بسمه تعالى

هوش مصنوعی عاملین منطقی - ۴ نیمسال اول ۱۴۰۴–۱۴۰۳

د کتر مازیار پالهنگ آزمایشگاه هوش مصنوعی دانشکدهٔ مهندسی برق و کامپیوتر دانشگاه صنعتی اصفهان

یادآوری

- عامل دانش مبنا
- منطق، ایجاب کردن
- دنیای دیو، اکتشاف در دنیای دیو
 - مدلها، استنتاج
 - منطق گزاره ای
 - استنتاج با جدول درستی
 - معتبر و قابل ارضا بودن
 - قوانین استنتاج
- قانون انتزاع، حذف و، هم ارزیها
 - تحلیل (resolution)
 - تبدیل به شکل اصلی عطفی
- پایگاه دانش به شکل کلاوز معین

Resolution مثال

 $KB = (B_{1,1} \Leftrightarrow (P_{1,2} \lor P_{2,1})) \land \neg B_{1,1} \alpha = \neg P_{1,2}$

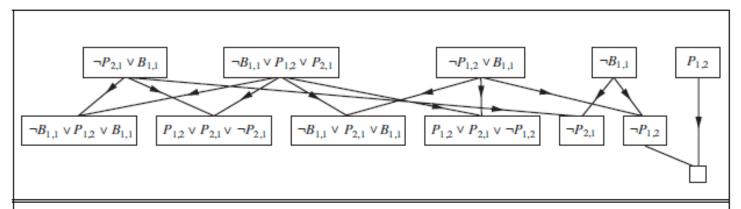


Figure 7.13 Partial application of PL-RESOLUTION to a simple inference in the wumpus world. $\neg P_{1,2}$ is shown to follow from the first four clauses in the top row.

مازيار يالهنگ

هوش مصنوعي - نيمسال اول ۲۴-۳۰۳

- تحلیل یک روال استنتاج موثق و کامل است.
 - همیشه به توان کامل آن نیاز نیست.
- بسیاری از پایگاههای دانش محدودیتهائی روی جملاتی که استفاده می کنند دارند،
- این باعث می شود که بتوان الگوریتمهای استنتاج محدودتر و کار آتری استفاده نمود.

- كلاوز معين Definite clause كلاوزى با دقيقاً يك ليترال مثبت
 - $-L_{1,1}$ بطور مثال ($-L_{1,1}$ Breeze بطور مثال ($-L_{1,1}$
 - كلاوز هرن Horn Clause كلاوزى با حداكثر يك ليترال مثبت
 - كلاوز بدون ليترال مثبت كلاوز هدف Goal Clause
 - کلاوزهای هرن تحت تحلیل بسته هستند.
- اگر تحلیل را روی دو کلاوز هرن اعمال کنیم حاصل یک کلاوز هرن خواهد شد.

- پایگاههای دانش به صورت کلاوزهای معین جالب هستند چون:
- یک کلاوز معین قابل تبدیل به فرم شرطی است که در آن مقدم عطف لیترالهای مثبت و تالی یک لیترال مثبت است.
 - بدنه و سر
 - $(\neg L_{1,1} \lor \neg Breeze \lor B_{1,1})$ مثال
 - $(\neg(L_{1,1} \land Breeze) \lor B_{1,1})$ تبدیل به
 - $(L_{1,1} \land Breeze) \Longrightarrow B_{1,1}$ تبدیل به $B_{1,1} \Leftrightarrow B_{1,1}$
 - درک جملات به صورت شرطی ساده تر است.

