Resolución SLD y Prolog

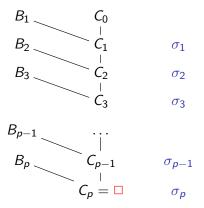
Paradigmas de Lenguajes de Programación

Resolución lineal

- ➤ Si bien el método de resolución general es completo, hallar refutaciones es un proceso muy caro en el caso general
- ► El espacio de búsqueda producido puede ser enorme
- ► Hay un alto grado de no-determinismo
 - ¿Qué cláusulas elegimos? Regla de búsqueda
 - ▶ ¿Qué literales eliminamos? Regla de selección
- Se precisan restricciones (regla de búsqueda y selección) para reducir el espacio de búsqueda (utilidad práctica)
- Es deseable que dichas restricciones no renuncien a la completitud del método

Resolución lineal

Una secuencia de pasos de resolución a partir de S es lineal si es de la forma:



donde C_0 y cada B_i es un elemento de S (o algún C_i con j < i)

Resolución lineal

- ► En general, reduce el espacio de búsqueda considerablemente
- ► Preserva completitud
- ► Sin embargo sigue siendo altamente no-determinístico
 - ► El criterio de búsqueda deja espacio para refinamientos
 - No se especificó ningún criterio de selección

Cláusulas de Horn

Cláusulas de Horn

- Mayor eficiencia en el proceso de producir refutaciones sin perder completitud puede lograrse para subclases de fórmulas
- Una de estas clases es la de Cláusulas de Horn
- Una cláusula de Horn es una disyunción de literales que tiene a lo sumo un literal positivo

Forma clausal (Repaso)

Forma clausal (Repaso)

$$\forall x_{11} \dots \forall x_{1m_1} C_1 \wedge \dots \wedge \forall x_{k1} \dots \forall x_{km_k} C_k$$

- ► Conjunción de cláusulas $\forall x_1 ... \forall x_m C$ donde
- C es una disyunción de literales

Nota:

▶ La forma clausal se escribe $\{C'_1, \ldots, C'_k\}$ donde C'_i es el conjunto de literales en C_i

Cláusulas de Horn

Una cláusula de Horn es de la forma $\forall x_1 \dots \forall x_m C$ tal que la disyunción de literales C tiene a lo sumo un literal positivo

Nota: C puede tomar una de las formas:

- \triangleright { $B, \neg A_1, \dots, \neg A_n$ }
- ► {*B*}
- $ightharpoonup \{\neg A_1, \dots, \neg A_n\}$ (cláusula "goal", objetivo o negativa)

Relación con fórmulas de primer orden

- No toda fórmula de primer orden puede expresarse como una cláusula de Horn
- Ejemplos
 - $\triangleright \forall x.(P(x) \lor Q(x))$
 - $(\forall x. P(x) \lor \forall x. Q(x)) \to \forall x. (P(x) \lor Q(x))$
- Sin embargo, el conjunto de cláusulas de Horn es suficientemente expresivo para representar programas, en la visión de resolución como computación.
 - Más detalles por venir.

Resolución SLD

- Cláusula de definición ("Definite Clause")
 - ► Cláusula de la forma $\forall x_1 ... \forall x_m C$ tal que la disyunción de literales C tiene exactamente un literal positivo
- Sea $S = P \cup \{G\}$ un conjunto de cláusulas de Horn (con nombre de variables disjuntos) tal que
 - P conjunto de cláusulas de definición y
 - G un cláusula negativa
- ▶ $S = P \cup \{G\}$ son las cláusulas de entrada
 - ▶ P se conoce como el programa o base de conocimientos y
 - ► G el goal, meta o cláusula objetivo

Resolución SLD

Un secuencia de pasos de resolución SLD para S es una secuencia

$$< N_0, N_1, \dots, N_p >$$

de cláusulas negativas que satisfacen las siguientes dos condiciones.

