

TR-555

ATMSを用いた仮説推論システムにおける
インクリメンタル・コンパイラの実現方法

太田好彦, 井上克巳

April, 1990

©1990, ICOT

ICOT

Mita Kokusai Bldg. 21F
4-28 Mita 1-Chome
Minato-ku Tokyo 108 Japan

(03) 456-3191--5
Telex ICOT J32964

Institute for New Generation Computer Technology

1. ま え が き

仮説推論は、不完全な知識ベースに基づく知識システム構築のために重要な要素技術である⁽¹⁾⁽²⁾。この仮説推論の高速化について、文献(3)では、ATMS⁽⁴⁾と前向き推論システムとを結合した仮説推論システムについて述べられている。これは、正規デフォルト⁽⁵⁾とホーン節によって定義される入力知識ベースから前向き推論によって得られる全ての基礎アトムとそれらのラベルを得るという機能に関し、Retee-likeネットワークの2入力ノードにおいて中間的なラベル計算を行って保持しておく方式により効率的な推論を実現している。この方式による高速化の効果は、2入力ノードが複数の知識に共通である場合または2入力ノードの後続2入力ノードに1入力ノードから複数のトークンあるいは複数の環境を有するトークンが流れ込む場合に有効であると結論付けられている。

ところで、Reteeアルゴリズム⁽⁶⁾は、推論実行に先立ち、複数のルール間で共通のパターンを見出し、無駄なパターン照合を行わないように、与えられたルール・セットをネットワーク構造にコンパイルしておく方法である。よって、ルール・セットの一括コンパイルが前提条件となっている。しかしながら、実用的な知識システムは開発時等において頻繁にルール・セットに部分的修正が加えられるため、一括コンパイルの前提には問題がある。特に、大規模な知識システムにおいては、Reteeネットワークへのコンパイル時間は膨大になってしまう。荒屋ら⁽⁷⁾は、プロダクション・システムを対象にReteeアルゴリズムを利用したReteeネットワークの逐次構築法を提案している。

本論文では、仮説推論システムにおいて、知識ベースからReteeネットワークへのATMSを利用したインクリメンタル・コンパイラの実現方法について述べる。従来のReteeネットワークのインクリメンタル・コンパイラと比較した本コンパイラの特徴は、ATMSに修正を施して容易に実現できること、削除された知識に関する情報を有効に保存し入力知識ベースの管理を行うこと等が挙げられる。

更に、仮説推論システムAPRICOT/O⁽³⁾⁽⁸⁾のインクリメンタル・コンパイラを本実現方法により、

P S I - I I ⁽⁹⁾マシン，言語 E S P ⁽¹⁰⁾上にインプリメントし，本方法の有効性を確認した．本論文は，A P R I C O T / 0 の特徴のうち，文献（3）で示されている仮説推論の高速化以外の特徴，すなわち入力知識ベース管理機能を備えたインクリメンタル・コンパイラの実現方法について述べている．

2 章において A T M S の概略，3 章において A P R I C O T / 0 の概略，4 章において本インクリメンタル・コンパイラの概要について述べ，5 章においてそのコンパイラのネットワーク・ビルダの実現方法，6 章でそのコンパイラの制御部の動作，7 章で評価について詳細に述べる．

2. A T M S の概略

A T M S が無矛盾性を管理するデータは，命題論理のアトムレベルである．データに対応して A T M S 内部では，〈データ，ラベル，理由付け〉なるデータ構造のノード（これを単に〈データ〉と略記することもある）が生成される．

命題論理のアトム A_i ($i = 1, \dots, n; n \geq 0$) の連言を前件とし，命題論理のアトム B を後件としたホーン節（1）に基づきノード〈 A_i 〉 ($i = 1, \dots, n; n \geq 0$) からノード〈 B 〉が導かれたことを理由付け（2）という形式で A T M S に与える．

$$A_1, \dots, A_n \rightarrow B. \quad (1)$$

$$\langle A_1 \rangle, \dots, \langle A_n \rangle \Rightarrow \langle B \rangle. \quad (2)$$

ここに， $\rightarrow$ は含意， $\langle A_1 \rangle, \dots, \langle A_n \rangle$ をこの理由付けの前件ノード， $\langle B \rangle$ をこの理由付けの後件ノードと呼ぶ．以下，ホーン節（1）は理由付け（2）に対応するという．

