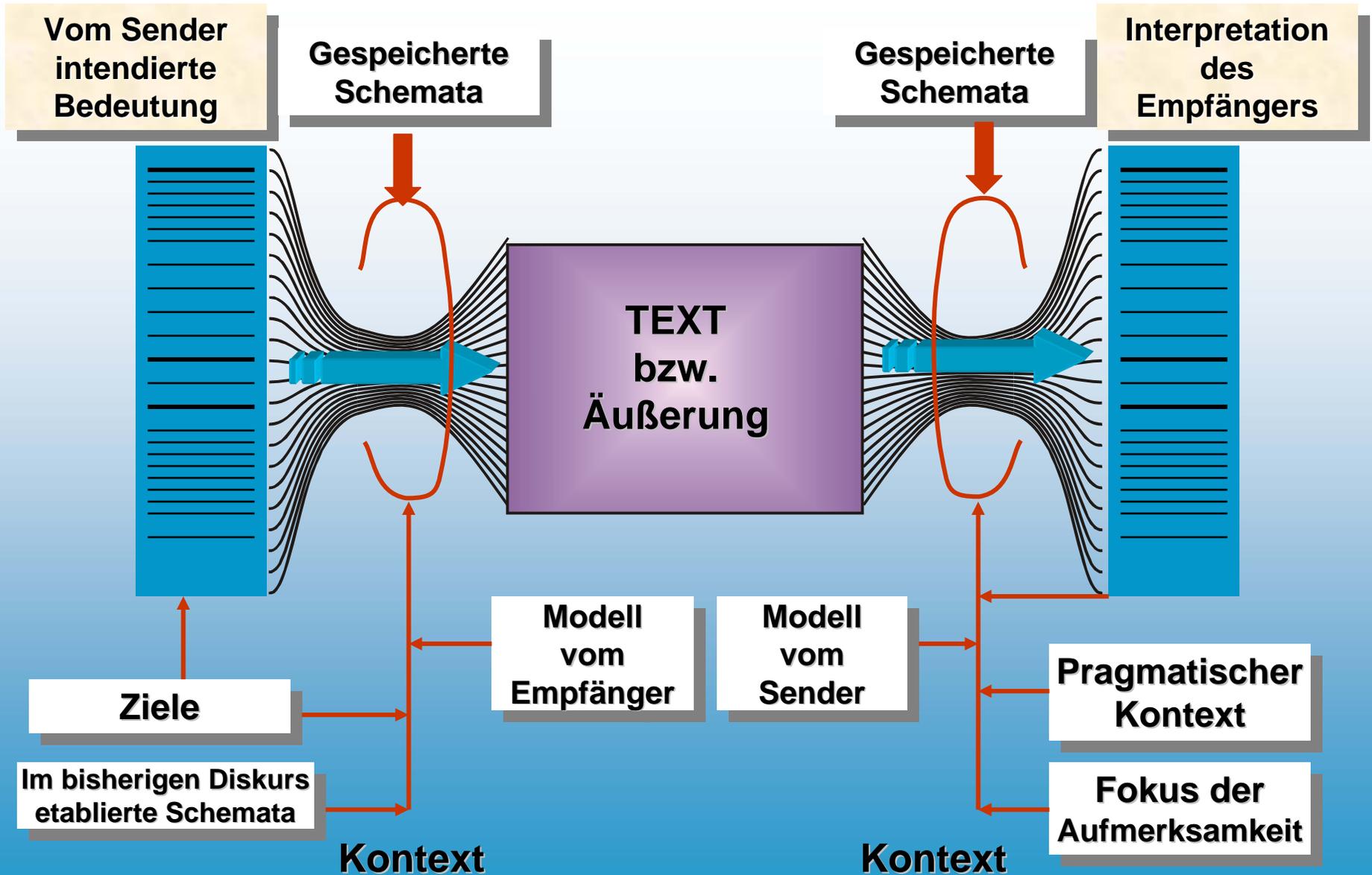


# Semantik und Wissensrepräsentation

- ◇ Wissensrepräsentation
- ◇ deklarativ vs. prozedural
- ◇ Formen der Wissensrepräsentation



## Wissensrepräsentation

Wissensrepräsentation kann als die symbolische Darstellung von Wissen über einen Gegenstandsbereich definiert werden. Daraus leiten sich sofort zwei Fragen ab:

- ▶ was ist hier unter **Wissen** zu verstehen?
- ▶ in welcher Form kann dieses Wissen **dargestellt** werden?

## Was ist unter Wissen zu verstehen?

Alltagssprachlich kann man von einer Person sagen, sie besitze **Wissen** über einen Sachverhalt, wenn folgende Bedingungen vorliegen:

1. der "Wissensträger" hält den Sachverhalt für wahr
2. der Sprecher hält diesen Sachverhalt ebenfalls für wahr
3. der "Wissensträger" kann den Sachverhalt beschreiben

Ist die 2. Bedingung nicht erfüllt, dann verwendet man im Deutschen anstelle von *wissen* die Verben *glauben* oder *meinen*. Ist die 3. Bedingung nicht erfüllt, verwenden wir *kennen* oder *können*.

## Was ist unter Wissen zu verstehen?

Die 3. Bedingung verlangt auch, dass das Verb *wissen* zur Beschreibung von bewussten Zuständen verwendet wird, d.h. solche, die verbalisiert werden können.

In der Computerlinguistik und der KI-Forschung spricht man von Wissen jedoch auch dann, wenn die obigen Bedingungen 2. und 3. nicht erfüllt sind, d.h. auch dort, wo es darum geht, dass jemand etwas **glaubt** oder **meint**, oder etwas **kennt** oder **kann**.

Bei der Verwendung von **können** wird klar, dass es auch nicht nur um Sachverhalte sondern auch um Verfahren und Prozeduren geht (**prozedurales Wissen**).

## Was ist unter Wissen zu verstehen?

Diese weitere Verwendung des Begriffs *Wissen* rührt u.a. daher, dass der deutsche Terminus *Wissensrepräsentation* eine Übertragung aus dem Englischen *Knowledge Representation* ist.

Nun lässt sich leicht zeigen, dass das englische Verb *know* und das deutsche *wissen* sich in ihrem Bedeutungsumfang nicht decken. Vielmehr umfasst *know* auch die Felder, die im deutschen mit *kennen* und *können* abgedeckt werden.

## Deklaratives vs. prozedurales Wissen

Bei der Abgrenzung zwischen *wissen*, *kennen* und *können* ist schon die Unterscheidung zwischen sog. deklarativem und prozeduralem Wissen angeklungen.

In der KI wird entsprechend zwischen **deklarativen** und **prozeduralen** Formen der Wissensrepräsentation unterschieden.

Dabei ist allerdings zu berücksichtigen, dass prozedurales Wissen und prozedurale Wissensrepräsentation sich nicht decken müssen. Auch deklaratives Wissen kann prozedural dargestellt werden und umgekehrt.

## Deklarative Wissensrepräsentation

**Deklarative** Darstellungen von Wissensinhalten geben Beschreibungen von Sachverhalten, die keine Angaben über die Konstruktion und den Gebrauch von Wissen enthalten.

Beispiel:

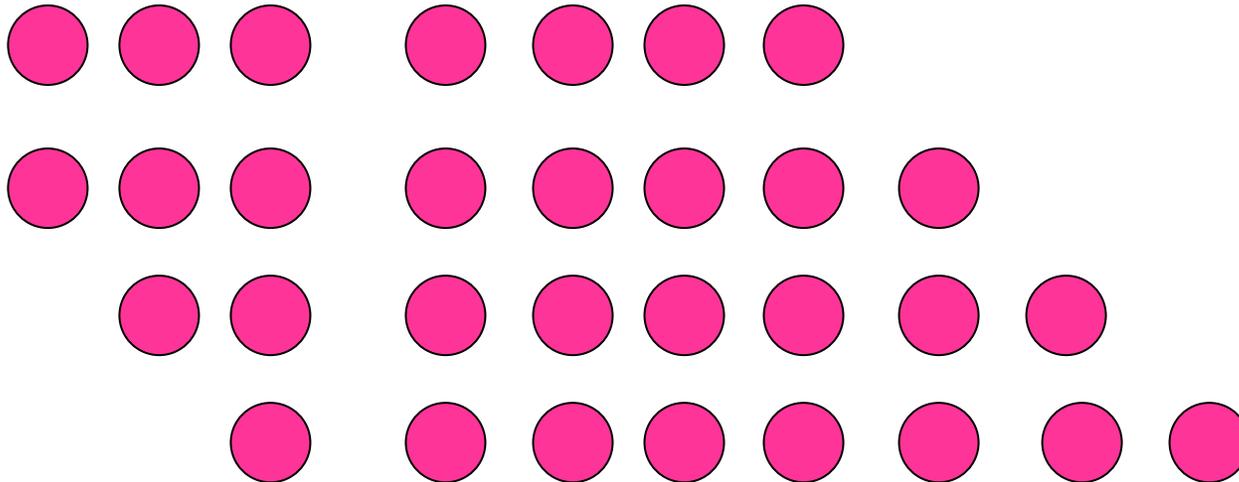
"Die Summe aus 3 und 4 ist 7" oder als Formel:  $3 + 4 = 7$ .

## Prozedurale Wissensrepräsentation

**Prozedurale** Wissensdarstellungen beschreiben Verfahren zur Konstruktion, Verknüpfung und Anwendung von Wissen.

Beispiel:

Ein Verfahren zur Berechnung der Summe aus 3 und 4.



## Kontrollwissen

**Kontrollwissen** nennt man Verfahren zur Steuerung des Einsatzes deklarativer und prozeduraler Wissensbeschreibungen. Kontrollwissen ist **Metawissen**.

## Formen der Wissensrepräsentation

### 1. Wissensarten

- ▶ Objekte
- ▶ Ereignisse
- ▶ Handlungswissen
- ▶ Metawissen

### 2. Wissensrepräsentation

- ▶ Formen allgemein
- ▶ deklarative Wissensrepräsentation
- ▶ prozedurale Wissensrepräsentation

### 3. Kontrollwissen

## Wissensrepräsentation mit Begriffsgraphen

1. Begriffsgraphen
  - ▶ Begriffe (Konzepte)
  - ▶ Typen
  - ▶ Referenten
  - ▶ Begriffsrelationen
2. Kanonische Graphen
  - ▶ Kanonische Basis
  - ▶ Kanonische Formationsregeln
3. Typhierarchie
4. Typ-Definitionen
5. Schemata und Prototypen

## Wissensarten

### ◇ Objekte

Typischerweise betrachten wir Wissen als die Kenntnis von Fakten über Objekte in der Welt, die uns umgibt: **Vögel haben Flügel. Schwalben sind Vögel. Schnee ist weiß.** Wir müssen daher Objekte, Klassen oder Kategorien von Objekten, Beschreibungen von Objekten, und Beziehungen zwischen Objekten repräsentieren können.

### ◇ Ereignisse

Wir haben auch Wissen über Vorgänge und Ereignisse in der Welt. **Robert küsste Maria hinter dem Schuppen.** Neben der Darstellung der Ereignisse selbst, muss ein Repräsentationsformalismus gegebenenfalls auch den zeitlichen Ablauf einer Ereignisfolge und die zwischen ihnen bestehenden Ursache-Wirkungs-Beziehungen erfassen können.

