



IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

# IKI 30320: Sistem Cerdas

## Kuliah 11: Logical Inference & Wumpus Agent

Ruli Manurung

Fakultas Ilmu Komputer  
Universitas Indonesia

24 Oktober 2007



# Outline

IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

- 1 Backtracking untuk satisfiability
- 2 Local search untuk satisfiability
- 3 Knowledge-based agent



# Jenis-jenis metode pembuktian

IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

Secara umum, ada 2 jenis:

- **Pengaplikasian *inference rule***
  - Hasilkan kalimat baru yang sah (*sound*) dari yang lama
  - Bukti (**proof**): serangkaian pengaplikasian *inference rule* sebagai operator  $\rightarrow$  algoritma search.
  - Biasanya, kalimat harus diterjemahkan ke dalam sebuah **normal form**
- **Model checking**
  - Penjabaran *truth table* (eksponensial dalam  $n$ )
  - Backtracking lebih efisien, mis: algoritma DPLL
  - **Heuristic search** dalam *model space* (*sound* tapi *incomplete*), mis: min-conflicts hill-climbing



# Outline

IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

- 1 Backtracking untuk satisfiability
- 2 Local search untuk satisfiability
- 3 Knowledge-based agent



# Satisfiability sebagai CSP

IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

- Model checking: mencari model untuk  $KB = \text{CSP}$ 
  - Variable: propositional symbols
  - Domain:  $\{\text{true}, \text{false}\}$
  - Constraints: Semua kalimat dalam  $KB + \alpha$  harus bernilai *true*
- Algoritma backtracking untuk CSP bisa dipakai.
- Secara teoritis: depth-first search semua kemungkinan model = truth table!
- Ada heuristic yang bisa digunakan untuk **pruning**



# Algoritma Davis-Putnam

IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

- Algoritma DPLL adalah backtracking + heuristic a la CSP
- Sentence harus dalam bentuk **CNF (conjunctive normal form)**  $\rightarrow$  *conjunction of disjunction of literals*.  
Mis:  $(A \vee \neg B) \wedge (B \vee \neg C \vee \neg D)$
- Memanfaatkan tiga heuristic
  - Early termination
  - Pure symbol
  - Unit clause



# Heuristic: early termination

IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

- DPLL mendeteksi sentence true atau false sebelum model lengkap (semua symbol telah di-assign).
- Sebuah **clause** bernilai *true* jika *ada literal* yang *true*.  
Mis.: Jika  $A = \text{true}$ ,  $(A \vee B) \wedge (A \vee C)$  pasti *true* juga
- Sebuah **sentence** bernilai *false* jika *ada clause* yang *false*.



# Heuristic: pure symbol

IKI30320

Kuliah 11

24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

- **Pure symbol** adalah symbol yang muncul dengan “tanda” yang sama dalam semua **clause**.
- Mis.:  $(A \vee \neg B) \wedge (\neg B \vee \neg C) \wedge (C \vee A)$   
 $A$  adalah pure symbol karena selalu muncul “positif”  
 $B$  adalah pure symbol karena selalu muncul “negatif”  
 $C$  bukan pure symbol
- Jika *pure symbol* diberi nilai shg. *literal*-nya *true*, *clause* di mana ia muncul pasti *true*.
- Ketika menentukan apakah symbol itu *pure* atau tidak, abaikan *clause* yang sudah diketahui *true*.  
Mis.: jika  $B = \text{false}$ , maka pada *sentence* di atas  $(\neg B \vee \neg C)$  pasti *true*, sehingga  $C$  menjadi *pure*.





# Heuristic: unit clause

IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

- **Unit clause** adalah *clause* dengan hanya 1 *literal*, atau *clause* di mana semua *literal* kecuali 1 diberi nilai *false*.
- Mis.: Jika  $B = \text{false}$ ,  $(B \vee \neg C)$  adalah *unit clause*. Agar true,  $C$  harus di-*assign* nilai *false*.
- Heuristic ini memilih meng-*assign* nilai kepada symbol demikian terlebih dahulu.
- Meng-*assign* nilai symbol di dalam *unit clause* dapat berakibat timbul *unit clause* lain  $\rightarrow$  **unit propagation**.
- Mirip **forward chaining** pada Horn clause.



