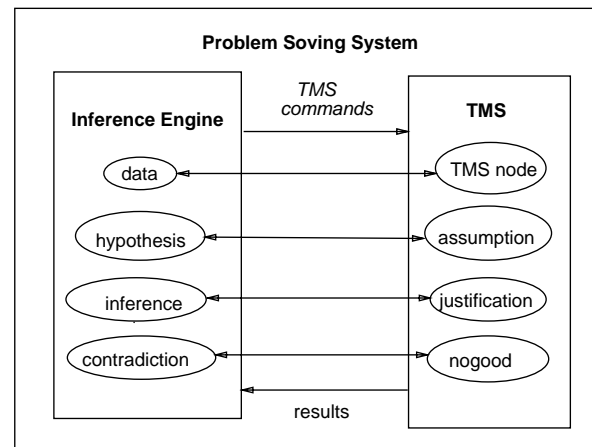


### 1. 問題解決システム (Problem Solving System)

- Forbus, K. and de Kleer, J.: *Building Problem Solvers*, MIT Press, 1993. Lisp コードは公開  
[ftp://beta.xerox.com/pub/bps/BPS\\*.{tar,Z,sit,zip}](ftp://beta.xerox.com/pub/bps/BPS*.{tar,Z,sit,zip})
- 奥乃: 人工知能学会誌, 5(3) '90, 6 (1) '91, 11(3)

### 2. 多重文脈推論 (Multiple Context Reasoning)



推論エンジン (Inference Engine): 問題の解決  
 真偽維持システム (Truth Maintenance System): 推論管理

### なぜ真偽維持システム (TMS) を使用するのか

#### 6つの必要な機能

##### 1. 陳述間の論理的な関係の遵守

⇐

##### 2. 結論に対する根拠の同定

⇐

##### 3. 失敗原因の同定

⇐

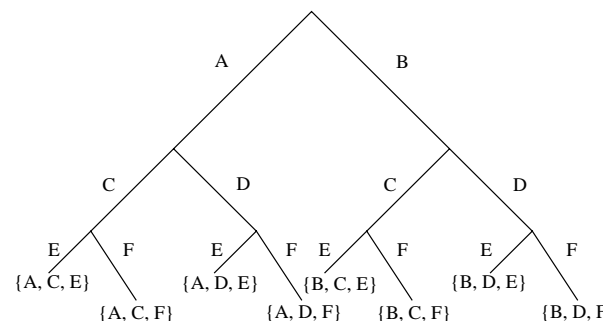
##### 4. 推論結果のキャッシュ維持

##### 5. 後ろ戻りのガイド

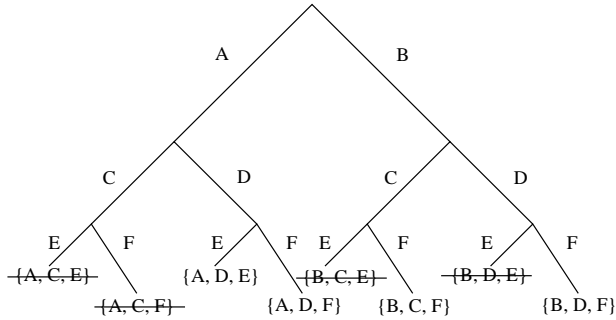
##### 6. デフォルト推論

### 例: 組合せ探索問題

select {A,B}, select {C,D}, select {E,F}  
 ただし,  $A \wedge C \rightarrow \perp$ ,  $B \wedge E \rightarrow \perp$



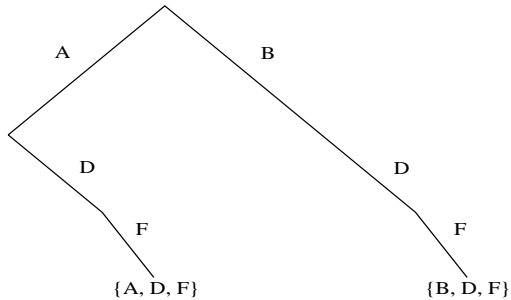
select{A,B}, select{C,D}, select{E,F}  
 ただし,  $A \wedge C \longrightarrow \perp$ ,  $B \wedge E \longrightarrow \perp$



⇒  個の潜在的な解がある.

