

Linguaggi per problemi di vincoli

SKETCHPAD - Sutherland 1963- Vincoli per grafica

CONSTRAINTS - Sussman e Steele 1980 - circuiti

Linguaggi matematici - algebra simbolica

CLP- Constraint logic programming

famiglia di linguaggi - uno per ogni dominio di vincoli

il constraint solver è built-in nel linguaggio

A. Martelli - CLP

1

CONSTRAINT LOGIC PROGRAMMING

Regole estese:

$A :- B_1, B_2, \dots, B_n$

B_i può essere o un **atomo** o un **vincolo**.

I vincoli si riferiscono ad un dominio:

- interi
- reali, razionali
- booleani
- domini finiti

Su un insieme di vincoli si possono eseguire operazioni (dipendenti dal dominio) di:

- propagazione di vincoli (semplificazione):
da $X > Y$ e $Y > Z \implies X > Z$
- verifica di consistenza (esiste una soluzione?) (Spesso è incompleta)
 $X = Y + 1, Y \geq 3, X \leq 5$

A. Martelli - CLP

2

Il fattoriale in Prolog:

```
fatt(0,1).  
fatt(N,L) :- N1 is N-1, fatt(N1,L1), L is N*L1.
```

Il fattoriale in CLP (Sicstus):

```
:- use_module(library(clpfd)).  
fatt(0,1).  
fatt(N,L) :- N1 #= N-1, fatt(N1,L1), L #= N*L1.
```

Di solito conviene mettere prima i vincoli:

```
:- use_module(library(clpfd)).  
fatt(0,1).  
fatt(N,L) :- N1 #= N-1, L #= N*L1, fatt(N1,L1).
```

A. Martelli - CLP

3

VALUTAZIONE DI UN GOAL IN CSP

L'interprete fa uso di un **constraint store (CS)**, inizialmente vuoto.

Un passo dell'interprete (nondeterministico):

? G_1, G_2, \dots, G_n

- se G_1 è un **atomo**, si procede al solito modo (sostituire G_1 con il corpo di una clausola la cui testa unifica con G_1)

- se G_1 è un **vincolo**:

- inserire il vincolo nel CS
- propagare i vincoli nel CS
- verificare la consistenza del CS
- se il CS è consistente continuare
altrimenti fallimento

L'interprete itera finché il goal è vuoto.

La risposta è data dal contenuto del CS, limitato alle variabili presenti nel goal iniziale.

A. Martelli - CLP

4

```

1) fatt(0,1).
2) fatt(N,L) :- N1 #= N-1, L #= N*L1, fatt(N1,L1).

```

Constraint Store

```

?- fatt(N, 6)          regola 2          L=6
?- N1 #= N-1, L #= N*L1, fatt(N1,L1)    N1=N-1
?- L #= N*L1, fatt(N1,L1)              L=N*L1
?- fatt(N1,L1)

```

```

1) fatt(0,1).
2) fatt(N,L) :- N1 #= N-1, L #= N*L1, fatt(N1,L1).

```

Constraint Store

```

?- fatt(N, 6)          regola 2          L=6
?- N1 #= N-1, L #= N*L1, fatt(N1,L1)    N1=N-1
?- L #= N*L1, fatt(N1,L1)              L=N*L1
?- fatt(N1,L1)          regola 1          N1=0, L1=1
?- []                    propagazione
                        dei vincoli

                        N=1
                        6=1*L1,
                        6=1      incons.
                        BACKTRACKING

```

```

1) fatt(0,1).
2) fatt(N,L) :- N1 #= N-1, L #= N*L1, fatt(N1,L1).

```

		Constraint Store
?- fatt(N, 6)	regola 2	L=6
?- N1 #= N-1, L #= N*L1, fatt(N1,L1)		N1=N-1
?- L #= N*L1, fatt(N1,L1)		L=N*L1
?- fatt(N1,L1)	regola 2	N1=N', L1=L'
?- N1'#=N'-1, L'#=N'*L1', fatt(N1',L1')		N1'=N'-1
?-		L'=N'*L1'
?- fatt(N1',L1')		N1'=0, L1'=1
?- []		SUCCESSO N=3

A. Martelli - CLP

7

La risposta dell'interprete è data dal contenuto del CS, limitato alle variabili presenti nel goal iniziale.