正規デフォルト： B / B に相当する理由付けを以下のように表す．

$$\langle \Gamma B \rangle \Rightarrow \langle B \rangle. \quad (3)$$

ここに， ΓB を仮定， $\langle \Gamma B \rangle$ を仮定ノード， $\langle B \rangle$ を

a s s u m e d ノードと呼ぶ。

また、仮定の集合を環境と呼び E で表す。環境は、ラベル計算の高速化のためにビットベクタ表現を採用し、以下のデータ構造である。また環境は、ビットベクタで一元的に管理されている。

a s s u m p t i o n s : ビットベクタ。

n o d e s : ラベルの逆ポインタ。

3. 仮説推論システム A P R I C O T / 0 の概略

仮説推論システム A P R I C O T / 0 は、入力知識ベースのコンパイラ⁽⁸⁾⁽¹¹⁾、推論エンジン及び A T M S から構成されている。入力知識ベースは、一階述語論理ベースであり、推論エンジンで具体化した理由付けを生成し A T M S に送る。A T M S はこれにより基礎アトムに関する無矛盾性管理を行う。

入力知識ベースは、正規デフォルトとホーン節によって定義される。ホーン節は、正リテラルの数を高々 1 個に制限した節である。ここに、 α_i ($i = 1, \dots, n$; $n \geq 0$) 及び β は一階述語論理のアトム (A t o m i c f o r m u l a) であり、I D は節名であるとする。正リテラルの数が 1 の場合形式 (4)、負リテラルの数が 0 の場合形式 (5)、正リテラルの数が 0 の場合形式 (6) で記述する。

$$I D :: \alpha_1, \dots, \alpha_n \rightarrow \beta. \quad (4)$$

$$\beta. \quad (5)$$

$$I D :: \alpha_1, \dots, \alpha_n \rightarrow []. \quad (6)$$

また、正規デフォルトは、 α をアトム α_i ($i = 1, \dots, n$; $n \geq 0$) の連言として、 $\alpha : \beta / \beta$ なる推論規則に限定し、形式 (7) で表わす。ここに、 α を前提、 β を結論、I D をデフォルト名と呼ぶ。

$$I D :: \alpha_1, \dots, \alpha_n \rightarrow a s s u m e (\beta). \quad (7)$$

: β / β は形式 (8) で記述する。

a s s u m e (β) .

(8)

4 . 本インクリメンタル・コンパイラの概要

4 . 1 R e t e - l i k e ネットワーク

ビットベクタ表現された環境の組み合わせ計算（ユニオンをとる操作）は，ビット演算 *or* を用いて効率的に計算できる．通常，このとき，2つの環境ごとにビット演算 *or* が実行される．従って，この点に着目し，R e t e アルゴリズムの要旨である2入力ノードの実現を A T M S の環境を R e t e ノードとみなして容易に行えると考えられる．本論文で述べるインクリメンタル・コンパイラのネットワーク・ビルダは，A T M S に修正を施して極めて容易に実現される．

R e t e ネットワークは，R e t e ノードとそれらを結ぶリンクから構成される．R e t e ノードは，ルート・ノード，1入力ノード，2入力ノード，終端ノードに分類される．

R e t e アルゴリズムは，ネットワークを用いて，パターン・マッチング処理の中間結果を R e t e ノードのメモリ・ポインタを用いて保存しておき重複した処理を行わないようにする方法である．ここで，R e t e ネットワークの1入力ノードにはメモリ・ポインタがなく，2入力ノードにはメモリ・ポインタが2つある．リンクは全て一方向リンクである．本方法では，1入力ノードと2入力ノードを A T M S の環境で表す．そこで，1入力ノードと2入力ノードのデータ構造を同様とするために，1入力ノードおよび2入力ノードにはメモリ・ポインタ（後述の分散ワーキング・メモリに対応）を1つとし，リンクを双方向とする．これによって構成されたネットワークを R e t e - l i k e ネットワークと呼ぶことにする．

R e t e - l i k e ネットワークには，トークンとも呼ばれる基礎式に対応する A T M S ノード（以下，単にノードと呼ぶこともある．実際には，ノードへのポインタでよい．）が流れることにより推論が実行される．

4 . 2 構成

コンパイラの構成を F i g . 1 に示す．このコンパイ

ラは、入力知識ベースに対応する R e t e - l i k e ネットワークを構築し出力すると共に知識ベースの変更に対する部分的修正を行うインクリメンタル・コンパイラである。尚、初期知識ベースのコンパイルは、知識を一つずつ追加していく処理とみなす。また、知識ベースの変更は、知識の追加と削除により行う。