時間的な後ろ戻りの欠点 (1) 無駄な計算

D と E では計算時間が膨大にかかるるとすると,



改善策 ⇒

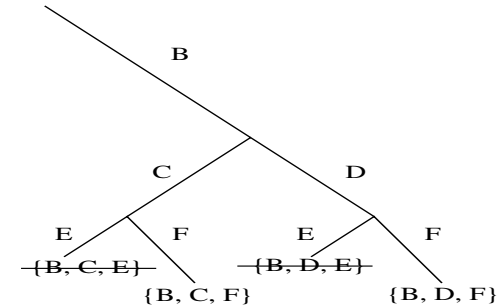
```
solve :- first(F), second(S), third(T),
        constraint(F,S,T), print([F,S,T]), fail.
first(a).
first(b).
second(c).
second(d).
third(e).
third(f).
constraint(a,c,_):-!,fail.
constraint(b,_,e):-!,fail.
constraint(_,_,_).
```

実行方法 :

時間的な後ろ戻り (*Chronological Backtracking*)

時間的な後ろ戻りの欠点 (2) 同じ矛盾に遭遇

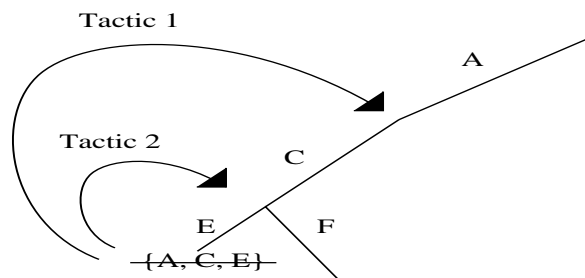
「 $B \wedge E \longrightarrow \perp$ 」を思い出そう



改善策 ⇒

どちらの後ろ戻り方法の方がよいか:

「 $A \wedge C \rightarrow \perp$ 」を思い出そう



方法 1:  $\Rightarrow$  依存関係による後ろ戻り  
(Dependency-Directed Backtracking, DDB)

「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究所知能情報学専攻, July 2, 2003 Lecture 3-9

デフォルト推論 (続き)

[例 2] 閉世界仮説 (Closed World Assumption, CWA)

『集合のメンバは自分が知っているものだけである』

● 論理型プログラミング:

失敗による否定の実現 (Negation as Failure)

```
constraint(a,_,c) :- !, fail.
constraint(_,b,e) :- !, fail.
constraint(_,_,_).
```

● 設計型システムへの応用:

$\Rightarrow$  候補集合を指定する (『選択集合』)

「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究所知能情報学専攻, July 2, 2003 Lecture 3-11

『反例がない限り  $x$  が成立することを仮定する』

[例 1] 仮定「Since Tweety is a bird, Tweety can fly.」

「Tweety can fly.」を証明するためには、  
問題解決システムは以下のことを示す必要がある:

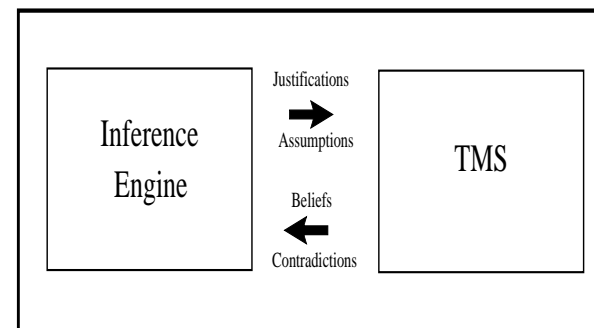
- Tweety is not a penguin, an ostrich, a kiwi, ...
- Tweety is not dead, boiled, ...
- ...

これは  可能, それとも  不可能

*Credo ut intelligam. (I believe in order to understand.)*

「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究所知能情報学専攻, July 2, 2003 Lecture 3-10

問題解決システム = 推論エンジン + TMS



エキスパートシステムシェル (KEE, ART), 定性シミュレーション, 設計システム, 故障診断システム, 時間的推論, 知的 CAI システム, 制約言語, 非単調推論, ...