## Wissensarten

### ◇ Handlungswissen

Eine Fähigkeit wie z.B. Fahrradfahren erfordert neben dem Wissen über Objekte und Ereignisse auch Wissen darüber, wie bestimmte Handlungen auszuführen sind. Auch die meisten kognitiven Fertigkeiten wie z.B. die Bildung von Sätzen oder das Beweisen von Theoremen verlangen solches Handlungswissen.

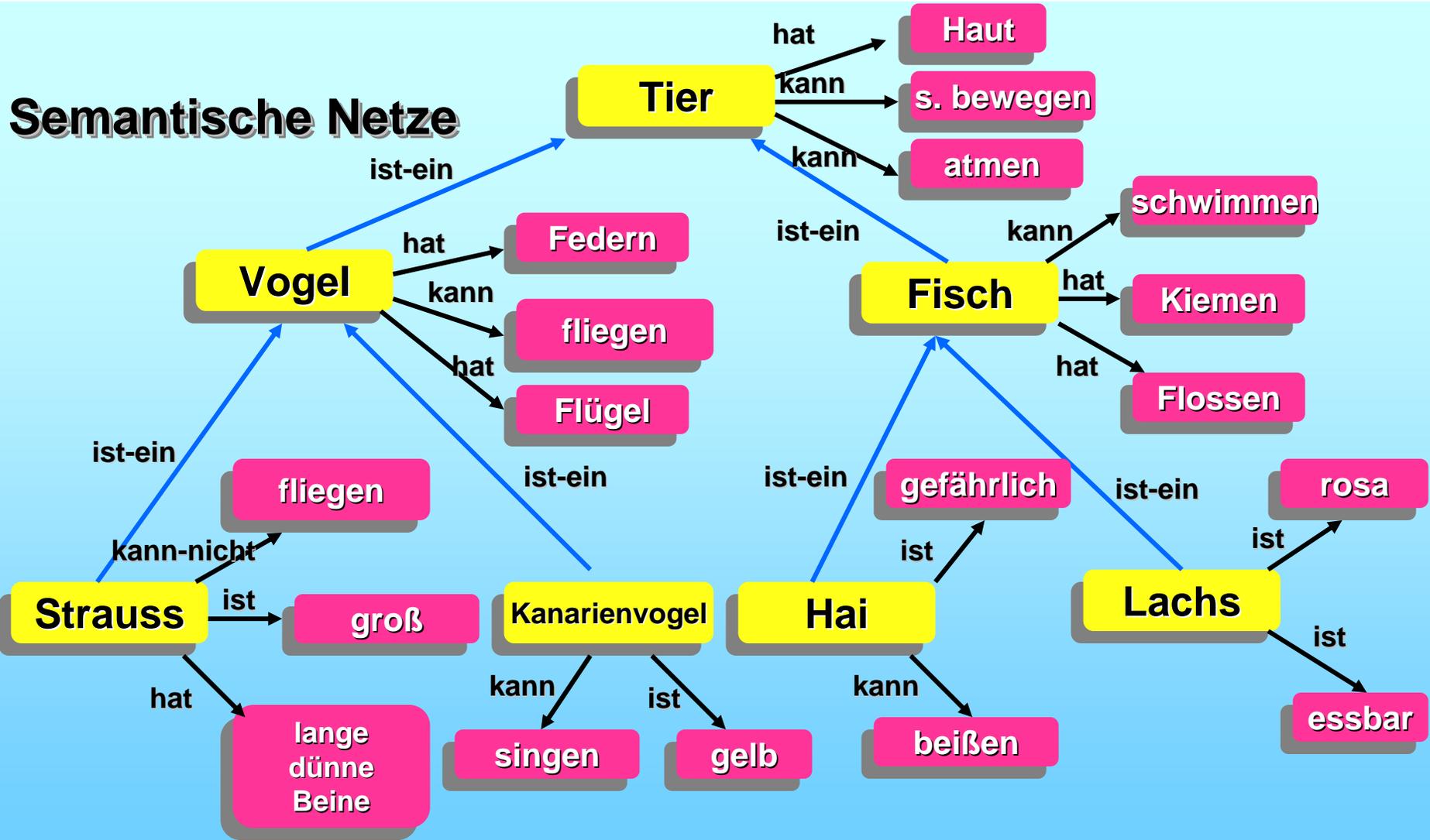
### ◇ Metawissen

Wir benutzen auch Wissen über unser Wissen, sog. Metawissen. Beispielsweise wissen wir etwas über den Umfang und die Herkunft unseres Wissens über einen spezifischen Gegenstand, über die Verlässlichkeit bestimmter Information, oder über die relative Wichtigkeit spezifischer Fakten über die Welt. Zum Metawissen gehört auch die Einschätzung unserer eigenen kognitiven Fähigkeiten sowie Wissen über Möglichkeiten des Wissenserwerbs.

## Deklarative Formen der Wissensrepräsentation

1. Semantische Netze
2. Objekt-Attribut-Wert-Tripel
3. Frames (Schemata, Scripts)
4. Produktionsregeln
5. Prädikatenlogik

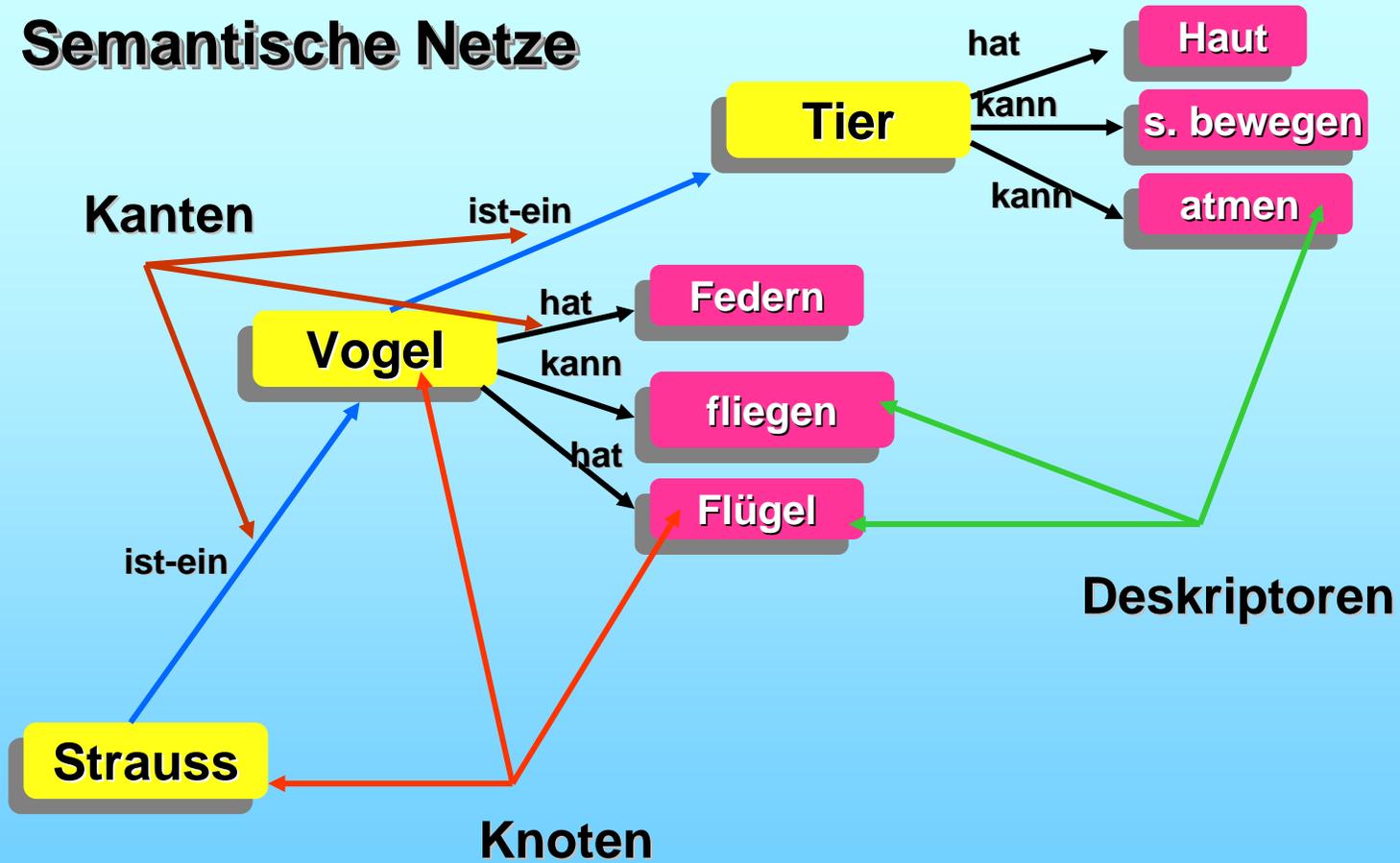
Semantische Netze



## Semantisches Netz

Ein semantisches Netz ist ein gerichteter Graph aus einer Menge von **Knoten**, die Objekte (Begriffe oder Konzepte) repräsentieren, sowie einer Menge von gerichteten **Kanten** (engl. *arcs* oder *links*), die Beziehungen (**Relationen**) zwischen den Objekten darstellen. Normalerweise werden sowohl die Knoten als auch die Kanten (Verbindungen) mit Namen versehen.

# Semantische Netze



## Knoten

- ◇ Knoten werden benutzt, um **Objekte** und **Deskriptoren** zu repräsentieren.

## Objekte

- ◇ Objekte können physische Gegenstände sein, die man sehen oder berühren kann. Objekte können auch gedankliche Elemente sein, wie z.B. Handlungen, Ereignisse oder abstrakte Kategorien.

## Deskriptoren

- ◇ Deskriptoren liefern zusätzliche Informationen (Attribute, Eigenschaften) über Objekte.

## Kanten (Verbindungen)

- ◇ Kanten repräsentieren **Relationen**, die Objekte und Deskriptoren miteinander verbinden. Einige häufige Verbindungen sind:

- Ist-ein**      Damit wird häufig die Relation zwischen Klasse und Einzelfall repräsentiert: Waldi ist ein Dackel. Oft jedoch wird damit jedoch auch die Teilmengen-beziehung bzw. eine Subkategorie bezeichnet: Ein Dackel ist ein Hund. Diese beiden Verwendungen sollten jedoch besser auseinander gehalten werden. Beispielsweise könnte man die Relation zwischen Einzelfall und Klasse durch Element-von oder Instanz-von bezeichnen.
- Hat**            Hat-Verbindungen bezeichnen Relationen zwischen Teilen und Teilelementen: Ein Hund hat einen Schwanz.

## Vererbung

- ◇ Dieser Begriff bezeichnet den Sachverhalt, dass ein Knoten die Charakteristika anderer Knoten, mit denen er verbunden ist "erben" kann. Die Vererbung von Eigenschaften ist eine Folge der ist-ein-Relation und bedeutet, dass alle Einzelfälle einer Klasse sämtliche Eigenschaften der übergeordneten Klassen, denen sie angehören, übernehmen.

instanz-von(waldi,dackel).

