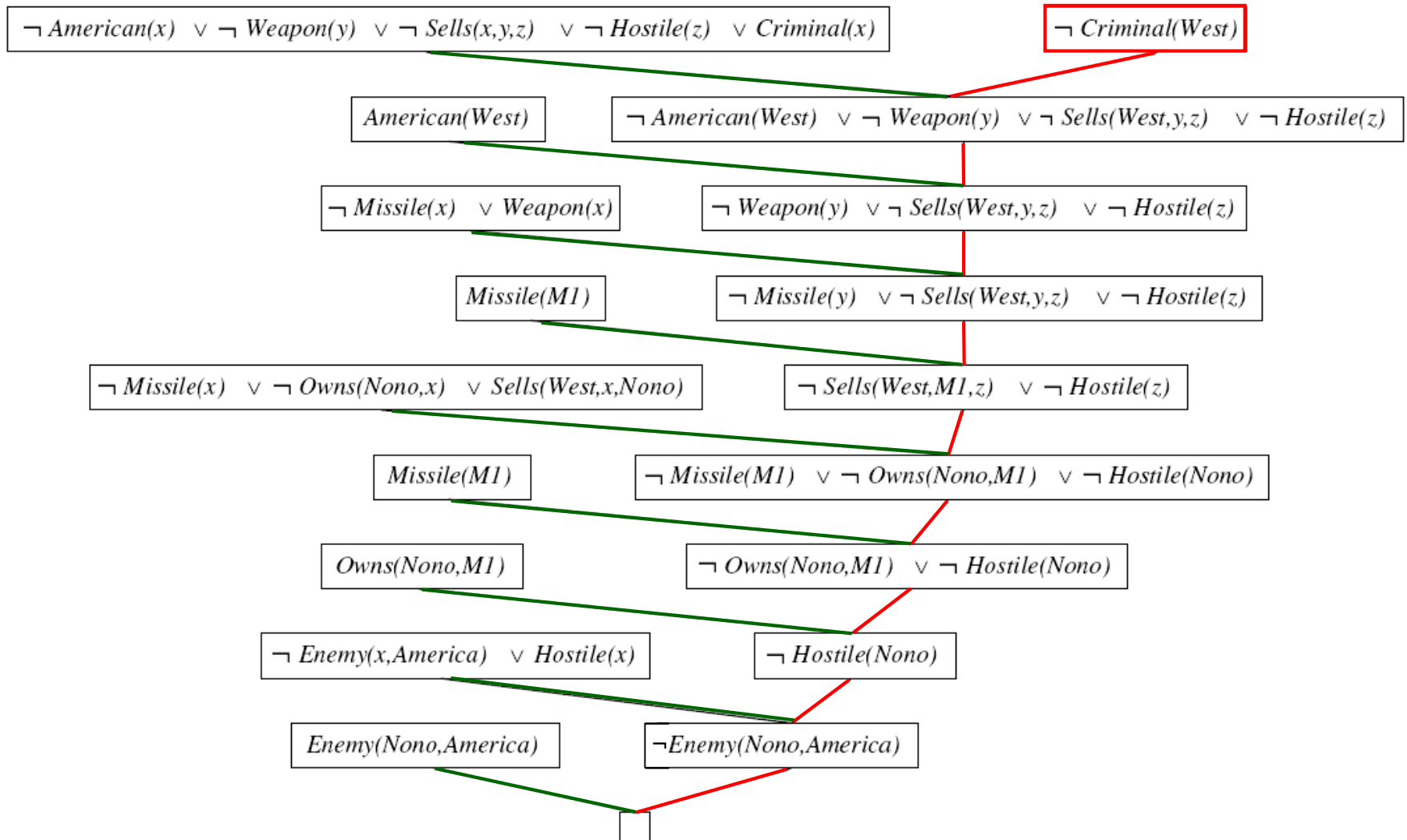
* Die Zusammenführung identischer Literale ist natürlich ein Spezialfall der Faktorisierung:
 $\{-P(f(x_2)), -P(f(x_2))\} \rightarrow \{-P(f(x_2))\}$ entspricht der zuvor eingeführten Vereinfachung

Korrektheit und Vollständigkeit der prädikatenlogischen Resolution

Theorem:

Die Anwendung der vollständigen prädikatenlogischen Resolution (Folge von Resolventen- und Faktorenbildungen) auf die $KNF(KB \wedge \neg\alpha)$ ist *korrekt* und widerspruchsvollständig für die Prädikatenlogik 1. Stufe.

