

Logique

méthodes pour l'intelligence artificielle

Paul Gochet

Pascal Gribomont

André Thayse



hermes
Science
publications

The logo for Hermès Science Publications features the word "hermes" in a stylized, italicized font where the letters "e" and "r" are interconnected. Below it, the word "Science" is written in a smaller, standard serif font. A horizontal line separates "hermes" from "Science". At the bottom, the words "publications" are written in a very small, thin font.

Table des matières

Avant-propos	17
Chapitre 1. Introduction historique et philosophique à la logique modale	19
1.1. L'étude des modalités relève-t-elle de la logique ?	19
1.2. Le carré modal	20
1.3. Le syllogisme modal	21
1.4. Les futurs contingents	22
1.5. L'école de Mégare	23
1.6. Les modalités temporelles au Moyen Age	24
1.7. La logique déontique au Moyen Age	26
1.8. Les logiques multimodales	29
1.9. De l'implication	29
1.10. L'implication stricte	30
1.11. Polysémie de l'implication stricte	31
1.12. La correction des systèmes de Lewis	32
1.13. L'avènement de la logique modale quantifiée	33
1.14. Carnap, précurseur de la sémantique des mondes possibles	34
1.15. De la nécessité selon Carnap à la nécessité selon Kripke	35
1.16. Domaines variables et relation d'accessibilité	36
1.17. De l'implication stricte à l'implication relevante	38
1.18. La diversification de la logique modale	40
Chapitre 2. Logique modale des propositions	41
2.1. Introduction	41
2.2. Logique modale des propositions	43
2.2.1. Introduction	43
2.2.2. Syntaxe de la logique modale	44
2.2.3. Sémantique de la logique modale	45

2.2.4. Interprétations de la logique modale	46
2.2.4.1. Logique du possible et du nécessaire	46
2.2.4.2. Logique temporelle	47
2.2.4.3. Logique dynamique	47
2.2.4.4. Logiques de croyance et de connaissance	48
2.2.4.5. Formules remarquables	48
2.2.5. Relations binaires et schémas de formules	48
2.2.6. Systèmes axiomatiques	50
2.2.6.1. Valuations et tautologies	50
2.2.6.2. Logiques	50
2.2.6.3. Logiques normales	51
2.2.6.4. Systèmes axiomatiques	51
2.2.7. Quelques logiques classiques	52
2.2.8. Système S5 : nécessité et connaissance introspective	53
2.2.9. Les logiques obtenues à partir des schémas D, T, B, 4, 5	56
2.2.10. Langages multimodaux	59
2.2.11. Exemples de langages multimodaux	59
2.2.12. La logique dynamique	60
2.2.13. Logique temporelle et logiques de nécessité	61
2.2.14. Logique déontique	62
2.2.14.1. Le système OS de Von Wright	62
2.2.14.2. Le système NS (Von Wright 1964) : approche dyadique ..	63
2.2.14.3. Réduction à la logique modale aléthique (Anderson 1958) ..	64
2.2.14.4. Approche dynamique	65
2.3. La sémantique algébrique	65
2.3.1. Introduction	65
2.3.2. La logique à trois valeurs de Lukasiewicz	66
2.3.3. Les logiques multivaluées	67
2.3.4. Sémantiques pour des logiques à quatre valeurs	68
2.3.5. Logiques multivaluées codées binaires	69
2.3.6. Interprétation ensembliste de logiques multivaluées	71
2.3.7. Structures modales et logiques multivaluées	73
Chapitre 3. Logiques modales temporelle et épistémique	77
3.1. Le temps et le changement	77
3.1.1. Introduction	77
3.1.2. Relations entre temps et changement	78
3.1.3. Le temps : ensemble de points ou d'intervalles	78
3.1.3.1. Les instants comme primitives du temps	79
3.1.3.2. Les intervalles comme primitives du temps	79
3.1.4. Etats et événements	80
3.2. La logique temporelle des propositions	81
3.2.1. Syntaxe	81
3.2.2. Sémantique	82