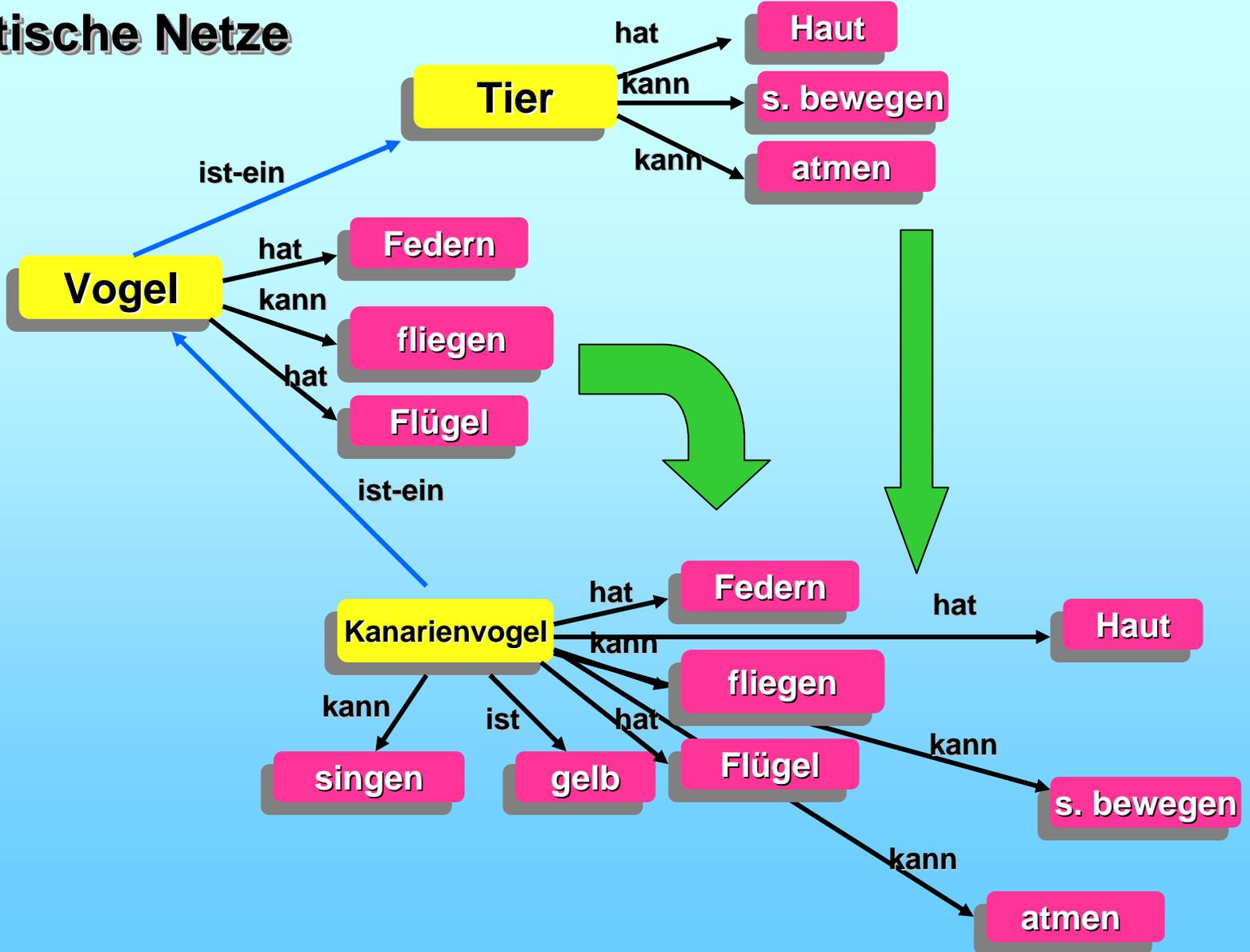
ist-ein(dackel,hund).

hat(hund,schwanz).

hat(X,Attribut):-ist-ein(X,Y),hat(Y, Attribut).

hat(X,Attribut):-instanz-von(X,Y),hat(Y,Attribut).

Semantische Netze



## Objekt-Attribut-Wert-Tripel

Eine andere gebräuchliche Methode, um Wissensinhalte zu repräsentieren, ist die Darstellung als

**Objekt-Attribut-Wert-Tripel**

oder

**O-A-W-Tripel (Assoziatives Tripel).**

Es handelt sich dabei um einen Spezialfall der Darstellung durch semantische Netze.

## Objekt-Attribut-Wert-Tripel

- ◇ **Objekte** sind entweder physische Entitäten oder begriffliche Einheiten.
- ◇ **Attribute** sind allgemeine Charakteristika oder Eigenschaften, die mit Objekten assoziiert werden. Größe, Form und Farbe sind typische Attribute von physischen Objekten.
- ◇ Der **Wert** eines Attributs kennzeichnet die spezifische Beschaffenheit (Ausprägung) eines Attributs in einer bestimmten Situation.

## Objekt-Attribut-Wert-Tripel

**Beispiele:**

| <b>Objekt</b> | <b>Attribut</b> | <b>Wert</b> |
|---------------|-----------------|-------------|
| Apfel         | Farbe           | rot         |
| Apfel         | Herkunft        | Israel      |
| Apfel         | Haltbarkeit     | gut         |
| Trauben       | Farbe           | blau        |
| Trauben       | Herkunft        | Italien     |

## Objekt-Attribut-Wert-Tripel

Beispiele:

| <b>Objekt</b> | <b>Attribut</b> | <b>Wert</b> |
|---------------|-----------------|-------------|
| <i>Kindes</i> | Kategorie       | Nomen       |
| <i>Kindes</i> | Genus           | Neutrum     |
| <i>Kindes</i> | Numerus         | Singular    |
| <i>Kindes</i> | Kasus           | Genitiv     |
| <i>Kindes</i> | Person          | 3           |

## Objekt-Attribut-Wert-Tripel

Beispiele:

**Objekt****Attribut****Wert***Kindes***Kategorie****Nomen****Genus****Neutrum****Numerus****Singular****Kasus****Genitiv****Person****3**

## Attribut-Wert-Paare

Beispiele:

**Objekt****Attribut****Wert***Kindes*

Kategorie

Nomen

Genus

Neutrum

Numerus

Singular

Kasus

Genitiv

Person

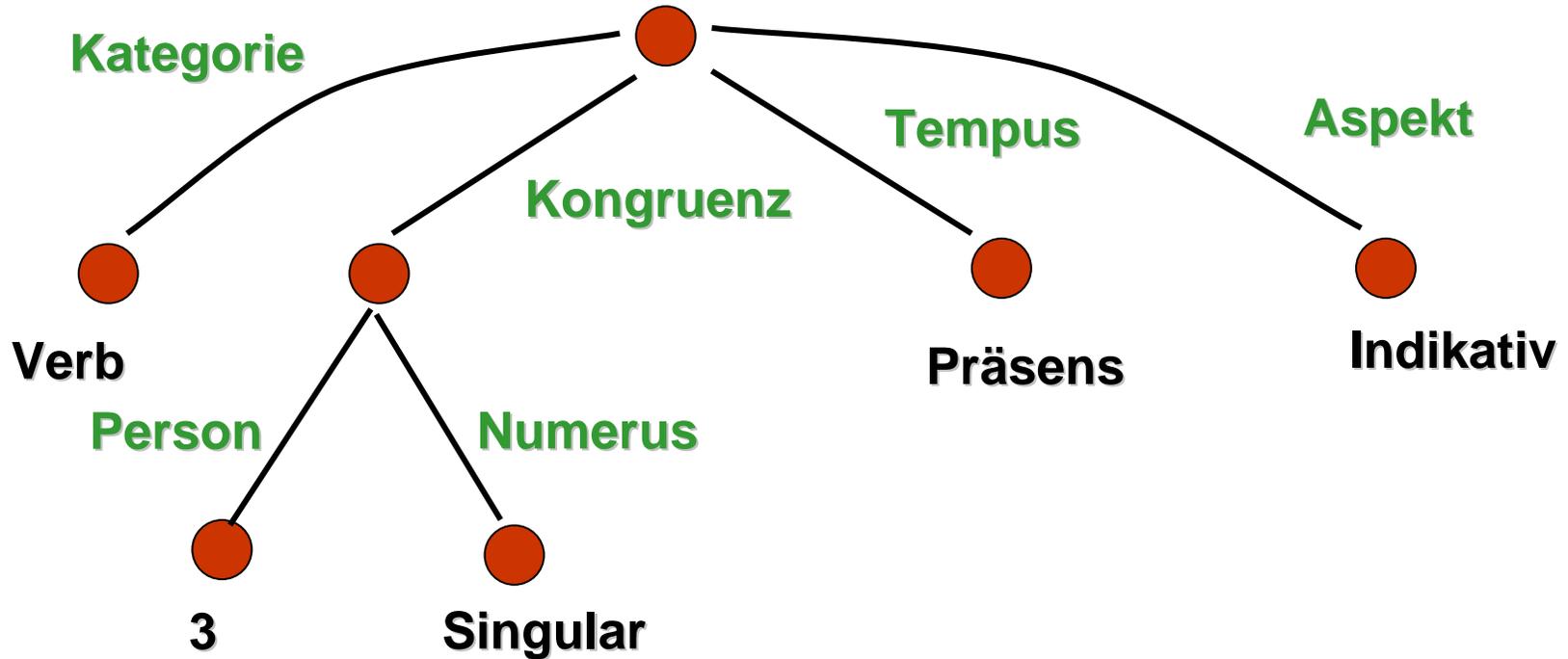
3

## Attribut-Wert-Paare: Merkmalstrukturen

## Beispiele:

*singt***Kategorie**    **Verb****Kongruenz**    **Person**    **3**  
**Numerus**    **Singular****Tempus**    **Präsens****Modus**    **Indikativ**

Attribut-Wert-Paare: Merkmalstrukturen



## Frames

- ◇ When one encounters a new situation (or makes a substantial change in one's view of the present problem), one selects from memory a structure called a frame. This is a remembered framework to be adapted to fit reality by changing details as necessary.
- ◇ A frame is a data-structure for representing a stereotyped situation, like being in a certain kind of living room, or going to a child's birthday party. Attached to each frame are several kinds of information. Some of this information is about how to use the frame. Some is about what one can expect to happen next. Some is about what to do if these expectations are not confirmed.
- ◇ We can think of a frame as a network of nodes and relations...

## Frame

Ein **Frame** (Rahmen) ist eine Bündelung von Knoten und Attribut-Wert Paaren in einem semantischen Netz, die in ihrer Gesamtheit ein stereotypes Objekt, einen Akt, oder ein Ereignis beschreiben. Man kann einen **Frame** daher zunächst als eine Teilansicht in einem semantischen Netz auffassen.