Queste variabili non sono necessariamente istanziate.

```
:- use_module(library(clpfd)).
```

```
prova(X):- X #=< 5, Y #>= 3, X #>= Y.
```

```
prova2(X):- X #=< 6, Y #>= 3, X #>= Y, X #\= 4.
```

Il goal

```
?- prova(X)
```

dà risposta:

```
X in 3..5
```

e

```
?- prova2(X)
```

```
X in {3} \ / (5..6)
```

A. Martelli - CLP

8

La programmazione logica standard come CLP

Dominio: termini

Vincoli: uguaglianza

L'applicazione di una regola crea dei vincoli di uguaglianza nel CS, che vengono via via semplificati.

- 1) $p(W, [b,c], Z)$
- 2) $p(W, Z, W) \text{ :- } q(a, [W], g(Z))$

CS

?- $p(a, [b|X], g(Y))$

regola 1

?- []

- i) $W=a$
- ii) $[b,c]=[b|X]$
- iii) $Z=g(Y)$

propagaz. da ii)

$b=b, X=[c]$ **successo**

A. Martelli - CLP

9

La programmazione logica standard come CLP

Dominio: termini

Vincoli: uguaglianza

L'applicazione di una regola crea dei vincoli di uguaglianza nel CS, che vengono via via semplificati.

- 1) $p(W, [b,c], Z)$
- 2) $p(W, Z, W) \text{ :- } q(a, [W], g(Z))$

CS

?- $p(a, [b|X], g(Y))$

regola 2

?- $q(a, [W], g(Z))$

- i) $W=a$
- ii) $Z=[b|X]$
- iii) $W=g(Y)$

propagaz. da i) e iii)

$a=g(Y)$ **inconsist.**

A. Martelli - CLP

10

Come strutturare un programma per risolvere un CSP (Constraint Satisfaction Problem) in Domini Finiti

- 1) dichiarare il dominio delle variabili
- 2) inserire i vincoli
- 3) cercare una soluzione via backtracking, o una soluzione ottima via branch and bound

Metodologia **constrain and generate** - molto più efficiente di *generate and test*.

In Sicstus il punto 1) può essere realizzato con
domain(L,N,M) - le variabili nella lista L hanno come dominio gli interi compresi fra N e M
Non si possono usare valori simbolici.

A. Martelli - CLP

11

Il punto 3 può essere realizzato con il predicato

`labeling(opzioni, lista_di_variabili)`

che ha successo se si trova un assegnamento di valori alle variabili che soddisfa i vincoli.
opzioni è una lista di opzioni come ad es.:

<i>leftmost</i>	si seleziona la variabile leftmost
<i>min</i>	si seleziona la variabile con il minimo lower bound
<i>ff</i>	si seleziona la variabile con il dominio più piccolo
<i>up</i>	si esplora il dominio in ordine ascendente
<i>minimize(X)</i>	usare un algoritmo branch and bound per trovare un assegnamento che minimizza X

A. Martelli - CLP

12

```

mm([S,E,N,D,M,O,R,Y]) :-
    domain([S,E,N,D,M,O,R,Y], 0, 9),          % step 1
    S#>0, M#>0,
    all_different([S,E,N,D,M,O,R,Y]),         % step 2
    sum(S,E,N,D,M,O,R,Y),
    labeling([], [S,E,N,D,M,O,R,Y]).          % step 3

sum(S, E, N, D, M, O, R, Y) :-
    1000*S + 100*E + 10*N + D +
    1000*M + 100*O + 10*R + E #=
    10000*M + 1000*O + 100*N + 10*E + Y.

?- mm([S,E,N,D,M,O,R,Y]).
D = 7,
E = 5,
M = 1,
N = 6,
O = 0,
R = 8,
S = 9,
Y = 2

```

A. Martelli - CLP

13

```

queens(N, L) :-
    length(L, N),
    domain(L, 1, N),
    constrain_all(L),
    labeling([], L).

constrain_all([]).
constrain_all([X|Xs]) :-
    constrain_between(X, Xs, 1),
    constrain_all(Xs).

constrain_between(_X, [], _N).
constrain_between(X, [Y|Ys], N) :-
    no_threat(X, Y, N),
    N1 is N+1,
    constrain_between(X, Ys, N1).

no_threat(X, Y, I) :-
    X #\= Y,
    X+I #\= Y,
    X-I #\= Y.

