

Prolog : Compte-rendu de TP

Baptiste Rébillard

15 décembre 2024

Table des matières

1	TP1 : les bases	2
1.1	Partie 1	2
1.2	Partie 2	3
1.3	Partie 3 : Récursions arithmétiques	4
1.3.1	Factorielle	4
1.3.2	Somme d'une liste d'entiers	4
1.3.3	Suite de Fibonacci	4
2	TP2 : Recursions sur les listes	5
2.1	Partie 1 : Palindrome	5
2.2	Partie 2 : Dispatch et QuickSort	5
2.3	Décomposition d'une liste	6
2.4	Chemins dans un graphe fini orienté	6
3	TP 3 et 4 : résolution de casse tête	8
3.1	Modélisation du problème	8
3.2	Empilement des disques	8
3.3	Resolution du casse-tête	9

1 TP1 : les bases

1.1 Partie 1

1. -

2. Dans la partie **personne(Pere, homme, Age, Profession, Ville)**, les variables Age, Profession, et Ville sont mentionnées mais jamais utilisées dans la règle. Il faudrait les remplacer par des ' _ '. Cette solution est utilisé dans la définition de **filles/2**. Les ' _ ' correspondent a un élément qui est ignoré.

```

1 pere(Pere, Enfant) :-
2     personne(Pere, homme, _, _, _),
3     parent(Pere, Enfant).

```

```

1 ?- personne(X,_,_,_,nice). % les personnes vivants à Nice

```

-> Edouart, Agathe, Octave

```

1 habite_avec_parents(Personne) :-
2     personne(Personne,_,_,_,Ville),
3     parent(Pere,Personne),
4     parent(Mere, Personne),
5     personne(Mere,_,_,_,Ville),
6     personne(Pere,_,_,_,Ville).
7
8 % les personnes qui habitent dans la même ville que leurs deux parents
9 ?- habite_avec_parents(X).

```

-> Octave, Elton, Vanessa

3. On implémente ceci de cette manière :

```

1 mere(Mere, Enfant) :-
2     personne(Mere, femme, _, _, _),
3     parent(Mere, Enfant).
4
5 fils(Fils, Parent) :-
6     personne(Fils, homme, _, _, _),
7     parent(Parent, Fils).

```

4. Cette requête retourne E et P tel que E est un écolier et P le parent correspondant. En d'autres termes, on cherche les parents d'écolier.

```

1 ?- parent(P,E), personne(E,_,_,ecolier,_).

```

5. Définissons **parent_ecolier** :

```

1 parent_ecolier(P) :-
2     personne(P,_,_,_,_),
3     once((parent(P,E), personne(E,_,_,ecolier,_))).
4
5 ?- parent_ecolier(X)

```

1.2 Partie 2

1. Il faut faire un OU logique (';') sur 2 types de plats :

```

1 plat(P) :-
2     (viande(P);poisson(P)).
3
4 repas_leger([Entree, Plat, Dessert, Boisson]) :-
5     hors_d_oeuvre(Entree),
6     plat(Plat),
7     dessert(Dessert),
8     boisson(Boisson),
9     calories(Entree, C1),
10    calories(Plat, C2),
11    calories(Dessert, C3),
12    calories(Boisson, C4),
13    (C1+C2+C3+C4 < 600).
```

2. Il faut simplement redéfinir la même règle mais en créant une variable "C" à l'aide du mot clé **is** ainsi que changer le 600 par une variable **Limite**.

```

1 repas_leger_v2([Entree, Plat, Dessert, Boisson], Cal, Limite) :-
2     hors_d_oeuvre(Entree),
3     plat(Plat),
4     dessert(Dessert),
5     boisson(Boisson),
6     calories(Entree, C1),
7     calories(Plat, C2),
8     calories(Dessert, C3),
9     calories(Boisson, C4),
10    (Cal is C1+C2+C3+C4),
11    (Cal < Limite).
```

Mais alors existe-t-il des repas de moins de 550 calories ?

```

1 ?- repas_leger_v2(_,_,550)
```

-> renvoie **true** donc ça existe bien.

1.3 Partie 3 : Récursions arithmétiques

1.3.1 Factorielle

1. On précise d'abord que $0! = 1$ afin que prolog sache que factoriel de 0 est 1 avant d'exécuter l'algo `fact(N,F)` (qui ne va pas fonctionner pour cette valeur).
2. On peut simplement retirer le coupe-choix('!'). De plus, on ajoute la condition $N > 0$ pour éviter d'évaluer des nombres négatifs.

```

1 fact(0,1).
2 fact(N,F) :-
3     N>0,
4     N1 is N-1,
5     fact(N1,F1),
6     F is N*F1.
```

3. Pour ce qui est des inconvénients : la version simplement avec coupe-choix va planter lorsque $N < 0$, mais va fonctionner. La version sans coupe-choix va planter lorsqu'on cherche une seconde solution.
Pour ce qui est des avantages : la version avec coupe-choix ne va jamais évaluer un $N < 0$, la version sans coupe-choix ne va pas chercher plusieurs solutions.

