

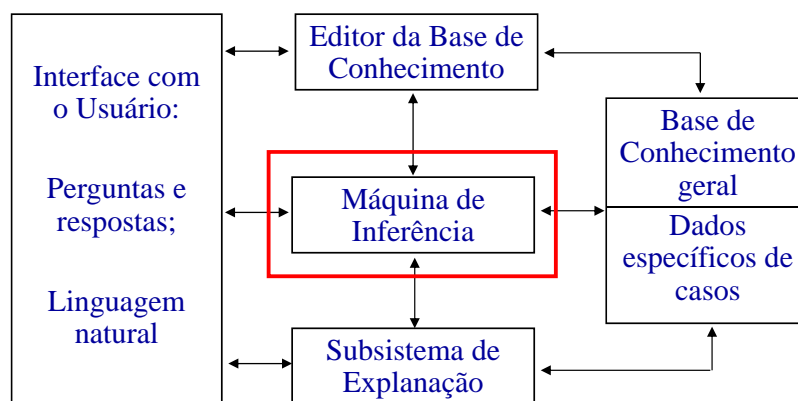
Inteligência Artificial

Sistemas Especialistas

Raciocínio e Mecanismos de Inferência

Prof. Paulo Martins Engel

Arquitetura de um SE típico



Motor de Inferência

- É um programa que utiliza a base de conhecimento como ‘dado’ na solução de um problema.
- É um programa que utiliza mecanismos gerais de combinação de fatos e regras.
- Funcionamento cíclico- um ciclo de base é composto por duas etapas:
 - Avaliação - procura das regras possíveis de serem ativadas, em função do estado corrente da base de fatos e escolha das regras a ativar efetivamente.
 - Execução - modificação da base de fatos e eventualmente da base de regras.
- Condição de parada:
 - Encontrada a solução para o problema
 - Não há mais regra a ser ativada

3

Fase de avaliação

- Compreende três etapas:
 - Seleção ou restrição
 - Filtragem
 - Resolução de conflitos
- Seleção ou restrição
 - É a primeira etapa
 - Determina um subconjunto da base de regras e da base de fatos que, a priori, merece ser submetido à etapa seguinte de filtragem.
- Exemplo:
 - Separar fatos e regras em função do domínio
 - Separar fatos reconhecidamente verdadeiros (estabelecidos) dos fatos a estabelecer (objetivos, hipóteses).

4

FILTRAGEM

- Compara o antecedente de cada uma das regras selecionadas na etapa anterior com o conjunto dos fatos considerados nesta etapa.
- O subconjunto destas regras que tem condições de ser ativadas é chamado conjunto de conflito.

RESOLUÇÃO DE CONFLITOS

- Nesta etapa, determina-se o subconjunto de regras que serão efetivamente ativadas:
 - Pela ordem das regras na BC (ex. Prolog)
 - Regras mais específicas antes de regras mais genéricas

FASE DE EXECUÇÃO

- É a segunda parte de cada ciclo.
- O mecanismo de inferência comanda a ativação das regras selecionadas na fase de avaliação.

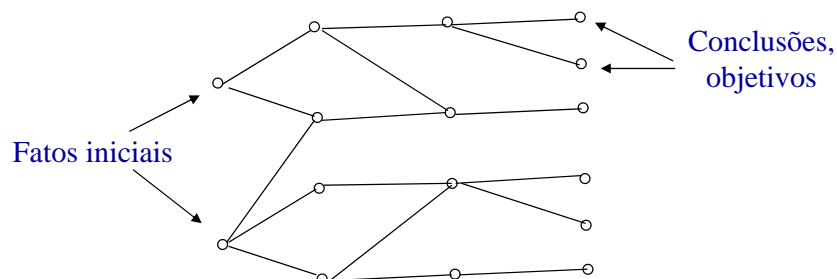
5

Mecanismos de Inferência

1 - ENCADEAMENTO DE REGRAS

a) ENCADEAMENTO PROGRESSIVO (FORWARD CHAINING)

- Raciocínio para frente (forward reasoning)
- Raciocínio orientado pelos dados (data oriented reasoning)
- Os fatos da base de fatos sobre os quais é considerado o antecedente (condição) das regras representam informações cujo valor verdadeiro já foi estabelecido.



