

Université de Monastir

Cours: Programmation déclarative

Chapitre 4: Stratégies de Recherche et Backtracking en Prolog

Réalisé par:

Dr. Taoufik Sakka Rouis

<https://github.com/srtaoufik/Cours-Prog-Declarative/>

1

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Introduction au backtracking

Le backtracking est la méthode de recherche principale utilisée par Prolog pour trouver des solutions.

- Lorsque Prolog rencontre une impasse dans une règle, il revient en arrière pour explorer d'autres possibilités.
- Ce processus est essentiel pour résoudre des problèmes avec plusieurs solutions.

2

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Introduction au backtracking

- Recherche en profondeur (Depth-First Search) : Prolog explore un chemin en profondeur jusqu'à ce qu'une solution soit trouvée ou qu'une impasse soit atteinte.
- Recherche des solutions multiples : Prolog peut générer toutes les solutions possibles en revenant en arrière (backtracking).
- Le backtracking permet de tester toutes les alternatives en cas d'échec d'une règle ou condition.

3

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Introduction au backtracking

Exemple - Recherche avec Backtracking

Considérons une base de données de relations familiales :

parent (john, mary).
parent (john, alex).
parent (mary, susan).

Requête : Trouver tous les enfants de John.
?- parent (john, X).

Résultat : X = mary ; X = alex (grâce au backtracking).

4

Chapitre 1: Introduction aux Bases de Prolog

Introduction au backtracking

- L'opérateur **findall** permet de collecter toutes les solutions d'une requête en une liste.

Exemple :

```
?- findall(X, parent(john, X), Liste).
```

% rep. Liste = [mary, alex].

- **findall** permet de gérer efficacement les résultats multiples.

5

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Exercices sur le backtracking

Exercice: Écrire un prédicat permettant de trouver tous les nombres pairs dans une liste donnée.

Solution :

```
pair(X) :- X mod 2 == 0.
```

-- l'opérateur == est utilisé pour vérifier l'égalité arithmétique entre deux expressions.

```
pairs([], []).
```

```
pairs([T|Q], [T|P]) :- pair(T), pairs(Q, P).
```

```
pairs([_|Q], P) :- pairs(Q, P).
```

Requête :

```
?- pairs([1, 2, 3, 4], P).           % rep. P = [2, 4].
```

6

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Exercices sur le backtracking

Exercice : Écrire un prédicat permettant de trouver un chemin entre deux nœuds dans un graphe avec backtracking.

Solution :

arc(a, b).

arc(b, c).

arc(a, c).

chemin(X, Y, [X,Y]) :- arc(X, Y).

chemin(X, Y, [X|P]) :- arc(X, Z), chemin(Z, Y, P).

Requête :

?- chemin(a, c, P). % rep. P = [a, b, c] ; P = [a, c].

7

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Introduction à la prog. dynamique

- La programmation dynamique est une technique d'optimisation.
- Elle repose sur la décomposition d'un problème en sous-problèmes plus petits.
- En Prolog, elle se base sur :
 - La mémorisation des résultats intermédiaires.
 - L'utilisation de faits dynamiques.

8

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Introduction à la prog. dynamique

Avantages:

- Éviter le recalcul inutile de sous-problèmes déjà résolus.
- Approprié pour les problèmes avec des sous-problèmes qui se chevauchent.
- Optimiser les algorithmes récurrents coûteux.
- Résoudre des problèmes combinatoires comme :
 - La suite de Fibonacci.
 - Le problème du sac à dos.

9

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Introduction à la prog. dynamique

Exemple : Fibonacci (Solution naïve)

fibonacci(0, 0).

fibonacci(1, 1).

fibonacci(N, F) :- N > 1, N1 is N - 1, N2 is N - 2,
 fibonacci(N1, F1), fibonacci(N2, F2),
 F is F1 + F2.

- Limite : Beaucoup de calculs redondants.
- Complexité exponentielle.

10

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Introduction à la prog. dynamique

La programmation dynamique en Prolog repose sur des outils permettant d'optimiser le calcul et de gérer les connaissances dynamiques :

- Directives dynamiques (`:- dynamic`)
- Utilisation des arités
- Gestion de faits dynamiques (`asserta`, `retract`)

11

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Introduction à la prog. dynamique

La directive `:- dynamic` permet de rendre un prédicat modifiable durant l'exécution du programme.

Syntaxe :

`:- dynamic Predicat/Arity.`

Exemple :

`:- dynamic memo_fibonacci/2.`

Applications :

- Ajouter dynamiquement des faits (`asserta/1`, `assertz/1`).
- Retirer des faits (`retract/1`).

12

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Introduction à la prog. dynamique

L'arité correspond au nombre d'arguments d'un prédicat.

Exemple :

- `memo_fibonacci/2` a une arité de 2 (deux arguments : N et F).

Utilisation :

Les prédicats dynamiques doivent être déclarés avec leur arité exacte.

13

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Introduction à la prog. dynamique

Prolog permet de modifier la base de faits durant l'exécution :

- `asserta(Fait)` : Ajoute un fait au début de la base.
- `assertz(Fait)` : Ajoute un fait à la fin de la base.
- `retract(Fait)` : Supprime un fait existant.

