

7. Prologi andmestruktuurid

7.1. Listid

Esitavad järjestatud elementide korteeže

```
[a, d, f, [s, f, [], d]]
```

List unifikatsioon

- ühe muutujaga

```
List = [a, d, f, [s, f, [], d]]
```

- Listi erinevaid osi adresseerivate muutujatega, kui on mitte-tühi list

```
[Head|Tail]
```

kus

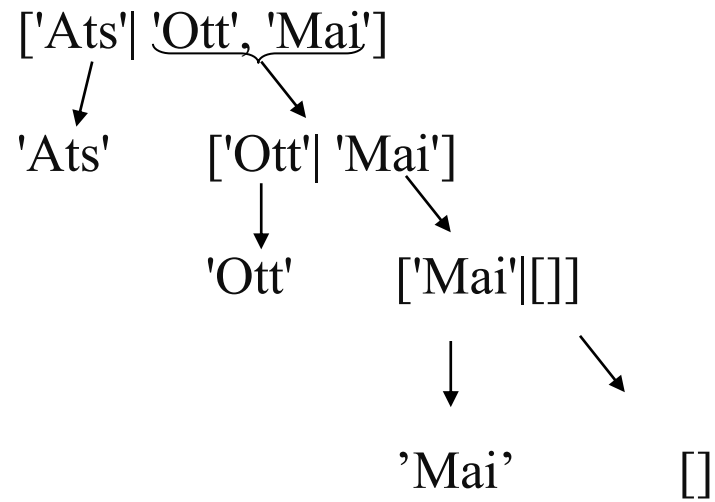
Head (listi pea) - listi ilmutatult viidatavad esimesed elemendid

Tail (listi saba) – ülejäänud listi elemendid

| - eraldussümbol.

Näiteid: [H|T], [_|T], [H|_], [E11, E12, E13|Tail] jne.

Listi esitus kahendpuuna:



Näited:

```
assert(pere(['Ats', 'Mai', 'Ott'])).
```

```
?- pere(Liikmed).
```

```
Liikmed = ['Ats','Mai','Ott']
```

```
?- pere([Pea|Saba]).
```

```
Pea = 'Ats',
```

```
Saba = ['Mai','Ott']
```

```
?- pere([Isa,Ema|Laps]).
```

```
Isa = 'Ats'
```

```
Ema = 'Mai'
```

```
Laps = ['Ott']
```

- Listioperatsioonid

1. Termi konverteerimine listiks ja vastupidi ”= ..”.

Tulemuseks list, mille peaks on predikaadi nimi ja sabaks predikaadi argumendid.

Näide 1:

```
?- isa(juku,peeter) =.. L.  
   L = [isa, juku, peeter]
```

Näide 2:

```
?- isa(Kes, Kellele) =.. L.  
   Kes = _G492  
   Kellele = _G493  
   L = [isa, _G492, _G493]
```

Näide 3:

```
?- [peep, ats, ott, mai] =.. L.  
   L = ['.', peep, [ats, ott, mai]]
```

2. Listide konkatenatsioon (*append*):

```
append([], A, A).  
append([A|B], C, [A|D]) :-  
    append(B, C, D).
```

```
?- append([s,d,f],[e,r,t],A).  
    A = [s, d, f, e, r, t]
```

3. Elemendi eemaldamine listist:

```
remove(_, [], []).  
remove(S, [S|T], L) :-  
    remove(S, T, L), !.  
remove(S, [U|T], [U|L]) :-  
    remove(S, T, L).
```

Näide:

```
?- remove(ats, [reet, pets, ott, ats], Uus_list).  
Uus_list = [reet, pets, ott]
```

4. Listi pikkuse määramine

```
length([], 0).  
length([S|T], M):-  
    length(T, N),  
    M is N + 1.
```

Näide:

```
?- length([e,r,t,w], A).  
    A = 4
```

5. Listi pööramine

```
reverse([], []).  
reverse([S|T], L):-  
    reverse(T, V),  
    append(V, [S], L).
```

Näide:

```
?- reverse([1,2,3,4,5], R_list).  
    R_list = [5,4,3,2,1]
```

6. Elemendi sisalduvuse kontroll listis:

```
member(S, [S|_]) .  
member(S, [_|_]) :-  
    member(S, _) .
```

7. Listi n-da elemendi leidmine:

```
nth_member(S, 1, [_|_]) .  
nth_member(S, N, [_|L]) :-  
    T is N - 1,  
    nth_member(S, T, L) .
```