6

Exemplo

Base de Regras:

$R_1: C \rightarrow M$
 $R_2: A, D \rightarrow E$
 $R_3: L \rightarrow H$
 $R_4: B, C \rightarrow G$
 $R_5: A, B \rightarrow C$
 $R_6: G, D \rightarrow H, I$
 $R_7: C \rightarrow D$
 $R_8: E, K \rightarrow H$

Base de Fatos: A, B

Objetivo: H

Regra aplicada: Base de fatos:

7

Exemplo

Base de Regras:

$R_1: C \rightarrow M$
 $R_2: A, D \rightarrow E$
 $R_3: L \rightarrow H$
 $R_4: B, C \rightarrow G$
 $R_5: A, B \rightarrow C$
 $R_6: G, D \rightarrow H, I$
 $R_7: C \rightarrow D$
 $R_8: E, K \rightarrow H$

Base de Fatos: A, B

Objetivo: H

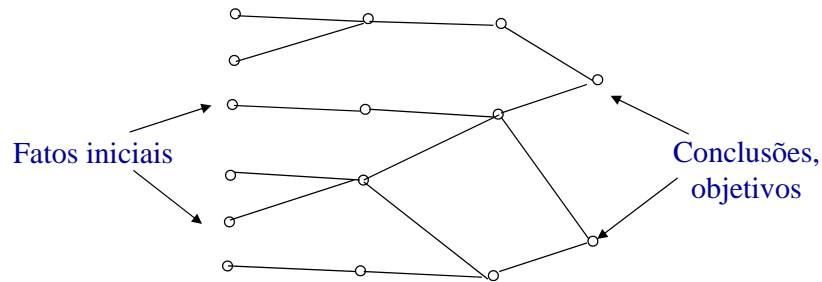
Regra aplicada: Base de fatos:

R_5	A, B, C
R_1	A, B, C, M
R_4	A, B, C, M, G
R_7	A, B, C, M, G, D
R_2	A, B, C, M, G, D, E
R_6	A, B, C, M, G, D, E, H, I

8

b) ENCADEAMENTO REGRESSIVO (BACKWARD CHAINING)

- Raciocínio para trás (backward reasoning)
- Raciocínio orientado pelos objetivos (goal oriented reasoning)
- Parte-se dos objetivos, das metas e anda-se “para trás” através de subobjetivos.



9

Exemplo (encadeamento regressivo)

Base de Regras:

- $R_1: C \rightarrow M$
- $R_2: A, D \rightarrow E$
- $R_3: L \rightarrow H$
- $R_4: B, C \rightarrow G$
- $R_5: A, B \rightarrow C$
- $R_6: G, D \rightarrow H, I$
- $R_7: C \rightarrow D$
- $R_8: E, K \rightarrow H$

Base de Fatos: A, B

Objetivo: H

<u>Regra</u>	<u>Metas</u>	<u>Base de fatos:</u>
	H	A, B

10

Exemplo (encadeamento regressivo)

Base de Regras:

$R_1: C \rightarrow M$
 $R_2: A, D \rightarrow E$
 $R_3: L \rightarrow H$
 $R_4: B, C \rightarrow G$
 $R_5: A, B \rightarrow C$
 $R_6: G, D \rightarrow H, I$
 $R_7: C \rightarrow D$
 $R_8: E, K \rightarrow H$

Base de Fatos: A, B

Objetivo: H

<u>Regra</u>	<u>Metas</u>	<u>Base de fatos:</u>
	H	A, B
R_3	L	A, B, H

11

Exemplo (encadeamento regressivo)

Base de Regras:

$R_1: C \rightarrow M$
 $R_2: A, D \rightarrow E$
 $R_3: L \rightarrow H$
 $R_4: B, C \rightarrow G$
 $R_5: A, B \rightarrow C$
 $R_6: G, D \rightarrow H, I$
 $R_7: C \rightarrow D$
 $R_8: E, K \rightarrow H$