3.2.3. Axiomatique	83
3.2.4. Logique temporelle linéaire	84
3.2.4.1. Exemples	85
3.2.4.2. Axiomatisation	85
3.2.5. Opérateurs spécialisés	86
3.2.6. Propriétés additionnelles de la relation d'accessibilité	87
3.2.7. Logique temporelle non transitive	89
3.2.8. Logique temporelle à plusieurs dimensions	90
3.2.9. Logique d'intervalles	91
3.3. Logique épistémique	92
3.3.1. Introduction	92
3.3.2. Les mondes possibles en logique épistémique	92
3.3.3. Exemple : Le problème des trois conseillers	94
3.3.4. Connaissance commune et distribuée	96
3.3.5. Exemple : Le problème des trois conseillers (suite)	97
3.3.6. Connaissance et temporalités	101
Chapitre 4. Logique modale quantifiée	103
4.1. Introduction	103
4.2. Syntaxe et sémantique	104
4.2.1. Syntaxe	104
4.2.2. Sémantique	104
4.2.3. Extension et intension	106
4.2.4. Désignateurs rigides et non rigides	107
4.2.5. Les choix en logique modale quantifiée	108
4.3. Interprétation objectuelle	110
4.3.1. Termes rigides; domaines fixes	111
4.3.2. Termes rigides; domaines dépendant du monde	113
4.3.2.1. Le système Q1R	113
4.3.2.2. Remarques	114
4.3.3. Désignateurs non rigides	116
4.3.3.1. Le système Q3	116
4.3.3.2. Le système Q3L	117
4.3.3.3. Application à la logique aléthique	117
4.4. Domaines de quantification contenant des éléments de type intensionnel	118
4.4.1. Introduction	118
4.4.2. Interprétation conceptuelle	118
4.4.2.1. Domaines fixes; le système QC	118
4.4.2.2. Domaines dépendant du monde; le système Q2	119
4.4.3. Interprétation substantielle	119

Chapitre 5. Logiques temporelle et épistémique quantifiées	121
5.1. Logique temporelle quantifiée	121
5.1.1. Introduction	121
5.1.2. Quantification et modalités temporelles	123
5.1.3. Version quantifiée de logiques normales	125
5.1.4. Changement temporel, identité, loi de Leibniz	127
5.1.5. Logique modale quantifiée et temps arborescent	127
5.2. Logique épistémique quantifiée	128
Chapitre 6. Théorie des modèles. Première partie	131
6.1. Introduction	131
6.2. Affinement de la notion de conséquence en logique modale	133
6.3. Validité en logique modale	134
6.3.1. Vérité et validité	134
6.3.2. Validité dans un modèle	134
6.3.3. Validité dans une classe de modèles	134
6.3.4. Validité dans une structure	135
6.3.5. Valuation et substitution	136
6.3.6. Utilité de conserver la notion de validité dans une classe de modèles	138
6.4. Relations de conséquence logique	139
6.4.1. La conséquence logique en logique non modale	139
6.4.2. Les variables au sens conditionnel et au sens de la généralité	139
6.4.3. Force des deux relations de conséquence en logique du premier ordre	141
6.4.4. La conséquence locale	142
6.4.5. La conséquence globale pour les modèles	143
6.4.6. La conséquence globale pour les structures	143
6.4.7. Force des trois relations de conséquence en logique modale	143
6.4.8. Importance de la conséquence locale	144
6.4.9. Conséquence globale sur les structures et règle d'échange	146
6.4.10. Le lien unissant la conséquence locale à la conséquence globale	147
6.5. Le théorème de la déduction en logique modale	148
6.5.1. Le théorème de la déduction en logique modale et en logique non modale	148
6.5.2. Les deux sortes de prémisses	150
6.5.3. Systèmes non normaux	150
6.5.4. Le théorème de la déduction revisité	151
6.5.5. Le théorème local de la déduction	151
6.5.6. Le théorème global de la déduction	152
6.6. La preuve de complétude par la méthode du modèle canonique	152
6.6.1. Correction, complétude, caractérisation pour les systèmes sans prémisses	152

