概述 1

1956 年(达特茅斯会议)诞生; prolog 和 lisp 语言; 三个流派: 符号智能、计算智能、群

^{体智能;}产生式系统概述 $\mathbf{2}$ 产生式系统

与人类认知模型相对应、是基本的知识表示形式。 产生式(规则:前提和结论之间的关系。格式:前提 → 结论。 基本结构:综合数据库(短期记忆、内容动态变化)、产生式规则(知识、固定的格式)、控制系统:执行程序(可分匹配、选择(冲突解决)和应用(操作)三步)。

2.2 问题的表示

状态空间法: 三元组(S,O,G)来描述,S 状态(某事实的符号或数据)集合、起始状态

S0、中间状态 Si、目标状态 G.O 是操作算子(规则集). 状态空间: 所有可能的状态集合. 状态转换: 靠规则实现. 问题求解: 从 S0 出发,经过一系

列操作变换, 达到 G 问题归约法: 三元组 (S0, O, P) 来描述, S0 是初始问题, 即要求解的问题; P 是本原问 題集: 〇 操作算子集,通过一个操作算子把一个问题化成若干个子问题. 思路: 由问题出发,运用操作算子产生一些子问题,对子问题再运用操作算子产生子问题的子问题,这样一直进行 到产生的问题均为本原问题,则问题得解。

控制策略分类

控制策略: 不可撤回(爬山算法)、可撤回(试探方式): 回溯、图搜索。 回溯方式: 回溯时忘记已经走的部分。 (ABC,,) 图搜索方式:记忆化搜索。 产生式系统的类型 2.4(BC,A,) (BC,,A) 正向(初始->目标)、逆向、双向。 可交换:规则集合的适用性、目标条件的满足性、规 (C,A,B) (C,B,A) 则运用次序的无关性 可分解:综合数据库和结束条件能够分解。 (C,,AB) (C,AB,)

(,C,AB)

排序 Open 表:

盲目的图搜索过程

启发式图搜索过程

A: 定义一个评价函数, 对当前评估。函数形

式为 f(n) = g(n) + h(n)。一般: g(n) 从根到 n 的距离,h(n): n 的评价(如不在

g*(n)、h*(n):表示各部分实际最短路径的

耗散值. $f^*(n) = g^*(n) + h^*(n)$: 表示从 S

出发,通过节点 n 到目标节点 g 的最短路径

一般: g(n)

3.4

3.5

BFS, DFS.

位的数量)。

的耗散值.

(,AB,C)

(,B,AC)

(B.,AC)

(A,B,C)

(A..BC)

(,,ABC)

3 搜索策略

状态空间搜索概述

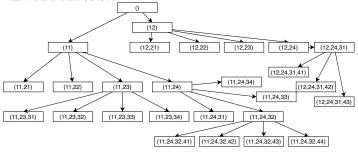
将问题求解转换为状态空间的图搜索路径(或弧线) 的耗散值,一条路径的耗散值等于连接这条路径各节 点间所有弧线耗散值的总和。

定义一状态空间 S (表示状态的数据结构)

规定一个或多个属于该空间的初始状态 S0规定一个或多个属于该空间的目标状态 G规定一组规则 O(状态转换的操作) 概念: 路径耗散值: 令 C (ni, nj) 为节点 ni 到节点 nj 这段

过程: 初始,规则,结束

问题的求解就是搜索。问题:有解?能终止?最佳?代价? 四皇后问题的固定排序搜索树



优化:按照『点所在的最长对角线长度排序』。

3.2 回溯策略

递归; DFS; 例子: 四皇后。优点: 节省空间; 缺点: 回溯过程无法复用。

回溯条件:不合法,无可用规则,达到一定深度,有环。 3.3 图搜索策略 松础,

3.3

类似 BFS; 优先遍历最好的解。

G := G0(G0=s), Open:=(s); Closed:=();

LOOP:

- IF Open:=(), THEN EXIT $(\mathrm{FAIL}\bar{\mathrm{)}};$ POP
- n:= (Open); ADD (CLOSED, n); GOAL (n), THEN EXIT IF
- (SUCCESS);
- EXPAND (n) (mi), G:=ADD(mi, G):
- 更新 open 表中的代价: 类似 dijkstra OPEN:=(s), f(s):=g(s)+h(s);
- LOOP: IF OPEN=() THEN EXIT(FAIL);
- n:= POP (Open); ADD (CLOSED, n); IF GOAL (n) THEN EXIT(SUCCESS); EXPAND(n) (mi), 把 mi 作为 n 的后继节点添入 G, 并计算 $f(n\to m_i)=g(n\to m_i)$
- $\begin{array}{l} \text{if}(m_j \notin OPEN \land m_j \notin CLOSE)\text{: ADD (mj, OPEN),} \\ \text{if}(m_k \in OPEN) \text{ IF } f(n \to m_k) < f(m_k) \text{ THEN } f(m_k) = f(n \to m_k), \\ \text{if}(m_l \in CLOSE) \text{ IF } f(n \to m_l) < f(m_l) \text{ THEN } f(m_k) = f(n \to m_l), \end{array}$ ADD(ml,OPEN);
- SORT OPEN
- GO LOOP:

结论: 算法 A 是一个好的优先搜索策略. 特例: 爬山: f(n) = h(n); 分支限界: f(n) = g(n); A*: 最佳图搜索算法。 $h(n) \le h^*(n)$ 。找 $h^*(n)$ 的下界.

完备性:如果有,一定能找到。可采纳性:如果有解,一定能找到最佳解。最优性:比较不同 形 A* 算法, h 小的更好。 不足: 可能多次拓展同一节点。解决: (1) 对 h 加以限制: 使得第一次扩展一个节点时, 就找

到了从 s 到该节点的最短路径.(2) 对算法加以改进: 避免或减少节点的多次扩展. h 单调: 如果 h 单调,则一定是最优路径。

优化:

- $\begin{array}{ll} \text{OPEN:=}(\mathbf{s}), \ \mathbf{f}(\mathbf{s})\text{:=}\mathbf{g}(\mathbf{s}) + \mathbf{h}(\mathbf{s}); \\ \bullet \ \ \text{LOOP: IF OPEN=}(\) \ \text{THEN EXIT(FAIL)}; \\ \bullet \ \ \text{NEST} = \{n_i | f(n_i) \leq f_m\} \end{array}$

- IF NEST $\neq \emptyset$ $n=n_i \in NESTg(n_i)$ 最小。 ELSE n:= POP (Open); $f_m=f(n)$ IF GOAL (n) THEN EXIT(SUCCESS);
- NEST 不空时,取其中 g(n) 的最小者作为当前要扩展的节点,否则取 OPEN 的第一个 为当前要扩展的节点
- EXPAND(n) (mi), 把 mi 作为 n 的后继节点添入 G, 并计算 $f(n \to m_i) = g(n \to m_i)$ m_i) + h(m+i)

 - $\begin{array}{l} m_t) + h(m_t + t) \\ \text{ if}(m_j \notin OPEN \land m_j \notin CLOSE) \text{: ADD (mj, OPEN),} \\ \text{ if}(m_k \in OPEN) \text{ IF } f(n \to m_k) < f(m_k) \text{ THEN } f(m_k) = f(n \to m_k), \\ \text{ if}(m_l \in CLOSE) \text{ IF } f(n \to m_l) < f(m_l) \text{ THEN } f(m_k) = f(n \to m_l), \end{array}$ ADD(ml.OPEN):
 - SORT OPEN
- GO LOOP;

4 与或图的搜索

问题归约法:分解为字子问题。可以直接解答的问题叫本原问题。组成:初始问题、转换算子、本原问题。归约过程用与或图表示。 与节点:分解,用超弧连接。或节点:转换。 超弧的度:超弧链接的边的数量。称为 K-链接。

与或图搜索:目的是标明起始节点有解,即寻找解图(包括初始节点、终节点的联通子图)。

- (一般 k-连接符的耗散值 =k),则
- $k(n,\,N){=}\,\operatorname{Cn}{+}\,k(n1,\,N){+}{\cdots}{+}\,k(ni,\,N)$

• 具有最小耗散值的解图称为最佳解图、其值也用 h*(n) 标记。 与或图搜索与状态空间图搜索的区别:搜索目的不同;结果不同;节点处理不同;

