

Wissensbasierte Systeme

Vorlesung 5 vom 17.11.2004
Sebastian Iwanowski
FH Wedel

Wissensbasierte Systeme

1. Motivation
2. Prinzipien und Anwendungen
3. Logische Grundlagen
- ➔ 4. Suchstrategien
5. Modellbasierte Diagnose
 - Kandidatengenerierung
 - Konfliktgenerierung
 - Wertpropagierung
 - Gesamtarchitektur
 - Komponentenmodellierung
6. Andere Diagnosemethoden
7. Weitere Wissensrepräsentationsformen
8. Bewertung wissensbasierter Systeme

Suchen in Suchgraphen

Suchgraph:

- **Knoten:** beschreibt Zustand in der Suchdomäne
- **Kante:** Übergang von einem Zustand in den nächsten
(in der Regel mit Richtung)
- **Startknoten:** Anfangszustand
(ist immer eindeutig)
- **Zielknoten:** gewünschter Endzustand (Lösung des Problems)
(es darf mehrere geben)

wünschenswert:

- **Suchgraph ist Suchbaum**
(Pfad vom Startknoten zu jedem Zielknoten ist eindeutig)

Verschiedene Suchziele:

- 1) Alle Lösungen eines Problems finden
- 2) Die beste Lösung finden
- 3) Ein paar gute Lösungen finden

Lösen von CSP mit Suchbäumen

- **Zustand**: Belegung von Variablen mit Werten
- **Folgezustand**: Belegung einer weiteren Variable mit einem Wert unter Beibehaltung der Werte für die bisher belegten Variablen
- **Startknoten**: keine Variable hat einen Wert
- **Zielknoten**: gültige Lösung
- **Expansion** eines Knotens: Berechnen aller Folgeknoten

Verschiedene Suchstrategien unterscheiden sich in:

Welcher Knoten wird als nächstes expandiert ?

Allgemeine Suchstrategien für CSP

Im allgemeinen für CSP nur *blinde (uninformierte) Suche* möglich:

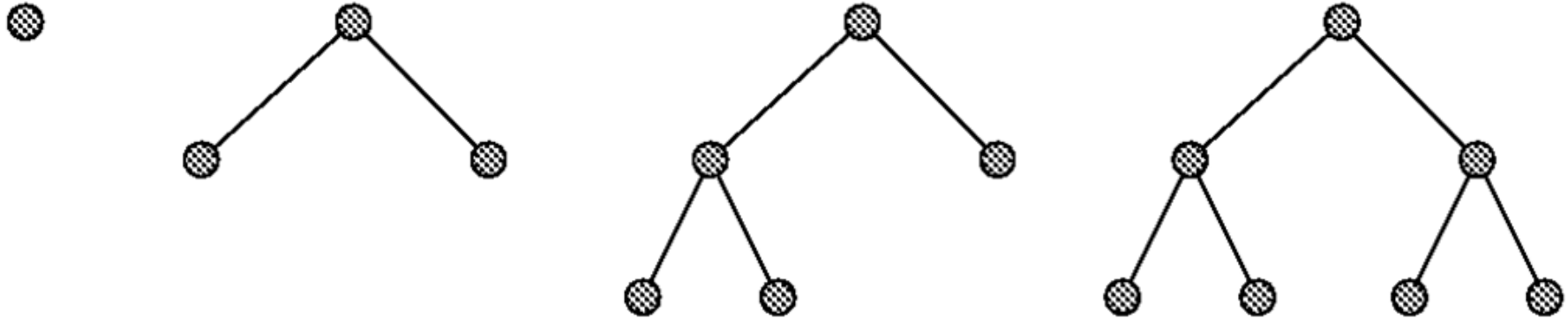
Es gibt keine Information über günstige Suchrichtungen (das Ziel wird erst bei Erreichen erkannt)

Die wichtigsten Suchstrategien:

1. Breitensuche (breadth-first-search)
2. Tiefensuche (depth-first-search)
3. Bestensuche (best-first-search)

Allgemeine Suchstrategien für CSP

Breitensuche (breadth-first-search):