Exemple :

```
asserta(memo_fibonacci(5, 8)).
retract(memo_fibonacci(0, 0)).
```

14

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Exercices sur la prog. dynamique

Exercice 1:

1. Implémentez une fonction factorial/2 avec mémorisation
3. Testez votre programme avec les requêtes :
 - ?- factorial(5, F).
 - ?- factorial(3, F).

15

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Introduction à la prog. dynamique

%Rép. Question 1 (Solution 1):

:- dynamic memo_factorial/2.

% Cas de base

factorial(0, 1) :- !.

% Le cut (!) permet de couper l'exploration une fois qu'une solution est trouvée.

% Cas récursif avec mémorisation

factorial(N, F) :- N > 0, memo_factorial(N, F), !.

% Si le résultat est déjà mémorisé, on l'utilise directement.

factorial(N, F) :- N > 0, N1 is N - 1,

factorial(N1, F1), % Calcul de factorial(N-1)

F is N * F1, % Calcul de factorial(N)

asserta(memo_factorial(N, F)). % Mémorisation du résultat pour N

% c'est une bonne solution

16

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Introduction à la prog. dynamique

%Rép. Question 1 (Solution 2):

:- dynamic factorial/2.

% Cas de base

factorial(0, 1) :- !.

% Le cut (!) permet de couper l'exploration une fois qu'une solution est trouvée.

factorial(N, F) :- N > 0, N1 is N - 1,

factorial(N1, F1), % Calcul de factorial(N-1)

F is N * F1, % Calcul de factorial(N)

asserta(factorial(N, F)). % Mémorisation du résultat pour N

% C'est pas une bonne solution

17

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Introduction à la prog. dynamique

%Rép. Question 1 (Solution 3):

:- dynamic factorial/2.

% Cas de base

factorial(0, 1) :- !.

% Cas général avec gestion explicite de la mémorisation

factorial(N, F) :-

N > 0,

(clause(factorial(N, F), true) % Vérifie si le résultat est déjà mémorisé

-> true

% Si oui, on l'utilise tel quel

; % Sinon, le calculer et le mémoriser

N1 is N - 1,

factorial(N1, F1), % Calcul de factorial(N-1)

F is N * F1, % Calcul de factorial(N)

asserta(factorial(N, F)) % Mémorisation du résultat pour N

).

% C'est une bonne solution

18

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Introduction à la prog. dynamique

Rép. Question 2:

?- factorial(5, F).

% Rep. F = 120 (calculé et mémorisé)

?- factorial(3, F).

% Rep. F = 6 (calculé et mémorisé après le premier appel)

19

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Exercices sur la prog. dynamique

Exercice 2:

Implémentez une version optimisée de la suite de Fibonacci en Prolog en utilisant la programmation dynamique.

20

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Exercices sur la prog. dynamique

Solution 3 pour la suite de Fibonacci:

```
:- dynamic memo_fibonacci/2.
```

```
fibonacci(0, 0).
```

```
fibonacci(1, 1).
```

```
fibonacci(N, F) :- memo_fibonacci(N, F), !.
```

```
fibonacci(N, F) :- N > 1, N1 is N - 1, N2 is N - 2,
```

```
    fibonacci(N1, F1), fibonacci(N2, F2),
```

```
    F is F1 + F2, asserta(memo_fibonacci(N, F)).
```

% c'est une bonne solution

NB Le cut (!) est utilisé pour empêcher le backtracking une fois que la condition avant le cut a été satisfaite.

→ Dans notre exemple, cela signifie que si **memo_fibonacci(N, F)** est trouvé dans la base de faits ou de règles, Prolog n'essaiera **pas d'exécuter les clauses suivantes** de la définition de memo_fibonacci/2.

```
1 ?- fibonacci(3,X).           %rep. X = 2.
```

```
2 ?- memo_fibonacci(3,X).     %rep. X = 2.
```

```
3 ?- memo_fibonacci(4,X).     %rep. false.
```

```
4 ?- fibonacci(4,X).           %rep. X = 3.
```

21

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Exercices sur la prog. dynamique

Solution 2 pour la suite de Fibonacci:

```
:- dynamic fibonacci/2.
```

```
fibonacci(0, 0).
```

```
fibonacci(1, 1).
```

```
fibonacci(N, F) :- N > 1, N1 is N - 1, N2 is N - 2,
```

```
    fibonacci(N1, F1), fibonacci(N2, F2),
```

```
    F is F1 + F2, asserta(fibonacci(N, F)).
```

% C'est pas une bonne solution

22

Chapitre 4: Introduction au backtracking en Prolog

Exercices sur la prog. dynamique

Solution 2 pour la suite de Fibonacci:

```
:- dynamic fibonacci/2.
% Cas de base
fibonacci(0, 0).
fibonacci(1, 1).
% Cas général avec gestion explicite de la mémorisation
fibonacci(N, F) :- N > 1,
    % Vérifie si le résultat est déjà mémorisé
    ( clause(fibonacci(N, F), true)
      -> true      % Si déjà mémorisé, utiliser le résultat
    ; % Sinon, le calculer et le mémoriser
      N1 is N - 1,
      N2 is N - 2,
      fibonacci(N1, F1),
      fibonacci(N2, F2),
      F is F1 + F2,
      asserta(fibonacci(N, F)) % Mémorisation
    ). % c'est une bonne solution
```

23