 AO^* 算法假设 G 是图,G' 是子图,h(n) 是从节点 n 到终叶节点的最优解图的代价估计, 评价函数 q(n) = h(n)。

- G = s, q(s) = h(s) 如果 GOAL (s), 那么 M (s), SOLVED);
- WHILE s isn't SOLVED
 - G' = FIND(G) 根据连接符标记(指 针)找出一个待扩展的侯选局部解图 n=G' 中任意非终结节点
- -N = expand(n)
- * if $n_i \notin G$: ADD (n_i, G') ; $q(n_i) = h(n_i)$
- $GOAL(n_i)$: if $M(n_i,$
- SOLVED);
- WHILE $S \neq \emptyset$
- * n = S 中最下层节点
 - 对于每个 k-连接, 计算 $q_i = k +$ $q(n_{1i}) + \cdots + q(n_{ki}); q_n =$
 - $min \ q_i(n)$ 指针指向 $min q_i(n)$ 的连接符 如果连接符所有子节点都可解,则
 - n 可解 如果 n 可解或 q_n 变了, 则把 n 的父亲加入到 S

自顶向下图生长,自下而上的估价函数值的修正、连接符的标记和 SOLVED 的标注过程

与 A* 的区别:评价函数只考虑 h(n);不能优先扩展具有最小费用的节点;仅适用于无环图,否则耗散值递归计算不收敛;控制策略不同。 博弈树搜索:利用与或图描述博奕树问题。综合数据库:表示某个选手走步的状态

Grundy 博弈: 控制策略: 博弈双方总是偏向最有利于自己的状态前进; 规则; 控制策略: 偏 向最有利于自己的方向前进

博弈树的极大极小搜索法: 定义一个评价函数 f, 以便对棋局的势态(节点)作出优劣估值。 在脑海里向前看一定步

定义估计函数 f,正代表有利于 MAX,负代表有利于 MIN,0 代表平局。

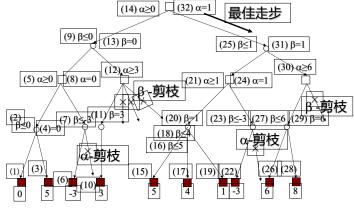
MAX 代表程序方、MIN 代表对手方、MAX 先走。MAX 看作与、MIN 看作或 • $T = (s, MAX), OPEN = \{s\},$ * 如果深度小于 k, m入图 $CLOSED = \emptyset$ * 否则计算 $f(n_i)$

- WHILE OPEN ≠ ∅
- $n = POP(\overrightarrow{OPEN})$
- PUSH_FRONT(CLOSED, n) - IF n 可以直接判断输赢: 写 f(n),
- continue ELSE for all $n \to n_i$
- 如果深度小于k,加入图中 否则计算 $f(n_i)$ • WHILE CLOSED ≠ ∅
- n = POP(CLOSED)如果 n 是 MAX, 且所有孩子均有值:
- $* f(n) = max f(n_i)$ - 如果 n 是 MIN, 且所有孩子均有值: $f(n) = min \ f(n_i)$

 $\alpha - \beta$ 剪枝: 极大值层的 f 不会下降,一定取后继节点的 f 的最大值。极小值层的 f 不会上 一定取后继节点的 f 的最小值。 升,

 α **剪枝**: 若任一极小值层节点的 β 值小于或等于它任一先辈极大值层节点的 α 值,即 α (先 辈层) $\geq \beta$ (后继层),则可终止该 MIN 层中这个 MIN 节点以下的搜索,并设置这个 MIN

奉旨/ $\geq \rho$ (九級伝)、则可於正宮 MIN 层中返了 MIN 与点以下的授家、升设直这了 MIN 方点的最终的倒推值为 β .(位置: MIN 层的剪枝) β 剪枝: 若任一极大值层节点的 α 值大于或等于它任一先辈极小值层节点的 β 值. 即 α (后 继层) $\geq \beta$ (先辈层)、则可终止该 MAX 层中这个 MAX 节点以下的搜索,并设置这个 MAX 节点的最终倒推值为 α .(位置: MAX 层的剪枝)



