

Lógica de Descripciones \mathcal{EL}

Paula Severi

University of Leicester

Facultad de Ingeniería. Universidad de la República, Montevideo,
Uruguay. Noviembre-Diciembre 2018.

- 1 Definición de sintaxis y semántica de la lógica \mathcal{EL}
- 2 Algoritmo de clasificación para \mathcal{EL} .

- **Nombres.** Suponemos \mathbf{C} , \mathbf{R} dos conjuntos infinitos numerables disjuntos.

nombres de conceptos	nombres de roles
$A, B \in \mathbf{C}$	$R, S \in \mathbf{R}$

- **Nombres.** Suponemos \mathbf{C} , \mathbf{R} dos conjuntos infinitos numerables disjuntos.

nombres de conceptos	nombres de roles
$A, B \in \mathbf{C}$	$R, S \in \mathbf{R}$

Conceptos

Se denotan C, D y se definen inductivamente por medio de la gramática siguiente:

$$C, D := \top \mid A \mid C \sqcap D \mid \exists R.C$$

donde $A \in \mathbf{C}$ y $R \in \mathbf{R}$.

- 1 lenguaje es mas restrictivo que \mathcal{ALC} :
 - 1 no tiene \perp
 - 2 no tiene negación
 - 3 no tiene \forall restricción de valor

- 2 Satisfactibilidad: trivial.
Todos los conceptos son satisfactibles

- 3 Ventaja de \mathcal{EL} . Algoritmo para chequear la inclusión de conceptos:
 - tiene complejidad polinomial.
 - no necesita backtracking
 - acumula las consecuencias semánticas

Lema

Sea \mathcal{T} una Tbox de conceptos en \mathcal{EL} , A, B nombres que no ocurren ni en \mathcal{T} ni en C ni en D .

$\mathcal{T} \models C \sqsubseteq D$ si y solo si $\mathcal{T} \cup \{A \sqsubseteq C, D \sqsubseteq B\} \models A \sqsubseteq B$

Una Tbox en \mathcal{EL} está en forma normal si contiene solamente inclusiones de la forma:

- $A \sqsubseteq B$
- $A_1 \sqcap A_2 \sqsubseteq B$
- $A \sqsubseteq \exists R.B$ o
- $\exists R.A \sqsubseteq B$

Normalización

Una Tbox \mathcal{T} en \mathcal{EL} se puede transformar a una \mathcal{T}' en forma normal en tiempo lineal en el tamaño de \mathcal{T} . Además el tamaño de \mathcal{T}' es lineal con respecto al tamaño de \mathcal{T} .

Para demostrar esto se aplican ciertas reglas de normalización.

Reglas para normalizar una Tbox en \mathcal{EL}

NF1	$\hat{D} \sqsubseteq \hat{C}$	\longrightarrow	$\hat{D} \sqsubseteq A, A \sqsubseteq \hat{C}$
NF2	$C \sqcap \hat{D} \sqsubseteq B$	\longrightarrow	$\hat{D} \sqsubseteq A, C \sqcap A \sqsubseteq B$
NF3	$\hat{D} \sqcap C \sqsubseteq B$	\longrightarrow	$\hat{D} \sqsubseteq A, A \sqcap C \sqsubseteq B$
NF4	$\exists R.\hat{D} \sqsubseteq B$	\longrightarrow	$\hat{D} \sqsubseteq A, \exists R.A \sqsubseteq B$
NF5	$B \sqsubseteq \exists R.\hat{D}$	\longrightarrow	$\hat{D} \sqsubseteq A, B \sqsubseteq \exists R.A$
NF6	$B \sqsubseteq C \sqcap D$	\longrightarrow	$B \sqsubseteq C, B \sqsubseteq D$

\hat{C}, \hat{D} conceptos que no son ni nombres ni \top

A es un nombre nuevo

C, D, E son conceptos arbitrarios de \mathcal{EL}

B es un nombre de concepto

$$\mathcal{T} = \mathcal{T}_0 = \{\exists R.A \sqcap \exists R.\exists S.A \sqsubseteq A \sqcap B\}$$

\mathcal{T} Tbox en \mathcal{EL}

\mathcal{T}' Tbox normal se obtuvo de \mathcal{T} al aplicar las reglas de normalización

Equivalencia entre Tbox original y la normalizada

$\mathcal{T} \models A \sqsubseteq B$ si y solo si $\mathcal{T}' \models A \sqsubseteq B$ para todo A, B en $\text{sig}(\mathcal{T})$.

Reglas para la Clasificación en \mathcal{EL}

$$\text{CR1} \frac{}{A \sqsubseteq A}$$

$$\text{CR2} \frac{}{A \sqsubseteq \top}$$

$$\text{CR3} \frac{A_1 \sqsubseteq A_2 \quad A_2 \sqsubseteq A_3}{A_1 \sqsubseteq A_3}$$

$$\text{CR4} \frac{A \sqsubseteq A_1 \quad A \sqsubseteq A_2 \quad A_1 \sqcap A_2 \sqsubseteq B}{A \sqsubseteq B}$$

$$\text{CR5} \frac{A \sqsubseteq \exists R.A_1 \quad A_1 \sqsubseteq B_1 \quad \exists R.B_1 \sqsubseteq B}{A \sqsubseteq B}$$

Algoritmo de Clasificación

- 1 Se empieza con la Tbox \mathcal{T} normalizada
- 2 Extendemos \mathcal{T} y agregamos inclusiones segun las reglas de clasificación
- 3 Obtenemos una Tbox que la denotamos \mathcal{T}^* (la saturación de \mathcal{T}), que se puede calcular en tiempo polinomial

Correctitud del algoritmo de clasificación

$\mathcal{T} \models A \sqsubseteq B$ si y solo si $\mathcal{T}^* \models A \sqsubseteq B$

$$\mathcal{T}_1 = \{A \sqsubseteq \exists R.A, \exists R.B \sqsubseteq B_1, \top \sqsubseteq B, A \sqsubseteq B_2, B_1 \sqcap B_2 \sqsubseteq C\}$$

$$\mathcal{T}_2 = \{A \sqsubseteq \exists R.A, \exists R.A \sqsubseteq B\}$$