

4/9 講義の概要と予備知識. 充足可能性 (SAT)

4/16 David-Putnum 法

4/23 GSAT

4/30 プログラム演習 (休講) 課題 (1) : Davis-Putnum 法 及び GSAT

5/7 局所整合性 (Local Consistency)

5/14 後ろ戻り (Backtracking) 探索アルゴリズム

5/21 ソフトウェアエージェント (角助教授)

5/28 知識表現 (角助教授)

6/4 プラニング (角助教授)

6/11 マルチエージェント (角助教授)

課題 (2) : ソフトウェアエージェントシステム構築

6/18 創立記念日

6/25 休講

7/2 問題解決システム・推論エンジン・真偽維持システム

7/9 予備日

課題 (3) : AI システムの応用についてのレポート (仮)

「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究科知能情報学専攻, Apr. 23, 2003 Lecture 3-1

簡単なクロスワードパズル

1		2		3
■	■		■	
■	4		5	
6	■	7		
8				
	■	■		■

AFT
ALE
EEL
HEEL
HIKE
HOSES
KEEL
KNOT
LASER
LEE
LINE
SAILS
SHEET
STEER
TIE

「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究科知能情報学専攻, Apr. 23, 2003 Lecture 3-2

制約充足問題 (Constraint Satisfaction Problems, CSPs)

2 項制約充足問題

(binary constraint satisfaction problem) とは

- 変数の集合 $\{x_1, x_2, \dots, x_n\}$
各変数の領域 (domain) は有限: D_1, D_2, \dots, D_n
 - $D = D_1 \cup D_2 \cup \dots \cup D_n$
 - d : 最大領域のサイズ
- 2 項制約 (binary constraints) e 個の集合 $\{C_{ij}\}$
 - C_{ij} は変数 x_i と x_j の許容された値の組合せの集合を指定する制約.
 - $C_{ij}(u, v) = C_{ji}(v, u)$ とする.

「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究科知能情報学専攻, Apr. 23, 2003 Lecture 3-3

制約グラフ/ネットワーク (Constraint graph/network)

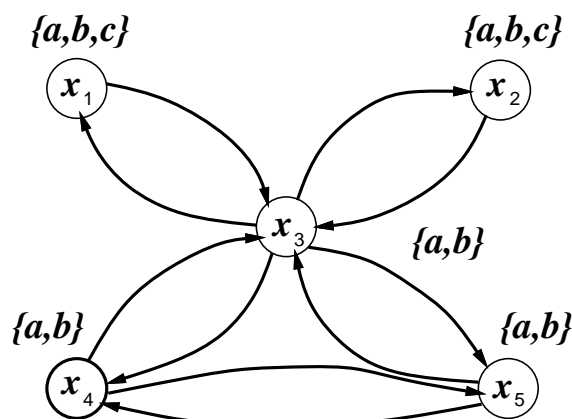
n 個の と e 個の (辺) を持つ有向グラフ

- 各変数は (node) で表現
- 各制約 C_{ij} はノード x_i からノード x_j への (arc)

変数 $\{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5\}$

制約

- $C_{13} = \{(a, b), (a, c), (b, c)\}$
- $C_{23} = \{(a, b), (a, c), (b, c)\}$
- $C_{34} = \{(a, b), (b, a)\}$
- $C_{35} = \{(a, b), (b, b)\}$
- $C_{45} = \{(a, b), (b, a)\}$



「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究科知能情報学専攻, Apr. 23, 2003 Lecture 3-4

後戻り型探索 (Backtrack Search)

```
procedure backtrack-search(n)
  consistent = true
  i =      ()
  loop
    if consistent then (i, consistent) = label(i)
    else (i, consistent) = unlabel(i)
    if i > n then return "solution found"
    else if i = 0 then return "no solution"
  endloop
end backtrack-search
```

「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究科知能情報学専攻, Apr. 23, 2003 Lecture 3-5

時間の後戻り (Chronological Backtracking) :

```
function initialize()
  for i = 1 to n
     $CD_i = D_i$       /* 現在の領域で初期化 */
  endfor
  return 1          /* 最初の変数を返す */
end initialize
```

「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究科知能情報学専攻, Apr. 23, 2003 Lecture 3-6