- Listide rakendusi: üldistatud sorteerimine (*Clocksin&Mellish insertion sort*, 1987)

```

insort([], [], _).
insort([X|L], Sorted_list, Ordering):-
    insort(L, N, Ordering),
    insortx(X, N, Sorted_list, Ordering).

insortx(X, [A|L], [A|L], Ordering):-
    P =.. [Ordering, A, X], call(P), !.
insortx(X, L, [X|L], Ordering).

```

Sorteerimispredikaadi defineerimine:

- Ordering := < , kui aritmeetiline järjestamine
- Ordering := aless , kui alfabeetiline järjestamine, kus

```

aless(X, Y):-
    name(X, L), name(Y, M), alessx(L, M).

```

```

alessx([], [_|_]).
alessx([X|_], [Y|_]):- X < Y.
alessx([H|Q], [H|S]):- alessx(Q, S).

```

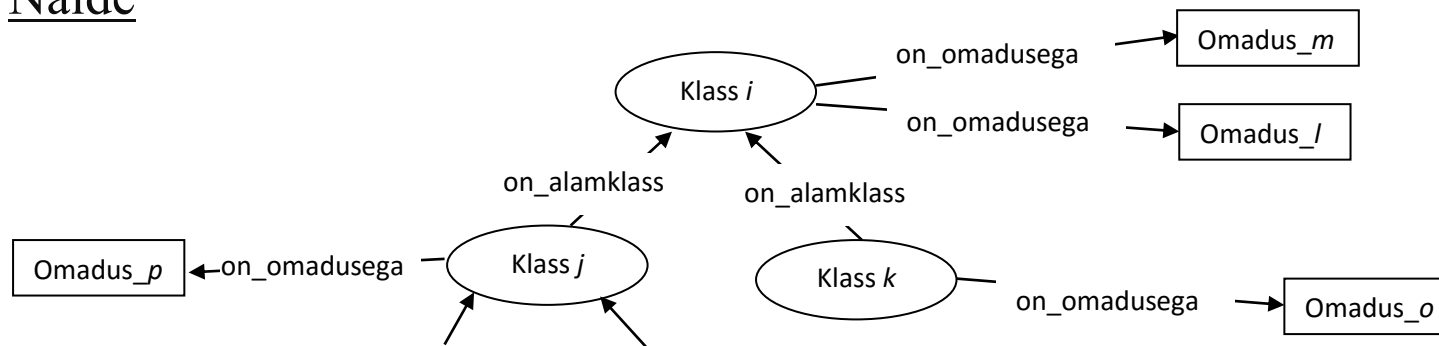

7.2 Semantilised võrgud

Semantiline võrk (SV) on diagramm, mis esitab objekte, nende omadusi ja objektide vahelisi seoseid. SV annab mõistete konteksti ja aitab selgitada valdkonna mõistete tähendust.

SV graafiline esitus:

- tipud: objektid ja nende omadused
- kaared (suunatud): näitab objektidevahelisi seoseid ja objektide seost omadustega

Näide



Näide:

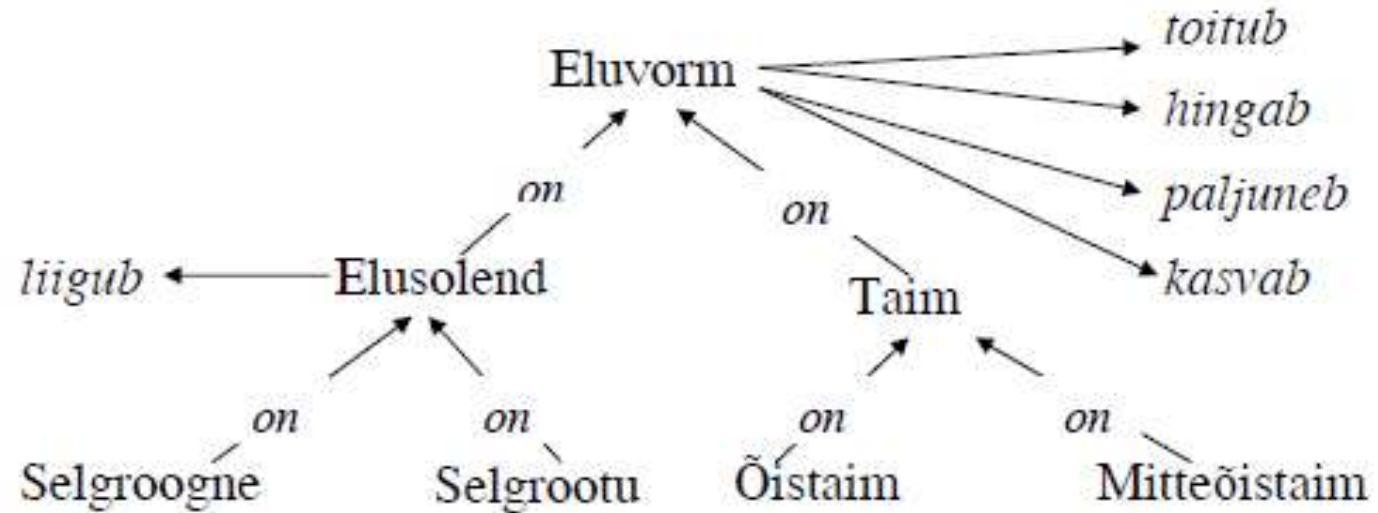
Elusorganismide klassifitseerimine

Klassid:

- elusolend/taim;
- selgroogne/ selgrootu;
- õistaim/mitteõistaim.

Reeglid:

- eluvorm on kas *elusolend* või *taim*;
- eluvorm *toitub, hingab, paljuneb* ja *kasvab*;
- elusolend on *selgroogne* või *selgrootu*;
- elusolend *liigub*;
- taimed on kas õistaimed või mitteõistaimed.



- Predikaat "on" tähistab relatsiooni "on alamklass".
- Predikaadid "toitub", "hingab", "paljuneb", "kasvab" on rakendatavad objektidele, millest vastavad nooled lähtuvad (omaduste pärimine).

NB! Omadused, mis kehtivad objektide kohta, peavad kehtima ka kõigi tema alamobjektide kohta (, mis seotud predikaadi "on" ("is_a") kaudu).

```
% Eluslooduse klassifikaator
  is_a(elusolend, eluvorm) .
  is_a(taim, eluvorm) .
  is_a(selgroogne, elusolend) .
  is_a(lehm, selgroogne) .
  is_a(selgrootu, elusolend) .
  is_a(õistaim, taim) .
  is_a(mitteõistaim, taim) .
  is_a(kapsas, õistaim) .
  is_a(maasi, lehm) .

  toitub(eluvorm) .
  hingab(eluvorm) .
  paljuneb(eluvorm) .
  kasvab(eluvorm) .
  liigub(elusolend) .
  eats(lehm, kapsas) .
  eats(selgrootu, taim) .
```

Abireeglid:

```
%alamhulk(X, X) :- !.  
alamhulk(X, Y) :- is_a(X, Y), !.  
alamhulk(X, Y) :- is_a(W, Y), alamhulk(X, W).
```

Reeglid:

```
hingab(M) :- alamhulk(M, N), hingab(N).  
liigub(P) :- alamhulk(P, Q), liigub(Q).  
toitub(R) :- alamhulk(R, S), toitub(S).  
kasvab(V) :- alamhulk(V, W), kasvab(W).  
paljuneb(X) :- alamhulk(X, Y), paljuneb(Y).  
  
eats(X, Y) :- alamhulk(X, V), alamhulk(Y, W), eats(V, W).
```

7.3 Freimid

Freime kasutatakse andmestruktuuride üldistusena, kus struktuur on paljudel andmetel ühine, kuid elemendid on erinevat tüüpi või tüüp on täpsustamata.

