

Calcul des intentions d'un agent à partir de ses désirs



Leila Amgoud

Andréas Herzig

David Mercier

Institut de Recherche en Informatique de Toulouse (IRIT)

Introduction

- Architecture BDI :
 - Croyances (B)
 - Désirs (éventuellement inconsistants) (D)
 - **Intentions** (I) :
 - Un sous ensemble des désirs
 - I est consistant



Calculer l'ensemble I

Plan



- Exemple
- Définitions de base
- Modèle formel de traitement des désirs
- Conclusion et perspectives

Un exemple

- Soit un agent X ayant les 2 désirs suivants :
 - faire un voyage en Afrique (voy),
 - finir son article avant de partir (fa)
- L'agent X possède de plus les connaissances suivantes :
 - $b \wedge \text{vac} \rightarrow \text{voy}, w \rightarrow \text{fa}, \text{ag} \rightarrow b, a \rightarrow b, \text{med} \rightarrow \text{vac}, \text{hop} \rightarrow \text{vac}$
 - $w \rightarrow \neg \text{ag}, w \rightarrow \neg \text{med}$

avec :

b : avoir les billets, med : médecin, w : travailler, a : un ami cherche les billets,

vac : se faire vacciner,

ag : aller à une agence, hop : aller à l'hôpital

Définitions de base (1)

- Soit un langage propositionnel L

- Une **règle** est une expression de la forme :

$$\varphi_1 \wedge \dots \wedge \varphi_{n-1} \rightarrow \varphi_n \text{ où les } \varphi_i \text{ sont des littéraux}$$

- Un agent est supposé doté de trois bases $\langle \mathbf{D}, \mathbf{P}, \mathbf{S} \rangle$:

- **Base de désirs D** : contient des formules de L.

Exemple : $D = \{fa, voy\}$

- **Base de plans P** : contient des règles.

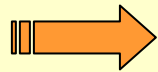
Une telle formule veut dire que pour réaliser φ_n , il faudra réaliser $\varphi_1, \dots, \varphi_{n-1}$.

Exemple : $P = \{b \wedge vac \rightarrow voy, w \rightarrow fa, ag \rightarrow b, a \rightarrow b, med \rightarrow vac, hop \rightarrow vac\}$

- **Base de connaissances Σ** : un ensemble consistant de formules de L.

Exemple : $\Sigma = \{w \rightarrow \neg ag, w \rightarrow \neg med\}$

Définitions de base (2)



La notion de désir

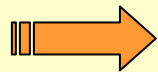
- Un **désir** est :
 1. une formule $h \in D$
 2. une formule h telle que $\exists \varphi_1 \wedge \dots \wedge \varphi_n \rightarrow h \in P \cup \Sigma$
 3. une formule h telle que $\exists \varphi_1 \wedge \dots \wedge h \wedge \dots \wedge \varphi_n \rightarrow h' \in P$.Dans 2 et 3, h est appelé **sous-désir** ou **désir induit**.

- Exemple :

Désirs = {fa, voy}

Sous-désirs = {b, vac, a, ag, med, hop, w}

Définitions de base (3)



La notion d'action

- Une **action** est une paire $a = \langle h, H \rangle$ où :
 - h est un désir.
 - Si $\exists \varphi_1 \wedge \dots \wedge \varphi_n \rightarrow h \in P$, alors $H = \{\varphi_1, \dots, \varphi_n\}$ sinon $H = \emptyset$
- Notation
 - $h = \text{Desire}(a)$
 - $H = \text{Plan}(a)$
 - $\mathfrak{A} =$ l'ensemble de toutes les actions construites sur $\langle D, P, \Sigma \rangle$
 -
- Exemple : $a_1 = \langle \text{voy}, \{b, \text{vac}\} \rangle$, $a_2 = \langle \text{fa}, \{w\} \rangle$, $a_3 = \langle w, \emptyset \rangle$

Définitions de base (4)

➡ La contrariété entre les actions

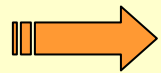
➤ Quelques causes de conflits :

- Désir - Désir
- Plan - Plan
- Plan - Conséquence
- Conséquence - Conséquence

➤ **Définition** : Soient a_1 et a_2 deux actions de \aleph . a_1 et a_2 sont **en conflit** ssi $\{\text{Desire}(a_1), \text{Desire}(a_2)\} \cup \text{Plan}(a_1) \cup \text{Plan}(a_2) \cup \Sigma \vdash \perp$.

➤ **Exemple** : $a_{11a} = \langle b, \{ag\} \rangle$ est en conflit avec $a_2 = \langle fa, \{w\} \rangle$
En effet, $\text{Plan}(a_{11a}) \cup \Sigma \vdash \{\neg w\}$ et $\text{Plan}(a_2) = \{w\}$.

