

# Preuve par résolution

- Procédure générale pour faire de l'inférence
  - ◆ modus ponens et l'instantiation universelle sont des cas particuliers
- Cette procédure est correcte et complète (sous certaine condition, à voir plus tard)
- On aura besoin des outils suivants :
  - ◆ la **substitution**
  - ◆ l'**unification**
  - ◆ la **transformation sous forme normale conjonctive**

# Substitution

- On définit un **littéral** comme un prédicat ou la négation d'un prédicat
  - ◆ ex. :  $p_1(x, y)$ ,  $\neg p_1(x, y)$
- On définit une **clause** comme une disjonction de littéraux
  - ◆ ex. :  $p_1(x, y) \vee p_2(x, y, z) \vee \neg p_1(x, z)$
- Une **substitution** est un ensemble (possiblement vide) de paires de la forme  $x_i = t_i$  où  $x_i$  est une variable et  $t_i$  est un terme et les  $x_i$  sont **distincts**
  - ◆ ex. :  $\{ x = John, y = pere(Mary) \}$

# Substitution

- L'application d'une substitution  $\theta = \{x_1 = t_1, \dots, x_n = t_n\}$  à un littéral  $\alpha$  donne un littéral  $\alpha\theta$  obtenu de  $\alpha$  en remplaçant **simultanément** toute occurrence de  $x_i$  par  $t_i$  dans  $\alpha$ , pour chaque paire  $x_i = t_i$ .

- $\alpha\theta$  est appelé **instance** de  $\alpha$  pour  $\theta$

◆ exemple :  $\alpha = p(x, y, f(a))$ ,  $\theta = \{y = x, x = b\}$

$$\begin{array}{c} \downarrow \downarrow \\ \alpha\theta = p(b, x, f(a)) \end{array}$$

- Si  $C$  est la clause  $\alpha_1 \vee \dots \vee \alpha_n$ ,  $C\theta$  est la clause  $\alpha_1\theta \vee \dots \vee \alpha_n\theta$

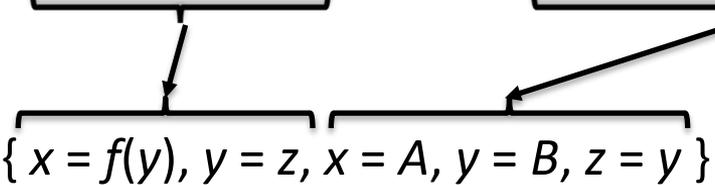
# Composition de substitutions

- Quelle serait la substitution équivalent à l'application successive de deux substitution  $\theta = \{ x_1 = s_1, \dots, x_m = s_m \}$  et  $\sigma = \{ y_1 = t_1, \dots, y_n = t_n \}$ 
  - ◆ on note une telle **composition**  $\theta\sigma$
- La composition  $\theta\sigma$  de  $\theta$  et  $\sigma$  est la substitution obtenue comme suit :
  1. construire l'ensemble
$$\{ x_1 = s_1\sigma, \dots, x_m = s_m\sigma, y_1 = t_1, \dots, y_m = t_n \}$$
en appliquant  $\sigma$  à tous les termes  $s_i$
  2. supprimer toutes les paires  $y_i = t_i$  telles que  $y_i \in \{x_1, \dots, x_m\}$
  3. supprimer les identités, c-à-d., les paires pour lesquelles  $s_i\sigma$  est devenu  $x_i$

# Composition de substitutions : exemple

- Composition de  $\theta = \{ x = f(y), y = z \}$  et  $\sigma = \{ x = A, y = B, z = y \}$

# Composition de substitutions : exemple

- Composition de  $\theta = \{x = f(y), y = z\}$  et  $\sigma = \{x = A, y = B, z = y\}$ 
  1. 
$$\{x = f(y), y = z, x = A, y = B, z = y\}$$

# Composition de substitutions : exemple

- Composition de  $\theta = \{x = f(y), y = z\}$  et  $\sigma = \{x = A, y = B, z = y\}$ 
    1.  $\{x = f(B), y = y, x = A, y = B, z = y\}$
- 
- The diagram illustrates the composition of two substitutions. At the top, the first substitution is  $\theta = \{x = f(y), y = z\}$  and the second is  $\sigma = \{x = A, y = B, z = y\}$ . Brackets group the terms in each. An arrow points from the  $y$  in  $\theta$  to the  $y$  in  $\sigma$ , and another arrow points from the  $z$  in  $\sigma$  to the  $y$  in  $\theta$ . Below, the resulting composition is shown as  $\{x = f(B), y = y, x = A, y = B, z = y\}$ , with brackets grouping the terms. The  $B$  in  $f(B)$  and the  $y$  in  $y = y$  are highlighted in green.

# Composition de substitutions : exemple

- Composition de  $\theta = \{x = f(y), y = z\}$  et  $\sigma = \{x = A, y = B, z = y\}$ 
  1.  $\{x = f(B), y = y, x = A, y = B, z = y\}$
  2.  $\{\underline{x} = f(B), \underline{y} = y, \underline{x} = A, \underline{y} = B, z = y\}$

# Composition de substitutions : exemple

- Composition de  $\theta = \{x = f(y), y = z\}$  et  $\sigma = \{x = A, y = B, z = y\}$

- 
1.  $\{x = f(B), y = y, x = A, y = B, z = y\}$
  2.  $\{\underline{x} = f(B), \underline{y} = y, \underline{x} = A, \underline{y} = B, z = y\}$
  3.  $\{x = f(B), \underline{y} = y, \underline{x} = A, \underline{y} = B, z = y\}$

# Composition de substitutions : exemple

- Composition de  $\theta = \{x = f(y), y = z\}$  et  $\sigma = \{x = A, y = B, z = y\}$

- 
1.  $\{x = f(B), y = y, x = A, y = B, z = y\}$
  2.  $\{\underline{x} = f(B), \underline{y} = y, \underline{x} = A, \underline{y} = B, z = y\}$
  3.  $\{x = f(B), \cancel{y = y}, \cancel{x = A}, \cancel{y = B}, z = y\}$

Résultat:  $\theta\sigma = \{x = f(B), z = y\}$

# Propriétés des substitutions

- La substitution identité, notée  $\varepsilon$ , est l'ensemble vide
- $\theta\varepsilon = \theta$ , pour toute substitution  $\theta$
- $(\alpha\sigma)\theta = \alpha(\sigma\theta)$ , pour toute clause  $\alpha$  et substitutions  $\theta$  et  $\sigma$
- $(\theta\sigma)\gamma = \theta(\sigma\gamma)$ , pour toutes substitutions  $\theta$ ,  $\sigma$  et  $\gamma$