

**Esercizio 1 (punti 6)**

Modellare in logica del I ordine le seguenti frasi:

1. CTA è la sigla di un aeroporto.
2. BLQ è la sigla di un aeroporto.
3. FunnyAir è una compagnia aerea
4. FU1088 è la sigla di un volo da CTA a BLQ
5. Esiste un volo da CTA a BLQ che è in ritardo
6. Ogni volo da CTA a BLQ è della FunnyAir;

Si mettano tutte le formule in forma a clausole e si dimostri poi, mediante il principio di risoluzione, che esiste un volo da CTA a BLQ, in ritardo e della FunnyAir.

Si utilizzi un linguaggio logico con i predicati seguenti:

`aerop(X)`: X è la sigla di un aeroporto;

`ritardo(X)`: X è in ritardo;

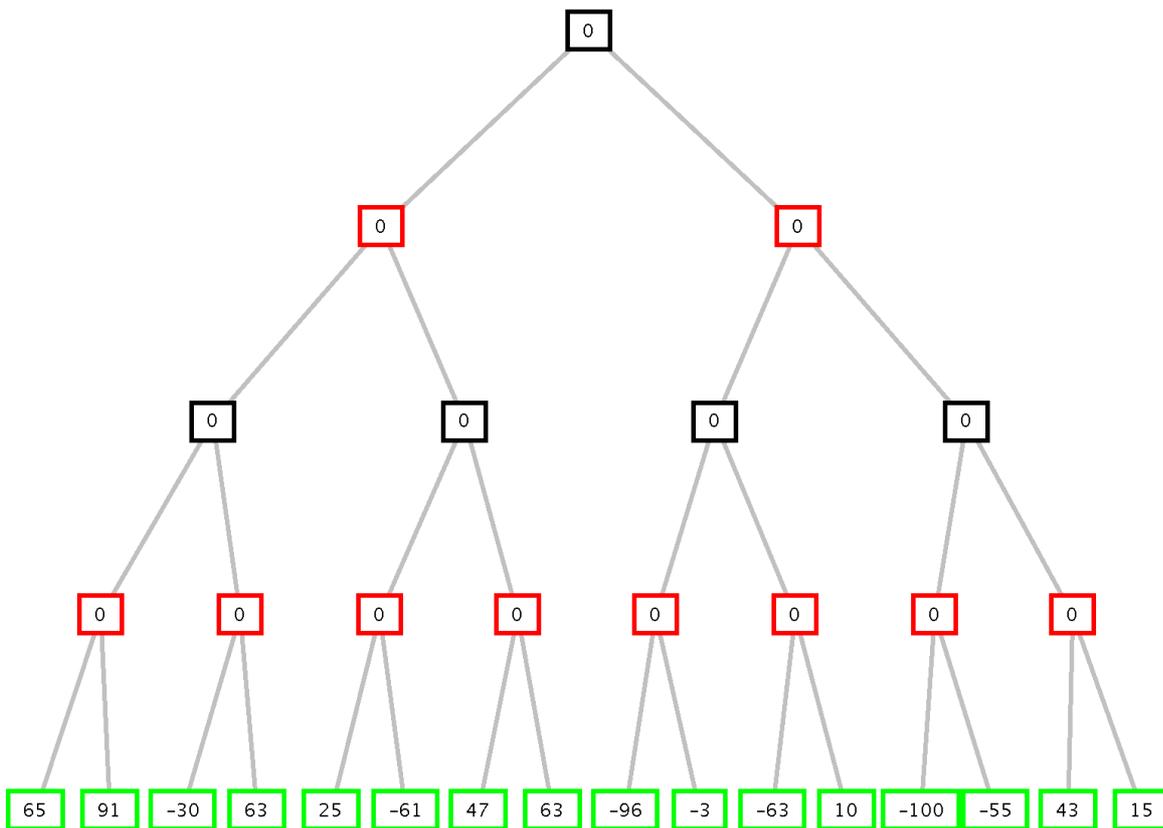
`compagnia(X)`: X è il nome di una compagnia aerea;

`volo(X, A, B)`: X è un volo da A a B;

`volo-di(X, Y)`: X è un volo della compagnia Y.

**Esercizio 2 (punti 5)**

Si consideri il seguente albero di gioco in cui il primo giocatore è *MAX*. Si mostri come l'algoritmo *min-max* e l'algoritmo *alfa-beta* risolvono il problema e la mossa selezionata dal primo giocatore.