インクリメンタル・コンパイラは、図示するように、パーサ、制御部、オブジェクト生成器及びネットワーク・ビルダにより構成されている。

ユーザが直接編集した知識ベースを追加するというタスクが与えられると、パーサは知識ベースに含まれる節やデフォルトを一つずつ読込むと共に構文解析し、知識の追加というタスクと共に解析結果を制御部に渡す。制御部は、形式(5)の節及び形式(8)のデフォルトを直接推論エンジンに送る。推論エンジンでは、対応する A T M S ノードをトークン・キューに追加する。形式(4)及び(6)の節及び形式(7)のデフォルトは、オブジェクト生成器に送る。オブジェクト生成器では、R e t e ノードのうちの終端ノードを生成し制御部へ返す。以下、# I D は節名 I D の節またはデフォルト名 I D のデフォルトに相当する終端ノードを示し、実行時に A T M S に理由付けを送る処理を行うプログラム単位(E S P のオブジェクト)とする。

更に、制御部は、形式(4)及び(6)の節及び形式(7)のデフォルトに対し、ネットワーク・ビルダからの信念の状態とオブジェクト生成器により生成された終端ノードを用いて、6章で述べる理由付けをネットワーク・ビルダに送る。ネットワーク・ビルダは、A T M S をコンパイラ用に修正を加えたモジュールである(詳細は、5章参照)。ネットワーク・ビルダは環境を R e t e ノードとして取扱い、R e t e - l i k e ネットワークを構築し、推論エンジンに送る。また、現在のネットワークの状態をユーザに表示することができる。

また、知識を削除するというタスクが与えられると、ユーザによって指定された削除する知識の前件または前提に含まれているアトムまたはそれらの組み合わせがパーサを通して制御部に送られる。制御部では、このアトムまたはそれらの組み合わせとネットワーク・ビルダから送られてくる信念の状態から理由付けを生成し、ネットワーク・ビルダへ送る。ネットワーク・ビルダでは、

削除のために不要になった R e t e ノードやリンクを削除し、修正された R e t e - l i k e ネットワークを推論エンジンに送る。

5. ネットワーク・ビルダの実現方法

A T M S をネットワーク・ビルダへ適用するため、以下の修正（環境のスロット及び操作の追加）を施す。ネットワーク・ビルダは入力知識ベースの管理を行い、R e t e - l i k e ネットワークを構成するものである。

まず、A T M S の環境のデータ構造に以下のスロットを追加し、これを R e t e ノード（終端ノードを除く）として扱う。

s u p e r : 無矛盾な上位環境へのポインタの集合。

s u b : 下位環境へのポインタの集合。

w m : 分散ワーキング・メモリ。推論実行時に使用する。
基礎アトムに対応する A T M S ノードへのポインタの集合。

R e t e ノード間のリンクを実現するために、環境の組み合わせを生成するメソッド o r に以下の操作を追加し、s u p e r, s u b リンクで表現されるようにする。すなわち、 $: o r (E1, E2, E3)$ のとき（このメソッドは、 $E1 \cup E2 = E3$ を意味する）、以下に示す操作を追加する。

```
: a d d ( E 1 ! s u p e r , E 3 ) ,  
: a d d ( E 2 ! s u p e r , E 3 ) ,  
: a d d ( E 3 ! s u b , E 1 ) ,  
: a d d ( E 3 ! s u b , E 2 ) .
```

ここに、 $: a d d (O b j 1 ! S l o t , O b j 2)$ は、オブジェクト O b j 1 のスロット S l o t にオブジェクト O b j 2 を追加するという意味である。

また、N o g o o d d a t a b a s e に新たに矛盾環境 E が加えられたときに、スロット s u b に含まれる全ての環境のスロット s u p e r から環境 E を削除するという操作も追加する（リンクの切断のため）。

6. 制御部の動作

6.1 初期設定

初期設定として、制御部は、理由付け(9)をネットワーク・ビルダに送り、内部においてノード(10)を生成しておく。環境は、前記データ構造を持つが、以下その環境が保持するビットベクタを十進表現して記述する(この十進表現をEの添字として、環境オブジェクトを示す)。ノード(10)において0は仮定を1つも含まない環境をビットベクタ表現し、そのビットベクタを十進表現したものであり、環境0に対応するオブジェクトE₀がネットワークのルート・ノードとなる。

$$\Rightarrow \langle \text{premise} \rangle. \quad (9)$$
$$\langle \text{premise}, \{0\}, \{(\)\} \rangle. \quad (10)$$