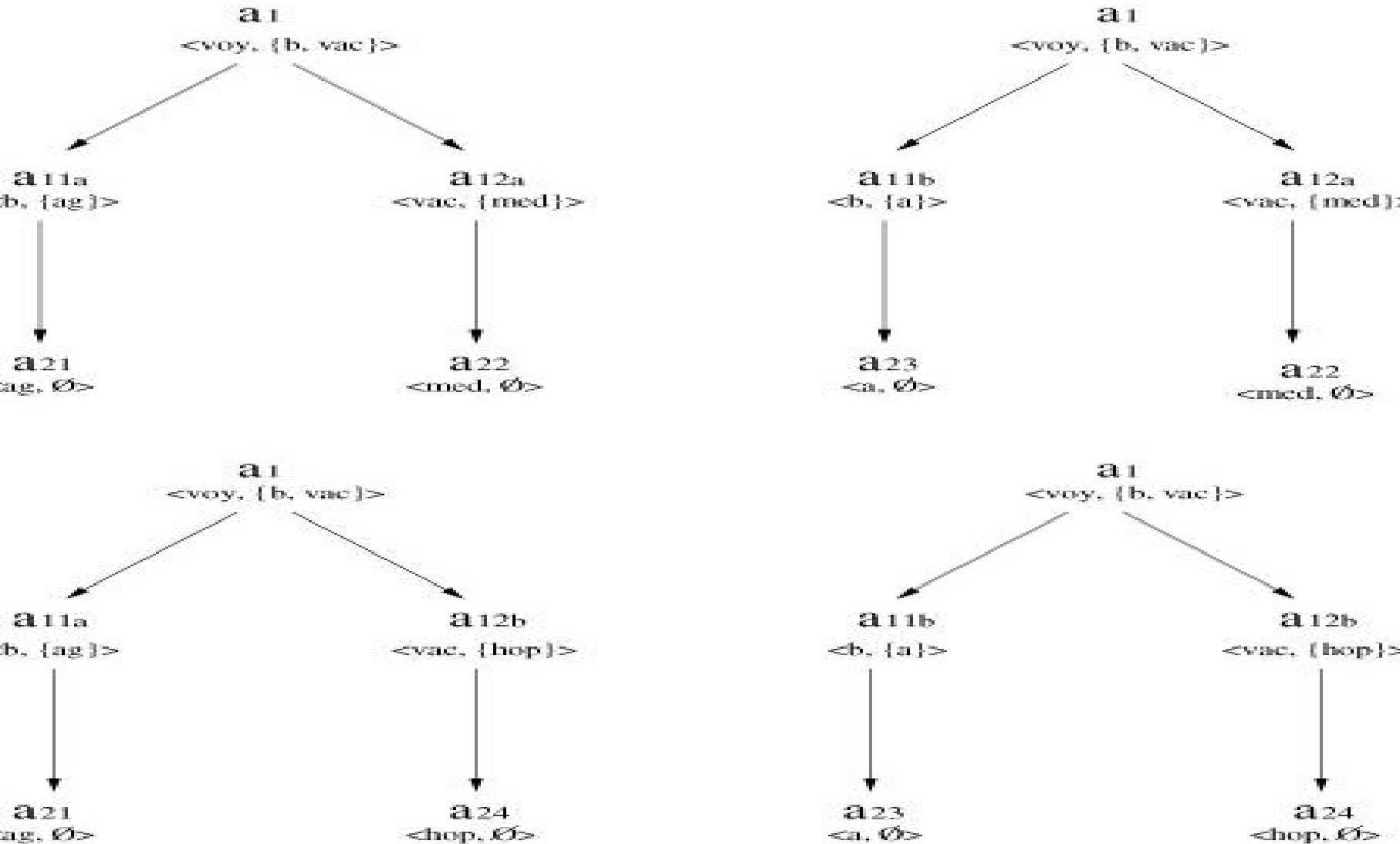
Définitions de base (5)



La notion d'arbre de réalisation

- Etant donné un triplet $\langle D, P, \Sigma \rangle$. Un **arbre de réalisation** g d'un désir h est un arbre fini tel que :
 - $\langle h, H \rangle$ est la racine de l'arbre.
 - Un noeud $\langle h', \{ \varphi_1, \dots, \varphi_n \} \rangle$ possède exactement n fils $\langle \varphi_1, H'_1 \rangle, \dots, \langle \varphi_n, H'_n \rangle$.
 - Les actions des feuilles de l'arbre sont des actions atomiques (plan vide).
- $\text{Racine}(g) = h$ retourne le désir de la racine de l'arbre.
- $\text{Noeuds}(g)$ retourne l'ensemble de toutes les actions de l'arbre g .
- $G(\mathfrak{N})$: l'ensemble de tous les arbres de réalisation que l'on peut construire à partir de l'ensemble \mathfrak{N} .