**Esercizio 3 (punti 5)**

Dato il seguente programma Prolog che definisce la relazione di antenato e alcuni fatti su relazioni di parentela (`padre/2`, `madre/2`, e `antenato/2`):

```

antenato(X, Y) :- padre(X, Y), !.
antenato(X, Y) :- madre(X, Y), !.
antenato(X, Y) :- antenato(X, Z), antenato(Z, Y).
padre(b, c).
padre(c, d).
madre(d, e).
    
```

disegnare l'albero SLD per il goal seguente (si indichino i tagli effettuati dal *cut* e non si espandano i rami tagliati):  
`?- antenato(b,d).`

**Esercizio 4 (punti 5)**

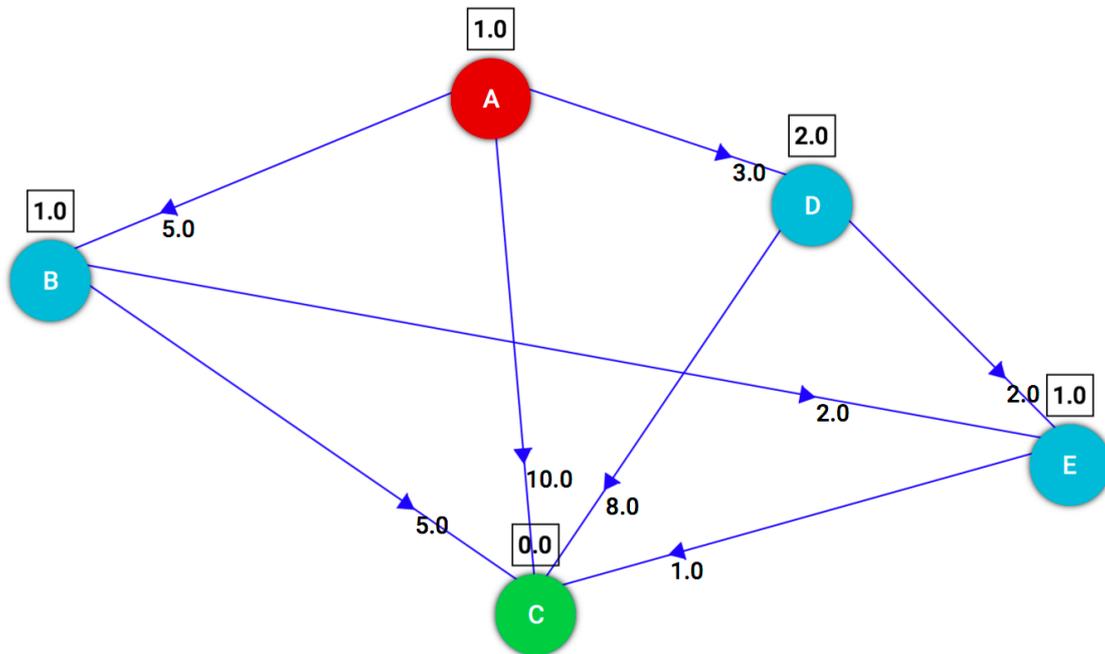
Dato il programma Prolog dell'esercizio 3, si definisca un predicato `grado/3` tale che se *X* è antenato di *Y*, allora il predicato `grado(X,Y,G)` restituisce il grado di parentela *G* (numero di livelli di ascendenza) tra l'antenato *X* e *Y*, fallisce se *X* non è antenato di *Y*. Il padre (o la madre) di una persona ha grado di parentela uguale a 1 con la persona.

Esempi:

```
?- grado(b,c,G).
Yes G=1                /* b è padre di c */
?- grado(b,e,G).
Yes G=3
?- grado(e,b,G).
No
```

**Esercizio 5 (punti 7)**

Si consideri il seguente grafo, dove *A* è il nodo iniziale e *C* il nodo goal, e il numero associato agli archi è il costo dell'operatore per andare dal nodo di partenza al nodo di arrivo dell'arco. A fianco di ogni nodo, in un quadrato, è indicata inoltre la stima euristica della sua distanza dal nodo goal.