高级搜索技术 (计算智能、群智能) 5

组合优化问题

遗传算法原理、操作:选择(轮盘赌算法)、交 配、变异。

二进制编码交配方法: 双亲双子法 (某个点后 面交换),变化交配法(如果亲代开头 n 个都 ·样,从第 n 个之后选),多交配位法(好几 组区间交换)

整数编码交配规则:常规交配法:选取一个交 配位置,子代 1 交配位之前的基因选自父代 1 交配位之间的基因,交配位之后的基因,从 父代 2 中按顺序选取那些没有出现过的基因. 父代 1: 1234|5678 子代 1: 1234|5786

父代 2: 5217|3846 子代 2: 5217|3468 基于次序的交配法: 首先在父代中随机地选定一组位置,从一父代中把该组位置上的数字依次取出;然后从另一父代中把所含的这些数字都暂时去掉(空位);最后按数字取出次序将另一父代的空位填充.例如:

父代 1: 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 父代 2: 59246110738

所选位置: 2,3,5,8

子代 1: 29346110758

基于位置的交配法:首先随机产生一组位置。 对于这些位置上的基因、子代 1 从父代 2 中 直接得到、子代 1 的其他位置的基因、按顺 序从父代 1 中选取那些不相重的基因。子代

也类似处理。 父代 1: 123456789 父代 2: 592461738 选择: 2, 3, 5, 8 子代 1: 192465738 子代 2: 923456187

基于部分映射的交配法:对于两个选定的父 代染色体父代1和父代2,随机产生两个位置,两个父代在这两个位置之间的基因产生 对应对, 然后用这种对应对分别去替换两个

父代的基因,从而产生两个子代。 父代 1: 264381579 父代 2: 851762439 选择 3-1, 即交换 3,7;8,6;1,2; 子代 1: 184762539 子代 2: 652381479

特点: 随机搜索, 对于指标函数没有要求, 适 用于并行求解。

蚁群算法: 群智能搜索。信息素更新。

优点: 良好的鲁棒性、正反馈、及分布式并行 计算等.

缺点: 迭代次数过多, 尤其对城市数大干 100 的 TSP 问题.

易陷入局部最优,精度欠佳.

谓词逻辑及其归结系统 6

归结: 反证法。将待证明的表达式转换为逻辑公式,进行归结。

根据不可满足性等价原理,若已知 Sn 为不可满足的,则可逆向依次推得 S 必为不可满足的. 用归结法证明定理,只涉及归结推理规则的应用问题,过程比较简单,因而便于实现机器证明. 归结: 设 C1 与 C2 是子句集中的任意两个子句,如果 C1 中的文字 L1 与 C2 中的文字 L2 互补,那么从 C1 和 C2 中分别消去 L1 和 L2,并将两个子句中的余下部分析取,构成一个 新的子句 C,这一过程称为归结.

子句的要求:

• 无量词约束

子句只是文字的析取 ٧

• 否定符只作用于单个文字 子句间默认为合取 ^

标准化:

1. 消除蕴含符。 $a \rightarrow b \Rightarrow \neg a \lor b$

2. 移动否定符。

(a) $\neg (a \land b) \Rightarrow \neg a \land \neg b$

 $\neg(a \lor b) \Rightarrow \neg a \land \neg b$

(c) $\neg(\exists x)P(x) \Rightarrow (\forall x)\neg P(x)$ (d) $\neg(\forall x)P(x) \Rightarrow (\exists x)\neg P(x)$ 变量标准化:对于不同的约束,换名变量。

量词左移:移动存在和全称量词到最左边

消除存在量词 (skolem 化): 如果左边没 有全称量词,则换成常量,否则换成任意 -个全称量词限定的变量为因变量的函 数。注意保留 ∀

化为合取范式 (即 $(a \lor b) \land (c \lor b)$)

隐去全称量词

表示为子句集: 以逗号替代合取 8.

变量换名:每个子句用不同的变量。 9.

1. 2.

3.