- واقعیت: یک کلاوز فقط با یک لیترال مثبت و بدون لیترال منفی
 - مانند: L_{1,1}
 - مى تواند به صورت $L_{1,1}$ نوشته شود. \blacksquare
- کلاوز بدون لیترال مثبت (کلاوز هدف) را می توان بصورت یک شرطی با سر False نوشت
- $(W_{1,1} \land W_{1,2}) \Longrightarrow False$ هم ارز است با $(\neg W_{1,1} \lor \neg W_{1,2}) \blacksquare$

```
\mathit{CNFSentence} \rightarrow \mathit{Clause}_1 \land \cdots \land \mathit{Clause}_n
\mathit{Clause} \rightarrow \mathit{Literal}_1 \lor \cdots \lor \mathit{Literal}_m
\mathit{Fact} \rightarrow \mathit{Symbol}
\mathit{Literal} \rightarrow \mathit{Symbol} | \neg \mathit{Symbol}
\mathit{Symbol} \rightarrow \mathit{P} | \mathit{Q} | \mathit{R} | \ldots
\mathit{HornClauseForm} \rightarrow \mathit{DefiniteClauseForm} | \mathit{GoalClauseForm}
\mathit{DefiniteClauseForm} \rightarrow \mathit{Fact} | (\mathit{Symbol}_1 \land \cdots \land \mathit{Symbol}_l) \Rightarrow \mathit{Symbol}
\mathit{GoalClauseForm} \rightarrow (\mathit{Symbol}_1 \land \cdots \land \mathit{Symbol}_l) \Rightarrow \mathit{False}
```

مازيار پالهنگ

هوش مصنوعي - نيمسال اول ۰۴-۱۴۰۳

- استنتاج با کلاوزهای هرن را می توان بصورت زنجیربندی به جلو یا زنجیربندی به عقب انجام داد.
 - تعیین ایجاب کردن از روی کلاوزهای هرن در زمانی بصورت خطی نسبت به اندازهٔ پایگاه دانش قابل انجام است.

- استنتاج با کلاوزهای هرن را می توان بصورت زنجیربندی به جلو یا زنجیربندی به عقب انجام داد.
 - تعیین ایجاب کردن از روی کلاوزهای هرن در زمانی بصورت خطی نسبت به اندازهٔ پایگاه دانش قابل انجام است.

زنجیر بندی به جلو و عقب

- در شکل ِهرن پایگاه دانش عطف کلاوزهای هرن است.
 - نماد گزاره ای، یا
 - عطف نمادها تنماد
- E.g., $C \wedge (B \Rightarrow A) \wedge (C \wedge D \Rightarrow B)$
 - قانون انتزاع (برای شکل هرن) کامل است.

$$\alpha_1, \ldots, \alpha_n$$

$$\alpha_1 \wedge \dots \wedge \alpha_n \Longrightarrow \beta$$

β

- می تواند با زنجیر بندی به جلو و عقب پیاده سازی شود.
 - در زمان خطی با اندازهٔ پایگاه دانش اجرا می شوند

مازيار پالهنگ

هوش مصنوعي - نيمسال اول ۲۴-۱۴۰۳

زنجیر بندی به جلو

- هر قانونی که مؤلفه های مقدمش در KB بدست آمده $\overline{\text{Trm}}$ می شود،
- تالی آن به KB اضافه شده و اگر به جواب رسیده ایم توقف می

كنيم.

$$P \Rightarrow Q$$

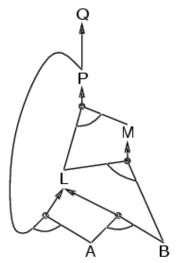
$$L \land M \Rightarrow P$$

$$B \land L \Rightarrow M$$

$$A \land P \Rightarrow L$$

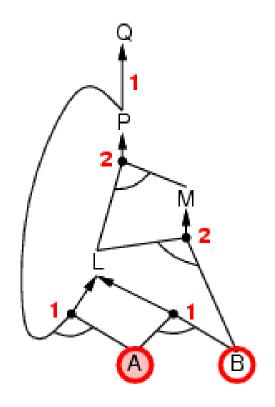
$$A \land B \Rightarrow L$$

$$A$$



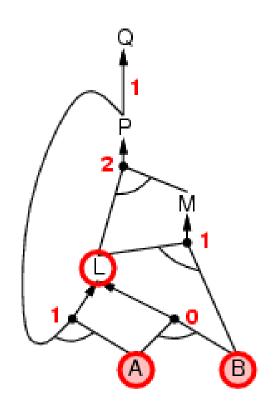
مازيار پالهنگ

هوش مصنوعي - نيمسال اول ١٤٠٣-١



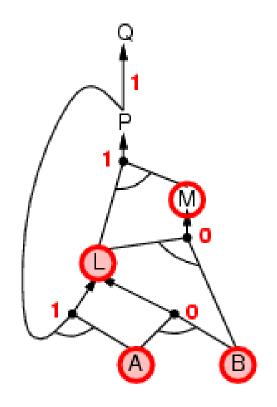
مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳



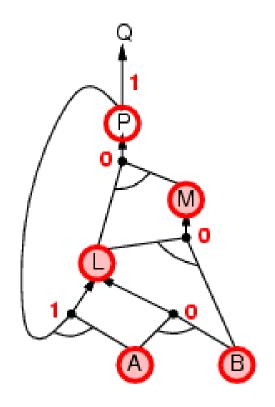
مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳



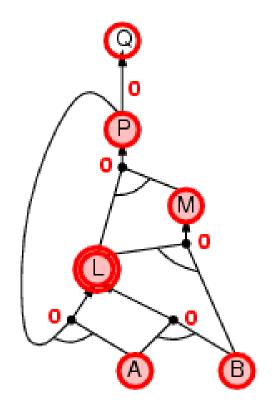
مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳



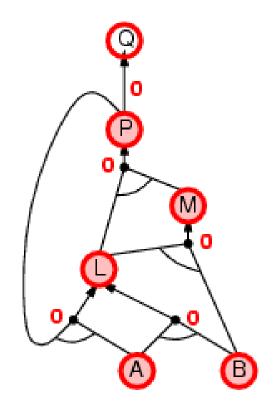
مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳



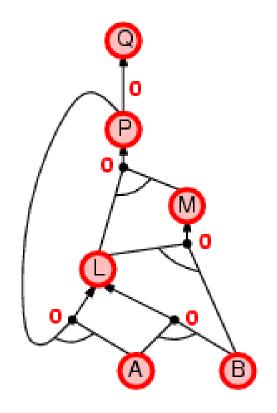
مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳



مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳



مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳

زنجیر بندی به جلو موثق و کامل برای کلاوزهای هرن می باشد.

مازيار پالهنگ

هوش مصنوعي - نيمسال اول ۲۴-۱۴۰۳

اثبات كامل بودن

- ز.ج. چون اعمال قانون انتزاع است، بنابر این یک روال استنتاج موثق است.
 - کامل بودن آن را باید بررسی کنیم.

اثبات كامل بودن

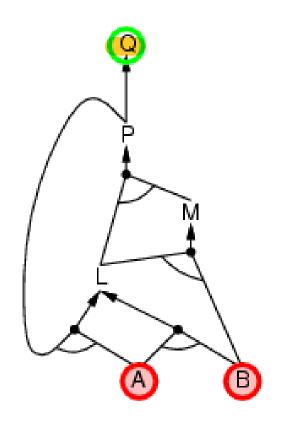
- ا ز.ج. همهٔ اتمهائی که از KB ایجاب می شوند را تولید می کند.
- ز.ج. به نقطهٔ ثابتی می رسد که دیگر اتمی قابل بدست آمدن نیست.
- 2 حالت نهائی را به عنوان مدل m که مقادیر درست/نادرست به نمادها انتساب شده در نظر بگیرید.
 - KB اولیه در M درست است.
- اگر اینگونه نباشد کلاوزی مثل $a_k \Rightarrow b$ و جود دارد که نادرست است.
 - 5. یعنی مقدم درست و تالی نادرست است
 - 6 این در تناقض است که الگوریتم به نقطهٔ ثابتی رسیده است.
 - 7. بنابر این m یک مدل KB است.
 - اگر q = KB، q باید در هر مدل RB درست باشد.
 - 9. بنابر این در ۱۳ نیز درست است.
 - Q_{0} بنابر این هر جملهٔ ایجاب شوندهٔ Q_{0} توسط الگوریتم استنتاج می شود.

هوش مصنوعی – نیمسال اول ۲۰۳–۱۴۰۳ مازیار یالهنگ

- ز.ج. در یک عامل می تواند در هنگام ورود یک در ک استفاده شود.
 - Tell در
 - در انسان تحت کنترل است

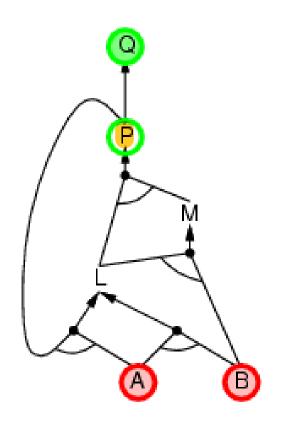
زنجیربندی به عقب

- حرکت به سوی عقب از پرسش ۹
- بررسی این که q هم اکنون درست است یا نه، یا
- بوسیلهٔ ز.ع. همهٔ مؤلفه های مقدم قانونی که Q را به عنوان تالی دارد بررسی می کنیم.