# Backtracking untuk satisfiability

IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

## Algoritma DPLL

**function** DPLL-SATISFIABLE?(*s*) **returns** *true* or *false*

**inputs:** *s*, a sentence in propositional logic

*clauses*  $\leftarrow$  the set of clauses in the CNF representation of *s*

*symbols*  $\leftarrow$  a list of the proposition symbols in *s*

**return** DPLL(*clauses*, *symbols*, [])

---

**function** DPLL(*clauses*, *symbols*, *model*) **returns** *true* or *false*

**if** every clause in *clauses* is true in *model* **then return true**

**if** some clause in *clauses* is false in *model* **then return false**

*P*, *value*  $\leftarrow$  FIND-PURE-SYMBOL(*symbols*, *clauses*, *model*)

**if** *P* is non-null **then return** DPLL(*clauses*, *symbols* - *P*, [*P* = *value* | *model*])

*P*, *value*  $\leftarrow$  FIND-UNIT-CLAUSE(*clauses*, *model*)

**if** *P* is non-null **then return** DPLL(*clauses*, *symbols* - *P*, [*P* = *value* | *model*])

*P*  $\leftarrow$  FIRST(*symbols*); *rest*  $\leftarrow$  REST(*symbols*)

**return** DPLL(*clauses*, *rest*, [*P* = *true* | *model*]) **or** DPLL(*clauses*, *rest*, [*P* = *false* | *model*])

CHAFF, sebuah implementasi DPLL, bisa menyelesaikan *satisfiability* pada masalah verifikasi hardware dengan jutaan variable!



# Outline

IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

- 1 Backtracking untuk satisfiability
- 2 Local search untuk satisfiability
- 3 Knowledge-based agent



# Pendekatan local search

IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

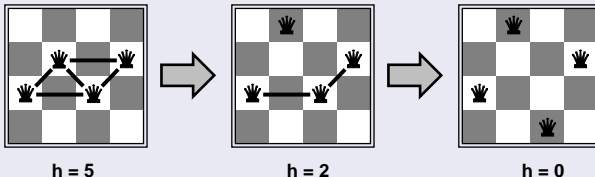
Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

- **Goal** dari *satisfiability*: mencari *complete assignment* sehingga setiap *clause* bernilai *true*.
- Ide baru: berikan *assignment* secara acak, lalu coba ganti nilai yang melanggar *constraint* (membuat *clause* bernilai *false*).
- Supaya cepat, gunakanlah evaluation function MIN-CONFLICTS: hitung jumlah *clause* yang *false*.

Ingat local search dengan MIN-CONFLICTS pada  $n$ -queens?





# Algoritma local search

IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

## Algoritma WALKSAT

```
function WALKSAT(clauses, p, max-flips) returns a satisfying model or failure
  inputs: clauses, a set of clauses in propositional logic
           p, the probability of choosing to do a "random walk" move, typically around 0.5
           max-flips, number of flips allowed before giving up

  model  $\leftarrow$  a random assignment of true/false to the symbols in clauses
  for i = 1 to max-flips do
    if model satisfies clauses then return model
    clause  $\leftarrow$  a randomly selected clause from clauses that is false in model
    with probability p flip the value in model of a randomly selected symbol from clause
    else flip whichever symbol in clause maximizes the number of satisfied clauses
  return failure
```

- Dalam praktek, WALKSAT lebih cepat dari DPLL!
- Namun, WALKSAT tidak cocok untuk menjamin **unsatisfiability**.



# Outline

IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

- 1 Backtracking untuk satisfiability
- 2 Local search untuk satisfiability
- 3 Knowledge-based agent



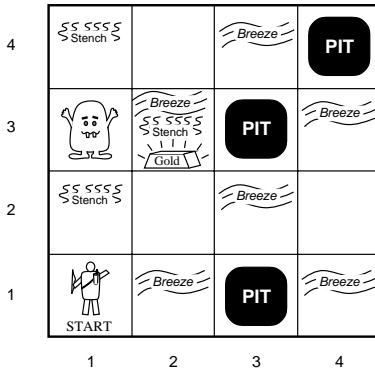
IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent



Bagaimana kita merancang agent yang menggunakan logic untuk menentukan langkah berikutnya?