- 1. N_0 es el goal G
- 2. sigue en transparencia siguiente

Resolución SLD

2. para todo N_i en la secuencia, 0 < i < p, si N_i es

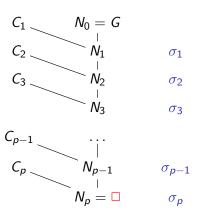
$$\{\neg A_1, \ldots, \neg A_{k-1}, \neg A_k, \neg A_{k+1}, \ldots, \neg A_n\}$$

entonces hay alguna cláusula de definición C_i de la forma $\{A, \neg B_1, \dots, \neg B_m\}$ en P tal que A_k y A son unificables con MGU σ , y si

- ► m = 0, entonces N_{i+1} es $\{\sigma(\neg A_1, \dots, \neg A_{k-1}, \neg A_{k+1}, \dots, \neg A_n)\}$
- ▶ m > 0, entonces N_{i+1} es $\{\sigma(\neg A_1, \dots, \neg A_{k-1}, \neg B_1, \dots, \neg B_m, \neg A_{k+1}, \dots, \neg A_n)\}$

Refutación SLD

Una refutación SLD es una secuencia de pasos de resolución SLD $\langle N_0, \dots, N_p \rangle$ tal que $N_p = \square$



Sustitución respuesta

- ► En cada paso, las cláusulas $\{\neg A_1, \dots, \neg A_{k-1}, \neg A_k, \neg A_{k+1}, \dots, \neg A_n\}$ y $\{A, \neg B_1, \dots, \neg B_m\}$ son resueltas
- Los átomos A_k y A son unificados con MGU σ_i
- \triangleright El literal A_k se llama átomo seleccionado de N_i
- Sustitución respuesta es la sustitución

$$\sigma_p \circ \ldots \circ \sigma_1$$

se usa en Prolog para extraer la salida del programa

Ejemplo

Consideremos las siguientes cláusulas de definición

- $ightharpoonup C_1 = \{add(U, 0, U)\}$
- $C_2 = \{ add(X, succ(Y), succ(Z)), \neg add(X, Y, Z) \}$

y la cláusula goal G

$$\{\neg add(succ(0), V, succ(succ(0)))\}$$

- ▶ Deseamos mostrar que el conjunto de estas cláusulas (i.e. $\{C_1, C_2, G\}$) es insatisfactible
- Contamos con la siguiente refutación SLD

Ejemplo

```
C_1 = \{add(U, 0, U)\}
  C_2 = \{add(X, succ(Y), succ(Z)), \neg add(X, Y, Z)\}
Cláusula goal
                                               Cláusula de entrada
                                                                             Sust.
\{\neg add(succ(0), V, succ(succ(0)))\}
                                               C_2
\{\neg add(succ(0), Y, succ(0))\}
                                                                             \sigma_1
                                                                             \sigma_2
  donde
   \sigma_1 = \{X \leftarrow succ(0), V \leftarrow succ(Y), Z \leftarrow succ(0), \}
   \sigma_2 = \{U \leftarrow succ(0), Y \leftarrow 0\}
```

▶ La sustitución resultado es $\sigma_2 \circ \sigma_1 =$

```
\{X \leftarrow succ(0), V \leftarrow succ(0), Z \leftarrow succ(0), U \leftarrow succ(0), Y \leftarrow 0\}
```

Corrección y completitud

Corrección

Si un conjunto de cláusulas de Horn tiene una refutación SLD, entonces es insatisfactible

Completitud

Dado un conjunto de cláusulas de Horn $P \cup \{G\}$ tal como se describió, si $P \cup \{G\}$ es insatisfactible, existe una refutación SLD cuya primera cláusula es G.

Resolución SLD en Prolog

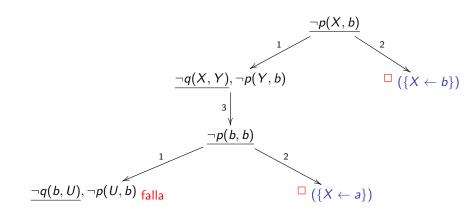
- ▶ Prolog utiliza resolución SLD con las siguientes restricciones
 - Regla de búsqueda: se seleccionan las cláusulas de programa de arriba hacia abajo, en el orden en que fueron introducidas
 - ▶ Regla de selección: seleccionar el átomo de más a la izquierda
- La suma de regla de búsqueda y regla de selección se llama estrategia
- Cada estrategia determina un árbol de búsqueda o árbol SLD