6.2 知識の追加

一般に、ATMSのデータは、命題のレベルでなければならない。そこで、ネットワーク・ビルダのために、 $f(\alpha_i)$ をアトム α_i に含まれる全ての変数を新しい定数記号(例えばS、これを変数を表現する定数記号と解釈)に置き換えてできる基礎アトムを返す(フリーズする)関数(この逆関数をメルトと呼び、推論実行時に使用する)を考える。

制御部に知識の追加タスクが送られると、制御部は追加節の前件または追加デフォルトの前提の各アトムをフリーズしたデータのassumedノードを生成するタスクをネットワーク・ビルダに送る。すなわち、理由付け(11)をネットワーク・ビルダに送る。

$$\langle \Gamma f(\alpha_i) \rangle \Rightarrow \langle f(\alpha_i) \rangle. \quad (11)$$

$\langle \Gamma f(\alpha_i) \rangle$ が新しい仮定ノードであれば新しい環境Eが生成されて $\langle \Gamma f(\alpha_i) \rangle$ のラベルの要素となり、この環境Eが1入力ノードとして取り扱われる。環境は一元管理されているので、生成される1入力ノードは複数の知識で共有される。新しい環境Eが生成されたとき、以下の操作を行う。

```
: add (E0!super, E),
: add (E!sub, E0).
```

次に，制御部は，追加節の前件または追加デフォルトの前提の各アトムをフリーズしたデータのassumedノードを前件ノードとして，後件を終端ノードとする理由付け(12)をネットワーク・ビルダに送る．このとき，中間過程で生成される環境を2入力ノードとして扱う．環境は一元管理されているので，生成される2入力ノードは複数の知識で共有される．また，前述の環境の組み合わせを生成するメソッドorに追加した処理により，Retenode間のリンクも張られる．

$$\langle f(\alpha_1) \rangle, \dots, \langle f(\alpha_n) \rangle \Rightarrow \langle \#ID \rangle, \quad (12)$$

ある一つの節の前件またはある一つのデフォルトの前提の各アトム α_i ($i = 1, \dots, n$) をフリーズしたデータのassumedノード $\langle f(\alpha_i) \rangle$ の集合で， $f(\alpha_i) = f(\alpha_j)$; $i \neq j$ が成り立つ場合は5章で述べた追加処理によれば，リンクのループができてしまう．そこでこのような場合， $f(\alpha_j)$ を $f(\alpha_j')$ のように別のノードとして扱う．

例えば，節(13)があり，前記原理に従い仮定の生成(14)を行い，理由付け(15)を送る．

```
above : :
    above (X, Y), above (Y, Z)
    -> above (X, Z). \quad (13)
```

$$\langle \Gamma \text{above}(\$, \$) \rangle \Rightarrow \langle \text{above}(\$, \$) \rangle. \quad (14)$$

$$\langle \text{above}(\$, \$) \rangle, \langle \text{above}(\$, \$) \rangle \Rightarrow \langle \# \text{above} \rangle. \quad (15)$$

ここで， $\Gamma \text{above}(\$, \$)$ のラベルの要素をEaとすると，後件のラベル計算のために(16)が行われ

E a のリンクのループができてしまう。そこで、このような場合別の仮定 (17) を考え、理由付け (18) をネットワーク・ビルダに送る。

: o r (E a , E a , E a) . (1 6)

< Γ a b o v e ' (\$, \$) >
 $\Rightarrow$ < a b o v e ' (\$, \$) > . (1 7)

< a b o v e (\$, \$) > ,
 < a b o v e ' (\$, \$) >
 $\Rightarrow$ < # a b o v e > . (1 8)

6・3 知識の削除

知識のインクリメンタルな削除は、削除する知識の前件または前提に含まれているアトムまたはそれらの組み合わせ $[\alpha_1, \dots, \alpha_n]$ をユーザが指定する。制御部は、対応する a s s u m e d ノードを前件ノードとし後件を偽とする理由付け (19) をネットワーク・ビルダに送る。

< f (α_1) > , ... , < f (α_n) > $\Rightarrow$ < $\perp$ > . (1 9)

ネットワーク・ビルダは、今までに与えられた理由付け (11) (12) 及び (19) に対応するホーン節の集合 J' (推論エンジンが生成する理由付けに対応するホーン節の集合 J とは独立の系) に対する矛盾環境を R e t e - l i k e ネットワークから全て削除する (5章で述べた処理により、不要なリンクが切断される)。また、ネットワーク・ビルダの N o g o o d D a t a b a s e により、矛盾環境が極小で保存される。この後で、ユーザから知識の追加タスクが与えられると、制御部はその追加知識に対応する理由付け ((11) (12) に対応) をネットワーク・ビルダに送る。しかし、矛盾環境の基でのみ理由付け (12) に対応するホーン節の後件 # I D が成立するような知識 I D については、ネットワーク・ビルダはネットワークに反映しない。