「人工知能特論」, 京都大学大学院情報学研究所知能情報学専攻, July 2, 2003 Lecture 3-12

推論エンジン	⇔	真偽維持システム
データ (Datum)	⇔	ノード (Node)
推論過程 (Inference)	⇔	正当化 (Justification)
仮説 (Hypothesis)	⇔	仮定 (Assumption)
矛盾 (Contradiction)	⇔	Nogood, あるいは, 後ろ戻りによる矛盾解消
信念 (Belief)	⇔	ラベル (Label)

### ノードの種類と正当化

- 前提 (premise) — 恒真であるデータ
- 矛盾 (contradiction) — 恒偽であるデータ
- 仮定 (assumption) — 推論エンジンが一時的に成立すると選択したデータ. 後で取り消されることもある
- 通常のノード — 上記以外

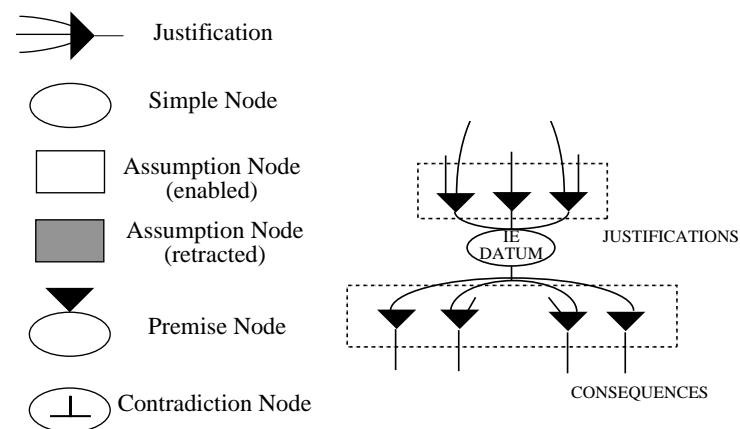
正当化 は (< 後件 > < 情報部 > ・ < 前件 >) で表現.

- 後件 (Consequent) : ノード.
- 前件 (Antecedents) : ノード.
- 情報部 (Informant) : 何でも可. TMS は未使用.

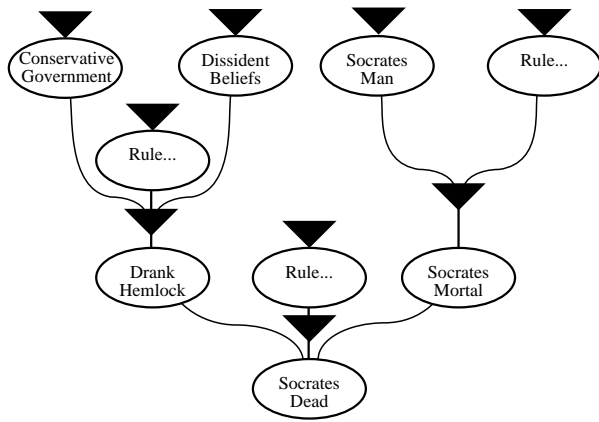
$\text{Graduate-Student}(x) \rightarrow \text{Underpaid}(x) \wedge \text{Overworked}(x)$
$\text{Graduate-Student}(\text{Tanaka})$
$\text{Underpaid}(\text{Tanaka}) \wedge \text{Overworked}(\text{Tanaka})$

- ノード N0001: 推論エンジンのルールを表現  
(rule (Graduate-Student ?x)  
(assert (and (Underpaid ?x) (Overworked ?x))))
- ノード N0002: 言明 (assertion) を表現  
(Graduate-Student Tanaka)
- ノード N0003: 推論結果を表現  
(and (Underpaid Tanaka) (Overworked Tanaka))
- 正当化 J0001: ルール適用 (inference) を表現  
(N0003 MODUS-PONENS N0002 N0001)

### 依存関係のネットワーク表現



「ソクラテスはなぜ死んだか」の説明生成



命題論理による真偽維持システムの記述

- ノード  $x_1, \dots, x_m$  が, ノード  $n$  を正当化:

$\neg x_1 \vee \dots \vee \neg x_m \vee n$  で表現.

つまり, 
$$\underbrace{x_1 \wedge \dots \wedge x_m}_{\text{前件}} \Rightarrow \underbrace{n}_{\text{後件}}$$
 正当化

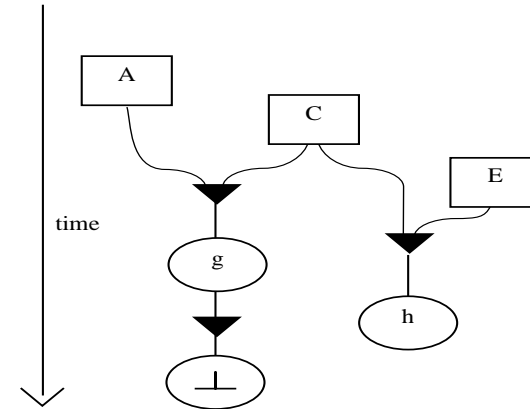
一般には,  $x_1 \wedge \dots \wedge x_m \Rightarrow y_1 \vee \dots \vee y_k$

$k = 1$  の時, 「ホーン節」と呼ぶ.