Ejemplo

Cláusulas de Def.	Goal
1. $\{p(X,Z), \neg q(X,Y), \neg p(Y,Z)\}$ 2. $\{p(X,X)\}$	$\{\neg p(X,b)\}$
3. $\{q(a,b)\}$	

El árbol de búsqueda, seleccionando el átomo que está más a la izquierda, es el siguiente:

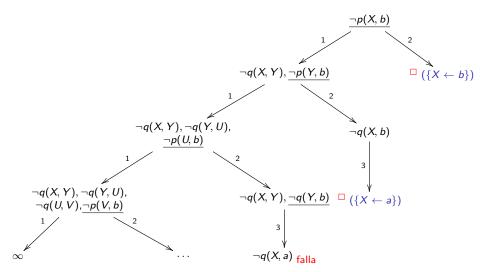
Ejemplo - árbol SLD



Variando la regla de selección

- Si variamos la regla de selección, varía el árbol SLD asociado
- Supongamos ahora que la regla de selección es "seleccionar el de más a la derecha"

Ejemplo - átomo de más la derecha



Variando la regla de búsqueda

- Si variamos la regla de búsqueda, también varía el árbol SLD asociado
- ► Ejercicio: suponer que ahora la regla de búsqueda es "seleccionar las cláusulas de programa de abajo hacia arriba" y armar el árbol para las cláusulas del ejemplo

- ► En esta parte de la clase exploramos de qué manera resolución SLD puede usarse para computar
- Asimismo, vamos a enfatizar el rol de la sustitución respuesta como "resultado de cálculo"

- Recordar el ejemplo de la suma
 - $ightharpoonup C_1 = \{add(U, 0, U)\}$
 - $C_2 = \{ add(X, succ(Y), succ(Z)), \neg add(X, Y, Z) \}$
- Estas cláusulas pueden verse como una definición recursiva de la suma
- Supongamos que queremos saber si, dada esa definición,

$$\exists V.add(succ(0), V, succ(succ(0)))$$

En otras palabras

"¿Existe
$$V$$
 tal que $1 + V = 2$?"

Podemos plantearlo como la validez de la fórmula

$$C_1 \wedge C_2 \rightarrow \exists V.add(succ(0), V, succ(succ(0)))$$

Es decir,

$$\underbrace{ \begin{pmatrix} C_1 \wedge C_2 \end{pmatrix}}_{\text{Define la suma}} \rightarrow \\ \exists V. add(succ(0), V, succ(succ(0))) \text{ es válida} \\ \text{Pide calcular } V$$

Esto es lo mismo que preguntarse por la insatisfactilidad de

$$C_1 \wedge C_2 \wedge \neg \exists V.add(succ(0), V, succ(succ(0)))$$

O lo que es lo mismo

$$C_1 \wedge C_2 \wedge \forall V. \neg add(succ(0), V, succ(succ(0)))$$

Resolución SLD se dispara a partir del conjunto de cláusulas

```
 \left\{ \{ add(U, 0, U), \{ add(X, succ(Y), succ(Z)), \neg add(X, Y, Z) \} \\ \{ \neg add(succ(0), V, succ(succ(0))) \} \right\}
```

- ► En caso de tener éxito, va a hallar el *V* buscado
- Importante observar que
 - No solamente interesa saber que existe tal V (i.e. que existe la refutación)
 - Además, queremos una instancia del mismo
- ightharpoonup La sustitución respuesta σ proveerá dichas instancias, las cuales pueden interpretarse como el resultado del cómputo

Programas lógicos - Notación Prolog

Recordar que la resolución SLD parte de un conjunto de cláusulas $S = P \cup \{G\}$ donde

- 1. P es un conjunto de cláusulas de definición
 - Cláusulas con exactamente un literal positivo

$$\begin{cases}
B, \neg A_1, \dots, \neg A_n \\
B
\end{cases}$$

- 2. G es un goal
 - Cláusula negativa

$$\{\neg A_1,\ldots,\neg A_n\}$$

Notación Prolog para programas lógicos

$$B \vee \neg A_1 \vee \ldots \vee \neg A_n \quad \Longleftrightarrow \quad \neg (A_1 \wedge \ldots \wedge A_n) \vee B$$
$$\iff \quad (A_1 \wedge \ldots \wedge A_n) \to B$$