Erweiterungen:

- ▶ Vorbelegungen (Default-Werte)
- ▶ "Prozedurale Anbindung" (procedural attachment)
- ▶ assoziierte Regelbündel

facets

| mammal | value | default | add | delete | calc |
|--------|-------|---------|-----|--------|------|
| skin   |       | fur     |     |        |      |
| birth  | live  |         |     |        |      |
| legs   |       | 4       |     |        |      |

slots

facets

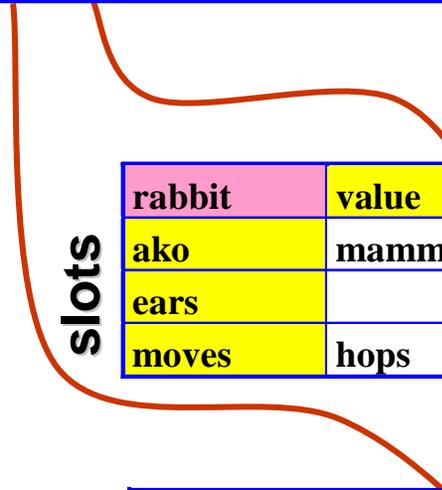
| rabbit | value  | default | add | delete | calc |
|--------|--------|---------|-----|--------|------|
| ako    | mammal |         |     |        |      |
| ears   |        | long    |     |        |      |
| moves  | hops   |         |     |        |      |

slots

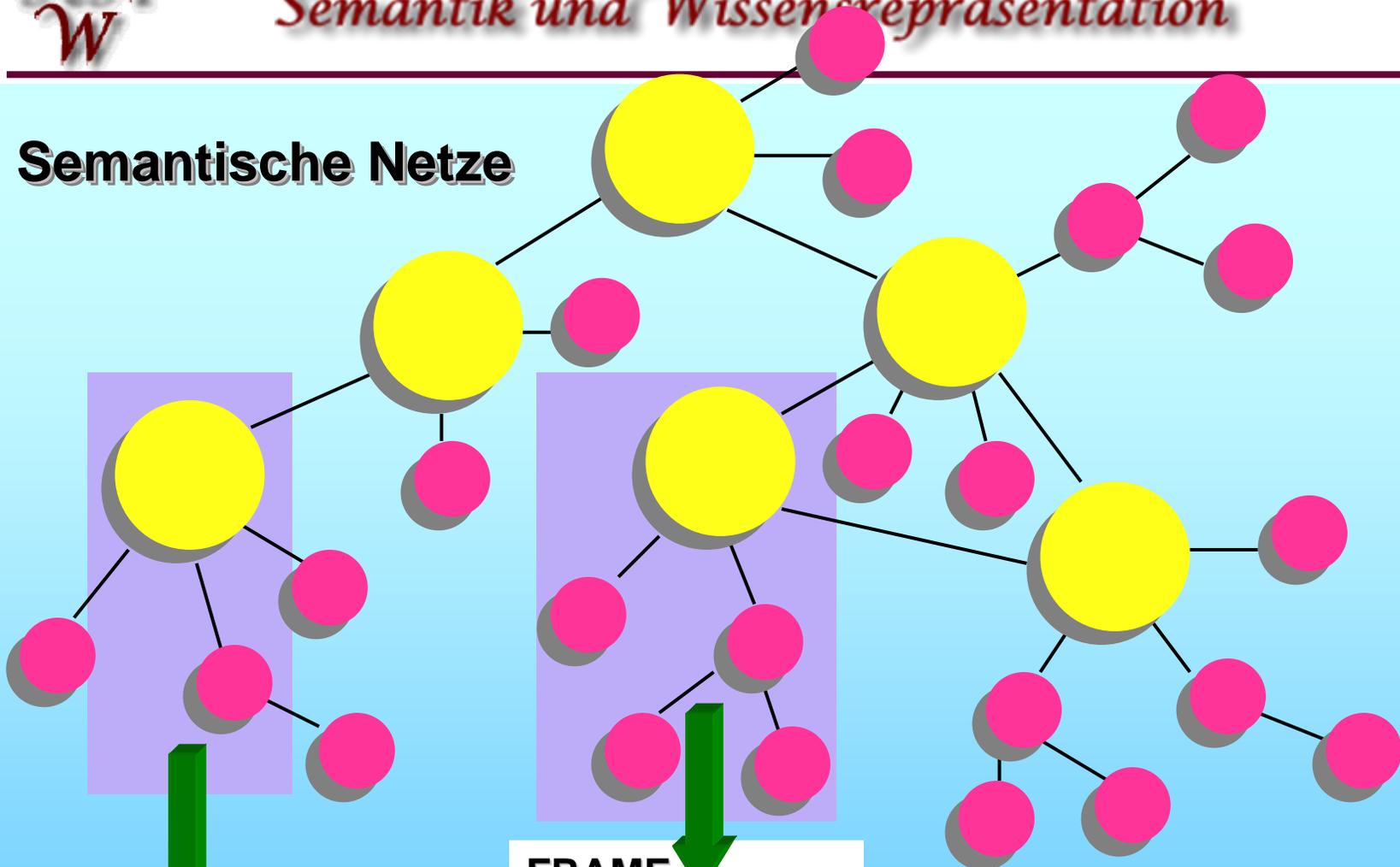
facets

| monkey | value  | default | add | delete | calc |
|--------|--------|---------|-----|--------|------|
| ako    | mammal |         |     |        |      |
| legs   | 2      |         |     |        |      |
| tail   | curly  |         |     |        |      |

slots



Semantische Netze

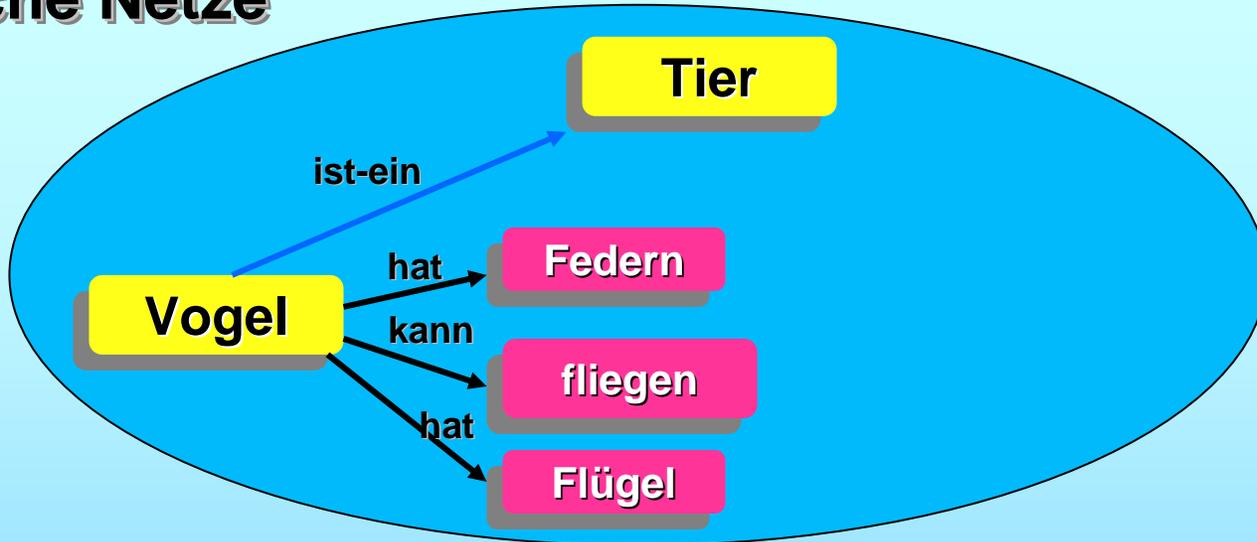


**FRAME**

|         |         |
|---------|---------|
| Objekt: | _____   |
| Slot    | - Wert  |
| Slot    | - Wert  |
| Slot    | - Regel |