- a) Si applichi la ricerca depth-first, e si disegni l'albero di ricerca sviluppato indicando per ogni nodo *n* il costo  $g(n)$  e l'ordine di espansione; in caso di non-determinismo, si scelgano i nodi da espandere in base all'ordine alfabetico.
- b) Si applichi la ricerca A\*, e si disegni l'albero di ricerca sviluppato indicando per ogni nodo *n* la funzione  $f(n)$  e l'ordine di espansione. In caso di non-determinismo, si scelgano i nodi da espandere in base all'ordine alfabetico. Si consideri come euristica  $h(n)$  quella indicata nel quadrato a fianco di ogni nodo in figura, ovvero:

- $h(A) = 1$
- $h(B) = 1$
- $h(D) = 2$
- $h(E) = 1$
- $h(C) = 0$

L'euristica *h* così definita è ammissibile? (motivare il perché)  
 Che vantaggio si ottiene applicando A\*, rispetto all'esito della ricerca depth-first?

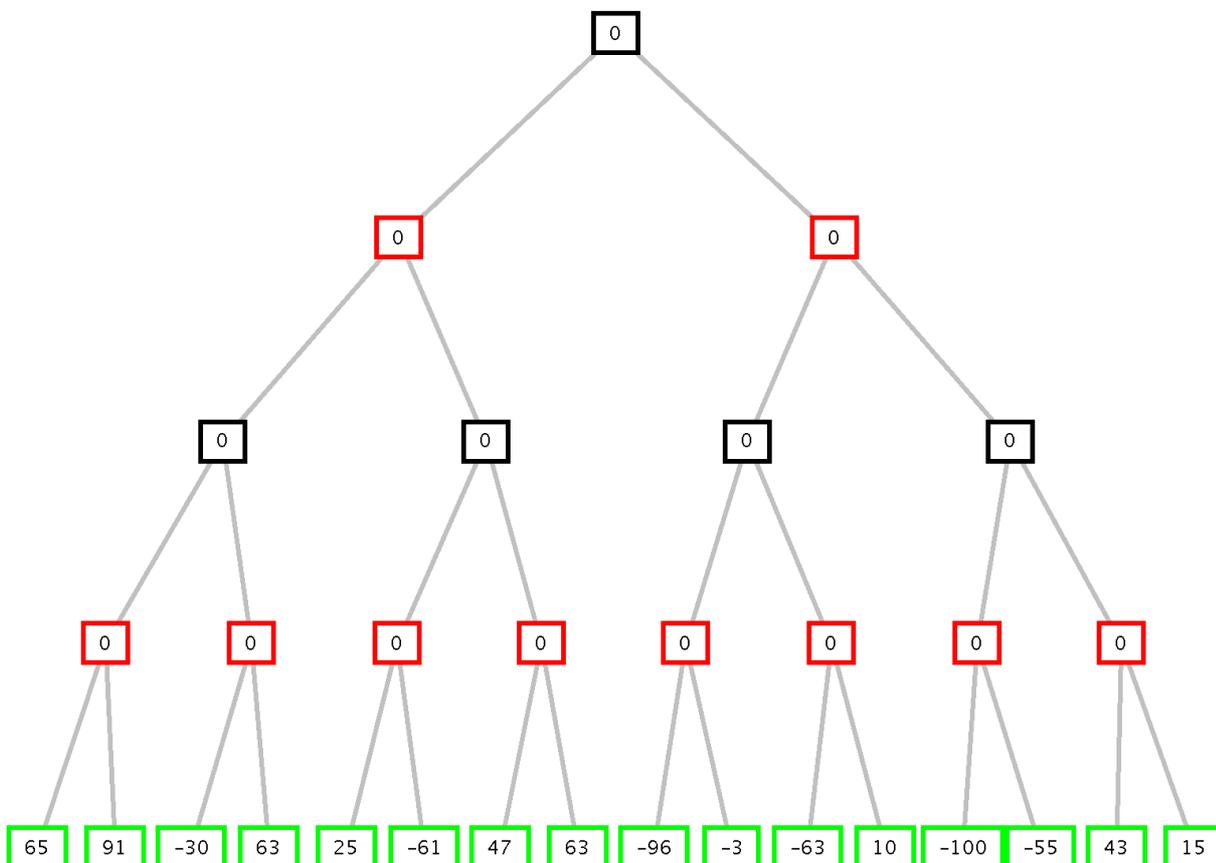
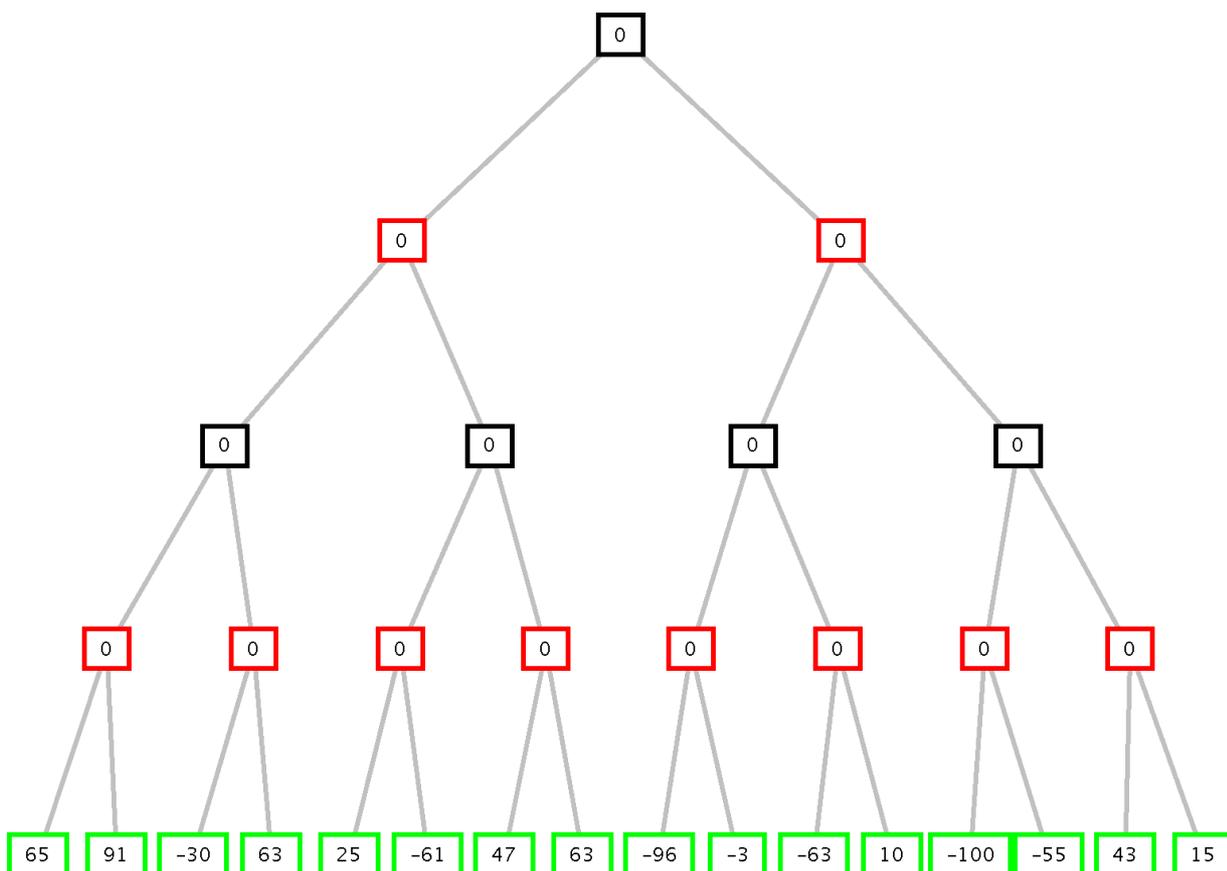
**Esercizio 6 (punti 4)**