Beweis mit prädikatenlogischer Resolution



Kontrollstrategie für Resolution in Prolog

Sei Θ Klauselmengemenge mit Frageklausel C_0 .

Lineare Resolution der Klausel C_n :

1. C_{i+1} ist Resolvente von sog. Centerklausel C_i und Seitenklausel $B_i \quad \forall i = 0, \dots, n$.
2. Jede Seitenklausel B_i ist entweder aus Θ oder frühere Centerklausel C_j mit $j < i \quad \forall i = 0, \dots, n$.

Lineare Resolution mit definiten Seitenklauseln (LD-Resolution) von C_n :^a

1. Die Ableitung von C_n ist eine lineare Ableitung.
2. Jede Centerklausel C_i ist eine Klausel, die nur *negative* Literale enthält.
3. Jede Seitenklausel B_i ist eine definite Regel- oder Faktenklausel.

Die Centerklauseln sind aber Hornklauseln bei LD und SLD (s. Folie 26)

Selektive lineare Resolution mit definiten Seitenklauseln (SLD-Resolution) von C_n :^b

1. Die Ableitung von C_n ist eine LD-Ableitung.
2. Die Seitenklausel B_i wird für die Centerklausel C_i so gewählt (*Selective LD*), dass über das erste Literal der Centerklausel resoliert werden kann.

^a Z.T. auch als Lineare Resolution mit negativen Centerklauseln, also LN-Resolution, bezeichnet.

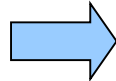
^b Z.T. auch als Selektive linear. Res. mit negat. Centerklauseln, also SLN-Resolution, bezeichnet.

Resolutionsbeweise mit Klauselkopien

Auch bei der Resolutionsbeweisen sind ggf. Klauselkopien nötig:

Klauselmenge:

$P(x) \vee \neg Q(a) \vee \neg Q(b)$
 $Q(x)$



Standardisierte Klauselmenge:

$K_1: P(x_1) \vee \neg Q(a) \vee \neg Q(b)$
 $K_2: Q(x_2)$

Frage: $P(x)$

$K_3: \neg P(c)$

Beweis:

- $\text{Res}([K_1 = P(x_1) \vee \neg Q(a) \vee \neg Q(b)] , [K_3 = \neg P(c)]) \rightarrow K_4 = \neg Q(a) \vee \neg Q(b)$
mit $\{x_1/c\}$
- $\text{Res}([K_4 = \neg Q(a) \vee \neg Q(b)] , [K_2 = Q(x_2)]) \rightarrow K_5 = \neg Q(b)$
mit $\{x_2/a\}$
- $\text{Res}([K_5 = \neg Q(b)] , [K_6 = Q(x_6)]) \rightarrow \square$
mit $\{x_6/b\}$ durch neue Klauselkopie $K_6 = Q(x_6)$ von $K_2 = Q(x_2)$