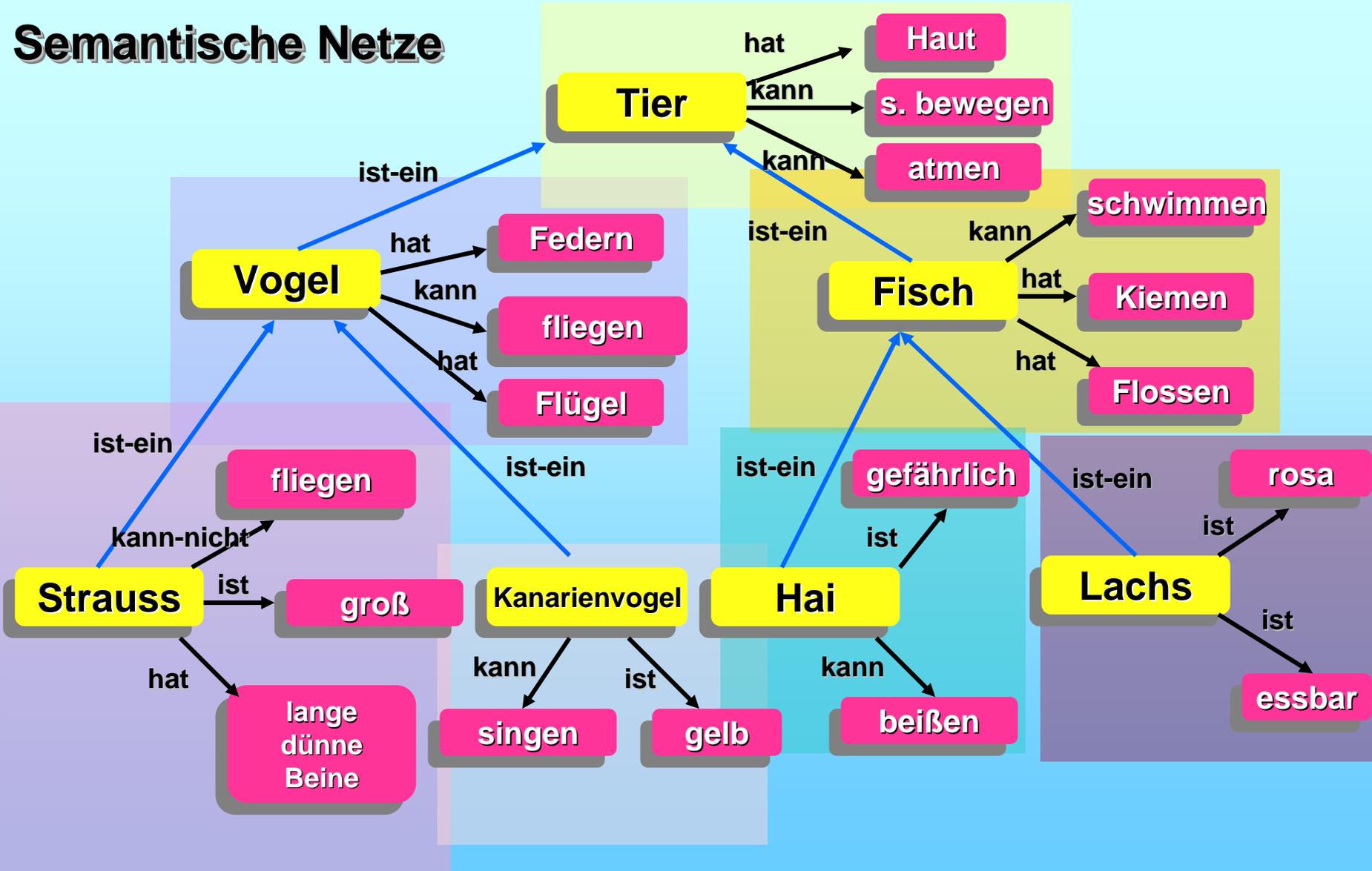


Semantische Netze

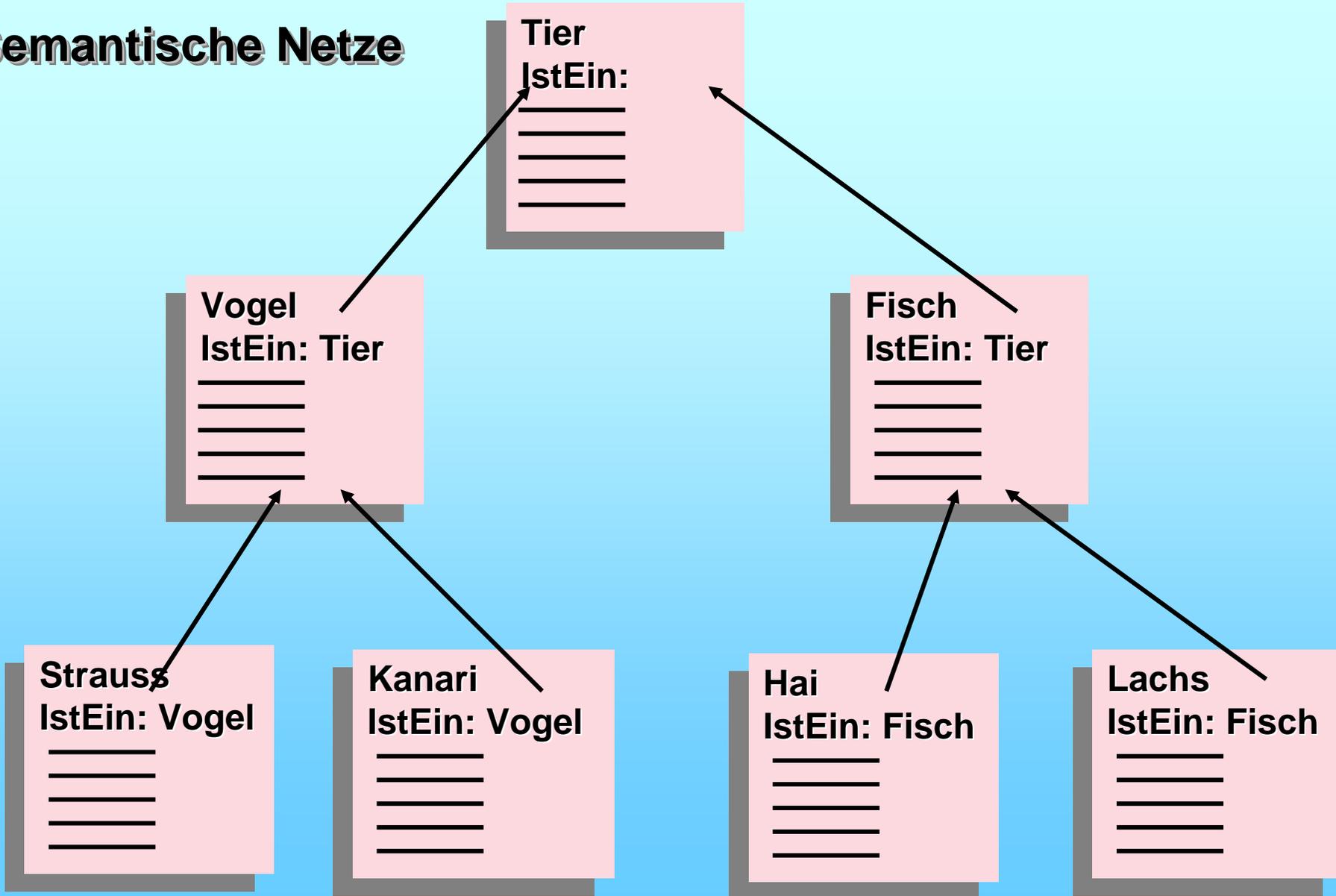


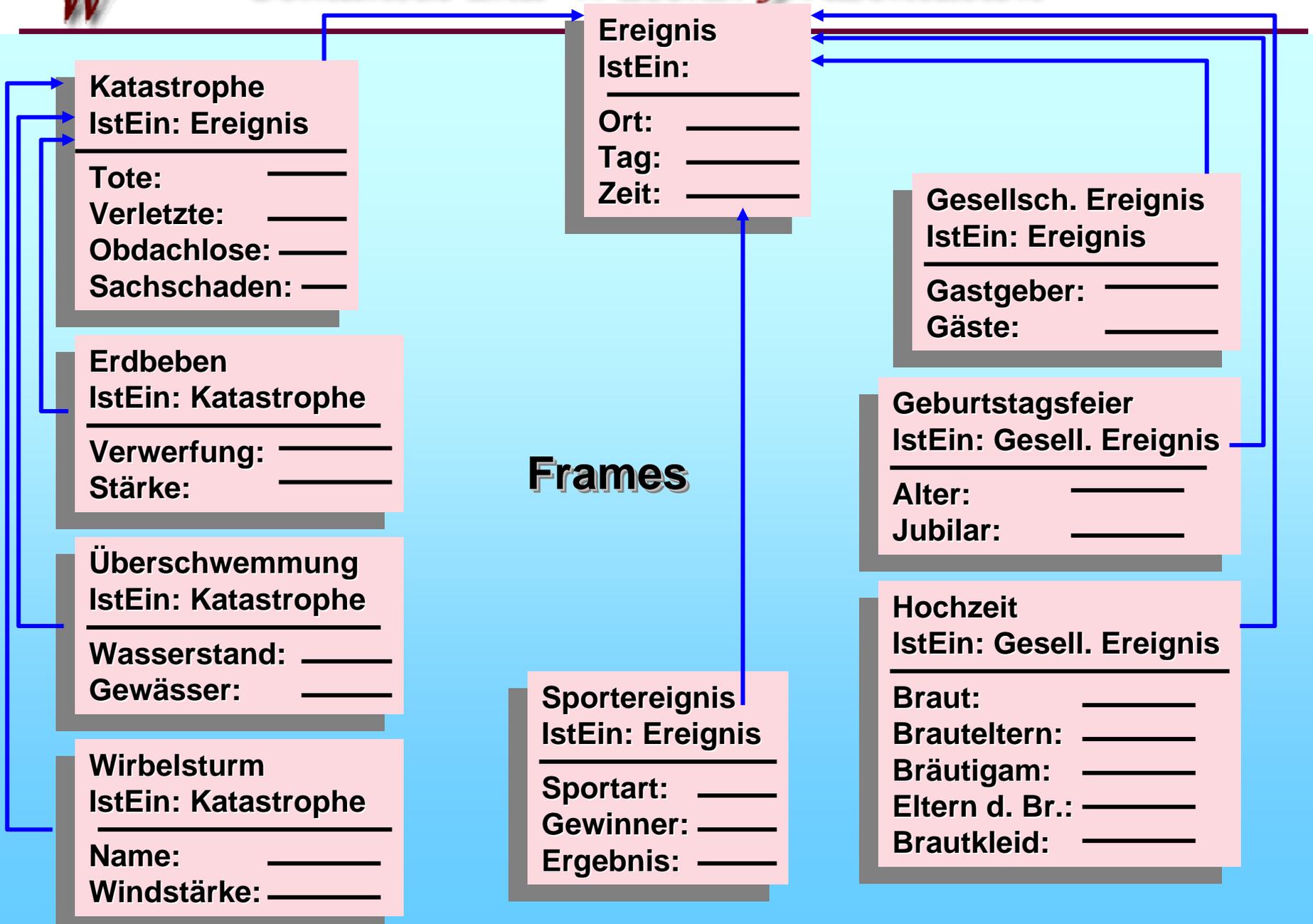
|                |                |
|----------------|----------------|
| <b>Vogel</b>   |                |
| <b>IstEin:</b> | <b>Tier</b>    |
| <b>Hat:</b>    | <b>Federn</b>  |
| <b>Hat:</b>    | <b>Flügel</b>  |
| <b>Kann:</b>   | <b>fliegen</b> |

Semantische Netze



**Semantische Netze**





## FRAMES

### Erdbeben in Neurelien

- ▶ Heute ereignete sich in Neurelien ein schweres Erdbeben von einer Stärke von 8.5. Das Beben tötete 25 Personen. Es gab 523 Verletzte. Der Sachschaden beträgt DM 500.000.000. Der Präsident von Neurelien teilte mit, dass das hart getroffene Gebiet in der Nähe der Santa Anna Verwerfung schon seit Jahren eine Gefahrenzone gewesen sei.

### Zusammenfassung (Muster)

- ▶ <Wert im Tag-Slot> ereignete sich in <Wert im Ort-Slot> ein Erdbeben. Es gab <Wert im Tote-Slot> Tote, <Wert im Verletzte-Slot> Verletzte, und einen Sachschaden in Höhe von DM <Wert im Sachschaden-Slot>. Die Stärke des Bebens betrug <Wert im Staerke-Slot> auf der Richter Skala, und die verursachende Verwerfung war <Wert im Verwerfung-Slot>.

## FRAMES

### Zusammenfassung (Instanziierung)

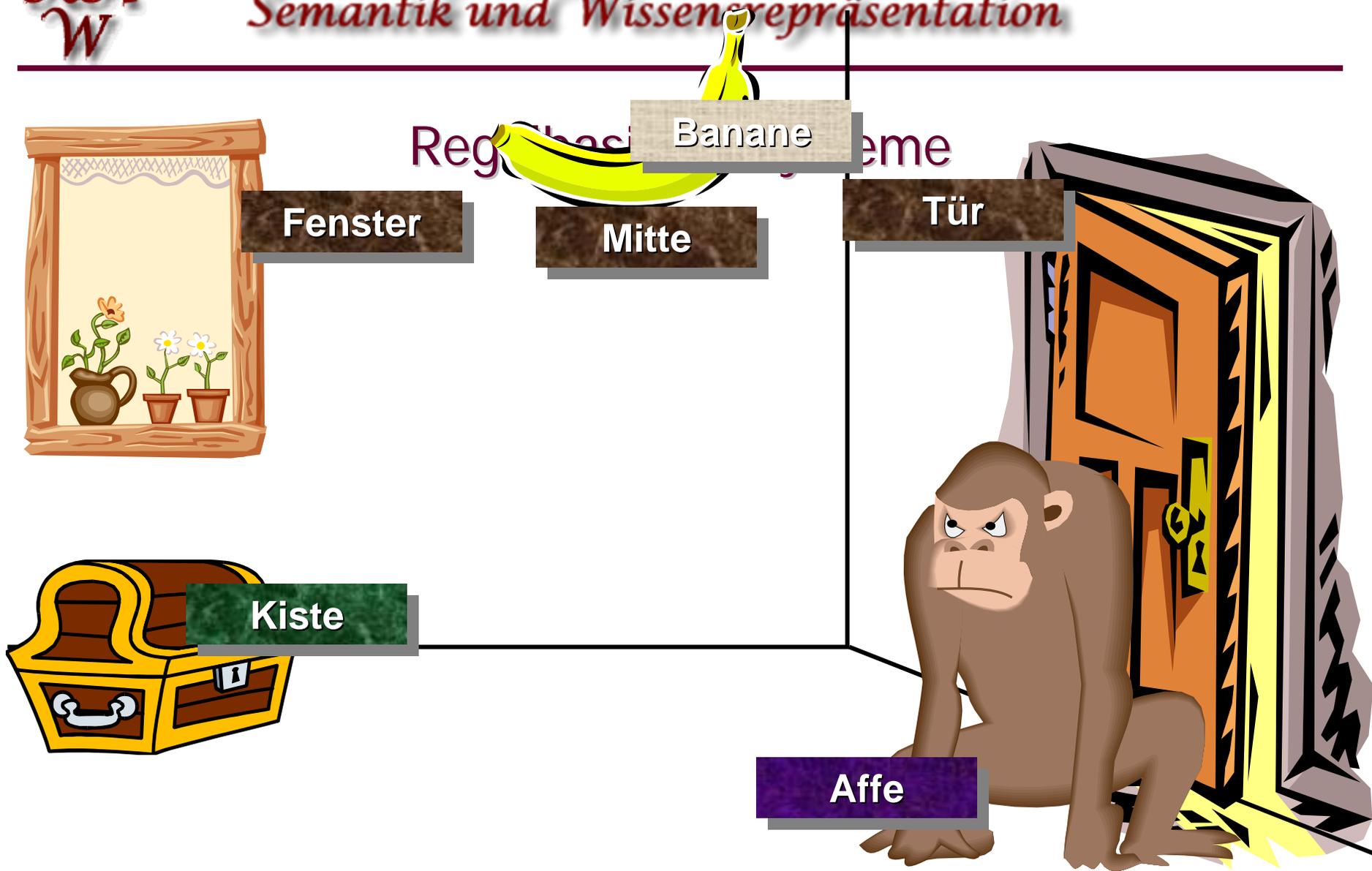
- ▶ Heute ereignete sich in Neurelien ein Erdbeben. Es gab 25 Tote, 523 Verletzte, und einen Sachschaden in Höhe von DM 500.000.000. Die Stärke des Bebens betrug 8.5 auf der Richter Skala, und die verursachende Verwerfung war Santa Anna.