Si descriva l'algoritmo AC-3 (arc-consistency) visto a lezione, e se ne mostri l'applicazione al seguente CSP:

```
X1,X2,X3 :: [1,2,3,4]
X1=1
X1<X2<X3<X4
```

Si considerino le variabili in ordine crescente secondo il loro pedice (e conseguentemente i vincoli che le legano).

COGNOME E NOME \_\_\_\_\_



## 10 Gennaio 2019 - Soluzioni

### Esercizio 1

1. `aerop(cta)`
2. `aerop(blq)`
3. `compagnia(funnyAir)`
4. `volo(fu1088,cta,blq)`
5.  $\exists Y \text{ volo}(X,cta,blq) \text{ and } \text{ritardo}(X)$
6.  $\forall X \text{ volo}(X,cta,blq) \Rightarrow \text{volo-di}(X,funnyAir)$

Query:

$\exists Y (\text{volo}(X,cta,blq) \text{ and } \text{ritardo}(X) \text{ and } \text{volo-di}(X,funnyAir) )$

Goal (Query negata):

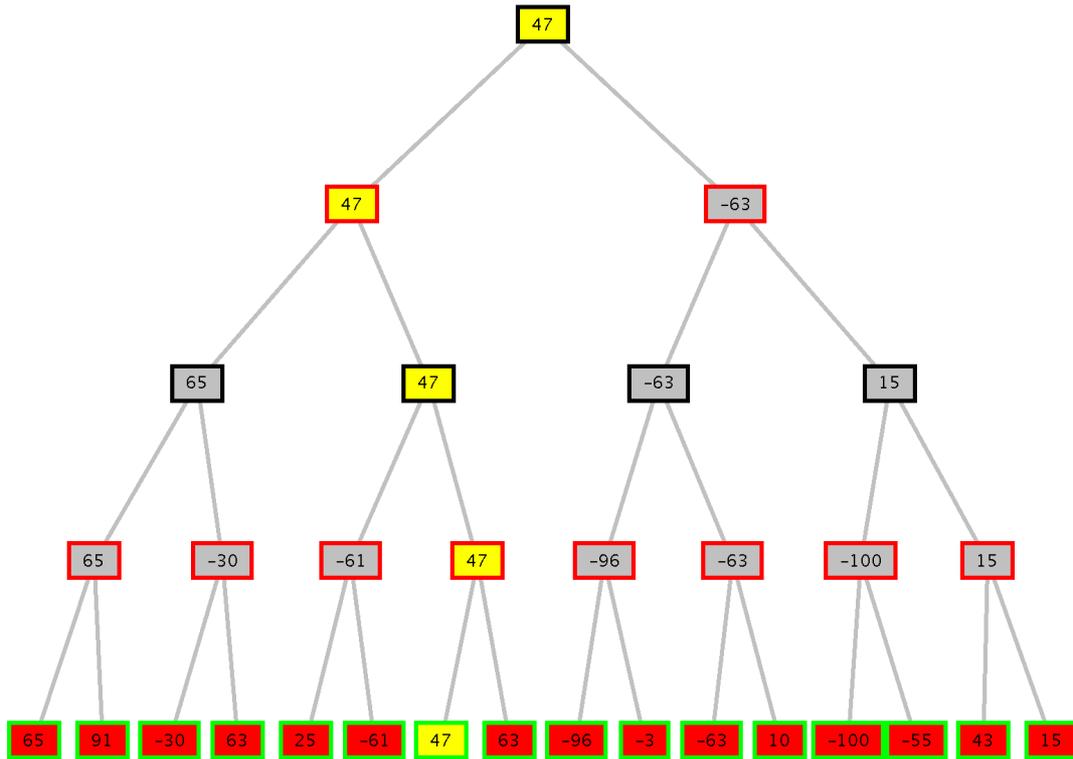
$\forall X (\text{not volo}(X,cta,blq) \text{ or } \text{not ritardo}(X) \text{ or } \text{not volo-di}(X,funnyAir))$

Trasformazione in clausole:

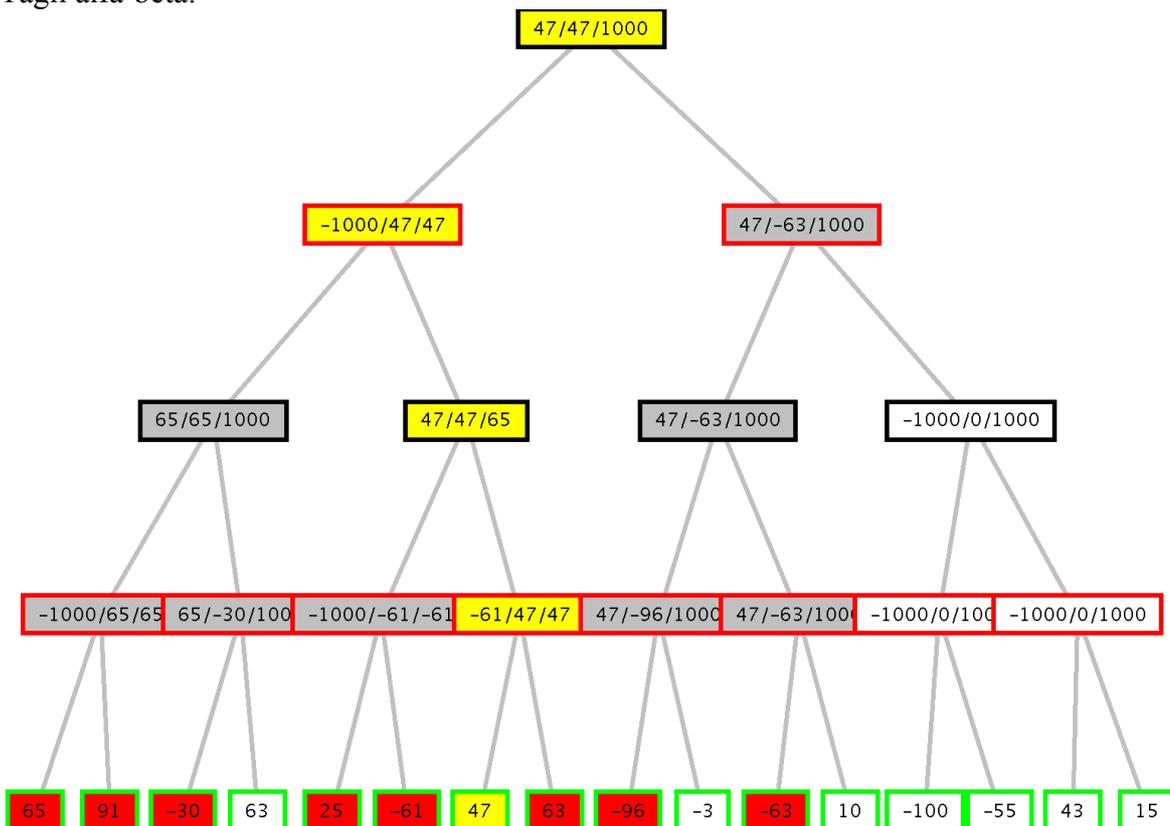
1. `aerop(cta)`
  2. `aerop(blq)`
  3. `compagnia(funnyAir)`
  4. `volo(fu1088,cta,blq)`
  - 5a. `volo(c,cta,blq)`
  - 5b. `ritardo(c)`
  - 6 `not volo(X,cta,blq) or volo-di(X,funnyAir)`
- GNeg: `not volo(X,cta,blq) or not ritardo(X) or not volo-di(X,funnyAir)`
- 7: Gneg+ 5a: `not ritardo (c) or not volo-di(c, funny)`
- 8: 7+5b: `not volo-di(c,funny)`
- 9: 8+6: `not volo(c, cta, blq)`
- 10: 9+5a: `clausola vuota, contraddizione`

## Esercizio 2

Min-Max:

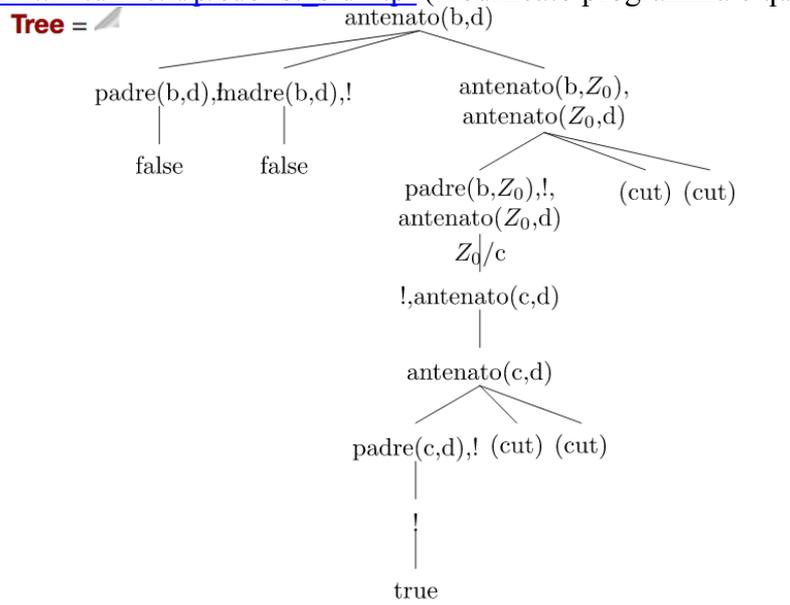


Tagli alfa-beta:



### Esercizio 3

Generato con: [http://cplint.ml.unife.it/p/sublist\\_sldnf.pl](http://cplint.ml.unife.it/p/sublist_sldnf.pl) (modificato programma e query)