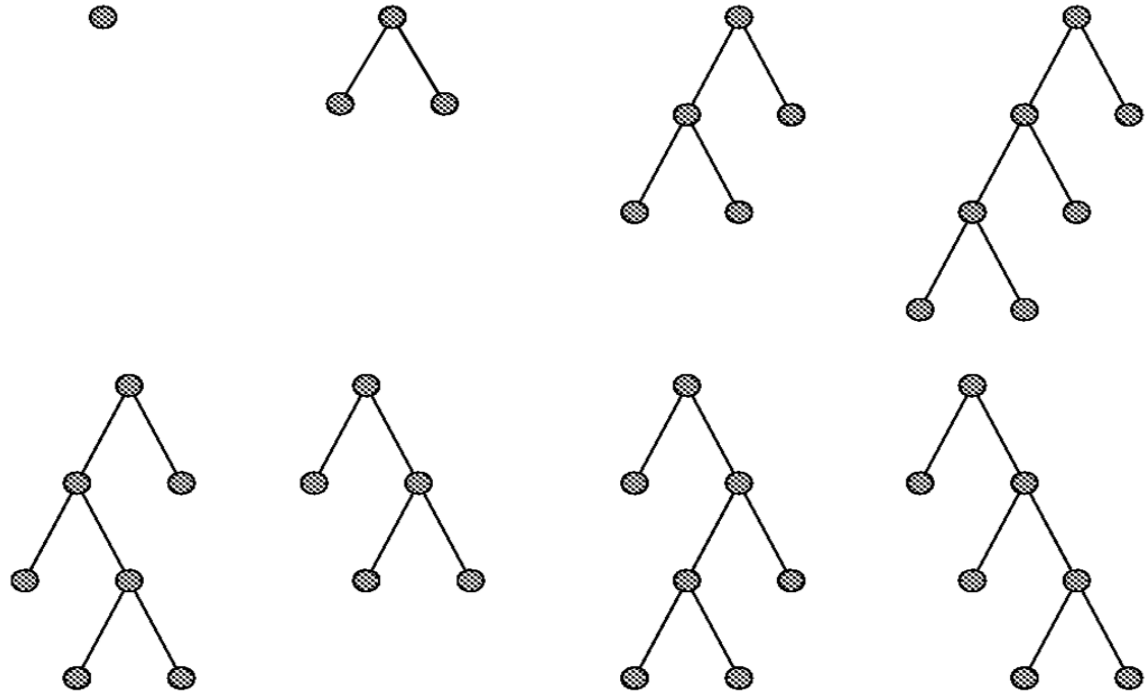


Exponentieller Aufwand für Zeit und Platz

Für CSP uninteressant

Allgemeine Suchstrategien für CSP

Tiefensuche (depth-first-search)



Exponentieller Aufwand für Zeit

Linearer Aufwand für Platz

Der „Normalfall“ für allgemeine CSP

Allgemeine Suchstrategien für CSP

Bestensuche (best-first-search)

- zusätzlich sei gegeben: Bewertungsfunktion für die Zustände
- Expandiere jeweils den Zustand mit bester Kostenbewertung

Im *schlechtesten Fall* ist das nicht besser als Tiefensuche:

Exponentieller Aufwand für Zeit

Linearer Aufwand für Platz

Bei guten Bewertungsfunktionen ist das *Durchschnittsverhalten* viel besser!

In Spezialfällen ebenfalls:

Bsp.: Spezialfall „Kürzeste-Wege-Problem“:

Algorithmus von Dijkstra (nur noch **quadratischer** Aufwand für Zeit)

Spezielle Suchstrategien für CSP

Zurücksetzen (Backtracking)

- Teste alle Constraints auch bei unvollständigen Variablenbelegungen
- Zustände, die irgendwelche Constraints bereits verletzen, werden nicht weiter expandiert

Vorwärtstest (Forward Checking)