7. 評価

7・1 R e t e - l i k e ネットワークの構築例

本インクリメンタル・コンパイラの評価を行うために、次の例題を考える。部門1の1人と部門2の1人と月曜日または火曜日にミーティングを行いたい。部門1のaとb、部門2のcとdはこのミーティングの出席候補である。bは月曜日出席不可およびcは火曜日出席不可であることがこのとき既にわかっている。また、このミーティングの場所の候補は、会議室212、会議室213である。会議室は空いているという条件がある。普通は、会議室は空いていると考えてよい。しかし、212会議室が月曜日に予約済みであること及び213会議室が火曜日に予約済みであることがこのとき既にわかっているものとする。出席者と開催場所と曜日を決定せよ。

F i g . 2はこの例題を解くための知識ベースの例であり、対応するR e t e - l i k e ネットワークをF i g . 3に示す。F i g . 3において、複数のブロックは環境を示し、ブロックの上側にはその環境のa s s u m p t i o n s スロットに格納されているビットベクタを十進表示し、ブロックの下側にはその環境のn o d e s スロットから指示されるノードのデータを表示している。

F i g . 3より、2入力ノード384がありかつその2入力ノードのs u p e r リンクで指示される2入力ノード388に1入力ノード4から複数のトークンが流れ込むので推論実行時のラベル計算が効率的に行われる。

7・2 知識の追加

例えば、海側ラウンジがあり、ラウンジでもそのミーティングが可能であることがわかったとする。

F i g . 4は追加知識ベースの例であり、これらを追加した後のR e t e - l i k e ネットワークをF i g . 5に示す。F i g . 5より、節m e e t i n g と節a t - l o u n g e とで、2入力ノード384が共有されるので追加知識に対しても、推論実行時のラベル計算が効率的に行われる。

7・3 知識の削除

次に、知識を削除した場合について示す。

例えば、ラウンジでそのミーティングを行った結果良

くなかったもので、次回からのために知識ベースを変更し
 ておきたいとする。そこで、この知識ベースからアトム
 l o u n g e (S) を節の前件またはデフォルトの前提
 に含む知識を削除しておく方が推論効率の面から好まし
 い。本方法のインクリメンタル・コンパイラによれば、
 [l o u n g e (S)] を指定することにより、節 a t
 _ l o u n g e を削除することができる（この例では一
 つの知識だけであるが、他にアトム l o u n g e (S)
 を節の前件またはデフォルトの前提に含む知識が存在す
 ればそのような知識もまた同時に削除される）。このと
 きのネットワーク構造は、F i g . 3 に示す元のネット
 ワーク構造に戻る。したがって、不要になった R e t e
 ノードやリンクが残らない。しかも、このアトムを削除
 した効果は残り、このアトムを節の前件またはデフォ
 ルトの前提に含む知識を追加しても以後ネットワークには
 反映されない。すなわち、追加した知識だけでなく、削
 除した知識も、いわば学習効果としてシステムに残る。
 例えば、F i g . 4 と同様知識などは、誤ってもネット
 ワークには反映されない。これは、ラウンジではそのミ
 ーティングを開催してはいけないという知識が追加され
 ているとも考えられる。

7・4 コンパイル時間の評価

上記例題について、P S I - I I 上の A P R I C O T
 / 0 を用いて、インクリメンタル・コンパイル機能を利用
 しない場合と利用した場合とのコンパイル時間について
 実験を行う。ここで、インクリメンタル・コンパイル
 機能を利用しない場合、入力知識ベースを修正して最初
 からコンパイルし直す方法をとった。

実験の結果、7・2の例題をコンパイルする時間につ
 いて、インクリメンタル・コンパイル機能を利用しない
 場合は 3 . 0 5 [s] , 利用した場合は 0 . 6 9 [s]
 であった。推論時間は、両者とも 0 . 5 9 [s] であ
 った。また、7・3の例題をコンパイルする時間について、
 インクリメンタル・コンパイル機能を利用しない場合は
 2 . 4 9 [s] , 利用した場合は 0 . 0 2 [s] であ
 った。推論時間は、両者とも 0 . 5 3 [s] で変わらない。