```

N regime

A. Martelli - CLP

14

DOMINI REALI

```
:- use_module(library(clpr)).

circuit(resistor(R), V, I) :- {V = I*R}.

circuit(series(N1,N2), V, I) :-
    {I=I1},
    {I=I2},
    {V = V1+V2},
    circuit(N1, V1, I1),
    circuit(N2, V2, I2).

circuit(parallel(N1,N2), V, I) :-
    {V=V1},
    {V=V2},
    {I = I1+I2},
    circuit(N1, V1, I1),
    circuit(N2, V2, I2).
```

A. Martelli - CLP

15

```
?- circuit(parallel(resistor(0.4),
                    series(resistor(0.2),resistor(0.1))), 12, I).

I = 70.0 ?

yes

?- circuit(parallel(resistor(0.4),
                    series(resistor(0.2),resistor(0.1))), V, I).

{I=5.833333333333333*V} ?

yes
```

A. Martelli - CLP

16

Vincoli su numeri reali

```
mutuo(P,T,I,R,B):-
    {T=0},
    {B=P}.
mutuo(P,T,I,R,B):-
    {T>=1},
    {NT=T-1},
    {NP=P+P*I-R},
    mutuo(NP,NT,I,R,B).
```

P: ammontare del prestito
T: numero rate
I: interesse
R: ammontare rata
B: prestito rimanente al termine

```
?- mutuo(10000, 10, 10/100, R, 0).
R = 1627.454
```

```
?- mutuo(P, 15, 10/100, 1000, 0).
P = 7606.0795
```

```
?- mutuo(P, 10, 10/100, R, 0).
R = 0.1627 * P
```

A. Martelli - CLP

17

Vincoli booleani - FULL ADDER

```
:- use_module(library(clpb)).

full_adder(X,Y,Cin, Sum,Cout) :-
    sat((U1 == X * Cin) *
        (U2 == Y * U3) *
        (Cout == U1 + U2) *
        (U3 == X # Cin) *
        (Sum == Y # U3)).
```

* AND
+ OR
OR ESCLUSIVO

```
?- full_adder(1,1,0,X,Y).
X = 0,
Y = 1

?- full_adder(1,1,1,X,Y).
X = 1,
Y = 1

?- full_adder(a,b,0,X,Y).
sat(Y==a*b),
sat(X==a#b)
```

A. Martelli - CLP

18

FAULT DETECTION

Al massimo un componente non funzionante

```
fault([F1,F2,F3,F4,F5], [X,Y,Cin], [Sum,Cout]) :-
    sat(card([0-1],[F1,F2,F3,F4,F5]) *
        (F1 + (U1 == X * Cin)) *
        (F2 + (U2 == Y * U3)) *
        (F3 + (Cout == U1 + U2)) *
        (F4 + (U3 == X # Cin)) *
        (F5 + (Sum == Y # U3))).
```

```
?- fault(L,[1,1,0], [1,0]), labeling(L).
```

```
L = [0,0,0,1,0]
```

```
?- fault(L,[1,1,0], [1,1]), labeling(L).
```

```
L = [0,0,0,0,1]
```

A. Martelli - CLP

19

DOMINI FINITI: SCHEDULING

```
:- use_module(library(clpfd)).

schedule([S1,S2,S3,S4]) :-
    domain([S1,S2,S3,S4], 1, 20),
    (S1 #= 1) #\ (S3 #= 1),
    S1+5 #=< S2,
    S3+8 #=< S4,
    mutex(S1,5,S3,8),
    mutex(S2,3,S4,2),
    labeling([], [S1,S2,S3,S4]).
```

	durata
task1	5
task2	3
task3	8
task4	2

```
mutex(S1,D1,S2,D2) :- (S1+D1 #=< S2) #\ (S2+D2 #=< S1).

?- schedule(L).
L = [1,6,6,14] ? ;
L = [1,6,6,15] ? ;
.....
L = [9,14,1,10] ? ;
L = [9,14,1,11] ?
```

task1 prima di **task2**
task3 prima di **task4**
task1 e **task3** mutuamente esclusivi
task2 e **task4** mutuamente esclusivi

A. Martelli - CLP

20

Trovare la soluzione ottima

```
schedule([S1,S2,S3,S4], Cost) :-  
    domain([S1,S2,S3,S4], 1, 20),  
    S1+5 #=< S2,  
    S3+8 #=< S4,  
    mutex(S1,5,S3,8),  
    mutex(S2,3,S4,2),  
    Cost #= max(S4+2, S2+3),  
    labeling([minimize(Cost)], [S1,S2,S3,S4]).  
  
mutex(S1,D1,S2,D2) :- (S1+D1 #=< S2) #\ (S2+D2 #=< S1).  
  
?- schedule(L,C).  
  
C = 16,  
L = [1,6,6,14]
```