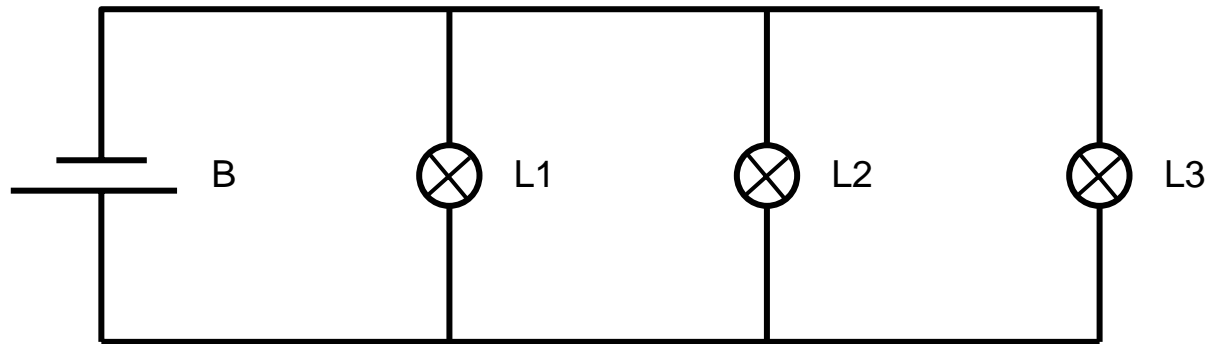
- Reduziere alle Domains für alle noch nicht belegten Variablen, sodass keine Konflikte zwischen Constraints mehr entstehen.
- Setze zurück, wenn die Domains dadurch leer werden.

Wissensbasierte Systeme

1. Motivation
2. Prinzipien und Anwendungen
3. Logische Grundlagen
4. Suchstrategien
- 5. Modellbasierte Diagnose
 - Kandidatengenerierung
 - Konfliktgenerierung
 - Wertpropagierung
 - Gesamtarchitektur
 - Komponentenmodellierung
6. Andere Diagnosemethoden
7. Weitere Wissensrepräsentationsformen
8. Bewertung wissensbasierter Systeme

Modellbasierte Diagnose

Beispiel, warum Addierer-/Multiplizierer-Beispiel nicht alle Schwierigkeiten des GDE-Ansatzes aufzeigt:



Beobachtung:

L1, L2 leuchten nicht, L3 leuchtet

GDE-Diagnosen:

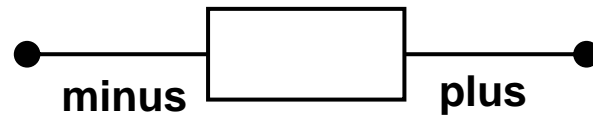
1. (B ok, L1 defekt, L2 defekt, L3 ok)

2. (B defekt, L1 ok, L2 ok, L3 defekt) ???

Modellbasierte Diagnose

Modellierung der elektrischen Komponenten:

Batterie:



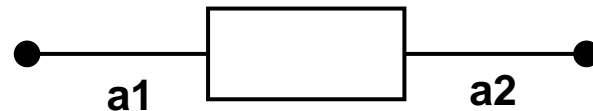
Wertebereiche: $\text{minus, plus} \in \{ \text{Masse, Versorgungsspannung} \}$

Regeln:

$\text{ok} \Rightarrow (\text{minus} = \text{Masse})$

$\text{ok} \Rightarrow (\text{plus} = \text{Versorgungsspannung})$

Kabel:



Wertebereiche: $\text{a1, a2} \in \{ \text{Masse, Versorgungsspannung} \}$

Regeln:

$\text{ok} \wedge (\text{a1} = \text{Masse}) \Rightarrow (\text{a2} = \text{Masse})$

$\text{ok} \wedge (\text{a1} = \text{Versorgungsspannung}) \Rightarrow (\text{a2} = \text{Versorgungsspannung})$

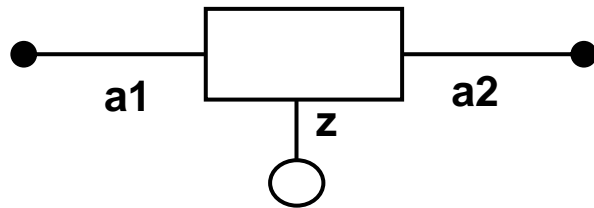
$\text{ok} \wedge (\text{a2} = \text{Masse}) \Rightarrow (\text{a1} = \text{Masse})$

$\text{ok} \wedge (\text{a2} = \text{Versorgungsspannung}) \Rightarrow (\text{a1} = \text{Versorgungsspannung})$

Modellbasierte Diagnose

Modellierung der elektrischen Komponenten:

Lampe:



Wertebereiche:

$a1, a2 \in \{ \text{Masse, Versorgungsspannung} \}$

$z \in \{ \text{hell, dunkel} \}$

Regeln:

$ok \wedge (a1 = \text{Versorgungsspannung}) \wedge (a2 = \text{Masse}) \Rightarrow (z = \text{hell})$