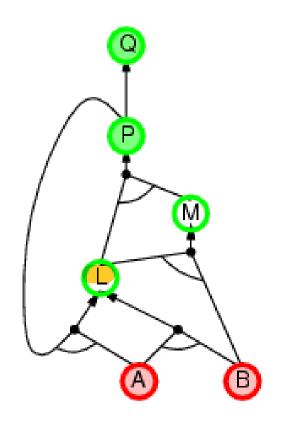
مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳



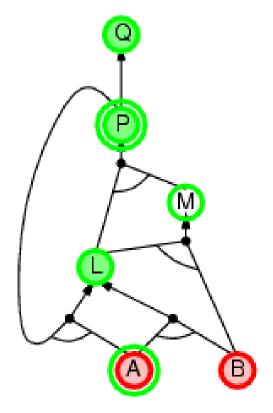
مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳



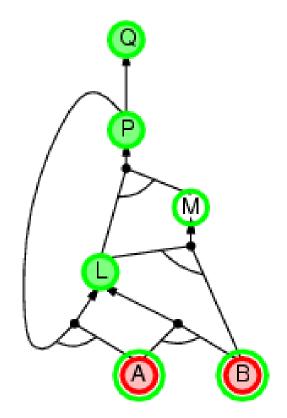
مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳



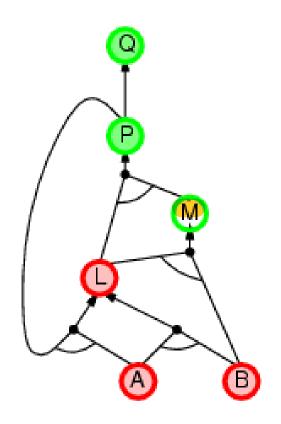
مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳



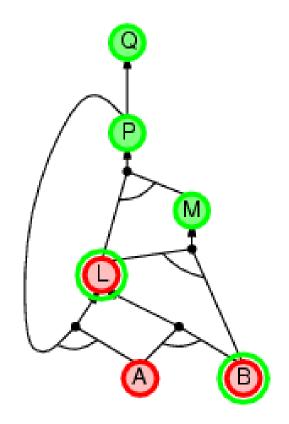
مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳



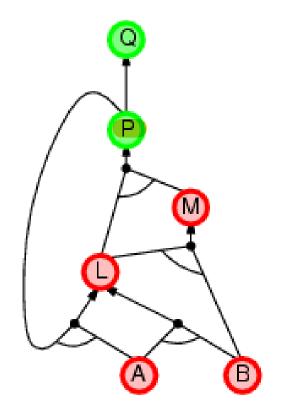
مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳



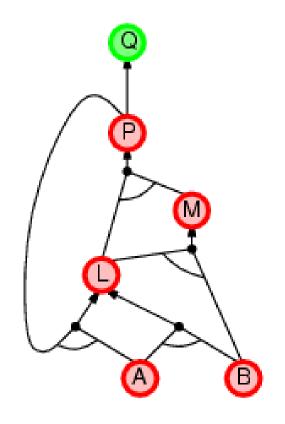
مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳



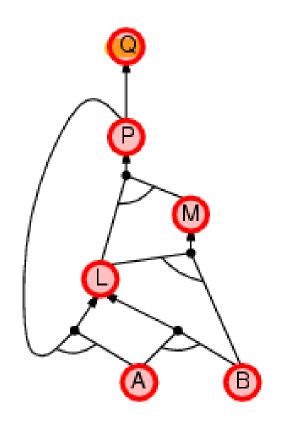
مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳



مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳



مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴۰۳-۱۴۰۳

استنتاج کارآ در منطق گزاره ای

- چک مدل در منطق گزاره ای همانند مسائل ارضاء محدو دیتها
 - جستجوی عقبگرد
- الگوريتم Davis، Putnam، Logemann، Loveland) DPLL)
 - جستجوی محلی
 - الگوريتم WalkSat

الكوريتم DPLL

- استفاده از چند مکاشفه در الگوریتم عقبگرد برای بهبود چک کامل مدلها در فهرست کردن جدول درستی
 - بهبودها:
 - خاتمهٔ زودهنگام یک کلاوز درست است اگر لیترالی از آن درست باشد یک جمله نادرست است اگر کلاوزی از آن نادرست باشد
 - مگاشفهٔ نماد خالص مگاشفهٔ نماد خالص نماد خالص همیشه با یک علامت در کلاوزها ظاهر می شود نماد خالص همیشه با یک علامت در کلاوزها ظاهر می شود مثال: در $(C \lor A)$ ، $(C \lor A)$ ، $(A \lor \neg B)$ ، $(B \lor \neg C)$ ، $(C \lor A)$ نه لیترال متناظر با نماد خالص را درست کن
 - (چون اگر جمله مدلی داشته باشد با درست کردن آن نماد خالص کلاوز نادرست نمی شود.)

 3. مکاشفهٔ کلاوز تک کلاوز تک لیترال است

آن تنها لیترال را درست کن

مازيار يالهنگ

هوش مصنوعي - نيمسال اول ۲۴-۱۴۰۳

استفاده از جستجوی محلی

- شروع از یک انتساب به همهٔ متغیرها،
 - سعی در بهبود آن،
- با احتمال P انجام یک گام تصادفی،
- در غیر این صورت، سعی در تغییر مقدار متغیری که تعداد کلاوزهای ارضاء شده را بیشینه کند.

```
\neg P_{1,1}
\neg W_{1,1}

B_{1,1} \Leftrightarrow (P_{1,2} \lor P_{2,1})
S_{1,1} \Leftrightarrow (W_{1,2} \lor W_{2,1})
\cdots

W_{1,1} \lor W_{1,2} \lor \cdots \lor W_{4,3} \lor W_{4,4}.

\neg W_{1,1} \lor \neg W_{1,2}
\neg W_{1,1} \lor \neg W_{1,2}
\neg W_{1,1} \lor \neg W_{1,3}
```

هوش مصنوعي - نيمسال اول ۲۴-۱۴۰۳

 $\neg W_{4,3} \lor \neg W_{4,4}$.

مازيار يالهنگ

تعداد زیادی متغیر گزاره ای

- اگر حال Stench و قبلاً Stench
 - احتیاج به معین کردن زمان
 - -Stench³ و Stench⁴ مثلاً ■
- و برای هر چیزی که با زمان تغییر کند.
- متغیرهائی که جنبه های دائم محیط را نشان داده و به زمان وابسته نیستند متغیرهای بدون زمان atemporal variables نامیده می شوند.
- می توان نسیم و بوی بد را پس از تجربه از طریق متغیرهای $L^t_{x,y} \Rightarrow (Breeze^t \Leftrightarrow B_{x,y})$ زماندار به مکان آنها نسبت داد $L^t_{x,y} \Rightarrow (Stench^t \Leftrightarrow S_{x,y})$.

مازيار پالهنگ

هوش مصنوعي - نيمسال اول ٠٤-١٤٠٣

■ برای نمایش اثر اعمال به اصول اثری effect axioms نیاز است.

$$L_{1,1}^0 \wedge FacingEast^0 \wedge Forward^0 \Rightarrow (L_{2,1}^1 \wedge \neg L_{1,1}^1)$$

- برای هر واحد زمانی، هر خانه، و هر یک از ۴ جهت و دیگر اعمال چنین اصولی باید نوشته شود.
 - ASK $(KB, L_{2,1}^1) = true$. عال مى توان سؤال كرد:
 - چه اتفاقی می افتد اگر سؤال شود:

 $Ask(KB, HaveArrow^1)$

مازيار پالهنگ

هوش مصنوعي - نيمسال اول ١٤٠٣-١

- پاسخ false خواهد بود.
- نیاز است که اعلام کنیم پس از انجام برخی از اعمال، برخی امور تغییر نمی کنند.
 - نیاز به اصول قاب

```
Forward^t \Rightarrow (HaveArrow^t \Leftrightarrow HaveArrow^{t+1})

Forward^t \Rightarrow (WumpusAlive^t \Leftrightarrow WumpusAlive^{t+1})
```

مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۱۴۰۳-۲

■ یا راه حل استفاده از اصول حالت تالی successors-state axioms:

 $F^{t+1} \iff ActionCausesF^t \lor (F^t \land \neg ActionCausesNotF^t)$

■ مثال:

 $HaveArrow^{t+1} \Leftrightarrow (HaveArrow^t \wedge \neg Shoot^t)$.

چون فرض شده دوباره تیر بدست نمی آورد.

مازيار پالهنگ

هوش مصنوعي - نيمسال اول ۲۴-۱۴۰۳

■ اصل حالت تالی برای مکان عامل:

$$egin{aligned} L_{1,1}^{t+1} &\Leftrightarrow (L_{1,1}^t \wedge (\neg Forward^t ee Bump^{t+1})) \ ⅇ (L_{1,2}^t \wedge (FacingSouth^t \wedge Forward^t)) \ ⅇ (L_{2,1}^t \wedge (FacingWest^t \wedge Forward^t)) \,. \end{aligned}$$

نیاز به دانستن امن بودن خانه ها:

$$OK_{x,y}^t \Leftrightarrow \neg P_{x,y} \wedge \neg (W_{x,y} \wedge WumpusAlive^t)$$

مازيار پالهنگ

هوش مصنوعي - نيمسال اول ۱۴۰۳-۴۰

1,4	2,4	3,4	4,4
1,3 W!	2,3	3,3	4,3
1,2A S OK	2,2 OK	3,2	4,2
1,1 V OK	2,1 B V OK	3,1 P!	4,1

برای وضعیت:

```
\neg Stench^0 \land \neg Breeze^0 \land \neg Glitter^0 \land \neg Bump^0 \land \neg Scream^0 ; Forward^0 

\neg Stench^1 \land Breeze^1 \land \neg Glitter^1 \land \neg Bump^1 \land \neg Scream^1 ; TurnRight^1 

\neg Stench^2 \land Breeze^2 \land \neg Glitter^2 \land \neg Bump^2 \land \neg Scream^2 ; TurnRight^2 

\neg Stench^3 \land Breeze^3 \land \neg Glitter^3 \land \neg Bump^3 \land \neg Scream^3 ; Forward^3 

\neg Stench^4 \land \neg Breeze^4 \land \neg Glitter^4 \land \neg Bump^4 \land \neg Scream^4 ; TurnRight^4 

\neg Stench^5 \land \neg Breeze^5 \land \neg Glitter^5 \land \neg Bump^5 \land \neg Scream^5 ; Forward^5 

Stench^6 \land \neg Breeze^6 \land \neg Glitter^6 \land \neg Bump^6 \land \neg Scream^6 

Stench^6 \land \neg Breeze^6 \land \neg Glitter^6 \land \neg Bump^6 \land \neg Scream^6 

Ask(KB, L_{1,2}^6) = true, \quad Ask(KB, W_{1,3}) = true \quad Ask(KB, P_{3,1}) = true,
```

مازيار پالهنگ

هوش مصنوعی - نیمسال اول ۲۴-۱۴۰۳

- زنجیربندی به جلو و عقب
- **ح**ک مدل همانند مسئله ارضاء محدودیتها
 - الگوريتم عقبگرد DPLL
 - الگوريتم محلي WalkSat
 - گزاره ها در دنیای دیو



دانشگاه صنعتی اصفهان - مجموعهٔ تالارها هوش مصنوعی - نیمسال اول ۰۴-۱۴۰۳ مازیار پالهنگ

- دقت نمائید که پاورپوینت ابزاری جهت کمک به یک ارائهٔ شفاهی می باشد و به هیچ وجه یک جزوهٔ درسی نیست و شما را از خواندن مراجع درس بی نیاز نمی کند.
 - لذا حتماً مراجع اصلى درس را مطالعه نمائيد.
 - در تهیهٔ اسلایدها از سایت کتاب استفاده شده است.