Freim – abstraktne skelett, milles on vahetatavate elementide tarvis lahtrid (*slots*).

Freimi iga lahter võib olla omakorda freim, kusjuures kõik lahtrite omadused päritakse tema alamfreimide poolt.

| Slot | Value | Type |
|---------------|---|-------------------------|
| ALEX | _ | (This Frame) |
| NAME | Alex | (key value) |
| IS_A | Boy | (parent frame) |
| SEX | Male | (inheritance value) |
| AGE | IF-NEEDED: Subtract(current,BIRTHDATE); | (procedural attachment) |
| HOME | 100 Main St. | (instance value) |
| BIRTHDATE | 8/4/2000 | (instance value) |
| FAVORITE_FOOD | Spaghetti | (instance value) |
| CLIMBS | Trees | (instance value) |
| BODY_TYPE | Wiry | (instance value) |
| NUM_LEGS | 1 | (exception) |

Näide1:

```
% on_eriliik(See, Selle)
    on_eriliik(romb, nelinurk).
    on_eriliik(ruut, romb).
% Rombile iseloomulikud lahtri väärtused
    romb(kyljed, vordsed).
    romb(nurgad, ebavordsed).
% Ruudule iseloomulikud lahtri väärtused
    ruut(symmeetriline, 4).

% Pärimisreegel freimi lahtrite väärtustamiseks
    ruut(+Atribuut, -Vaartus):-
        on_eriliik(ruut, Freim),           % Leiab esivanemklassi nime
                                           % millel on viidatud atribuut
Subgoal =.. [Freim,Atribuut,Vaartus],
    Subgoal.                               % Saab atribuudi päritud väärtuse

?- ruut(kyljed, Missugused).
    Missugused = vordsed
```

Näide 2: (sobib sügavate pärimispuude korral)

```
on_eriliik_reegel(Esivanem) :-
    repeat,
    jooksev(Klass),
    on_eriliik(Klass, Esivanem),
    retract(jooksev(Klass)),
    assertz(jooksev(Esivanem)).

% on_eriliik(See, Selle)
on_eriliik(romb, nelinurk).
on_eriliik(ruut, romb).
on_eriliik(nelinurk, hulknurk).

hulknurk(koosneb, [loigud, nurgad]).

% Rombile iseloomulikud lahtri väärtused
romb(kyljed, vordsed).
romb(nurgad, ebavordsed).

% Ruudule iseloomulikud lahtri väärtused
ruut(symmeetriline, 4).
```



```
% Pärimisreegel objekti omaduste väärtustamiseks
ruut(+Atribuut, -Vaartus):-
    assert(jooksev(ruut)),
    on_eriliik_reegel(Freim),          % Leiab esivanemklassi nime
    Subgoal =.. [Freim, Atribuut,Vaartus],
                                     % Saab atribuudi päritud väärtuse
    Subgoal,
    retractall(jooksev(_)).

?- ruut(kyljed, Missugused).
Missugused = vordsed
```

7.4 "If... then ..." reeglid ekspertsüsteemides

Võimaldavad spetsifitseerida põhjus-tagajärg seoseid ning (läbi transitiivsuse) pikemaid põhjuslikkuse ahelaid.

Näide:

Valdkonnas "Auto diagnostika" kirjeldame auto seisundit faktidega:

```
mootor(ei_käivitu) .
```

```
...
```

```
tuled_on(tuhmid) .
```

```
...
```

ja järelduste tegemist rikke põhjustest reeglitega:

```
aku_on(tyhi) :-
```

```
    mootor(ei_käivitu) ,
```

```
    tuled_on(tuhmid) .
```

```
aku_on(täis) :-
```

```
    mootor(käivitub) , tuled_on(heledad) .
```

```
?-aku(Seisund) .
```

Ülesanne:

Kirjutada Prologis reeglid:

- "Kui raadiojaam ei ole korralikult kuuldav või häälestusindikaator vilgub, jätkata häälestusnupu keeramist".
- "Kui raadiojaam on hästi kuuldav ja häälestusindikaator põleb pidevalt, lõpetada nupu keeramine".