$ok \wedge (a2 = \text{Versorgungsspannung}) \wedge (a1 = \text{Masse}) \Rightarrow (z = \text{hell})$

$ok \wedge (a1 = \text{Versorgungsspannung}) \wedge (a2 = \text{Versorgungsspannung}) \Rightarrow (z = \text{dunkel})$

$ok \wedge (a1 = \text{Masse}) \wedge (a2 = \text{Masse}) \Rightarrow (z = \text{dunkel})$

$ok \wedge (a1 = \text{Masse}) \wedge (z = \text{hell}) \Rightarrow (a2 = \text{Versorgungsspannung})$

$ok \wedge (a1 = \text{Versorgungsspannung}) \wedge (z = \text{hell}) \Rightarrow (a2 = \text{Masse})$

$ok \wedge (a1 = \text{Masse}) \wedge (z = \text{dunkel}) \Rightarrow (a2 = \text{Masse})$

$ok \wedge (a1 = \text{Versorgungsspannung}) \wedge (z = \text{dunkel}) \Rightarrow (a2 = \text{Versorgungsspannung})$

$ok \wedge (a2 = \text{Masse}) \wedge (z = \text{hell}) \Rightarrow (a1 = \text{Versorgungsspannung})$

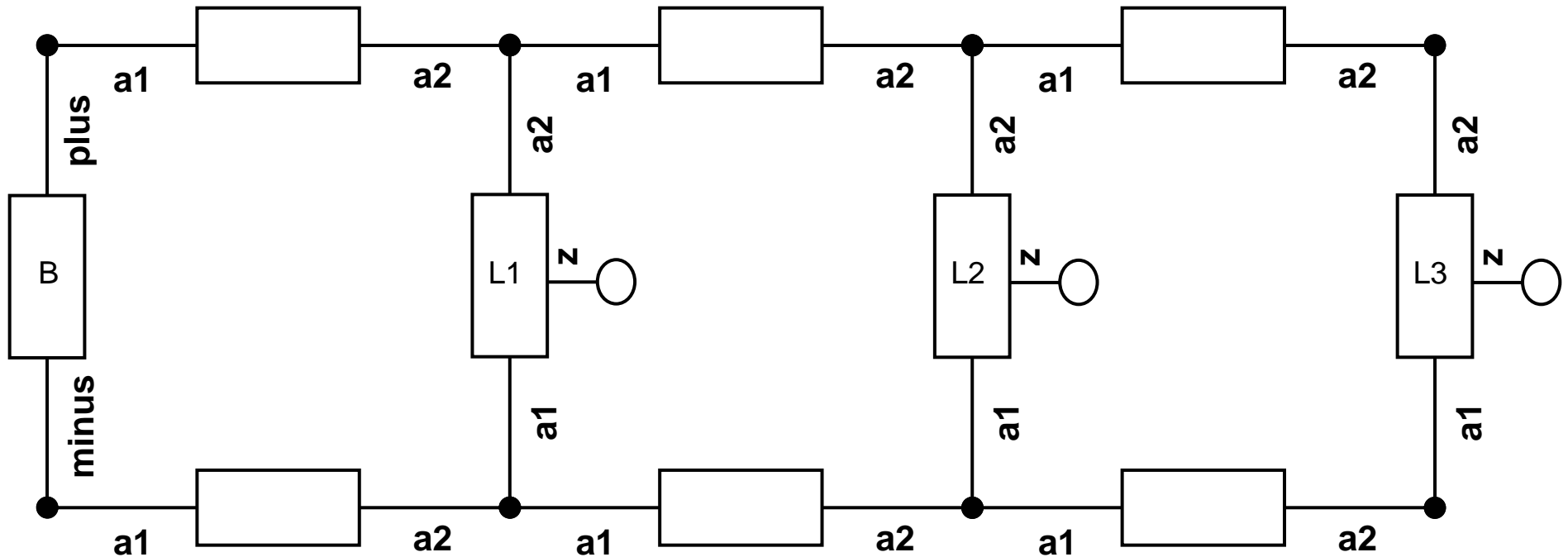
$ok \wedge (a2 = \text{Versorgungsspannung}) \wedge (z = \text{hell}) \Rightarrow (a1 = \text{Masse})$

$ok \wedge (a2 = \text{Masse}) \wedge (z = \text{dunkel}) \Rightarrow (a1 = \text{Masse})$