Logikbasierte Agenten

function KB-AGENT(*percept*) **returns** an *action*

static: *KB*, a knowledge base

t, a counter, initially 0, indicating time

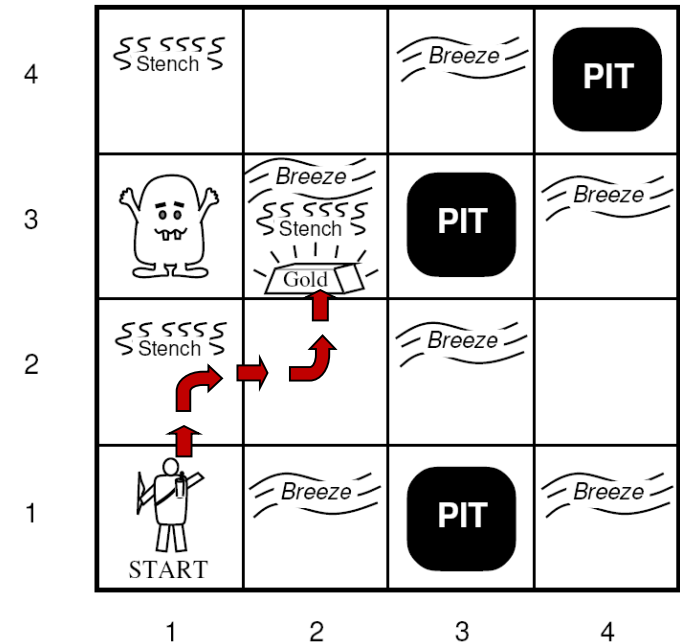
TELL(*KB*, MAKE-PERCEPT-SENTENCE(*percept*, *t*))

action \leftarrow ASK(*KB*, MAKE-ACTION-QUERY(*t*)) 

TELL(*KB*, MAKE-ACTION-SENTENCE(*action*, *t*))

t \leftarrow *t* + 1

return *action*



Anfrage (Make-Action-Query): $\exists a \text{ Action}(a, t)$

Variablenbindungen an *a* sollen in der WUMPUS-Welt für die obige erste Teilaufgabe folgende Antworten geben (Agent sei jetzt a priori nach Norden orientiert) :

forward, turn(right), forward, turn(left), forward, grab, ...

Zunächst zum Reflex-Agenten

Reflex-Agenten sind einfach – sie **reagieren nur auf Perzepte!**

Beispiel für eine Perzept-Aussage (zum Zeitpunkt $t=5$):

*Percept(**stench**, **breeze**, **glitter**, no bump, no scream, 5)*

1. Schritt: **Abstraktion auf wesentliche Eigenschaften für Aktionsauswahl**

$\forall b, g, u, c, t \ [\textit{Percept}(\textit{stench}, b, g, u, c, t) \Rightarrow \textit{Stench}(t)]$

$\forall s, g, u, c, t \ [\textit{Percept}(s, \textit{breeze}, g, u, c, t) \Rightarrow \textit{Breeze}(t)]$

$\forall s, b, u, c, t \ [\textit{Percept}(s, b, \textit{glitter}, u, c, t) \Rightarrow \textit{AtGold}(t)]$

...

2. Schritt: **Aktionsauswahl**

$\forall t \ [\textit{AtGold}(t) \Rightarrow \textit{Action}(\textit{grab}, t)]$

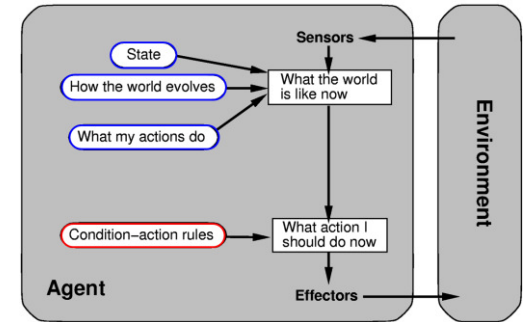
...

Aber: Der Reflex-Agent weiß nicht, wann er aus der Höhle klettern soll, und kann keine Endlosschleifen verhindern, da er weder Perzept noch Gedächtnis für den Besitz des Goldes und die daraus folgende neue Zielsetzung hat.

Modellbasierte Agenten

. . . haben ein internes Modell

- aller wesentlichen Aspekte ihrer **Umgebung**
- der Ausführbarkeit und Wirkung von **Aktionen**
- Der weiteren wesentlichen **Gesetzmäßigkeiten** der Welt
- den eigenen **Zielen**



Wichtigster Aspekt: **Wie ändert sich die Welt?**

→ **Situationskalkül** (McCarthy 63).