以上より、本インクリメンタル・コンパイラは、知識
 システムの段階的構築がコンパイル時間に関して極めて
 効率良く行え、更に推論実行効率を落とさないと結論付

けられる。この実験は小規模であるが、入力知識ベースがより大規模になれば本方法の効果は更に大きい。

8. むすび

以上、A T M S が R e t e - l i k e ネットワークのインクリメンタル・コンパイラとして利用できることを示した。この方法によるインクリメンタル・コンパイラには、次の効果がある。

知識システムの段階的構築がコンパイル時間に関して効率良く行える。また、段階的構築のために、推論実行効率を落とさない。これは、知識の追加において共通の R e t e ノードが共有されること、および知識の削除において不要になった R e t e ノードやリンクが残らないことによる。また、削除した知識は、有効にシステム内に保存され、入力知識ベースのメンテナンスを行う。この点に関して、本方法は、入力知識ベースのコンパイルとメンテナンスを同時に行う手法である。

また、仮説推論システム A P R I C O T / 0 上に論理回路合成問題⁽¹²⁾に対する知識ベースをインプリメントし、特に回路の制約条件に関する知識の変更にこのインクリメンタル・コンパイラが有効であることを確認している。更に、コンパイルに A T M S を用いることに対して、直接 E S P 言語にコンパイルする方式⁽³⁾と比較して、与えられた知識ベース全体をコンパイルする場合でもさほど時間がかかるものではないことも確認している。

尚、本方法は、R e t e ノードに環境すなわちビットベクタを割り当てているので、比較的容易に知識の共有関係をチェックできると思われる。この点に着目した、ネットワークの最適化等の研究は、今後の課題である。

謝 辞

本研究の機会を与えて下さり、常に御指導頂いている I C O T 刈一博所長、古川康一次長、第五研究室生駒憲治室長に深く感謝致します。ならびに、御指導頂いた現 N T T 藤井裕一前室長に深く感謝致します。また、日頃討論して頂いている第五研究室各研究員の方々に感謝致します。