 $\begin{array}{l} \exists x \vdash P(x) \rightarrow (\forall y \vdash P(y) \rightarrow P(f(x,y))) \land \neg \forall y \vdash Q(x,y) \rightarrow P(y))) \\ \neg \forall x \vdash P(x) \lor (\forall y \vdash P(y) \lor P(f(x,y))) \land \neg \forall y \vdash P(x,y) \lor P(y))) \\ \exists x \vdash P(x) \lor (\forall y \vdash P(y) \lor P(f(x,y))) \land \exists y \vdash Q(x,y) \land \neg P(y))) \\ \exists x \vdash P(x) \lor (\forall y \vdash P(y) \lor P(f(x,y))) \land \exists w \vdash Q(x,w) \land \neg P(w))) \end{array}$

5.

 $\exists x \forall y \exists w \neg P(x) \lor ((\neg P(y) \lor P(f(x,y))) \land (Q(x,w) \land \neg P(w))) \\ \forall y \neg P(a) \lor ((\neg P(y) \lor P(f(a,y))) \land Q(a,g(y)) \land \neg P(g(y))) \\ \forall y (\neg P(a) \lor \neg P(y) \lor P(f(a,y))) \land (\neg P(a) \lor Q(a,g(y))) \land \neg (P(g(y)) \lor \neg P(a)) \\ \end{aligned}$

 $(\neg P(a) \lor \neg P(y) \lor P(f(a,y))) \land (\neg P(a) \lor Q(a,g(y))) \land (\neg P(g(y)) \lor \neg P(a))$

 $(\neg P(a) \lor \neg P(y) \lor P(f(a,y))), (\neg P(a) \lor Q(a,g(y))),$ $\neg P(g(y)) \lor \neg P(a))$

 $(P(g)) \vee P(g) \vee P(g) \vee P(g(a, y_1)), (P(a) \vee Q(a, g(y_2)), (P(g(y_3)) \vee P(a))$ 10.

谓词逻辑的归结:

归结式: 对于子句 $C1\lor L1$ 和 $C2\lor L2$, 如果 L1 与 L2 可合一,且 s 是其合一者,则 (C1VC2)s 是其归结式、例: $P(\mathbf{x}) \vee Q(\mathbf{y})$ 、 $\neg P(f(z)) \vee R(z)$ = $> Q(\mathbf{y}) \vee R(z)$ ($\mathbf{s} = \mathbf{f}(z) / \mathbf{x}$) 置换: 在谓词公式中用项 t_i (常, 变, 函数) 替换变量 v_i , 形如: $s = \{t_1/v_1, t_2/v_2, \ldots, t_n/v_n\}$

对公式 E 实施置换 s 后得到的公式称为 E 的例,记作 E s.

可以结合, $(E\ s_1)\ s_2=E\ s_1\ s_2$,一般不可交换。 合一就是通过项对变量的置换,而使表达式(文字)一致.若存在一个置换 s 使得表达式集 Ei 中每一个元素经置换后的例有: $E1s=E2s=E3s=\ldots$,则称表达式集 Ei 是可合一的,这 个置换 s 称作 Ei 的合一者.

略(通过设置选用条件对参与归结的子句进行限制,减少盲目性)(宽度优先、支持集、单元子 句优先、线性输入形、祖先过滤形) 基于归结法的问题解答系统

先用谓词公式表示问题;证明目标公式是前提公式集的逻辑推论:如寻找 Fido 在哪儿,可以 $\exists x, AT(Fido, x)$

先进行归结(反演树),证明结论的正确性; 用重言式($\exists x, AT(Fido, x) \lor \neg AT(Fido, x)$)代替结论求反得到询问子句;按照证明过程,进行归结;

最后,在原来为空的地方,得到的就是提取的回答.

修改后的证明树称为修改证明树。 例、if Fido goes wherever John goes and if John is at school, where is Fido?