6.6.2. Caractérisation	153
6.6.3. La complétude prouvée à partir du modèle canonique	153
6.6.4. La structure canonique	154
6.6.5. La valuation canonique	155
6.6.6. Le modèle canonique	155
6.6.7. Le système canonique	155
6.6.8. La preuve de complétude	156
6.6.8.1. Introduction	156
6.6.8.2. Définitions préliminaires	156
6.6.8.3. Propriétés de clôture des ensembles maximaux consistants ..	156
6.6.8.4. Equivalences remarquables	157
6.6.8.5. Lemme d'existence (Lemme de Lindenbaum)	158
6.6.8.6. Le modèle canonique	158
6.6.8.7. Lemme de dérivabilité	159
6.6.8.8. Lemme préparatoire à l'extension de la valuation des atomes aux formules	160
6.6.8.9. Le lemme d'extension de la valuation V en V'	161
6.6.8.10. Le théorème de complétude	162
6.6.8.11. Adéquation faible et adéquation forte	162
6.6.8.12. Application de la méthode de preuve par les modèles canoniques à d'autres systèmes	163
Chapitre 7. Théorie des modèles. Deuxième partie	165
7.1. Filtration et modèles finis	165
7.1.1. La filtration	165
7.1.2. Notions préliminaires	165
7.1.3. Théorème de préservation de la valuation	167
7.1.4. Préservation de la non-validité	168
7.1.5. La propriété du modèle fini (p.m.f.)	168
7.1.6. La propriété de la structure finie (p.s.f.)	169
7.1.7. Modèles finis, structures finies et décidabilité	169
7.2. La théorie de la correspondance	170
7.2.1. La traduction de la logique modale propositionnelle dans le calcul des prédicts	170
7.2.2. Conséquences de la possibilité de traduire la logique modale propositionnelle en logique du premier ordre	171
7.2.3. Limites de la traduction dans la logique du premier ordre	171
7.2.4. Comment établir un résultat de correspondance ?	172
7.2.5. L'algorithme de Sahlqvist-van Benthem	173
7.2.6. Notions préliminaires	173
7.2.7. La traduction en logique du deuxième ordre	174
7.2.8. L'instantiation minimale	174
7.2.9. Exemple d'application de l'algorithme	175
7.2.10. Justification de l'algorithme	176

7.2.11. Portée et limites de l'algorithme	177
7.3. Résultats de préservation	178
7.3.1. Les sous-modèles engendrés	178
7.3.2. Définitions préliminaires	178
7.3.3. Intérêt de la notion de modèle et de sous-modèle engendrés	179
7.3.4. Théorème de préservation pour les sous-modèles engendrés	179
7.3.5. Ultrafiltres et ultraproduits	180
7.3.6. Théorème de Loš	182
7.3.7. Autres résultats de préservation	182
Chapitre 8. Théorie de la preuve pour la logique modale propositionnelle	185
8.1. Introduction	185
8.2. Méthode de déduction naturelle	186
8.2.1. Les règles et notions nouvelles	186
8.2.2. Exemple de démonstration en déduction naturelle	188
8.3. La méthode des tableaux explicites	191
8.3.1. Définition	191
8.3.2. La preuve par tableaux explicites	191
8.3.3. Les règles d'élimination des opérateurs modaux	191
8.3.4. Règles duales	192
8.3.5. Tableau récapitulatif des règles	194
8.3.5.1. Règle alpha de prolongation	194
8.3.5.2. Règle bêta de ramifications	194
8.3.5.3. Règle pi de possibilité	194
8.3.5.4. Règle nu de nécessité	194
8.3.6. Exemple de preuve dans K	195
8.3.7. Les règles qui diffèrent selon les systèmes modaux	195
8.3.8. La part du choix	196
8.3.9. Exemple de démonstration dans S4	196
8.3.10. Tableaux avec prémisses locales et tableaux avec prémisses globales	197
8.4. La méthode des tableaux implicites	198
8.4.1. Le problème de la décision dans le calcul des propositions et dans le calcul des prédictats non modaux	198
8.4.2. Preuve constructive de la complétude	198
8.4.3. La méthode des tableaux implicites	199
8.4.4. La forme des règles dans la méthode des tableaux implicites	199
8.4.5. Les règles structurelles	200
8.4.6. La règle de coupure	200
8.4.7. Définitions préliminaires	200
8.4.8. Relâchement du principe de la sous-formule	202
8.4.9. La propriété de la sur-formule analytique	202
8.4.10. Restriction sur la coupure	203