1.3.2 Somme d'une liste d'entiers

1. On peut définir en 2 clauses le prédicat **somme** de la manière suivante :

```

1 somme([], 0).
2 somme([X|Rest], S) :-
3     somme(Rest,S1),
4     S is X+S1.
```

2. Cette version du programme utilise cette fois-ci un offset/accumulateur (I) :

```

1 somme2([1,2,3,4], 0, S).    % S = 10
2 somme2([1,2,3,4], 0, 9).    % false
3 somme2([1,2,3,4], 123, S).  % S = 133
4 somme2([1,2,3,4], 0, 10).   % true
```

3.

1.3.3 Suite de Fibonacci

1. On peut définir cette fonction de la manière suivante :

```

1 fibo(0, 0).
2 fibo(1, 1).
3 fibo(X, Y) :-
4     X > 1,
5     X1 is X - 1,
6     X2 is X - 2,
7     fibo(X1, Y1),
8     fibo(X2, Y2),
9     Y is Y1 + Y2.
```

Ce programme ne réussit pas pour fibonacci(30,X) car la complexité de l'algo est grande.

2. Il suffit de faire une double itération de la manière suivante :

```

1 fiboplus(0, 0, 1).
2
3 fiboplus(N, F, F1) :-
4     N > 0,
5     N1 is N - 1,
6     fiboplus(N1, F1, F2),
7     F is F1 + F2.
```

fiboplus(56000, X, _) renvoie **Trapped tripwire max_integer_size : big integers and rationals are limited to 0 bytes** car le nombre que renvoie fiboplus de 560000 est beaucoup trop grand et n'est pas stocké par le processus.

2 TP2 : Recursions sur les listes

2.1 Partie 1 : Palindrome

1. On code palindrome de cette manière :

```

1 palindrome(P) :-
2     reverse(P, P).
```

Une autre version :

```

1 palindrome2([]).
2 palindrome2([_]).
3
4 palindrome2([X|Y]) :-
5     append(B, [X], Y),
6     palindrome2(B).
```

-> Celle ci consiste à couper le début et la fin de la liste et récursivement jusqu'à arriver à une liste de taille 0 ou 1.

2.2 Partie 2 : Dispatch et QuickSort

1. On définit dispatch de la manière suivante :

```

1 dispatch(_, [], [], []).
2 dispatch(Comp, [Y|Rest], [Y|Infeg], Sup) :-
3     Y <= Comp,
4     dispatch(Comp, Rest, Infeg, Sup).
5 dispatch(Comp, [Y|Rest], Infeg, [Y|Sup]) :-
6     Y > Comp,
7     dispatch(Comp, Rest, Infeg, Sup).
```

2. On peut définir quicksort de la manière suivante :

```

1 quicksort([X], [X]).
2 quicksort([], []).
3 quicksort([X|Rest], Out) :-
```

```

4     dispatch(X, Rest, L1, L2),
5     quicksort(L1, Out1),
6     quicksort(L2, Out2),
7     append(Out1, [X|Out2], Out).

```

3. De la manière suivante :

```

1     quicksort2([], Acu, Acu).
2     quicksort2([X|Rest], Acu, Out) :-
3         dispatch(X, Rest, L1, L2),
4         quicksort2(L2, Acu, OutSup),
5         quicksort2(L1, [X|OutSup], Out).

```

Quel est l'avantage ? le append fait des ajout en fin de liste : plus grande complexité comparé a quicksort2 qui fait des ajout en début de liste.

2.3 Décomposition d'une liste

1. Comme ceci :

```

1     a_droite(X, L, D) :-
2         append(_, [X|D], L).
3
4     a_gauche(X, L, G) :-
5         append(G, [X|_], L).

```

2. Comme ceci :

```

1     separer(X, L, G, D) :-
2         append(G, [X|D], L).

```

2.4 Chemins dans un graphe fini orienté

1. Il suffit d'utiliser append pour vérifier qu'une occurrence est dans la liste (les "_" corresponde à partie gauche et droite de la liste autour de l'élément recherché) :

```

1     arc(G, O, E) :-
2         graphe(G, _, L),
3         append(_, [[O, E]|_], L).

```

2. On peut essayer d'imaginer cette connerie :

```

1     existe_chemin(G, O, E) :-
2         arc(G, O, E) ; ( arc(G, O, I), existe_chemin(G, I, E) ).