$ok \wedge (a2 = \text{Versorgungsspannung}) \wedge (z = \text{dunkel}) \Rightarrow (a1 = \text{Versorgungsspannung})$

Modellbasierte Diagnose

Zusammenbau des Systemmodells aus den Komponentenmodellen:



Werte an den Verbindungsknoten müssen gleich sein

Bei Widerspruch: Konflikt der den Werten zugrunde liegenden Verhaltensmodelle

Diagnosen sind Mengen von Verhaltensmodellen, die keinen Konflikt enthalten

Modellbasierte Diagnose

Fazit aus der bisher vorgenommenen Modellierung:

Es besteht kein logischer Widerspruch zu folgender Diagnose:

2. (B defekt, L1 ok, L2 ok, L3 defekt)

Grund:

L3 darf im Fehlerfall auch leuchten, wenn keine Spannungsdifferenz besteht

Unvollständigkeit der Wissensbasis !

Noch schlimmer:

Wenn eine Verhaltensregeln nur ausgewertet wird, wenn für ihre Voraussetzungen konkrete Werte vorliegen, dann kann auch kein Widerspruch zu folgender Diagnose gefunden werden:

3. (B defekt, L1 ok, L2 ok, L3 ok)

Grund:

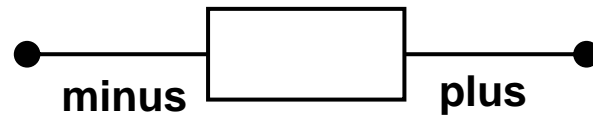
Es werden nirgendwo Werte berechnet

Mangelnde Beweisfähigkeit der Problemlösungskomponente !

Modellbasierte Diagnose

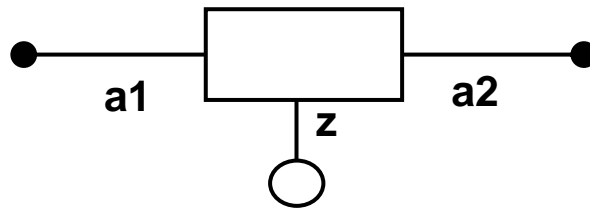
Zusätzliche Regeln für den Ausschluss von Diagnose 2:

Batterie:



defekt \Rightarrow (minus = Masse)

Lampe:



defekt \wedge (a1 = Versorgungsspannung) \wedge (a2 = Versorgungsspannung) \Rightarrow (z = dunkel)

defekt \wedge (a1 = Masse) \wedge (a2 = Masse) \Rightarrow (z = dunkel)

Es müssen also auch Verhaltensmodelle für Fehler angegeben werden, um physikalisch unmögliches Verhalten auszuschließen.

Modellbasierte Diagnose

Begriffswelt GDE-Diagnose:

Komponente:

Einheit, deren Verhalten diagnostiziert werden soll
üblicherweise nummeriert von 1 bis n

Komponententyp:

fasst Komponenten gleichartigen Verhaltens zusammen

Verhaltensmodus:

Einem Komponententyp zugeordnete Verhaltensbeschreibung
üblicherweise nummeriert von 1 bis k:

1 steht für ok

2 bis k sind die Fehlermodi (geordnet nach Wahrscheinlichkeit)

(Diagnose-)Kandidat:

Zuweisung von genau einem Verhaltensmodus an jede Komponente des Systems

Modellbasierte Diagnose

Begriffswelt GDE-Diagnose:

Kandidat:

(2 1 3 1 1 2 1) bedeutet: Komponente Nr. 1 ist in Verhaltensmodus 2
Komponente Nr. 2 ist in Verhaltensmodus 1
Komponente Nr. 3 ist in Verhaltensmodus 3
Komponente Nr. 4 ist in Verhaltensmodus 1
Komponente Nr. 5 ist in Verhaltensmodus 1
Komponente Nr. 6 ist in Verhaltensmodus 2
Komponente Nr. 7 ist in Verhaltensmodus 1

Konflikt:

Zuweisung von genau einem Verhaltensmodus an einige Komponente des Systems

(0 1 0 0 0 2 0) bedeutet: Komponente Nr. 2 ist in Verhaltensmodus 1
Komponente Nr. 6 ist in Verhaltensmodus 2
über die anderen Komponenten wird keine Aussage gemacht

Interpretation: Es ist unvereinbar, dass sich Komponente 2 in Verhaltensmodus 1 und Komponente Nr. 6 in Verhaltensmodus 2 befindet.