Methodischer Ansatz um die Auswirkungen von Aktionen auf Situationen in einer Modellwelt unter Verwendung der Prädikatenlogik zu beschreiben

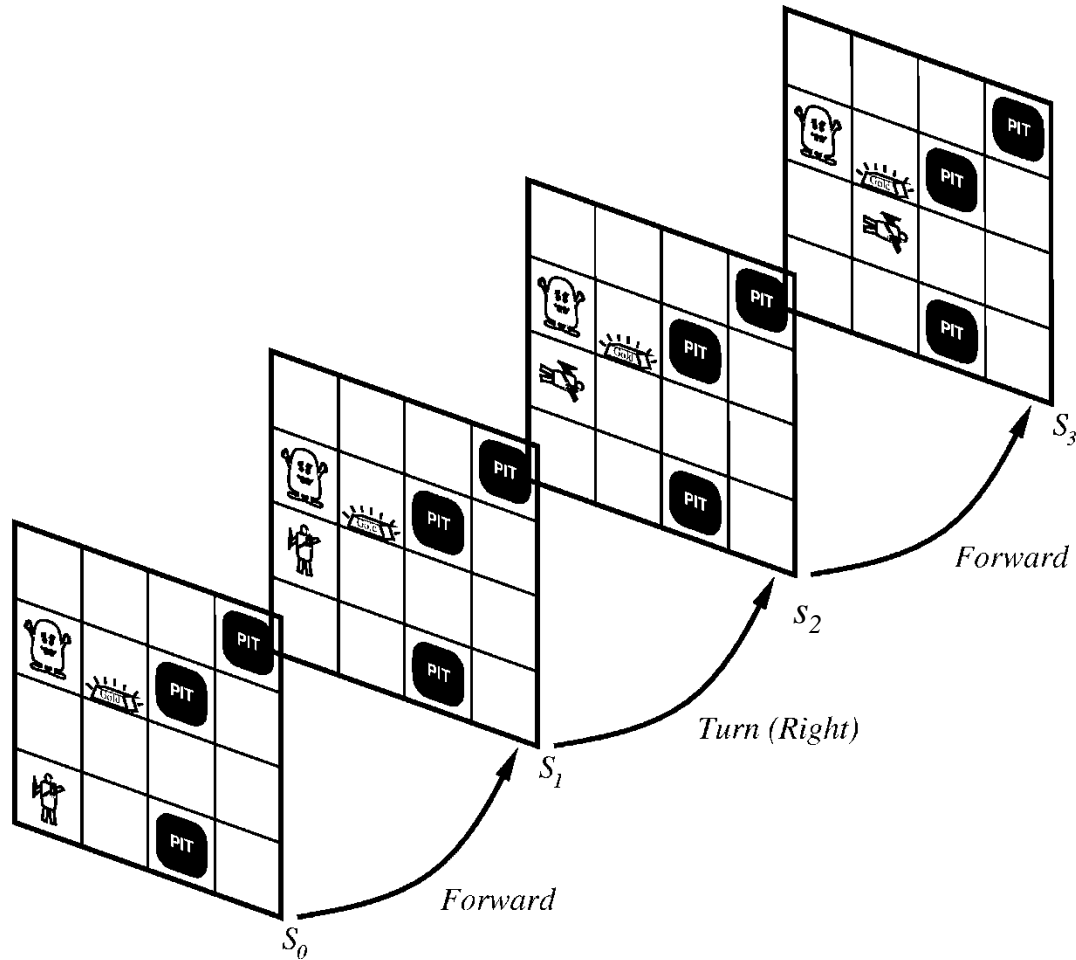
Situationskalkül

- Ein Weg, um mit PL1 **dynamische Welten** zu beschreiben
- Die dynamische Welt wird als **Folge von Zuständen** (auch **Situationen**) beschrieben
- **Zustände** werden durch **Terme** repräsentiert
- Die Welt ist in einem **Zustand s** und kann nur durch **Ausführung do** einer **Aktion a** geändert werden: **$do(a,s)$** ist der **Nachfolgezustand** nach Ausführung von Aktion a
- **Aktionen** werden durch ihre **Vorbedingungen** und ihre **Effekte** beschrieben
- **Relationen**, die ihren Wahrheitswert über die Zeit ändern, heißen **Fluents**. Die Darstellung erfolgt durch ein zusätzliches Argument, das ein **Zustandsterm** ist. *Holding(x, s)* bedeutet z.B., dass in der Situation s Objekt x gehalten wird
- **Konstante** oder **atemporäre Relationen** wie *Even(8)* benötigen kein Zustandsargument

Beispiel der WUMPUS-Welt

Sei s_0 die Ausgangssituation mit den Folgesituationen

$$s_1 = do(\text{forward}, s_0), \quad s_2 = do(\text{turn}(\text{right}), s_1), \quad s_3 = do(\text{forward}, s_2).$$



Beschreibung von Aktionen: Effektaxiome

Vorbedingungen: um etwas *aufzuheben*, muss es *vorhanden* sein und *tragbar* sein:


$$\forall x, s [\text{Poss}(\text{grab}(x), s) \Leftrightarrow \text{Present}(x, s) \wedge \text{Portable}(x)]$$

In der WUMPUS-Welt z. B.:

$$\text{Portable}(\text{gold}) \quad \text{und} \quad \forall s [\text{AtGold}(s) \Rightarrow \text{Present}(\text{gold}, s)]$$