Base de Fatos: A, B

Objetivo: H

<u>Regra</u>	<u>Metas</u>	<u>Base de fatos:</u>
	H	A, B
R_3	L	A, B, H
	H	A, B

Impasse

12

Exemplo (encadeamento regressivo)

Base de Regras:

$R_1: C \rightarrow M$
 $R_2: A, D \rightarrow E$
 $R_3: L \rightarrow H$
 $R_4: B, C \rightarrow G$
 $R_5: A, B \rightarrow C$
 $R_6: G, D \rightarrow H, I$
 $R_7: C \rightarrow D$
 $R_8: E, K \rightarrow H$

Base de Fatos: A, B

Objetivo: H

<u>Regra</u>	<u>Metas</u>	<u>Base de fatos:</u>
	H	A, B
R_3	L	A, B, H
	H	A, B
R_6	G, D	A, B, H, I
R_4	D, C	A, B, H, I, G
R_7	C	A, B, H, I, G, D
R_5	—	A, B, H, I, G, D, C

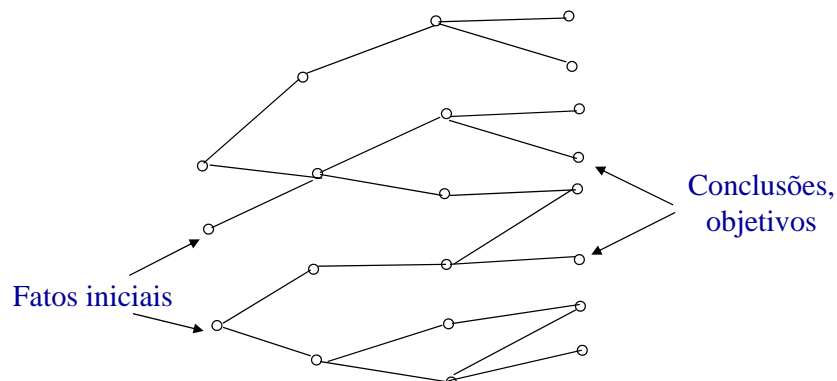
Impasse

13

Mecanismos de Inferência

2 - TIPOS DE BUSCA

Em profundidade X em largura ou amplitude



14

Algoritmo por Encadeamento progressivo 1: busca em profundidade

- O algoritmo acrescenta as conclusões das regras disparadas imediatamente na base de fatos.
- Isto faz com que a busca seja em profundidade.
- Com isso, a base de regras não é totalmente explorada, fazendo com que o desempenho do algoritmo (tempo de busca do objetivo) dependa da ordem das regras dentro da base de regras.

15

Encadeamento progressivo 1 (em profundidade)

```
procedure ESTABELECECER-UM-FATO (OBJETIVO)
  if OBJETIVO pertence à BASE-DE-FATOS
    then exit "sucesso"
  exit EXECUTAR-UM-CICLO (BASE-DE-REGRAS)

procedure EXECUTAR-UM-CICLO (AS-REGRAS)
  if AS-REGRAS é vazio
    then exit "insucesso"
  UMA-REGRA ← escolha de uma regra de AS-REGRAS
  AS-REGRAS ← AS-REGRAS diminuída de UMA-REGRA
  if todos fatos da premissa de UMA-REGRA pertencem a BASE-DE-FATOS
    then begin
      if a conclusão de UMA-REGRA é OBJETIVO
        then exit "sucesso"
      acrescentar a conclusão de UMA-REGRA à BASE-DE-FATOS
      BASE-DE-REGRAS ← BASE-DE-REGRAS diminuída de UMA-REGRA
      exit EXECUTAR-UM-CICLO (BASE-DE-REGRAS)
    end
  exit EXECUTAR-UM-CICLO (AS-REGRAS)
```

16

Encadeamento progressivo 2: busca em largura

- Ao contrário do esquema anterior, neste caso, ativa-se uma após a outra, todas as regras compatíveis com o estado da “base de fatos”, antes de acrescentar suas conclusões (fatos novos) à base de fatos e as utilizar para ativar novas regras.
- Com isso, o algoritmo explora *em largura* toda a base de regra inicial.
- Neste caso, a ordem das regras dentro da base de regras tem pouca influência no desempenho (tempo de busca do objetivo) do algoritmo.