Modellbasierte Diagnose

Begriffswelt GDE-Diagnose:

Diagnose:

Kandidat, der keinen Konflikt enthält

Beispiele: $(2\ 1\ 3\ 1\ 1\ 2\ 1)$ enthält den Konflikt $(0\ 1\ 0\ 0\ 0\ 2\ 0)$, ist also keine Diagnose

Wenn $(0\ 1\ 0\ 0\ 0\ 2\ 0)$ der einzige Konflikt ist, ist $(1\ 1\ 1\ 1\ 1\ 1\ 1)$ eine Diagnose

Wenn $(0\ 1\ 0\ 0\ 0\ 2\ 0)$ und $(1\ 1\ 0\ 0\ 0\ 0\ 0)$ die Konflikte sind, ist $(1\ 2\ 1\ 1\ 1\ 1\ 1)$ eine Diagnose

Präferierter Kandidat:

Ein Kandidat A ist einem anderen Kandidaten B präferiert, wenn A für jede Komponente maximal den Verhaltensmodus von B zuweist.

Beispiel: $(1\ 1\ 1\ 1\ 1\ 1\ 1)$ ist präferiert zu $(1\ 2\ 1\ 1\ 1\ 1\ 1)$

Präferierte Diagnose:

Eine Diagnose ist präferiert, wenn alle ihr präferierten Kandidaten Konflikte enthalten, sie also bezüglich der Präferenz maximal ist.

Beispiel: Wenn $(0\ 1\ 0\ 0\ 0\ 2\ 0)$ und $(1\ 1\ 0\ 0\ 0\ 0\ 0)$ die Konflikte sind, sind $(1\ 2\ 1\ 1\ 1\ 1\ 1)$ und $(2\ 1\ 1\ 1\ 1\ 1\ 1)$ die beiden einzigen präferierten Diagnosen.

Modellbasierte Diagnose

Ziel von MDS (Daimler-Chrysler-Weiterentwicklung der GDE):

- 1) Finde die wahrscheinlichsten präferierten Diagnosen !**
(aus Komplexitätsgründen wird die Stückzahl stark begrenzt)

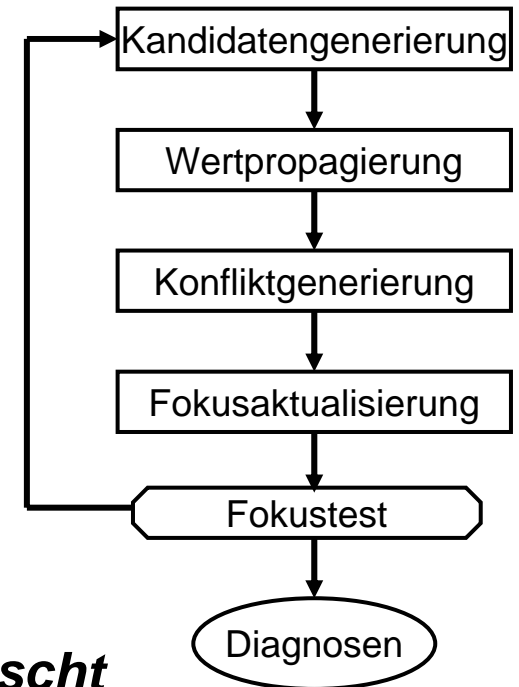
Weitere Ziele von MDS:

- 2) Schlage Aktionen und Tests vor, um die möglichen Diagnosen weiter einzuschränken !**

Modellbasierte Diagnose

Algorithmus für Ziel 1):

1. Nimm Kandidaten in den Fokus auf.
2. Generiere und propagiere alle Werte, die sich aus den Verhaltensmodi der Kandidaten im Fokus ergeben.
3. Finde die minimalen Konflikte aus den propagierten Werten.
4. Schließe die Kandidaten aus, die Konflikte enthalten.
5. Falls Fokus noch genügend groß, dann Ziel erreicht, anderenfalls weiter bei 1.



In der Realisierung werden die Schritte 1 bis 4 vermischt
(erreicht durch ereignisorientierte Programmierung)

In den folgenden Vorlesungen werden die Verfahren für **Kandidatengenerierung**, **Konfliktgenerierung** und **Wertpropagierung** getrennt beschrieben.

***Beim nächsten Mal:
Kandidatengenerierung***