Verallgemeinerte
Aktionsbeschreibungen
durch Quantoren,
Objekte, Zustände und
Relationen

Aktionsbeschreibung durch *positives Effektaxiom*:

$$\forall x, s [\text{Poss}(\text{grab}(x), s) \Rightarrow \text{Holding}(x, \text{do}(\text{grab}(x), s))]$$


Aktionsbeschreibung durch *negatives Effektaxiom*:

$$\forall x, s [\neg \text{Holding}(x, \text{do}(\text{release}(x), s))]$$


Beschreibungen positiver und negativer Effekte alleine aber nicht ausreichend!!!

Das Rahmenproblem

Es gelte: *Holding*(gold, s_0).

Folgt *Holding*(gold, $do(forward, s_0)$) ?

Es gelte: \neg *Holding*(gold, s_0).

Folgt \neg *Holding*(gold, $do(turn(right), s_0)$) ?

→ Man muss auch spezifizieren, welche *Fluents* *nicht* geändert werden!

→ Das **Rahmenproblem** (*Frame problem*):

Spezifikation der Eigenschaften, die sich bei Aktionen *nicht* ändern.

→ Es müssen auch **Rahmenaxiome** spezifiziert werden.

Anzahl der Rahmenaxiome

Rahmenaxiom, das spezifiziert, dass alle Aktionen außer $release(x)$ die Relation $Holding(x,s)$ im Nachfolgezustand nicht ändern:

$$\forall a, x, s [Holding(x, s) \wedge (a \neq release(x)) \\ \Rightarrow Holding(x, do(a, s))]$$

Rahmenaxiom, das spezifiziert, dass alle Aktionen außer $grab(x)$ für greifbare Objekte x die Relation $\neg Holding(x,s)$ im Nachfolgezustand nicht ändern:

$$\forall a, x, s [\neg Holding(x, s) \wedge \{ (a \neq grab(x)) \vee \neg Poss(grab(x), s) \} \\ \Rightarrow \neg Holding(x, do(a, s))]$$

Spezifikation der Rahmenaxiome kann sehr aufwändig werden, da bei F Fluents und A Aktionen ggf. $O(|F| \times |A|)$ Axiome spezifiziert werden müssen.