### Esercizio 4

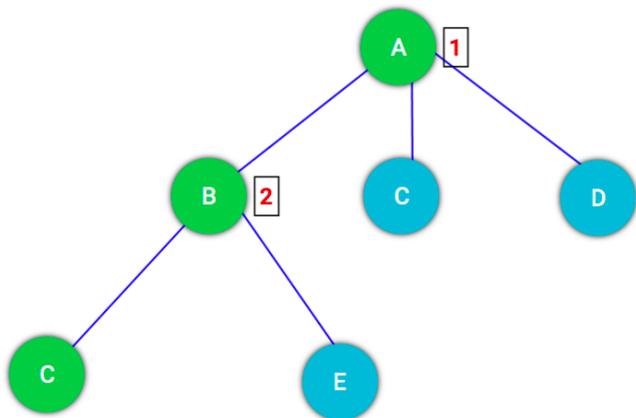
`grado(X,Y,1):-padre(X,Y),!`

`grado(X,Y,1):-madre(X,Y),!`

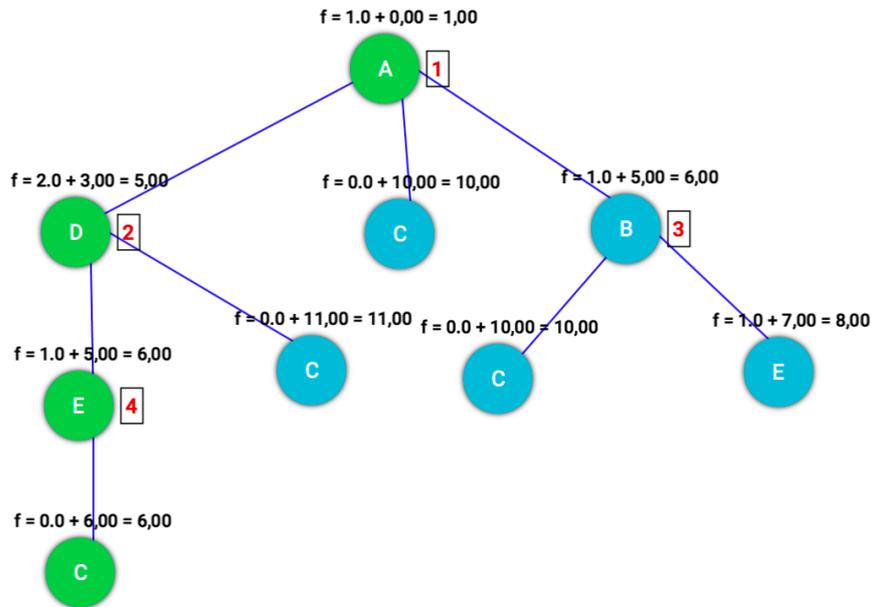
`grado(X,Y,G):-grado(X,Z,G1),grado(Z,Y,G2),G is G1+G2.`

### Esercizio 5

Depth-first



Costo cammino trovato (in verde) pari a 10.



Con A\*, costo cammino trovato (in verde) pari a 6 (cammino ottimo)  
L'euristica è ammissibile.

### Esercizio 6

Per la descrizione dell'algoritmo AC-3 si vedano le slides.

$X1, X2, X3 :: [1, 2, 3, 4]$

$X1=1$

$X1 < X2 < X3$

	X1	X2	X3
	1..4	1..4	1..4
<b>X1=1</b>	1		
<b>X1&lt;X2</b>		1..4	
<b>X1&lt;X3</b>			1..4
<b>X2&gt;X1</b>		2..4	
<b>X2&lt;X3</b>		2..3	
<b>X3&gt;X1</b>			2..4
<b>X3&gt;X2</b>			3..4

Ci sono state cancellazioni, si ricontrollano (tutti) gli archi che terminano su variabili i cui domini sono stati ridotti

	X1	X2	X3
	1	2..3	3..4
<b>X1&lt;X2</b>	<i>idem</i>		
<b>X1&lt;X3</b>	<i>idem</i>		
<b>X2&gt;X1</b>		<i>idem</i>	
<b>X2&lt;X3</b>		<i>idem</i>	
<b>X3&gt;X1</b>			<i>idem</i>
<b>X3&gt;X2</b>			<i>idem</i>

Quiescenza, termine di AC-3.