#### **Erdbeben-13**

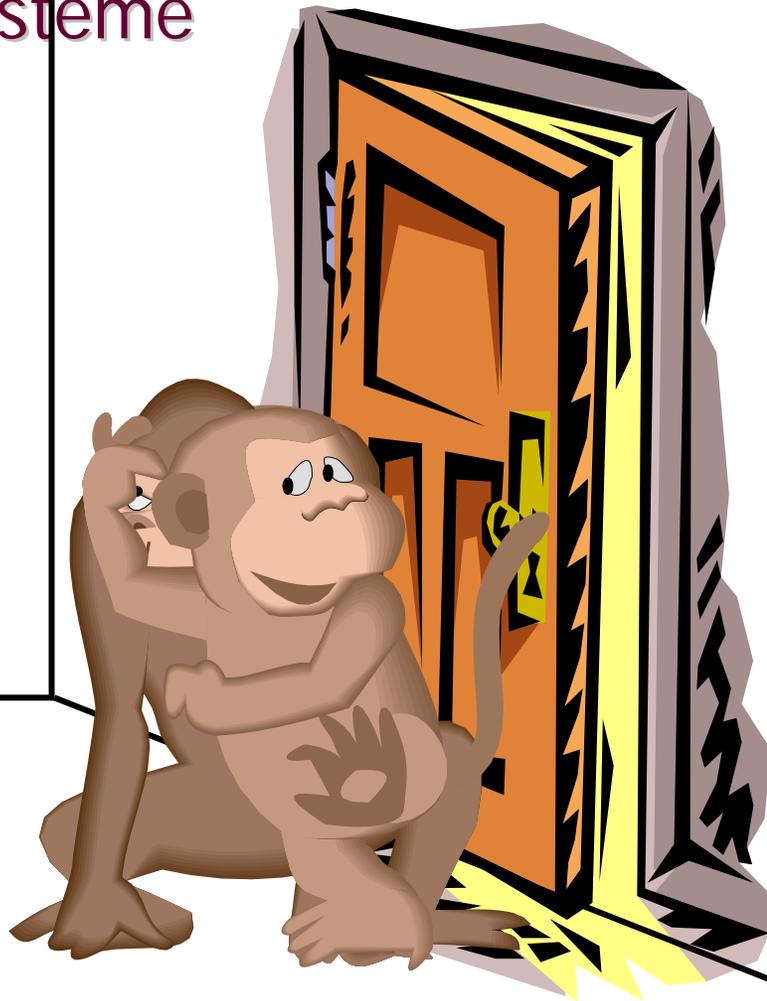
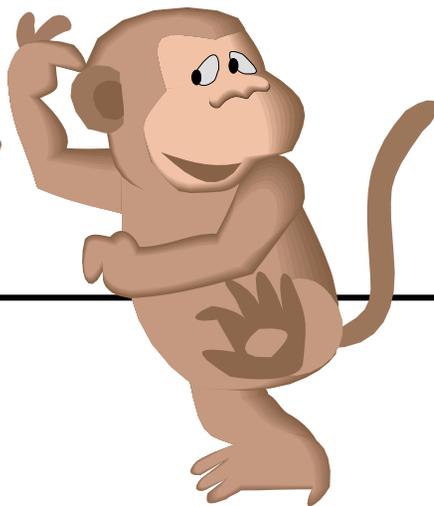
**IstEin: Erdbeben**

|                     |                    |
|---------------------|--------------------|
| <b>Ort:</b>         | <b>Neurelien</b>   |
| <b>Tag:</b>         | <b>heute</b>       |
| <b>Tote:</b>        | <b>25</b>          |
| <b>Verletzte:</b>   | <b>523</b>         |
| <b>Sachschaden:</b> | <b>500,000,000</b> |
| <b>Stärke:</b>      | <b>8.5</b>         |
| <b>Verwerfung:</b>  | <b>Santa Ana</b>   |

## Regelbasierte Systeme



Regelbasierte Systeme

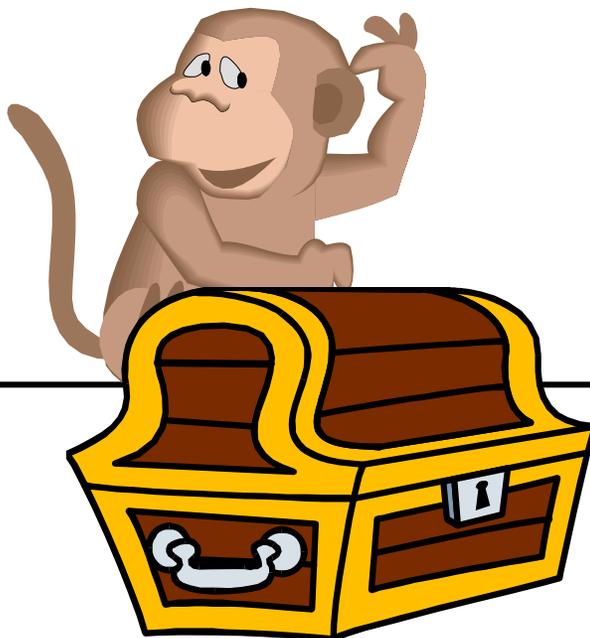


Regelbasierte Systeme





Regel-Systeme





Regel-Systeme



Regelbasierte Systeme



## Regelbasierte Systeme

Wenn

Dann

<**BEDINGUNG**>

<**AKTION**>

Bedingungen können in Form von **Objekt-Attribut-Wert-Tripeln** oder **Attribut-Wert-Paaren** notiert sein

## Regelbasierte Systeme

**Wenn**

**Dann**

**Affe hat Banane**

**Affe kann Banane essen**

## Regelbasierte Systeme

| Wenn   | Dann                        |
|--|-----------------------------|
| <b>Affe hat Banane nicht</b><br><br>und<br><b>Kiste.Ort = Banane.Ort</b><br><br>und<br><b>Affe steht auf Kiste</b> | <b>Affe ergreift Banane</b> |

## Regelbasierte Systeme

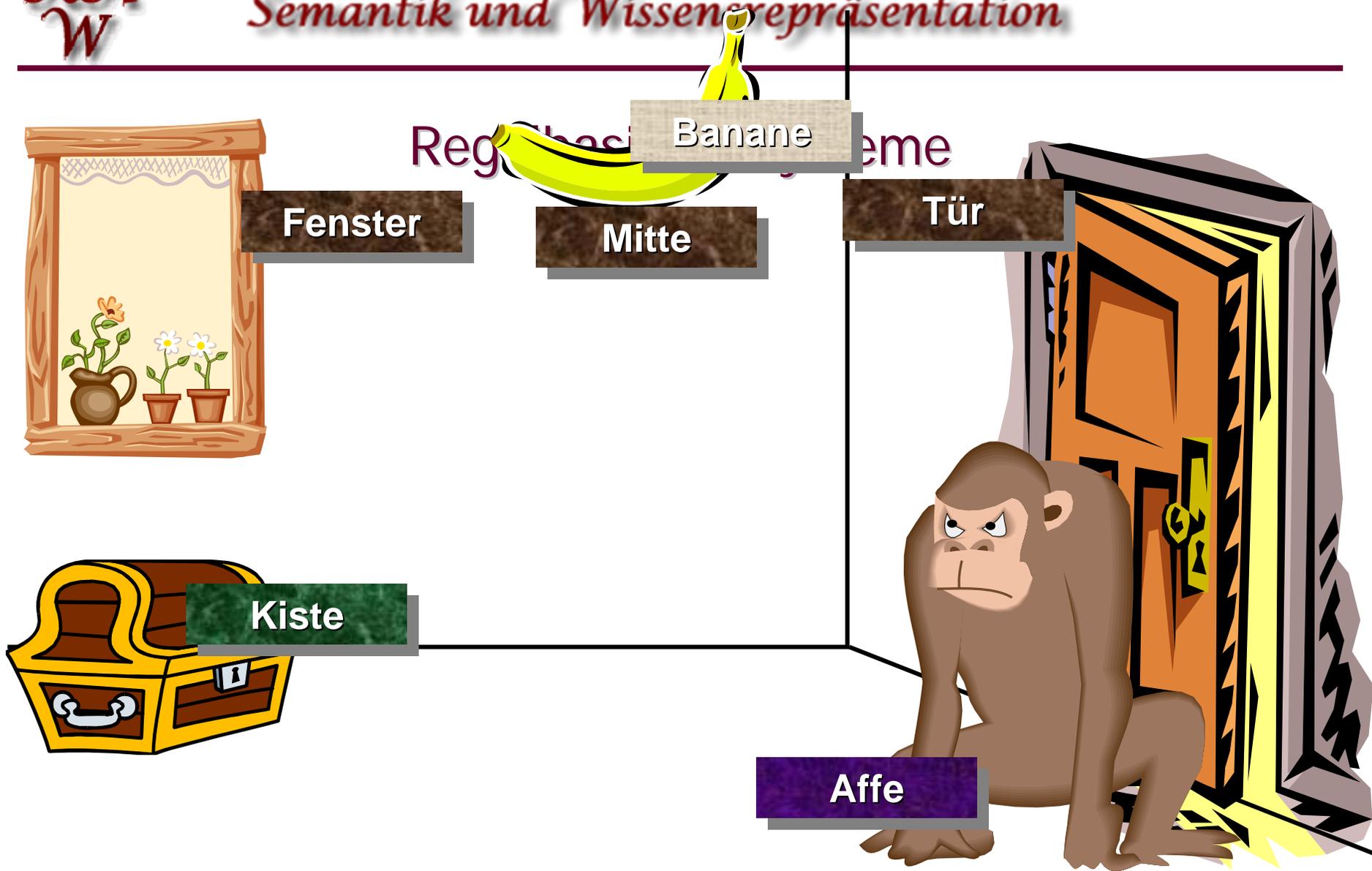
| Wenn                                 | Dann                           |
|--------------------------------------|--------------------------------|
| <b>Affe steht auf Boden</b>          | <b>Affe klettert auf Kiste</b> |
| und<br><b>Kiste.Ort = Banane.Ort</b> |                                |
| und<br><b>Affe.Ort = Kiste.Ort</b>   |                                |

## Regelbasierte Systeme

| Wenn  | Dann  |
|---|---|
| <b>Kiste.Ort <math>\neq</math> Banane.Ort</b><br><br>und<br><b>Affe.Ort = Kiste.Ort</b> | <b>Affe schiebt Kiste von<br/>Kiste.Ort zu Banane.Ort</b> |