Example



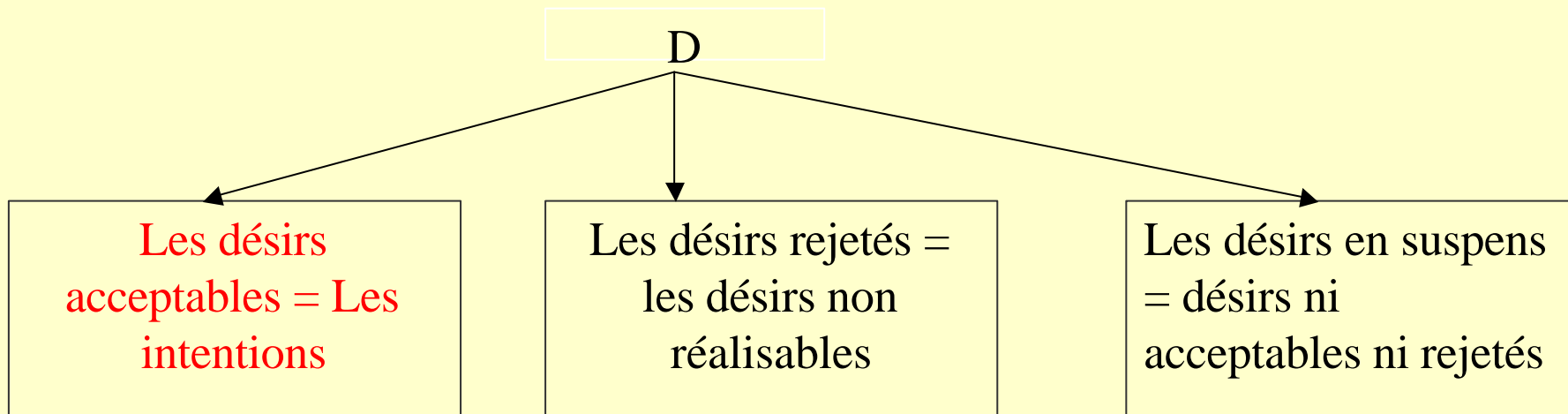
Modèle formel de traitement des désirs

➔ Un système de traitement des désirs (STD)

$STD = \langle \mathcal{A}, \text{Conflit} \rangle$ avec :

- \mathcal{A} : un ensemble d'actions
- Conflit : une relation binaire de contrariété

➔ Déterminer le statut des désirs



Modèle formel de traitement des désirs (2)

Soient $\langle \mathfrak{N}, \text{Conflit} \rangle$ un STD, $S \subseteq G(\mathfrak{N})$, $g \in G(\mathfrak{N})$.

- g est dit **inconsistant** ssi $\exists a_1, a_2 \in \text{Noeud}(g)$ telles que a_1 et a_2 soient en conflit. Sinon g est dit **consistant**.
- S est dit **sans conflits** ssi :
 - $\forall g_i \in S$, g_i est consistant.
 - Il n'existe pas g_1 et g_2 dans S tels que :
 $\exists a_1 \in \text{Noeud}(g_1)$ et $\exists a_2 \in \text{Noeud}(g_2)$ telles que a_1 est en conflit avec a_2 .

Modèle formel de traitement des désirs (3)

➡ Les désirs rejetés

Un désir est **rejeté** ssi tous ses arbres de réalisation sont inconsistants

➡ Les désirs acceptables / Intentions

$\langle \mathfrak{N}, \text{Conflit} \rangle$ un STD, $S \subseteq G(\mathfrak{N})$. S est une **extension** ssi :

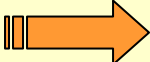
1. S est sans-conflits.
2. S est un ensemble maximal (pour l'inclusion) qui vérifie 1).

Exemple :

- $S_1 = \{g_1, g_2, g_3, g_4\}$ avec $\text{Desirs}(S_1) = \{\text{voy}\}$
- $S_2 = \{g_3, g_5\}$ avec $\text{Desirs}(S_2) = \{\text{voy}, \text{fa}\}$

Modèle formel de traitement des désirs (4)

- Soit $\langle \mathfrak{K}, \text{Conflit} \rangle$ un STD. Soient S_1, \dots, S_n les extensions.
Soient $\text{Desirs}(S_i), \dots, \text{Desirs}(S_j)$ les ensembles maximaux pour l'inclusion
parmi $\text{Desirs}(S_1), \dots, \text{Desirs}(S_n)$.


$$I = \cap \{ \text{Desirs}(S_i), \dots, \text{Desirs}(S_j) \}$$

Exemple (fin) : $I = \cap \{ \text{Desirs}(S_2) \} = \{ \text{voy}, \text{fa} \}$

Conclusion et perspectives



- Un modèle traitant les désirs conflictuels d'un agent
- La prise en compte des préférences
- La prise en compte des arguments pour et contre les désirs.