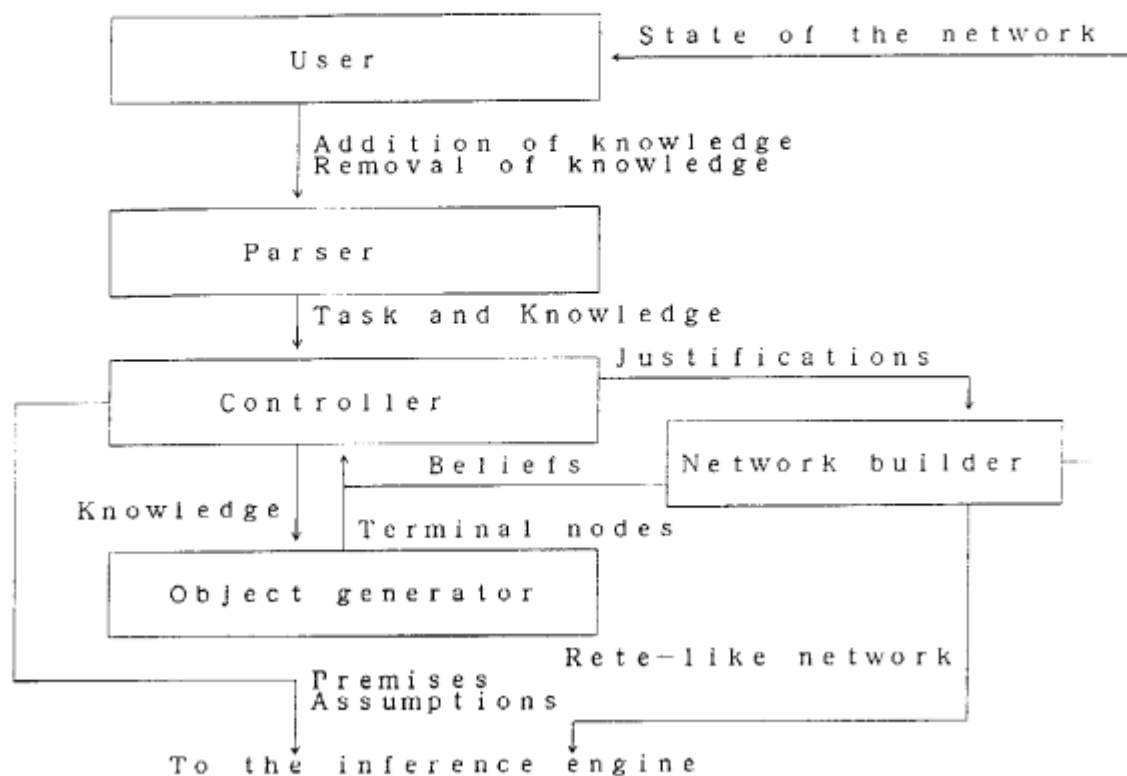


Fig. 1 Configuration of the incremental compiler.

```

falsity1::
    present (X, P, W),
    absent (X, P, W)
->
    [].

falsity2::
    vacant (N, W),
    reserved (N, W)
->
    [].

presence::
    candidate (X, P),
    day (W)
->
    assume (present (X, P, W)).

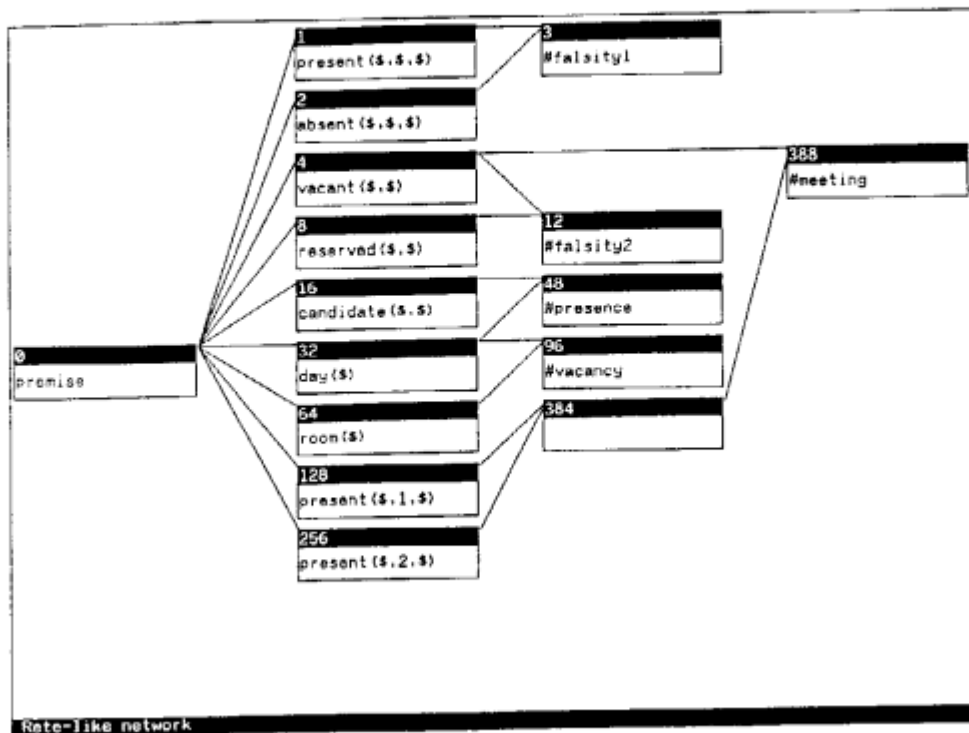
vacancy::
    room (N),
    day (W)
->
    assume (vacant (N, W)).

meeting::
    present (X1, 1, W),
    present (X2, 2, W),
    vacant (N, W)
->
    meeting (X1, X2, N, W).

candidate (a, 1).
candidate (b, 1).
candidate (c, 2).
candidate (d, 2).
room (212).
room (213).
day (monday).
day (tuesday).
absent (b, 1, monday).
absent (c, 2, tuesday).
reserved (212, monday).
reserved (213, tuesday).

```

Fig. 2 Initial knowledge base of the meeting plan.



The blocks show environments.

The upper part of the block shows a bit-vector expressed decimally.

The lower part of the block shows data of the modified ATMS nodes connected by "nodes" links with the environments.

---:The super (sub) link.

Fig. 3 Rete-like network of the initial knowledge base.

```

at_lounge::
    present (X1, 1, W),
    present (X2, 2, W),
    lounge (S)
->
    meeting (X1, X2, S, W).

lounge (seaside).

```

Fig. 4 Additional knowledge base of the meeting plan.