- 前提  $n$  : 単一節 (unit clause)  $n$  で表現.
- 矛盾  $m$  : 否定節 (negative clause)  $\neg m$  で表現.

時間的な後ろ戻りでの戻り先:

依存関係による後ろ戻りでの戻り先:



ラベル (Label) — ノードの信念状態の表現

IN — 「信念がある」, OUT — 「信念がない」

注意: IN (信念あり)  $\neq$  TRUE (恒真)

	$P$ IN	$P$ OUT
$\neg P$ IN	矛盾 (Contradiction)	$\neg P$ TRUE
$\neg P$ OUT	$P$ TRUE (恒真)	未知 (Unknown)

[拡張] 節  $C$  のラベルを極小支持集合 **MinSup** で定義:

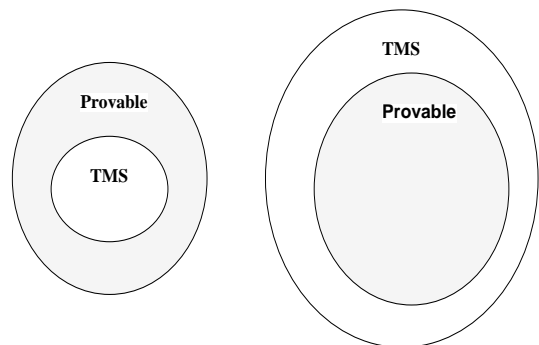
$\Sigma$  全正当化の集合とすると,

$$MinSup(C, \Sigma) = \{S | S \in \Delta(C, \Sigma), S : \text{は極小}\}$$

ただし,  $\Delta(C, \Sigma) = \{PI - C | PI : \Sigma \text{の主項}, PI \cup C \neq \{\}\}$

健全性 (Soundness)

完全性 (Completeness)



完全性が成立するかどうかは TMS のファミリーに依存.

### 非単調性 (Non-Monotonicity)

- 単調性 (Monotonicity): すでに言明済みの他の全事実と無矛盾な新事実が追加されても, 矛盾が生ぜず, 既知の真の事実の集合からなにも取り消す必要がない.
- 非単調性 (Non-Monotonicity): 上記が成立しない.

[非単調性の例] 『鳥は飛ぶ』という知識の下に行われた推論結果の一部が, 『ペンギンは鳥だが, 飛ばない』という知識が加えられたことによって, 成り立たなくなる.

$$\left. \begin{array}{l} P \implies (Q \vee W) \\ Q \implies R \\ W \implies R \\ \Gamma = \{P\} \end{array} \right\} R \text{ は } \Gamma \text{ から導かれる.}$$

どのような TMS でも R の正しいラベルが求まるか?

正当化  $x_1 \wedge \dots \wedge x_m \Rightarrow y_1 \vee \dots \vee y_n$  :

ホーン節 (n=1) の確定節 (変数を含まない) しか表現できない TMS では正しいラベルは求まらない.

### 非単調性 (Non-Monotonicity) の例 — Nixon 問題

$$\begin{array}{ll} Republican(Nixon) & Quaker(Nixon) \\ Quaker(x) \Rightarrow Dove(x) & Republican(x) \Rightarrow Hawk(x) \\ Dove(x) \wedge Hawk(x) \Rightarrow \perp & \end{array}$$

## TMS の分類

		LABEL	
		Simple	Complex
INPUT CONSTRAINT	Horn/ Definite	JTMS	ATMS
	NM	NMJTMS	
	Clause	LTMS	CMS

**JTMS (Justification-based TMS), ATMS (Assumption-based TMS), NMJ (Non Monotonic JTMS), LTMS (Logic-based TMS), CMS (Clause Management System)**

「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, July 2, 2003 Lecture 3-25

## 今日の課題 — 覆面算を解く.

1. SEND + MORE = MONEY
2. CROSS + ROAD = DANGER
3. FOUR + FIVE = NINE
4. NEWTON + KLEIN = KEPLER
5. MAN + WOMAN = CHILD
6. ONE + TWO + FOUR = SEVEN

「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, July 2, 2003 Lecture 3-26