前提: $\forall x)(AT(John), x) \rightarrow AT(FIDO, x)$

AT(John, School)

目标: $\exists AT(Fido, x)$

子句集: $\neg AT(John, x_1) \lor AT(Fido, x_1)$

AT(Jogn, School)

 $\neg AT(Fido, x_2)$

 \sim AT(John, x_1) \vee AT(Fido, x_1) ~ AT (Fido, x2) $\{x_2/x_1\}$ $\{x_2/x_1\}$ AT(John, School), ~ AT (John, x2) AT(John, School) ~AT(John, x2) VAT(Fido, x2) {School/x₂} {School/x₂} NIL AT(Fido, School) 7 知识表示

研究知识的形式化方法, 3 种知识类型:

叙述型知识: 有关系统状态、环境和条件,问题的概念、定义和事实的知识。

过程型知识: 有关系统状态变化、问题求解过程的操作、演算和行动的知识。

卫在空知识: 有关系统心态变化、问题求解过在的操作、演算和行动的对点。 控制型知识: 有关如何选择相应的操作、演算和行动的比较、判断、管理和决策的知识。 从北京到上海,是乘飞机还是坐火车? 叙述型: 北京、上海、飞机、火车、时间、费用过程型: 乘飞机、坐火车控制型: 乘飞机较快、贵; 坐火车较慢、便宜 同构变换: 使问题更明确,便于求解: 同构问题的解答等价于原始问题的解答。 同态变换: 使问题更加简化、易于求解: 原始问题有解,则同态问题有解,同态问题无解,则

原始问题无解,它们之间是蕴涵关系。

知识表示的方法:

产生式系统

状态空间表示法、问题归约表示法 (与或 图)

谓词逻辑表示法

框架

语义网络的概念和特性

是一种采用网络形式表示人类知识的方法.

形式:是带标识的有向图。 节点:表示物体、概念、事件、动作或态势,分为实例节点和类节点 有向弧(也带有标识):节点之间的语义联系,刻画节点之间的语义联系

以个体为中心的语义联系:

ISA 表示类和实例之间的联系

AKO(a kind of) 表示类和父类的联系 part of 聚集联系:表示个体和组成成分(实例和实例)

属性链接:表示个体、属性和取值。用弧表示属性的 label,指向的节点的 value 是属 性的 value

面向对象的表示方法

语义网络 基于 XML 的表示法

知识图谱

本体表示法

以谓词为重心的语义联系:

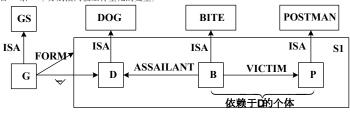
合取节点 AND

析取节点 OR

否定节点可以直接用非 + 上述个体为中心的或引入非节点。

一条弧指向命题的前提条件,记为 ANKE,另一条弧指向该规则的 蕴含关系节点出发, 结论,记为 CONSE。

分级网络:引入一个类节点 GS(对客观世界的一般性描述);要表示的语句是 GS 的一个个 依(实例)6、如果 G 中含有 n 个全称变量。G 在网络中有 n+1 条弧射出:第一条:格式(FORM),它指向全称量词管辖的子网络(S1 是一个特定的分割 A dog has bitten a postman)



(b)

8 推理技术

事实表达式为与或形

规则形式: $L \rightarrow W$, 其中 L 为单文字

目标公式为文字析取

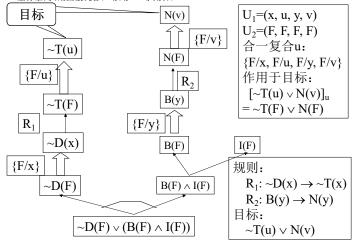
对事实和规则进行 Skolem 化,消去存在量词,变量受全称量词约束,对主合取元 和规则中的变量换名

用"对偶形"对目标进行 Skolem 化,消去 全称量词 (用函数代替, $\forall y, y \rightarrow f(y)$), 变量受存在量词约束, 对析取元中的变量

事实表达成与或树,其中, ^ 对应树中"与", ∨ 对应树中"或" 从事实出发,正向应用规则,到得到目标

节点为结束的一致解图为止

存在合一复合时,则解图是一致的



逆向

, 目标为任意形的表达式 用"对偶形"对目标进行 Skolem 化,即消 去全称量词,变量受存在量词约束,对主 析取元中的变量换名

目标用与或树表示,其中,"A"对应树中 "与","V"对应树中"或"

事实表达式是文字的合取 规则形式: $L \to W$, 其中 W 为单文字, 如形为: $L \to W1 \wedge W2$,则变换为: $L \to$ W1 和 L→ W2

从目标出发,逆向应用规则,到得到事实 节点为结束条件的一致解图为止