Como consecuencia, las cláusulas en P se escriben

- ► $B := A_1, ..., A_n$. para $\{B, \neg A_1, ..., \neg A_n\}$ (reglas)
- ▶ B. para B (hechos)

Ejemplo de la suma en notación Prolog

```
Volviendo al ejemplo de la suma, el programa Prolog es
add(U,0,U).
add(X,succ(Y),succ(Z)):-add(X,Y,Z).
Ingresamos el goal
?- add(succ(0), V, succ(succ(0))).
La respuesta es:
V=succ(0)
```

Ejemplo I

```
hij@(fred, sally).
hij@(tina, sally).
hij@(sally, john).
hij@(sally, diane).
hij@(sam, bill).
herman@s(A, B) :- hij@(P, A), hij@(P, B), A \= B.
```

- Si el goal es herman@s(john, X) entonces la refutación SLD para P ∧ ∀X.¬herman@s(john, X) arrojará la sustitución respuesta σ = {X ← diane}
- Nota: puede que la sustitución respuesta asigne valores a variables intermedias (no exhibidas en σ) que sugieron en el proceso de búsqueda de una refutación

Corrección y completitud

Corrección

Si existe una refutación SLD de $P \cup \{G\}$ con la estrategia antes mencionada entonces es insatisfactible

Completitud

Si $P \cup \{G\}$ es insatisfactible, entonces una refutación SLD con la estrategia antes mencionada a partir del mismo

Búsqueda de refutaciones SLD en Prolog

- Recorre el árbol SLD en profundidad ("depth-first search")
- ► La ventaja del recorrido en profundidad es que puede ser implementado de manera muy eficiente
 - ► El estado actual es una pila de goals, cada uno de los cuales a su vez se puede entender como una pila de átomos
 - La pila de goals vacía representa que no hay más caminos por explorar en el árbol de búsqueda.
 - Si el goal en el tope de la pila está vacío, eso representa una hoja exitosa en el árbol de búsqueda. Se hace un pop de dicho goal y se continúa.
 - Si el goal en el tope de la pila no está vacío, se hace un push en la pila por cada regla cuya cabeza unifique con el primer literal del goal.
- Desventaja: ¡puede que no encuentre una refutación SLD aun si existe!

Más sobre Prolog

Veremos dos temas de Prolog que trascienden la lógica subyacente:

- 1. Cut
- 2. Deducción de información negativa: negation as failure (negación por falla)

Cut

- Es un precadicado 0-ario, notado!
- Solo tiene éxito la primera vez que se lo invoca.
- Brinda un mecanismo de control que permite podar el árbol SLD
- Es de carácter extra-lógico (i.e. no se corresponde con un predicado estándar de la lógica)
- Se encuentra presente por cuestiones de eficiencia
- Debe usarse con cuidado, dado que puede podarse una rama de éxito deseada

1.p(a). 2.p(b). 3.p(c). 4.q(a,e). 5.q(a,f). 6.q(b,f).

```
?-p(X).
                              X=a; X=b; X=c;
                              no
1.p(a).
2.p(b).
                              ?-p(X), !.
3.p(c).
                              X=a ;
4.q(a,e).
                              no
5.q(a,f).
6.q(b,f).
                              ?-p(X), q(X,Y).
                              X=a, Y=e;
                              X=a, Y=f;
                              X=b, Y=f;
                              no
                              ?-p(X), !, q(X,Y).
                              X=a Y=e ;
                              X=a Y=f ;
                              no
```

```
1.p(a).

2.p(b).

3.p(c).

4.q(a,e).

5.q(a,f).

6.q(b,f).

7.r(X,Y):-p(X),!,q(X,Y).
```

```
?-r(X,Y).
                              X=a Y=e ;
                              X=a Y=f;
1.p(a).
2.p(b).
                              no
3.p(c).
                              ?-p(X),r(X,Y).
4.q(a,e).
                              X=a, Y=e;
5.q(a,f).
                              X=a, Y=f;
6.q(b,f).
                              X=b,Y=f;
7.r(X,Y):-p(X),!,q(X,Y).
                              no
```

▶ Definición de max

```
\max 1(X,Y,Y) :- X =< Y.
\max 1(X,Y,X) :- X>Y.
```

► Es ineficiente. ¿Por qué?