# TELL *LogicalAnto*<sup>TM</sup> about WumpusWorld

IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

Di kamar [1, 1] tidak ada *pit* atau *Wumpus*

$$\neg P_{1,1} \text{ dan } \neg W_{1,1}$$

Untuk setiap kamar  $[x, y]$ , TELL Anto hubungan *breeze* dan *pit*

$$B_{x,y} \Leftrightarrow (P_{x,y+1} \vee P_{x,y-1} \vee P_{x+1,y} \vee P_{x-1,y})$$

Untuk setiap kamar  $[x, y]$ , TELL Anto hubungan *stench* dan *Wumpus*

$$S_{x,y} \Leftrightarrow (W_{x,y+1} \vee W_{x,y-1} \vee W_{x+1,y} \vee W_{x-1,y})$$

Hanya ada satu Wumpus

- Harus ada **sekurangnya** satu Wumpus:

$$W_{1,1} \vee W_{1,2} \vee \dots \vee W_{4,3} \vee W_{4,4}$$

- Tidak ada **lebih dari** satu Wumpus:  $\neg W_{i,j} \vee \neg W_{k,l}$

*LogicalAnto*<sup>TM</sup> mulai dengan 155 sentence, 64 propositional symbol.





# Cara “kerja” *LogicalAnto*<sup>TM</sup>

IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

- Setiap kali memasuki ruangan baru  $[x, y]$ , update  $KB$ :
  - $TELL(KB, S_{x,y})$
  - $TELL(KB, \neg S_{x,y})$
  - $TELL(KB, B_{x,y})$
  - $TELL(KB, \neg B_{x,y})$
- Untuk setiap kamar  $[i, j]$  yang bisa dimasuki, **buktikan** apakah ia aman:  $KB \models (\neg P_{i,j} \wedge \neg W_{i,j})$ , dkl.:  $ASK(\neg P_{i,j} \wedge \neg W_{i,j})$
- Kalau tidak ada yang pasti, cari yang **mungkin** aman:  $KB \not\models (P_{i,j} \vee W_{i,j})$ , dkl.:  $ASK(\neg(P_{i,j} \vee W_{i,j}))$
- $ASK$  bisa dengan penjabaran truth-table ( $2^{64}$  kemungkinan!), DPLL, WALKSAT.



# Implementasi *LogicalAnto*<sup>TM</sup>

IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

## Algoritma Agent Wumpus World

```
function PL-WUMPUS-AGENT(percept) returns an action
  inputs: percept, a list, [stench,breeze,glitter]
  static: KB, a knowledge base, initially containing the "physics" of the wumpus world
           x, y, orientation, the agent's position (initially [1,1]) and orientation (initially right)
           visited, an array indicating which squares have been visited, initially false
           action, the agent's most recent action, initially null
           plan, an action sequence, initially empty

  update x, y, orientation, visited based on action
  if stench then TELL(KB,  $S_{x,y}$ ) else TELL(KB,  $\neg S_{x,y}$ )
  if breeze then TELL(KB,  $B_{x,y}$ ) else TELL(KB,  $\neg B_{x,y}$ )
  if glitter then action  $\leftarrow$  grab
  else if plan is nonempty then action  $\leftarrow$  POP(plan)
  else if for some fringe square [i,j], ASK(KB, ( $\neg P_{i,j} \wedge \neg W_{i,j}$ )) is true or
           for some fringe square [i,j], ASK(KB, ( $P_{i,j} \vee W_{i,j}$ )) is false then do
    plan  $\leftarrow$  A*-GRAPH-SEARCH(ROUTE-PROBLEM([x,y], orientation, [i,j], visited))
    action  $\leftarrow$  POP(plan)
  else action  $\leftarrow$  a randomly chosen move
  return action
```



# Ringkasan

IKI30320  
Kuliah 11  
24 Okt 2007

Ruli Manurung

Backtracking  
untuk  
satisfiability

Local search  
untuk  
satisfiability

Knowledge-  
based  
agent

- Satisfiability bisa dimodelkan sebagai CSP, diselesaikan dengan backtracking efisien: DPLL
- Bisa juga dengan local search menggunakan heuristic MIN-CONFLICTS: WALKSAT
- Propositional logic kurang **ekspresif**, mis.: kalimat *stench* dan *breeze* untuk setiap kamar, repotnya mendefinisikan satu Wumpus, dst.
- Baca bab 7 buku Russell & Norvig