時間の後戻り (Chronological Backtracking) : *label*

```
procedure bt-label(i)  
  for each  $v_k \in CD_i$  do  
    Set  $x_i = v_k$  and consistent = true  
    for j from 1 to i - 1 do    /* 対既割当変数チェック */  
      if  $\neg C_{ij}(x_i, x_j)$  then  
        Remove  $v_k$  from  $CD_i$   
        and set consistent = false  
        Unassign  $x_i$  and break inner loop  
      endif  
    if consistent then return (i + 1, true)  
  endfor  
  return (i, false)  
end bt-label
```

「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究科知能情報学専攻, Apr. 23, 2003 Lecture 3-7

時間の後戻り (Chronological Backtracking) : *unlabel*

```
procedure bt-unlabel(i)  
   $h = i - 1$     /* 直前に割当てた変数に戻る */  
   $CD_i = D_i$   
  Remove current value assigned to  $x_h$  from  $CD_h$   
  Unassign  $x_h$   
  if  $CD_h$  is empty then  
    return (h, false)  
  else  
    return (h, true)  
end bt-unlabel
```

「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究科知能情報学専攻, Apr. 23, 2003 Lecture 3-8

局所整合性 (Local Consistency)

1. ノード整合性 (Node Consistency)
2. アーク整合性 (Arc Consistency)
3. パス整合性 (Path Consistency)
4. m 次整合性 (m -Consistency)

整合アルゴリズム

- AC-1
- AC-2 (Waltz の フィルタリング, 記号的弛緩法)
- AC-3
- AC-4
- AC-5

「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究科知能情報学専攻, Apr. 23, 2003 Lecture 3-9

ノード整合性 (Node Consistency)

- ノード i について, C_i (node consistent) とは

$$\forall v [v \in D_i \longrightarrow C_i(v)]$$

- 制約グラフのすべてのノードがノード整合
 \iff 制約グラフがノード整合
- **ノード整合アルゴリズム** (*Node Consistency Algorithm*)
ノード整合となるように, 各変数の領域から不要な値を除去しておく.

アーク整合性 (Arc Consistency)

- 有向アーク (i, j) に対し, $(arc\ consistent)$:

$$\forall v [v \in D_i \longrightarrow \exists w [w \in D_j \wedge C_{ij}(v, w)]]$$

- 制約グラフのすべてのノードがアーク整合
 \iff 制約グラフがアーク整合

「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究科知能情報学専攻, Apr. 23, 2003 Lecture 3-11

最大アーク整合領域

- 制約グラフ G の P における P' は

$$P = D_1 \times D_2 \times \dots \times D_n, P' = D'_1 \times D'_2 \times \dots \times D'_n, \text{s.t. } P \supseteq P'$$

- G は P' に関してアーク整合
- $P \supseteq P'' \supset P'$ なる G に対してアーク整合となる P'' は存在しない.

- 【定理】最大アーク整合領域が存在し, かつ, ユニークである.

「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究科知能情報学専攻, Apr. 23, 2003 Lecture 3-12

パス整合性 (Path Consistency)

- ノードの集まり (i_0, i_1, \dots, i_m) を通る長さ m のパス (経路) に対して, (m 次) $(path\ consistent)$:

$$\begin{aligned} \forall v \in D_{i_0} \forall u \in D_{i_m} [C_{i_0}(v) \wedge C_{i_m}(u) \wedge C_{i_0 i_m}(v, u) \\ \longrightarrow \exists y_1, \dots, y_{m-1} [C_{i_1}(y_1) \wedge \dots \wedge C_{i_{m-1}}(y_{m-1}) \\ \wedge C_{i_0 i_1}(v, y_1) \wedge \dots \wedge C_{i_{m-1} i_m}(y_{m-1}, u)]]] \end{aligned}$$

- 0 次パス整合性 \equiv ノード整合性
- 1 次パス整合性 \equiv アーク整合性

「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究科知能情報学専攻, Apr. 23, 2003 Lecture 3-13

m 次整合性 (m -Consistency)

- 制約グラフのすべての長さ m のパスに対して, k 次整合 ($k \leq m$) していないパスが含まれていない時, (m -Consistent) という.

「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究科知能情報学専攻, Apr. 23, 2003 Lecture 3-14