Definición de max

```
\max 1(X,Y,Y) :- X =< Y.
\max 1(X,Y,X) :- X>Y.
```

► Es ineficiente. ¿Por qué? Pensar en max(3,4,Z)...

Definición de max

```
\max 1(X,Y,Y) :- X =< Y.

\max 1(X,Y,X) :- X>Y.
```

- ► Es ineficiente. ¿Por qué? Pensar en max(3,4,Z)...
- Mejor así
 max2(X,Y,Y) :- X =< Y, !.
 max2(X,Y,X) :- X>Y.
- ► ¿Y esto? max3(X,Y,Y) :- X =< Y, !. max3(X,Y,X).

Definición de max

```
\max 1(X,Y,Y) :- X =< Y.

\max 1(X,Y,X) :- X>Y.
```

- ► Es ineficiente. ¿Por qué? Pensar en max(3,4,Z)...
- Mejor así

```
\max_{X} 2(X,Y,Y) :- X =< Y, !.
\max_{X} 2(X,Y,X) :- X>Y.
```

► ¿Y esto?

```
\max 3(X,Y,Y) :- X =< Y, !.
\max 3(X,Y,X).
```

- Cambia la semántica de max
- Probar max(2,3,2)

Cut - En general

- Cuando se selecciona un cut, tiene éxito inmediatamente
- Si, debido a backtracking, se vuelve a este cut, su efecto es el de hacer fallar el goal que le dio origen
 - El goal que unificó con la cabeza de la cláusula que contiene al corte y que hizo que esa cláusula se "activara"
- El efecto obtenido es el de descartar soluciones (i.e. no dar más soluciones) de
 - 1. otras cláusulas del goal padre
 - cualquier goal que ocurre a la izquierda del corte en la cláusula que contiene el corte
 - 3. todos los objetivos intermedios que se ejecutaron durante la ejecución de los goals precedentes

Negación por falla

- Se dice que un árbol SLD falla finitamente si es finito y no tiene ramas de éxito
- ▶ Dado un programa P el conjunto de falla finita de P es {B | B átomo cerrado ('ground') y existe un árbol SLD que falla finitamente con B como raíz}

Negation as failure

 $\frac{B \text{ átomo cerrado} \quad B \text{ en conjunto de falla finita de } P}{\neg B}$

Predicado not

```
Negación por falla en Prolog
not(G) :- call(G), !, fail.
not(G).
```

Predicado not

```
Negación por falla en Prolog
not(G) :- call(G), !, fail.
not(G).
Ejemplo
Puede deducirse not(student(mary)) a partir de
student(joe).
student(bill).
student(jim).
teacher(mary).
```

Predicado not

```
Negación por falla en Prolog
not(G) :- call(G), !, fail.
not(G).
Ejemplo
Puede deducirse not(student(mary)) a partir de
student(joe).
student(bill).
student(jim).
teacher(mary).
Y también puede deducirse not(student(anna)) a partir de esos
hechos!
```

```
animal(perro).
animal(gato).
vegetal(X) :- not(animal(X)).
```

- La consulta vegetal(perro) da "no", tal como se espera
- La consulta vegetal (pasto) da "sí", tal como se espera
- ¿Resultado de la consulta vegetal(X)?

```
\begin{array}{lll} \mbox{animal(perro)}. & \mbox{not(G)} := \mbox{G}, \mbox{!, fail.} \\ \mbox{animal(gato)}. & \mbox{not(G)}. \\ \mbox{vegetal(X)} := \mbox{not(animal(X))}. \end{array}
```

- ▶ Observar: el goal not(G) nunca instancia variables de G
 - Si G tiene éxito, fail falla y descarta la sustitución
 - Caso contrario, not(G) tiene éxito inmediatamente (sin afectar G)
- En consecuencia, not(not(animal(X))) no es equivalente a animal(X)

- ¿Resultado del query firefighter_candidate(W)?
- ¿Por qué jeanne_d_arc no es solución?
- Después de todo: ¡si se intercambian las dos cláusulas en la definición de firefighter_candidate sí da a jeanne_d_arc como solución!