```

3. Pour stocker au fur et a mesure l'itinéraire :

```

1     itineraire(Q, O, E, [O, E]) :-
2         arc(Q, O, E). % Cas de base : route directe entre O et E.
3
4     itineraire(Q, O, E, [O | Rest]) :-

```

```

5     arc(Q, O, I),           % Trouver un point intermédiaire I.
6     I \= E,                 % Éviter les boucles directes.
7     itineraire(Q, I, E, Rest).
```

4. -

5. Il existe une infinité de solutions et ça boucle à l'infini

6. On définit un path finder qui ne boucle pas de cette manière :

```

1  chemin_sans_circuit(G, O, O, [O], _). % départ = arrivée.
2  chemin_sans_circuit(G, O, E, [O | Rest], Memo) :-
3      arc(G, O, I),
4      \+ member(I, Memo), % Vérifier que I n'a pas déjà été visité.
5      chemin_sans_circuit(G, I, E, Rest, [I | Memo]).
```

et on l'appelle comme ça : chemin_sans_circuit(g2, 1, 6, Chemin, []).

3 TP 3 et 4 : résolution de casse tête

3.1 Modélisation du problème

1. On met chaque clause de cette manière :

```

1 disque(a,[-1, 0, 0, 0, 0, 0]).
2 disque(b,[-1, -1, 0, 0, 0, 0]).
3 disque(c,[-1, 0, -1, 0, 0, 0]).
4 disque(d,[-1, 0, 0, -1, 0, 0]).
5 disque(e,[-1, -1, -1, 0, 0, 0]).
6 disque(f,[-1, -1, 0, -1, 0, 0]).
7 disque(g,[-1, 0, -1, 0, -1, 0]).
8 disque(h,[-1, -1, -1, -1, 0, 0]).
9 disque(i,[-1, -1, -1, 0, -1, 0]).
10 disque(j,[-1, -1, 0,-1, -1, 0]).
11 disque(k,[-1, -1, -1, -1, -1, 0]).
12 disque(l,[-1, -1, -1, -1, -1, -1]).

```

2. On hardcode également :

```

1 liste_des_disques([a,b,c,d,e,f,g,h,i,j,k,l]).

```

3. On peut tourner par pattern matching :

```

1 rotation_droite([A,B,C,D,E,F],[F,A,B,C,D,E]).

```

On peut également orienter :

```

1 orienter_mem(M1,M1,0, _).
2 orienter_mem(M1,M2,N, Mem) :-
3     rotation_droite(M1, INT),
4     Mem \= INT,
5     orienter_mem(INT, M2, NewN, Mem),
6     N is NewN+1.
7
8 orienter(M1, M2, N) :- orienter_mem(M1, M2, N, M1).

```

3.2 Empilement des disques

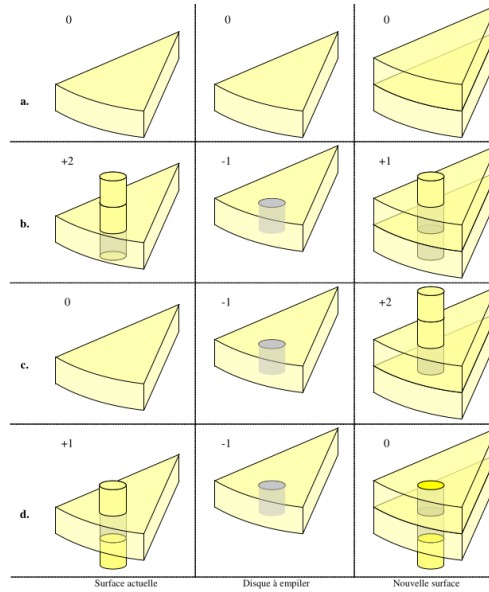
Il faut décrire les états possibles

```

1 empilement_secteur(0,0,0).
2 empilement_secteur(2,-1,1).
3 empilement_secteur(0,-1,2).
4 empilement_secteur(1,-1,0).

```

Ci-dessous, les 4 situations possibles (a,b,c,d) décrivant l'empilement d'un des 6 secteurs angulaires d'un disque sur une surface.



```

1 empilement([S1],[M],[S2]) :-
2   empilement_secteur(S1, M, S2).
3
4 empilement([S1|RestS1],[M|RestM],[S2|RestS2]) :-
5   empilement_secteur(S1, M, S2),
6   empilement(RestS1, RestM, RestS2).

```

3.3 Resolution du casse-tête

```

1 etat_initial([0,0,0,0,0,0], L) :- liste_des_disques(L).
2 etat_final([0,0,0,0,0,0], []).
3
4 arc([S1,L1],[S2,L2],[D,N]) :-
5   append(PG, [D|PD], L1),
6   append(PG, PD, L2),
7   disque(D, DList),
8   orienter(DList, DResult, N),
9   empilement(S1,DResult, S2).
10
11 action(Edepart, Edepart, []).
12
13 action(Edepart, Earrive, [A|LRest]) :-
14   arc(Edepart, EInt, A),
15   action(EInt, Earrive, LRest).
16
17 solution(S) :-
18   etat_initial(A,B),
19   etat_final(C,D),
20   action([A,B], [C,D], S).

```

Faut arriver a 9030 solutions à la fin