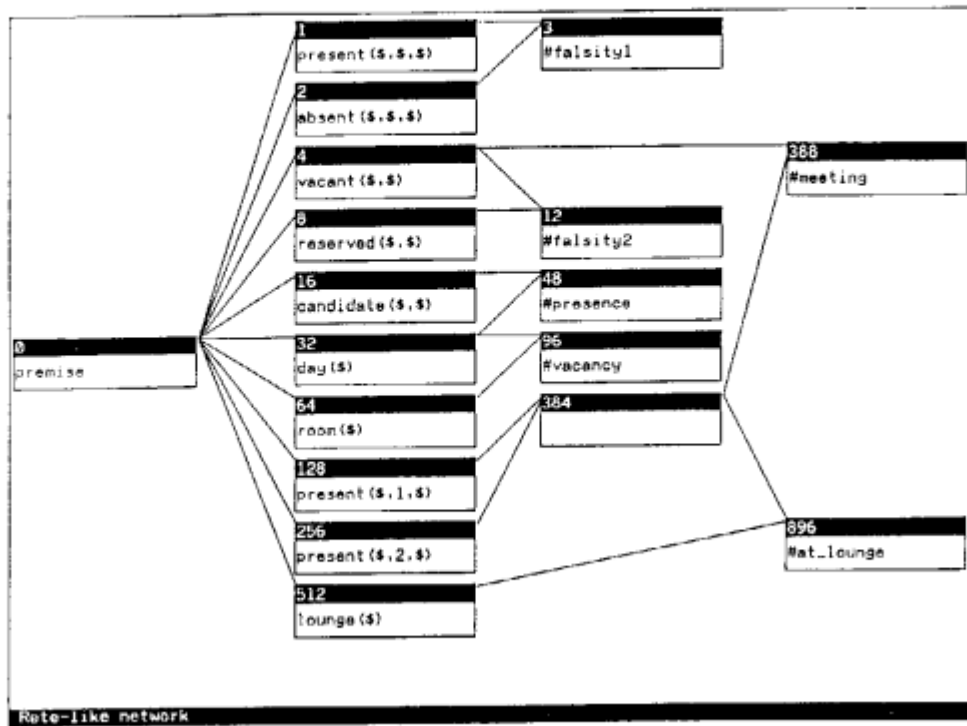


Fig. 5 Rete-like network of the initial knowledge base with the additional knowledge base.

◇参考文献◇

- (1) 石塚満：不完全な知識の操作による次世代知識ベース・システムへのアプローチ，人工知能学会誌，Vol. 3，No. 5，pp. 22-32 (1988)。
- (2) Inoue, K. : Problem Solving with Hypothetical Reasoning, Proc. of the International Conference on Fifth Generation Computer Systems, Vol. 3, pp. 1275-1281 (1988)。
- (3) 太田好彦，井上克巳：ATMSを用いた前向き仮説推論システムにおける効率的な推論方式，人工知能学会誌投稿中，No. 034 (1990)。
- (4) de Kleer, J. : An Assumption-based TMS, Artif. Intell., Vol. 28, pp. 127-162 (1986)。
- (5) Reiter, R. : A Logic for Default Reasoning, Artif. Intell., Vol. 13, pp. 81-132 (1980)。
- (6) Forgy, C. L. : Rete: A Fast

Algorithm for the Many Pattern
/ Many Object Pattern Match
Problem, Artif. Intell., Vol. 19,
pp. 17-37 (1982).

(7) 荒屋真二, 百原武敏, 田町常夫: 知識ベースの逐次構造化-
Reteネットワークの逐次構築法-, 信学論D, Vol. J71
-D, No. 6, pp. 1100-1108 (1988).

(8) 井上克巳, 太田好彦: 仮説推論システムAPRICOT/0
による知識コンパイル, 人工知能学会研究会資料SIG-KBS-
8805-6, pp. 51-60 (1989).

(9) Nakashima, H. and Nakajima, K.
: Hardware Architecture of the
Sequential Inference Machine:
PSI-11, Proc. of the Symposium
on Logic Programming, pp. 104-
113 (1987).

(10) Chikayama, T. : Unique
Features of ESP, Proc. of the
International Conference on
Fifth Generation Computer

S y s t e m s , p p . 2 9 2 - 2 9 8 (1 9 8 4) .

(1 1) 太田好彦, 井上克巳: ATMSによるRete-Like
ネットワークの逐次構築, 情報処理学会第38回全国大会講演論文
集, V o l . 1 , p p . 4 2 0 - 4 2 1 (1 9 8 9) .

(1 2) M a r u y a m a , F . , K a k u d a , T . ,
M a s u n a g a , Y . , M i n o d a , Y . , S a w a d a , S .
a n d K a w a t o , N . : c o - L O D E X : A
C o o p e r a t i v e E x p e r t S y s t e m f o r
L o g i c D e s i g n , P r o c . o f t h e
I n t e r n a t i o n a l C o n f e r e n c e o n
F i f t h G e n e r a t i o n C o m p u t e r
S y s t e m s , V o l . 3 , p p . 1 2 9 9 -
1 3 0 6 (1 9 8 8) .