8.4.11. Règles de réduction	203
8.4.12. Exemples de démonstration	204
8.5. Correction, complétude et décidabilité	205
8.5.1. Caractère non déterministe de la procédure	205
8.5.2. Preuve de la correction de R. Goré	206
8.5.3. La notion d'ensemble saturé vers le bas	207
8.5.4. Vue d'ensemble sur la preuve de complétude de R. Goré	209
8.5.5. La procédure de saturation vers le bas est effective	210
8.5.6. Construction du graphe de modèle	210
8.5.7. Lemme d'existence d'un modèle	210
8.6. La méthode des graphes cycliques orientés avec racine	212
8.7. La méthode des diagrammes	213
8.7.1. Le test de validité dans la logique classique	213
8.7.2. Le test des diagrammes pour K	213
8.7.3. Le test des diagrammes pour T	215
8.7.4. Le test des diagrammes pour S4	216
8.7.5. Méthode de preuve par réfutation et méthode de décision	217
8.7.6. La méthode des tableaux pour la logique temporelle	218
8.7.7. Incomplétude de la logique temporelle linéaire du premier ordre	220

Chapitre 9. Théorie des modèles et théorie de la preuve

pour la logique modale quantifiée

9.1. Introduction	221
9.1.1. La formule de Barcan et sa converse	223
9.1.2. Sémantique de la logique modale quantifiée avec domaine variable	223
9.1.3. Modèles falsificateurs pour la formule de Barcan	224
9.1.4. Modèle falsificateur pour la converse de la formule de Barcan	225
9.1.5. Les mérites respectifs des modèles avec domaine constant et des modèles avec domaines variables	226
9.1.6. Immersion de la sémantique à domaines variables dans la sémantique à domaine constant	227
9.1.7. Immersion de la sémantique à domaine constant dans la sémantique à domaines variables	227
9.1.8. Evaluation des deux types d'unification des sémantiques	228
9.1.9. Expression syntaxique de la monotonie et de l'antimonotonie	228
9.2. La preuve par tableaux en logique modale quantifiée	229
9.2.1. Règles de réduction pour les opérateurs modaux	229
9.2.2. Règles de réduction pour les quantificateurs	230
9.2.3. Exemple de démonstration en QK	231
9.2.4. Exemple de non-théorème de QK	231
9.3. Correction et complétude	232

9.3.1. Généralités	232
9.3.2. Extraction d'un modèle falsificateur	232
9.4. Logique modale quantifiée avec identité	233
9.4.1. Règles de réduction pour la logique de l'identité	235
9.5. La preuve de complétude de K quantifié avec identité	235
9.6. Logique modale quantifiée avec prédictat d'existence	236
9.7. La logique des termes singuliers en logique modale quantifiée	238
9.7.1. Le manque d'expressivité du formalisme standard	238
9.7.2. L'introduction des abstraits de prédictats	239
9.7.3. La syntaxe des abstraits de prédictats	240
9.7.4. La sémantique des termes et de la prédication à l'aide d'abstraits de prédictats	240
9.7.5. Les désignateurs rigides	241
9.7.6. Identité nécessaire et coréférentialité	242
9.8. L'argument du lance-pierres	242
9.8.1. Transparence et opacité	242
9.8.2. Contextes intensionnels	243
9.8.3. L'anéantissement des contextes intensionnels	244
9.8.4. Une version stylisée de l'argument du lance-pierres	244
9.8.5. Réfutation du lance-pierres	245
9.8.6. La réhabilitation de la logique modale quantifiée	245
9.8.7. Logique modale quantifiée et déduction naturelle	247
9.8.8. Implémentation de la logique modale quantifiée	247
Chapitre 10. Introduction à l'intelligence artificielle	249
10.1. Une définition naturelle de l'intelligence artificielle	250
10.1.1. Qu'est-ce qu'un comportement intelligent ?	250
10.1.2. Simuler un comportement intelligent	252
10.1.3. Intelligence artificielle et informatique	253
10.1.4. Le point de vue anthropomorphe	253
10.1.5. Intelligence et traitement de l'information	255
10.2. Une définition orientée de l'intelligence artificielle	258
10.2.1. Qu'est-ce qu'un programme ?	258
10.2.2. Qu'est-ce qu'un système intelligent ?	261
10.2.3. Les Tours de Hanoï	262
10.2.4. Nim	267
10.2.5. Echecs et Hexapion	268
10.3. Pour en savoir plus	271
Chapitre 11. Principes de la programmation logique	273
11.1. Concepts de base	273
11.1.1. Les termes	273
11.1.2. Faits et règles	276