Lösung des Rahmenproblems

Eine elegantere Handhabung des Rahmenproblems ist die vollständige Beschreibung durch **Nachfolgezustands-Axiome**, die die Anteile der Effekt- und Rahmenaxiome kombinieren:

$$\text{wahr nach Aktion} \Leftrightarrow [\text{Aktion hat es } \text{wahr} \text{ gemacht} \vee \\ \text{bereits } \text{wahr} \text{ und durch Aktion nicht } \text{falsch} \text{ geworden}]$$

Beispiel für *Holding*:

$$\forall a, x, s [\text{Holding}(x, \text{do}(a, s)) \Leftrightarrow [a = \text{grab}(x) \wedge \text{Poss}(a, s) \vee \\ \text{Holding}(x, s) \wedge a \neq \text{release}(x)]]$$

Nachfolgezustands-Axiome können auch automatisch aus den entspr. Rahmen- und Effektaxiome kompiliert werden („Erklärungsabschluss“). Dabei wird die Annahme gemacht, dass nur die spezifizierten Effekte auftreten können.

Grenzen dieser Version des Situationskalküls

- Keine explizite **Zeit**. Lediglich chronologisch geordnete diskrete Zustände bzw. Situationen. Man kann nicht darüber reden, *wie lange* eine Aktion für ihre Ausführung benötigt.
- **Nur ein Agent**. Im Prinzip können aber auch mehrere Agenten modelliert werden (→ Multiagentensysteme).
- **Keine parallele Ausführung** von Aktionen.
- **Abgeschlossene Welt und Determinismus**: Nur der Agent verändert den Zustand und Aktionen werden immer mit absoluter Sicherheit korrekt ausgeführt.

→ Trotzdem für bestimmte Fälle ausreichend!

- Abschließend daher noch zur Modellierung von Aktionen im Raum, von Exploration und sowie Zielorientierung in der Wumpus-Modellwelt.

Modellierung von Raum und Bewegung (1)

- Der Agent hat eine **Orientierung**: 0 (nach Osten), 90 (nach Norden), usw:

$$\textit{orientation}(s) = 0, \textit{orientation}(s) = 90, \dots$$



- Mit der Orientierung und der aktuellen Position können wir die **Folgeposition**, d.h. die Zelle bestimmen, zu der wir als nächstes kommen:

$$\forall x, y [\textit{locationToward}([x, y], 0) = [x + 1, y]],$$

...



Aus der aktuellen Situation heraus:

$$\forall x, y, s [\textit{At}([x, y], s) \Rightarrow \textit{locationAhead}(s) = \textit{locationToward}([x, y], \textit{orientation}(s))]$$

- Begrenzungen**, z.B. in der Form von **Wänden** im Wumpus-Szenario:

$$\forall x, y [\textit{Wall}([x, y]) \Leftrightarrow (x = 0 \vee x = 5 \vee y = 0 \vee y = 5)]$$

Modellierung von Raum und Bewegung (2)

→ Damit kann man dann die entsprechenden **Nachfolgezustands-Axiome** für *forward* und *turn* angeben:

$$\begin{aligned} \forall a, x, y, s \quad [& At([x, y], do(a, s)) \Leftrightarrow \\ & [(a = forward \wedge [x, y] = locationAhead(s) \wedge \neg Wall([x, y])) \vee \\ & (At([x, y], s) \wedge a \neq forward)] \quad]^* \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \forall a, d, s \quad [& orientation(do(a, s)) = d \Leftrightarrow \\ & [(a = turn(right) \wedge d = mod(orientation(s) - 90, 360)) \vee \\ & (a = turn(left) \wedge d = mod(orientation(s) + 90, 360)) \vee \\ & (orientation(s) = d \wedge \neg (a = turn(right) \vee a = turn(left)))] \quad] \end{aligned}$$

* zur Erinnerung: keine Seitwärtsbewegungen möglich, sondern nur drehen und vorwärts gehen

Explorieren

Für die Exploration der Umwelt stehen zwei Arten der Inferenz zur Verfügung:

1. **Diagnostische Regeln**, die aus Perzepten Umgebungseigenschaften ableiten – sich z. B. merken, wo es stinkt und wo ein Luftzug weht *:

$$\forall l, s \quad [At(Agent, l, s) \wedge Breeze(s) \Rightarrow Breezy(l)],$$

$$\forall l, s \quad [At(Agent, l, s) \wedge Stench(s) \Rightarrow Smelly(l)].$$

Keine
Fluents!