## Regelbasierte Systeme

| Wenn  | Dann                                       |
|---|--|
| <b>Affe.Ort <math>\neq</math> Kiste.Ort</b> | <b>Affe geht von Affe.Ort zu Kiste.Ort</b> |



## Regelbasierte Systeme

| Objekt | Attribut   | Wert | Wertebereich         |
|--------|------------|------|----------------------|
| Kiste  | Ort        | –    | Tür, Mitte, Fenster  |
| Banane | Ort        | –    | Tür, Mitte, Fenster  |
| Affe   | Ort        | –    | Tür, Mitte, Fenster  |
|        | hat Banane | –    | ja, nein             |
|        | Position   | –    | auf Kiste, auf Boden |

## Regelbasiert Systeme: Umsetzung in Prolog

**zustand(<Affe>, <Banane>, <Kiste>).**

**<Affe>:= affe(<Ort>, <Position>, <hatBanane>).**

**<Banane>:= banane(<Ort>).**

**<Kiste>:= kiste(<Ort>).**

**<Ort>:= {tuer, fenster, mitte}.**

**<Position>:= {auf\_boden, auf\_kiste}.**

**<hatBanane>:= {ja, nein}.**

## Regelbasiert Systeme: Umsetzung in Prolog

**zustand(affe(tuer, auf\_boden, nein), banane(mitte), kiste(fenster)).**

**kann\_essen(Zustand):-**

**Zustand=**

**zustand(**

**affe(\_, \_, ja),**

**banane(\_),**

**kiste(\_)**

**).  
**).****

**kann\_essen(zustand(**

**affe(\_, \_, ja),**

**banane(\_),**

**kiste(\_)**

**)).**

## Regelbasiert Systeme: Umsetzung in Prolog

**kann\_essen(Z1):-**

**zustandsaenderung(Z1, \_Aktion, Z2),  
kann\_essen(Z2).**

**zustandsaenderung(**

**zustand(affe(O, auf\_kiste, nein), banane(O), kiste(O)),  
ergreift,  
zustand(affe(O, auf\_kiste, ja), banane(O), kiste(O)).**

## Regelbasierte Systeme: Umsetzung in Prolog

**zustandsaenderung(  
zustand(affe(O, auf\_boden, B), banane(O), kiste(O)),  
klettert,  
zustand(affe(O, auf\_kiste, B), banane(O), kiste(O))).**

**zustandsaenderung(  
zustand(affe(O1, auf\_boden, B), banane(O2), kiste(O1)),  
schiebt(O1, O2),  
zustand(affe(O2, auf\_boden, B), banane(O2), kiste(O2))).**

**zustandsaenderung(  
zustand(affe(O1, auf\_boden, B), banane(O), kiste(O2)),  
geht(O1, O2),  
zustand(affe(O2, auf\_boden, B), banane(O), kiste(O2))).**

## Regelbasierte Systeme: Umsetzung in Prolog

start:-

```

    anfangszustand(Affe,Banane,Kiste),
    kann_essen(zustand(Affe,Banane,Kiste),Aktionen),
    schreibe_pfad(Aktionen).

```

anfangszustand(affe(Ort1,Kiste,nein),banane(Ort2),kiste(Ort3)):-

```

    write('Wo befindet sich der Affe? (tuer, mitte, fenster) '),read(Ort1),nl,
    write('Wo befindet sich die Banane? (tuer, mitte, fenster) '),
    read(Ort2),nl,
    write('Wo befindet sich die Kiste? (tuer, mitte, fenster) '),read(Ort3),nl,
    (not(Ort1==Ort3),Kiste='auf_boden';
    write('Steht der Affe auf der Kiste? (auf_boden, auf_kiste) '),
    read(Kiste)),nl.

```

## Regelbasierte Systeme: Umsetzung in Prolog

kann\_essen(zustand(affe(\_,\_,ja),banane(\_),kiste(\_)), []).

kann\_essen(Z1,[Aktion|A]):-

    zustandsaenderung(Z1,Aktion,Z2),kann\_essen(Z2,A).

zustandsaenderung(zustand(affe(O,auf\_kiste,nein),banane(O),kiste(O)),  
ergreift,

zustand(affe(O,auf\_kiste,ja),banane(O),kiste(O))).

zustandsaenderung(zustand(affe(O,auf\_boden,B),banane(O),kiste(O)),  
klettert,

zustand(affe(O,auf\_kiste,B),banane(O),kiste(O))).

## Regelbasierte Systeme: Umsetzung in Prolog

```
zustandsaenderung(zustand(affe(O1,auf_boden,B),banane(O2),kiste(O1)),  
  schiebt(O1,O2),  
  zustand(affe(O2,auf_boden,B),banane(O2),kiste(O2))):-not(O1 == O2).
```

```
zustandsaenderung(zustand(affe(O1,auf_boden,B),banane(O),kiste(O2)),  
  geht(O1,O2),  
  zustand(affe(O2,auf_boden,B),banane(O),kiste(O2))):-not(O1 == O2).
```

```
zustandsaenderung(zustand(affe(O1,auf_kiste,B),banane(O),kiste(O1)),  
  steigt_herab,  
  zustand(affe(O1,auf_boden,B),banane(O),kiste(O1))).
```

## Regelbasierte Systeme: Umsetzung in Prolog

```
schreibe_pfad([]):-nl.
```

```
schreibe_pfad([A|Rest]):-
```

```
    schreibe_aktion(A),nl,schreibe_pfad(Rest).
```

```
schreibe_aktion(ergreift):-write('Der Affe ergreift die Banane').
```

```
schreibe_aktion(klettert):-write('Der Affe klettert auf die Kiste').
```

```
schreibe_aktion(steigt_herab):-write('Der Affe steigt von der Kiste herunter').
```

```
schreibe_aktion(schiebt(A,B)):-
```

```
    write('Der Affe schiebt die Kiste'),
```

```
    von(A,A1),
```

```
    write(A1),
```

```
    zu(B, B1),
```

```
    write(B1).
```

```
schreibe_aktion(geht(A,B)):-
```

```
    write('Der Affe geht'),
```

```
    von(A,A1),
```

```
    write(A1),
```

```
    zu(B,B1),
```

```
    write(B1).
```

## Regelbasierte Systeme: Umsetzung in Prolog

von(fenster, ' vom Fenster ').

von(tuer, ' von der Tür ').

von(mitte, ' von der Mitte ').

zu(fenster, 'zum Fenster').

zu(tuer, 'zur Tür').

zu(mitte, 'zur Mitte').

## Prädikatenlogik: Parsing als Deduktion

Satz  $\rightarrow$  NP  $\cap$  VP

NP  $\rightarrow$  Det  $\cap$  N

NP  $\rightarrow$  Name

VP  $\rightarrow$  Vt  $\cap$  NP

VP  $\rightarrow$  Vi

Det  $\rightarrow$  the

N  $\rightarrow$  *boy, girl, ball*

Name  $\rightarrow$  *John, Mary*

Vt  $\rightarrow$  *loves, kicked*

Vi  $\rightarrow$  *jumped, cried*

## Prädikatenlogik: Parsing als Deduktion

$$R1: \bigwedge x \bigwedge y (NP(x) \wedge VP(x) \Rightarrow \text{Satz}(x \cap y))$$

$$R2: \bigwedge x \bigwedge y (\text{Det}(x) \wedge N(y) \Rightarrow NP(x \cap y))$$

$$R3: \bigwedge x (\text{Name}(x) \Rightarrow NP(x))$$

$$R4: \bigwedge x \bigwedge y (Vt(x) \wedge NP(x) \Rightarrow VP(x \cap y))$$

$$R5: \bigwedge x (Vi(x) \Rightarrow VP(x))$$

## Prädikatenlogik: Parsing als Deduktion

### Lexikon:

Det(the)

N(boy)

N(girl)

N(ball)

Name(John)

Name(Mary)

Vt(loves)

Vt(kicked)

Vi(jumped)

Vi(cried)

## Logisches Schließen in der Prädikatenlogik

### Konjunktion

Sind  $P$  und  $Q$  Axiome, dann kann die Konjunktion  $P \wedge Q$  zur Axiomenmenge hinzugefügt werden

### Allbeseitigung

Da eine allquantifizierte Aussage für alle Individuen eines Individuenbereiches gelten soll, muss sie auch für ein einzelnes Individuum gelten.

Ist  $\bigwedge x p(x)$  ein Axiom, dann kann die Aussage  $p(a)$  zur Axiomenmenge hinzugefügt werden, wenn  $a$  zum Individuenbereich von  $x$  gehört.

## Logisches Schließen in der Prädikatenlogik

### Modus Ponens

Modus Ponens ist eines der bekanntesten Schluss-Schemata. Es hat die folgende Form:

$$p \Rightarrow q$$

$$\underline{p}$$

$$\therefore q$$

Ein gültiges Schluss-Schema geht bei Ersetzung der Aussagenvariablen in einen gültigen Schluss über.

## Prädikatenlogik: Parsing als Deduktion

Theorem:  $Satz(the \cap girl \cap cried)$

Beweis:

- |  |                        |
|--|------------------------|
| (1) Det(the)   | Lexikon                |
| (2) N(girl)  | Lexikon                |
| (3) Det(the) $\wedge$ N(girl)  | (1), (2) Konjunktion   |
| (4) Det(the) $\wedge$ N(girl) $\Rightarrow$ NP(the $\cap$ girl)                              | R2, Allbeseitigung     |
| (5) NP(the $\cap$ girl)  | (3), (4) Modus Ponens  |
| (6) Vi(cried)  | Lexikon                |
| (7) Vi(cried) $\Rightarrow$ VP(cried)  | R5, Allbeseitigung     |
| (8) VP(cried)  | (6), (7) Modus Ponens  |
| (9) NP(the $\cap$ girl) $\wedge$ VP(cried)   | (5), (8) Konjunktion   |
| (10) NP(the $\cap$ girl) $\wedge$ VP(cried) $\Rightarrow$ Satz(the $\cap$ girl $\cap$ cried) | R1                     |
| (11) Satz(the $\cap$ girl $\cap$ cried)  | (9), (10) Modus Ponens |

## Prädikatenlogik: Parsing als Deduktion

### Definition 1. *Literal*

Ein Literal ist eine Primformel oder die Negation einer Primformel

Beispiele:  $NP(x)$ ,  $\neg VP(y)$

## Prädikatenlogik: Parsing als Deduktion

### Definition 2. *Klausel*

Eine Klausel ist eine Formel der Form  $\bigwedge_{x_1} \dots \bigwedge_{x_s} (L_1 \vee \dots \vee L_m)$ , wobei jedes  $L_i$  ein Literal ist und  $x_1 \dots x_s$  die einzigen Variablen sind, die in  $L_1 \vee \dots \vee L_m$  vorkommen.

Klauselnotation:

$$\bigwedge_{x_1} \dots \bigwedge_{x_s} (A_1 \vee \dots \vee A_k \vee \neg B_1 \vee \dots \vee \neg B_n):$$

$$A_1, \dots, A_k \Leftarrow B_1 \wedge \dots \wedge B_n$$

## Prädikatenlogik: Parsing als Deduktion

### Definition 3. *Programmklausel*

Eine Programmklausel ist eine Klausel der Form  
 $A \leftarrow B_1, \dots, B_n$

### Definition 4. *Einheitsklausel*

Eine Einheitsklausel ist eine Klausel der Form  
 $A \leftarrow$   
d.h. eine Programmklausel ohne Rumpf.