17

Encadeamento progressivo 2 (em largura)

```
procedure ESTABELEECER-UM-FATO (OBJETIVO)
  if OBJETIVO pertence à BASE-DE-FATOS
  then exit “sucesso”
  FATOS-NOVOS ← lista vazia
exit EXECUTAR-UM-CICLO (BASE-DE-REGRAS, FATOS-NOVOS )

procedure EXECUTAR-UM-CICLO (AS-REGRAS, FATOS-NOVOS )
  if AS-REGRAS é vazio
  then begin      % no caso de já ter explorado toda a base de regras
    if FATOS-NOVOS é vazio
    then exit “insucesso”
    BASE-DE-FATOS ← BASE-DE-FATOS acrescida de FATOS-NOVOS
    FATOS-NOVOS ← lista vazia
    exit EXECUTAR-UM-CICLO (BASE-DE-REGRAS, FATOS-NOVOS )
  end
```

18

Encadeamento progressivo 2 (em largura)

```
% (else) se AS-REGRAS não é vazio
UMA-REGRA ← escolha de uma regra de AS-REGRAS
AS-REGRAS ← AS-REGRAS diminuída de UMA-REGRA
if todos fatos da premissa de UMA-REGRA pertencem a BASE-DE-FATOS
  then begin
    if a conclusão de UMA-REGRA é OBJETIVO
      then exit “sucesso”
    acrescentar a conclusão de UMA-REGRA à FATOS-NOVOS
    BASE-DE-REGRAS ← BASE-DE-REGRAS diminuída de UMA-REGRA
  end
exit EXECUTAR-UM-CICLO (AS-REGRAS, FATOS-NOVOS)
```

19

Encadeamento regressivo

```
procedure ESTABELECER-UM-FATO (OBJETIVO)
  if OBJETIVO pertence à BASE-DE-FATOS
  then exit “sucesso”
exit ESTABELECER1 (BASE-DE-REGRAS)

procedure ESTABELECER1 (AS-REGRAS)
  if AS-REGRAS é vazio
  then exit “insucesso”
  UMA-REGRA ← escolha de uma regra de AS-REGRAS
  AS-REGRAS ← AS-REGRAS diminuída de UMA-REGRA
  if UMA-REGRA tem OBJETIVO em conclusão
  then if ESTABELECER2 (UMA-REGRA) = “sucesso”
    then exit “sucesso”
  exit ESTABELECER1 (AS-REGRAS)

procedure ESTABELECER2 (A-REGRA)
  OS-OBJETIVOS ← todos os fatos que compõem a premissa de A-REGRA
  exit ESTABELECER-CONJUNÇÃO-DE-FATOS (OS-OBJETIVOS)
```

20

Encadeamento regressivo

```
procedure ESTABELECEER-CONJUNÇÃO-DE-FATOS (AS-METAS)
  if AS-METAS é vazio
    then exit “sucesso”
  UMA-META ← escolha de um elemento de AS-METAS
  AS-METAS ← AS-METAS diminuído de UMA-META
  if ESTABELECEER-UM-FATO (UMA-META) = “insucesso”
    then exit “insucesso”
  exit ESTABELECEER-CONJUNÇÃO-DE-FATOS (AS-METAS)
```

21

Exercício

- A partir da base de regras e da base de fatos abaixo, aplicar os três algoritmos estudados e determine a seqüência de disparo das regras. Considere que Q seja o objetivo buscado.