2. **Kausale Regeln**, welche die *Ursachen* der Perzepte „erklären“. Bspl.: auf den WUMPUS und die Fallgruben schließen.

$$\forall l_1, l_2, s \quad [At(Wumpus, l_1, s) \wedge Adjacent(l_1, l_2) \Rightarrow Smelly(l_2)],$$

$$\forall l_1, l_2, s \quad [At(Pit, l_1, s) \wedge Adjacent(l_1, l_2) \Rightarrow Breezy(l_2)].$$

* Orts- bzw. Lokationsvariable / als Abkürzung für [x,y].

Aktionsauswahl

Je nach Zustand können wir die möglichen Aktionen, deren Vorbedingungen erfüllt sind, nach einer *Präferenz* klassifizieren.

Beispielskala für Klassifikation : *Great, Good, Medium, Risky*.

Beispiel: Wenn wir Gold nehmen können oder mit dem Gold die Höhle verlassen können, ist das „*Great*“, usw.

$$\forall a, s \ [\text{Poss}(\text{grab}(\text{gold}), s) \Rightarrow \text{Great}(\text{grab}(\text{gold}), s)].$$

Wir können dann mit Hilfe einer Klassifikation der Aktionen auf die Anfrage $\exists a \text{ Action}(a, t)$ auswählen:

$$\forall a, s \ [\text{Great}(a, s) \Rightarrow \text{Action}(a, s)],$$

$$\forall a, s \ [\text{Good}(a, s) \wedge \neg \exists b \text{ Great}(b, s) \Rightarrow \text{Action}(a, s)],$$

...

Man könnte die Aktionsauswahl natürlich auch direkt in den Aktionen kodieren, aber das ist wenig *modular*.

Zielvorgabe \Rightarrow zielorientierter Agent

Sobald das Gold gefunden ist, ist die Strategie radikal zu ändern: das Startfeld ist anzusteuern, um die Wumpuswelt zu verlassen:

$$\forall s [\textit{Holding}(\textit{gold}, s) \Rightarrow \textit{GoalLocation}([1, 1], s)]$$

Explizite Ziele erlauben die Erarbeitung von Aktionssequenzen, um diese Ziele zu erreichen.

Zusammenfassung (1)

- Der **Generalisierte Modus Ponens** ist korrekt und vollständig für definite PL1-Klauselmengen.
- Die beiden Ansätze des **Forward-Chaining** und **Backward-Chaining** werden in **Deduktiven Datenbanken** bzw. der **Logischen Programmierung** eingesetzt.
- Die **prädikatenlogischen Resolutionsverfahren inkl. Faktorisierung** sind bei Einsatz vollständiger Suchverfahren korrekte und widerspruchsvollständige Ableitungsverfahren.

Zusammenfassung (2)

- Das **Situationskalkül** ist ein erster Ansatz um mit PL1 **dynamische Welten** für einen **modellbasierten Agenten** zu beschreiben. Das Modell des Agenten beschreibt seine möglichen Aktionen und seine Ziele sowie seine Umgebung und deren Gesetzmäßigkeiten.
 - Die Beschreibung der Aktionen führt zum **Rahmenproblem**, d.h. der Spezifikation der Eigenschaften, die sich bei Aktionen nicht ändern. Dafür müssen **Rahmenaxiome** bzw. **Nachfolgezustands-Axiome** eingeführt werden.
 - Agenten agieren häufig mit einem Raum-Zeit-Bezug. Die Modellierung von Raum und Zeit kann in die **Nachfolgezustands-Axiome** integriert werden.
 - Für die **Exploration** können **kausale Regeln** und/oder **diagnostische Regeln** eingesetzt werden.
 - Um Entscheidungen treffen zu können, müssen **Aktionen bzgl. ihres Nutzens bewertet** werden sowie **Teilziele formuliert** werden.