### Definition 5. *Zielklausel*

Eine Zielklausel ist eine Klausel der Form  
 $\leftarrow B_1, \dots, B_n$   
d.h. eine Klausel ohne Kopf.

## Prädikatenlogik: Parsing als Deduktion

### Definition 6. *Horn Klausel*

Eine Horn Klausel (= *definite clause*) ist eine Klausel, die entweder eine Programmklausel oder eine Zielklausel ist.

### Definition 7. *Logikprogramm*

Ein Logikprogramm ist eine endliche Menge von Programmklauseln.

### Definition 8. *Definition*

In einem Logikprogramm ist die Menge aller Programmklauseln mit dem gleichen Prädikat  $p$  im Kopf die Definition von  $p$ .

## Prädikatenlogik: Parsing als Deduktion

| Formel   | Kommentar            |
|--|----------------------|
| 0 $\bigwedge x \bigwedge y (\text{NP}(x) \wedge \text{VP}(y) \Rightarrow \text{Satz}(x \cap y))$ | Ausgangsformel       |
| 1 $\bigwedge x \bigwedge y (\neg(\text{NP}(x) \wedge \text{VP}(y)) \vee \text{Satz}(x \cap y))$  | Konditional          |
| 2 $\bigwedge x \bigwedge y (\neg(\text{NP}(x) \vee \text{VP}(y) \vee \text{Satz}(x \cap y)))$    | Skopus der Negation  |
| 3 $\neg \text{NP}(x) \vee \neg \text{VP}(y) \vee \text{Satz}(x \cap y)$                          | Präfix weglassen     |
| 4 $\text{Satz}(x \cap y) \vee \neg \text{NP}(x) \vee \neg \text{VP}(y)$                          | Ordnung der Literale |
| 5 $\text{Satz}(x \cap y) \Leftarrow \text{NP}(x), \text{VP}(y)$                                  | Klauselnotation      |

## Die Gesamtgrammatik in konjunktiver Normalform

Sie lautet wie folgt, wobei die Variablen für spätere Referenzzwecke durch Indizes umbenannt werden:

R1:  $\neg \text{NP}(x_1) \vee \neg \text{VP}(y_1) \vee \text{Satz}(x_1 \cap y_1)$

R2:  $\neg \text{Det}(x_2) \vee \neg \text{N}(y_2) \vee \text{NP}(x_2 \cap y_2)$

R3:  $\neg \text{Name}(x_3) \vee \text{NP}(x_3)$

R4:  $\neg \text{Vt}(x_4) \vee \neg \text{NP}(y_4) \vee \text{VP}(x_4 \cap y_4)$

R5:  $\neg \text{Vi}(x_5) \vee \text{VP}(x_5)$

Lexikon:

Det(the)    Name(John)

N(boy)    Name(Mary)

N(girl)    Vt(loves)                      Vi(jumped)

N(ball)    Vt(kicked)                      Vi(laughed)

## PS-Grammatik in Klauselnotation

Bei der Umwandlung in Klauselnotation ist nur zu beachten, dass Lexikoneinträge positive Literale sind und daher zu Einheitsklauseln werden:

R1: Satz( $x_1 \cap y_1$ )  $\Leftarrow$  NP( $x_1$ ), VP( $y_1$ )

R2: NP( $x_2 \cap y_2$ )  $\Leftarrow$  Det( $x_2$ ), N( $y_2$ )

R3: NP( $x_3$ )  $\Leftarrow$  Name( $x_3$ )

R4: VP( $x_4 \cap y_4$ )  $\Leftarrow$  Vt( $x_4$ ), NP( $y_4$ )

R5: VP( $x_5$ )  $\Leftarrow$  Vi( $x_5$ )

## PS-Grammatik in Klauselnotation

### Lexikon:

|             |   |
|-------------|---|
| Det(the)    | ← |
| N(boy)      | ← |
| N(girl)     | ← |
| N(ball)     | ← |
| Name(John)  | ← |
| Name(Mary)  | ← |
| Vt(likes)   | ← |
| Vt(kicked)  | ← |
| Vi(jumped)  | ← |
| Vi(laughed) | ← |

## PS-Grammatik in Klauselnotation

Aus dieser Form der Grammatik ist zweierlei zu erkennen:

1. Alle Klauseln sind Programmklauseln oder Einheitsklauseln, d.h. die Grammatik ist ein Logikprogramm im definierten Sinne.
2. PS-Regeln im üblichen Format haben eigentlich im Kern bereits die Form von Programmklauseln. In einer PS-Regel wie  $A \rightarrow B$  entspricht  $A$  einem positiven Literal und  $B$  einer Folge von negativen Literalen als Rumpf der Klausel.

## Resolutionsschema

Damit das Resolutionsschema angewandt werden kann, ist erforderlich, dass in zwei verschiedenen Klauseln ein Literal einmal positiv und einmal negativ vorkommt.

$$\begin{array}{l} p \vee q \\ \neg p \vee r \\ \hline \therefore q \vee r \end{array}$$

Hier zeigt sich der syntaktische Vorteil von Programm-Klauseln, insofern nur der Kopf ein positives Literal sein kann, während der Rumpf nur aus negativen Literalen besteht. Zur Beseitigung eines Literals aus dem Rumpf einer Klausel müssen wir versuchen, dieses mit dem Kopf einer Programmklausel zu unifizieren.

$$\begin{array}{l} p \Leftarrow q, r \\ \underline{s \Leftarrow p, t} \\ s \Leftarrow q, r, t \end{array}$$

## Substitution und Unifikation

Für die Anwendung des Resolutionsprinzips auf zwei Klauseln ist Voraussetzung, dass ein Literal in einer Klausel positiv, in der anderen negativ vorkommt. Im Rahmen der Prädikatenlogik entsteht ein Problem dadurch, dass Formeln erst durch die Substitution von Variablen vergleichbar werden.

Beispiel:

$$\neg \forall i(x_5) \vee VP(x_5)$$
$$Vi(\textit{laughed})$$

Das Resolutionsschema kann hier erst angewandt werden, wenn man die Variable  $x_5$  durch *laughed* substituiert.

$$\neg \forall i(\textit{laughed}) \vee VP(\textit{laughed})$$
$$\underline{Vi(\textit{laughed})}$$
$$VP(\textit{laughed}) \quad \text{Resolvente}$$

## Substitution und Unifikation

Das Verfahren, durch das festgestellt wird, ob zwei Ausdrücke durch geeignete Substitutionen für ihre Variablen gleich gemacht werden können, nennt man Unifikation. Die Möglichkeit der Unifikation ist eine Grundvoraussetzung für die Anwendung des Resolutionsprinzips in der Prädikatenlogik.

## PS-Grammatik in Klauselnotation

- R1: Satz( $x_1 \cap y_1$ )  $\Leftarrow$  NP( $x_1$ ), VP( $y_1$ )  
R2: NP( $x_2 \cap y_2$ )  $\Leftarrow$  Det( $x_2$ ), N( $y_2$ )  
R3: NP( $x_3$ )  $\Leftarrow$  Name( $x_3$ )  
R4: VP( $x_4 \cap y_4$ )  $\Leftarrow$  Vt( $x_4$ ), NP( $y_4$ )  
R5: VP( $x_5$ )  $\Leftarrow$  Vi( $x_5$ )

Lexikon:

- Det(the)  $\Leftarrow$   
N(boy)  $\Leftarrow$   
N(girl)  $\Leftarrow$   
N(ball)  $\Leftarrow$   
Name(John)  $\Leftarrow$   
Name(Mary)  $\Leftarrow$   
Vt(loves)  $\Leftarrow$   
Vt(kicked)  $\Leftarrow$   
Vi(jumped)  $\Leftarrow$   
Vi(laughed)  $\Leftarrow$

## PS-Grammatik in Klauselnotation

Die Prämissen sind die Programmklauseln (einschließlich Einheitsklauseln) der Grammatik. Gemäß dem Verfahren des indirekten Beweises nehmen wir zunächst die Negation der zu beweisenden Aussage zu den Prämissen hinzu:

$\neg \text{Satz}(\text{the} \wedge \text{girl} \wedge \text{laughed})$

Es handelt sich um ein negatives Literal, so dass wir die Klauselnotation

$\Leftarrow \text{Satz}(\text{the} \wedge \text{girl} \wedge \text{laughed})$

d.h. eine Zielklausel erhalten.

## Resolutionsschema in Aktion

- Z:  $\Leftarrow$  Satz(John.kicked.the.ball.nil,nil)
- P: Satz( $x_1, z_1$ )  $\Leftarrow$  NP( $x_1, y_1$ ), VP( $y_1, z_1$ )
- U: { $x_1$ /John.kicked.the.ball.nil,  $z_1$ /nil}
- R: NP(John.kicked.the.ball.nil, $y_1$ ), VP( $y_1$ ,nil)
- Z: =R
- P: NP( $x_3, z_3$ )  $\Leftarrow$  Name( $x_3, z_3$ )
- U: { $z_3$ /John.kicked.the.ball.nil,  $z_3$ / $y_1$ }
- R:  $\Leftarrow$  Name(John.kicked.the.ball.nil,  $y_1$ ), VP( $y_1$ , nil)
- Z: =R
- P: Name(John. $z_{10}$ ,  $z_{10}$ )  $\Leftarrow$
- U: { $z_{10}$ /kicked.the.ball.nil,  $y_1$ /kicked.the.ball.nil}
- R:  $\Leftarrow$  VP(kicked.the.ball.nil, nil)
- Z: =R
- P: VP( $x_4, z_4$ )  $\Leftarrow$  Vt( $x_4, y_4$ ), NP( $y_4, z_4$ )
- U: { $x_4$ /kicked.the.ball.nil, $z_4$ /nil}
- R:  $\Leftarrow$  Vt(kicked.the.ball.nil, $y_4$ ),NP( $y_4$ ,nil)

## Resolutionsschema in Aktion

|    |   |
|----|---|
| R: | $\Leftarrow$ Vt(kicked.the.ball.nil, $y_4$ ), NP( $y_4$ ,nil)             |
| Z: | =R  |
| P: | Vt(kicked. $z_{13}$ , $z_{13}$ ) $\Leftarrow$                             |
| U: | { $z_{13}$ /the.ball.nil, $y_4$ /the.ball.nil}                            |
| R: | $\Leftarrow$ NP(the.ball.nil, nil)  |
| Z: | =R  |
| P: | NP( $x_2$ , $z_2$ ) $\Leftarrow$ Det( $x_2$ , $y_2$ ), N( $y_2$ , $z_2$ ) |
| U: | { $x_2$ /the.ball.nil, $z_2$ /nil}  |
| R: | $\Leftarrow$ Det(the.ball.nil, $y_2$ ), N( $y_2$ , nil)                   |
| Z: | =R  |
| P: | Det(the. $z_6$ , $z_6$ ) $\Leftarrow$                                     |
| U: | { $z_6$ /ball.nil, $y_2$ /ball.nil}                                       |
| R: | $\Leftarrow$ N(ball.nil, nil)   |
| Z: | =R  |
| P: | N(ball. $z_9$ , $z_9$ ) $\Leftarrow$                                      |
| U: | { $z_9$ /nil}   |
| R: | $\square$   |