Base de Regras:

$R_1: K, L, M \rightarrow I$

$R_2: I, L, J \rightarrow Q$

$R_3: C, D, E \rightarrow B$

$R_4: A, B \rightarrow Q$

$R_5: L, N, O, P \rightarrow Q$

$R_6: C, H \rightarrow R$

$R_7: R, J, M \rightarrow S$

$R_8: F, H \rightarrow B$

$R_9: G \rightarrow F$

Base de Fatos

A, C, D, E, G, H, K

22

Métodos de Solução de Problemas

- Componente dinâmico do conhecimento
- Modelo abstrato da inferência aplicável àquela classe de problemas
- NÃO correspondem aos métodos de inferência por busca, como raciocínio progressivo ou regressivo
- Generalização de um *padrão* de raciocínio específico, mas *não* é um raciocínio genérico

23

Modelo da Tarefa Diagnóstico

TASK Diagnóstico;

ROLES:

INPUT:

reclamação: “Queixa do cliente”;

OUTPUT:

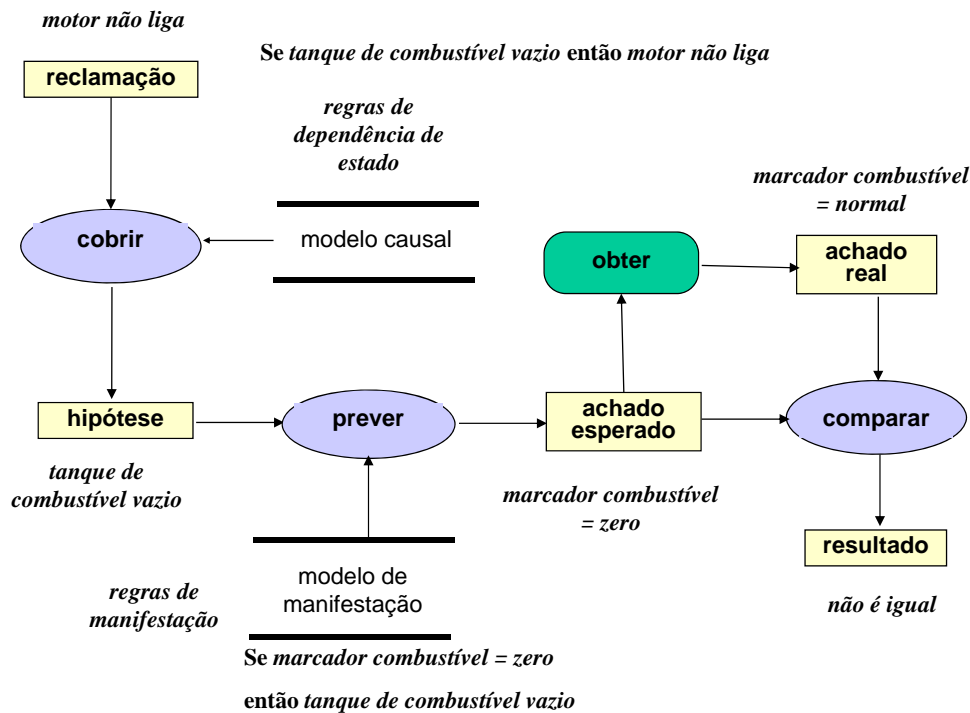
Falhas: “As falhas que causaram reclamações”;

Evidência: “As evidências reunidas durante o diagnóstico”;

END TASK Diagnóstico;

24

Diagnóstico



25

TASK-METHOD diagnóstico-por-gerar-e-testar;

REALIZES: diagnóstico-de-carro;

DECOMPOSITION:

INFERENCEs: cobrir, prever, comparar;

TRANSFER-FUNCTIONs: obter;

ROLES:

INTERMEDIATE:

hipótese: “uma solução candidata”;

achado-esperado: “O achado previsto, caso a hipótese seja verdadeira”;

achado-real: “O achado realmente observado”;

resultado: “O resultado da comparação”;

CONTROL-STRUCTURE:

WHILE NEW-SOLUTION cobrir(reclamação -> hipótese) DO

prever(hipótese -> achado-esperado);

obter(achado-esperado -> achado-real);

evidência := evidência ADD achado-real;

comparar(achado-esperado + achado-real -> resultado);

IF resultado == equal

THEN “interromper o laço”;

END IF

END WHILE

IF result == equal

THEN categoria-falha := hipótese;

ELSE “não foi encontrada uma solução”;

END IF

END WHILE

26