

Lezione 6:

Abduzione e introduzione modelli stabile

Lezione 6:

Abduzione e introduzione modelli stabile

- **ABDUZIONE:** Generale:
 $P = (F, H)$
dato G trova M tale che M è una spiegazione di G

Diagnosi abduttiva

- Molto simile a quanto visto per i guasti; però ora si cercano spiegazioni e non solo guasti

Esempio

$\text{piace}(C, X) \leftarrow \text{cibo}(C, \text{TipoCucina}) \wedge \text{ama}(X, \text{TipoCucina})$
 $\text{cibo}(\text{cotoletta}, \text{milanese})$
 $\text{cibo}(\text{cotoletta}, \text{viennese})$
 $\text{cibo}(\text{pizza}, \text{napoletana})$
 $\text{cibo}(\text{pasta}, \text{bolognese})$

$H = \{\text{ama}(X, \text{TipoCucina})\}$ (voglio capire che tipo di cucina piace al cliente)

- osservo: $\text{piace}(\text{gigi}, \text{cotoletta})$
cosa ne “abduco”?
- osservo: $\text{piace}(\text{gigi}, \text{cotoletta})$ e $\text{piace}(\text{gigi}, \text{pizza})$
cosa ne “abduco”?

Ragionamento evidenza / causa

- Evidenza: osservo un fatto e ne cerco una spiegazione plausibile
 - uso le spiegazioni per farmi una teoria del mondo
 - ragionamento sull’evidenza: detto anche percezione
- Causa:
 - in base ad una mia teoria predico cosa accade nel mondo
 - predizione scettica
- Feedback (ciclo di percezione)
 - per verificare le predizioni ottengo nuove osservazioni
 - che uso per arricchire/modificare le spiegazioni
- Uso $P = (F, H_{\text{norm}}, H_{\text{abd}})$
 - H_{norm} nel ragionamento causale
 - H_{abd} in quello abduttivo

$\leftarrow \wedge \vee \neg$

Esempio

$\text{no_dati} \leftarrow \text{file_rimosso} \wedge \text{no_dati_per}(\text{fr})$
 $\text{no_dati} \leftarrow \text{collegamento_assente} \wedge \text{no_dati_per}(\text{ca})$
 $\text{errMsg} \leftarrow \text{no_dati}, \text{err_per}(\text{no_dati})$
 $\text{cerca_altrove} \leftarrow \text{no_dati} \wedge \text{altrove_per}(\text{no_dati})$
 $\text{cerca_altrove} \leftarrow \text{dati_inadeguati} \wedge \text{altrove_per}(\text{inadeguati})$

$H_{\text{norm}}:$ $\text{no_dati_per}(\text{fr}), \text{no_dati_per}(\text{ca}), \text{err_per}(\text{no_dati}),$
 $\text{altrove_per}(\text{no_dati}), \text{altrove_per}(\text{inadeguati})$
 $H_{\text{abd}}:$ $\text{file_rimosso}, \text{collegamento_assente}, \text{dati_inadeguati}$

Osservo errMsg: due possibili spiegazioni minimali abdotte:

- 1) $\text{file_rimosso}, \text{no_dati_per}(\text{fr}), \text{err_per}(\text{no_dati})$
- 2) $\text{collegamento_assente}, \text{no_dati_per}(\text{ca}), \text{err_per}(\text{no_dati})$

Predico: $\text{file_rimosso} \vee \text{collegamento_assente}$ (1 or 2)
 cerca_altrove

ESERCIZIO: se osservo cerca_altrove?

←∧∨¬

Introduzione a ASP e modelli stabili

- Consideriamo un programma P in DCL;
 - P ha sempre modelli Herbrandt minimo HM, che è un insieme di atomi ground
 - HM si ottiene con la procedura bottom-up
 - HM coincide con l'insieme delle risposte (answers) ground di P; diremo che HM è l'*Answer Set* di P+
- Prendiamo ora il programma

a ← not b.

Equivale ad $a \vee b$. Ci sono due modelli minimali: {a}, {b}

Ma Prolog fornisce solo {a} perché per CWA assume not b; con CWA o DCK l'answer set è {a}

←∧∨¬

- Prendiamo ora il programma

a ← not b.

b ← not a.

Equivale ad $a \vee b$. Ci sono due modelli minimali: {a}, {b}

Ma Prolog va in loop. Non risponde nulla.
 - Se assumessimo che a e b sono falsi avremmo una contraddizione. Una soluzione: ho due answer sets: {a} e {b}
- | | |
|-------------|--------------------------------|
| Asserisco H | se H si trova in tutti gli AS |
| not H | se H non si trova in nessun AS |
| incerto | altrimenti |

La semantica dei modelli stabili

- La definizione di Gelfond e Lifschitz tramite la trasformazione:

$\Gamma(P, S)$ (P programma, S insieme di atomi) è il programma ottenuto da P attraverso i passi:

- per ogni A in S, cancello tutte le clausole di P con not A nel corpo
- elimino poi gli atomi negati dai corpi delle rimanenti clausole.

Definizione:

S è un modello stabile di P sse S è il modello minimo di $\Gamma(P, S)$.

←∧∨¬

P1:

- contento ← not triste.
- triste ← not contento.

$\frac{\text{not triste}}{\text{contento}} 1$

- contento ← ~~not triste.~~
- triste ← ~~not contento.~~

OK

{contento} è un modello stabile:
 $\Gamma(P1, \{\text{contento}\}) = \{\text{contento} \leftarrow\}$

←∧∨¬

P2:

- contento ← not triste.
- triste ← not cosicosi.
- cosicosi ← not contento.

$\frac{\text{not triste}}{\text{contento}} 1$

- contento ← ~~not triste.~~
- triste ← ~~not cosicosi.~~
- cosicosi ← ~~not contento.~~

dovrei credere not cosicosi
da cui triste
che contraddice not triste
non spiegabile

←∧∨¬

P2:

- contento ← not triste.
- triste ← not cosicosi.
- cosicosi ← not contento.

$\frac{\text{not cosicosi}}{\text{triste}} 1$

- contento ← ~~not triste.~~
- triste ← ~~not cosicosi.~~
- cosicosi ← ~~not contento.~~

dovrei credere not contento
da cui anche cosicosi
che contraddice not cosicosi
non spiegabile

Esercizio: mostrare che anche cosicosi non è spiegabile

$\leftarrow \wedge \vee \neg$

Se ci fosse modello stabile dovrebbe essere vuoto, dal momento
che nulla è spiegabile senza arrivare a contarddizione.
Ma il modello vuoto fornisce

$$\Gamma(P2, \{\}) = \{\text{contento} \leftarrow, \text{triste} \leftarrow, \text{cosicosi} \leftarrow\}$$