11.1.3. Questions	278
11.2. Sémantique	280
11.2.1. Sémantique opérationnelle	280
11.2.2. Sémantique déclarative	284
11.3. Approche théorique de la programmation logique	285
11.3.1. La programmation logique propositionnelle	286
11.3.2. PROLOG propositionnel	290
11.4. Programmer en PROLOG	290
11.4.1. Listes, préfixes, suffixes, sous-listes et sous-ensembles	290
11.4.2. Machines abstraites et fonctions récursives	296
11.4.2.1. Automates	296
11.4.2.2. Fonctions récursives	299
11.4.3. Calcul symbolique	302
11.5. Pour en savoir plus	304
12 Le langage PROLOG en intelligence artificielle	305
12.1. Enigmes attribuables à Lewis Carroll	306
12.1.1. Un problème d'intelligence artificielle ?	307
12.1.2. Un programme de résolution en PROLOG	308
12.1.3. La classe de mathématiques	310
12.1.4. Les aléas de l'exploration	314
12.1.5. Une enquête de Sherlock Holmes	317
12.1.6. L'énoncé	318
12.1.6.1. Une solution directe	319
12.1.6.2. Une solution plus rapide	321
12.1.6.3. PROLOG comme outil de preuve	322
12.2. Une limitation importante	322
12.2.1. Un tri "orienté IA"	323
12.2.2. Vers un tri raisonnablement efficace	324
12.2.3. Approche directe du problème de tri	325
12.2.4. Le tri rapide	326
12.2.5. Le problème des partitions	326
12.2.6. Conclusion	329
12.3. Un exemple d'apprentissage	329
12.3.1. Introduction	329
12.3.1.1. Hexapion	329
12.3.1.2. Principe simple d'apprentissage	330
12.3.2. Le programme de jeu	330
12.3.2.1. Quelques mécanismes particuliers	330
12.3.2.2. Le principe du jeu	331
12.3.2.3. Les coups possibles	332
12.3.3. Le dialogue avec l'adversaire	333
12.3.3.1. Gestion de l'apprentissage	334
12.3.3.2. Prédicats auxiliaires supplémentaires	335

12.3.4. Exemples d'exécution	336
12.3.4.1. Première partie	336
12.3.4.2. Deuxième partie	338
12.3.4.3. Progression de l'apprentissage	338
12.3.4.4. Conclusion	340
12.4. Pour en savoir plus	341
chapitre 13. Vérification assistée par ordinateur	343
13.1. Introduction	343
13.2. Construction d'invariant	347
13.2.1. Une méthode théorique	347
13.2.2. Application : programme séquentiel	349
13.2.3. Application : programme parallèle	351
13.3. Construction de programme	354
13.3.1. Un protocole de transfert de données	355
13.3.1.1. La version initiale	355
13.3.1.2. Perte de messages	355
13.3.1.3. Plus de parallélisme	356
13.3.2. Le principe de la fenêtre de Stenning	358
13.3.2.1. L'idée générale	358
13.3.2.2. Le développement	359
13.3.3. Représentation des processus	360
13.3.3.1. Identification des processus	360
13.3.3.2. Communication asynchrone	361
13.3.4. Amélioration du parallélisme	363
13.3.5. Conclusion	363
13.4. Validation des conditions de vérification	363
13.4.1. Introduction	363
13.4.2. Propriétés structurelles des conditions de vérification	365
13.4.3. Le problème de la validation	367
13.4.4. Type, type réduit et polarité	367
13.4.5. Rang d'une sous-formule	368
13.4.6. Polarité et interpolation	369
13.4.7. Pertinence et règle d'élimination	370
13.4.8. La règle de connectivité	370
13.4.9. Un exemple	371
Bibliographie	373
Index	389