

Olivier Raiman
Centre Scientifique
IBM
Paris, France

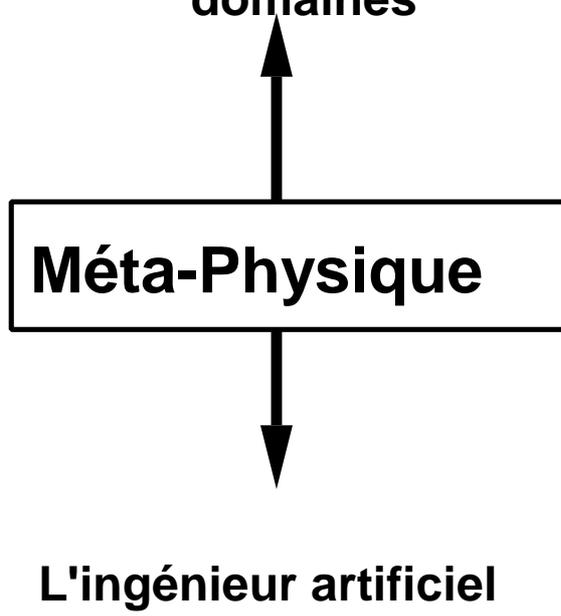
Jean-Luc Dormoy
Direction des Etudes et Recherches
Electricité de France
Clamart, France

Physique Qualitative

Introduction

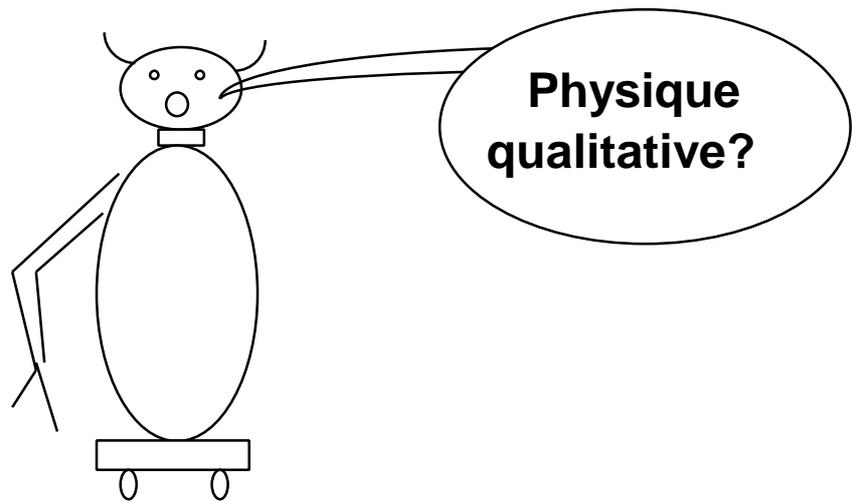
**Construire des théories du
raisonnement humain sur de larges
domaines**

Méta-Physique

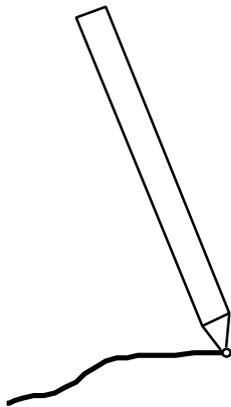


L'ingénieur artificiel

Le monde d'un robot

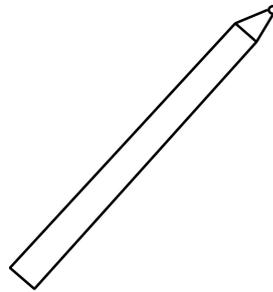


Ecrit



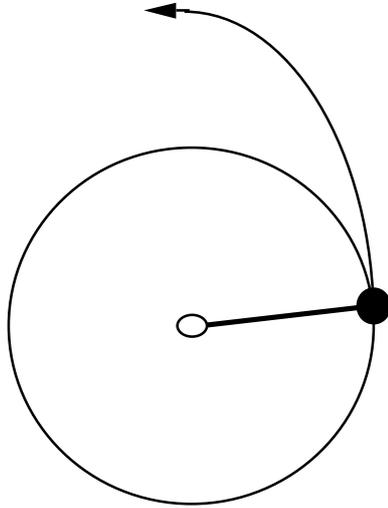
Un stylo-bille

~~**Ecrit**~~

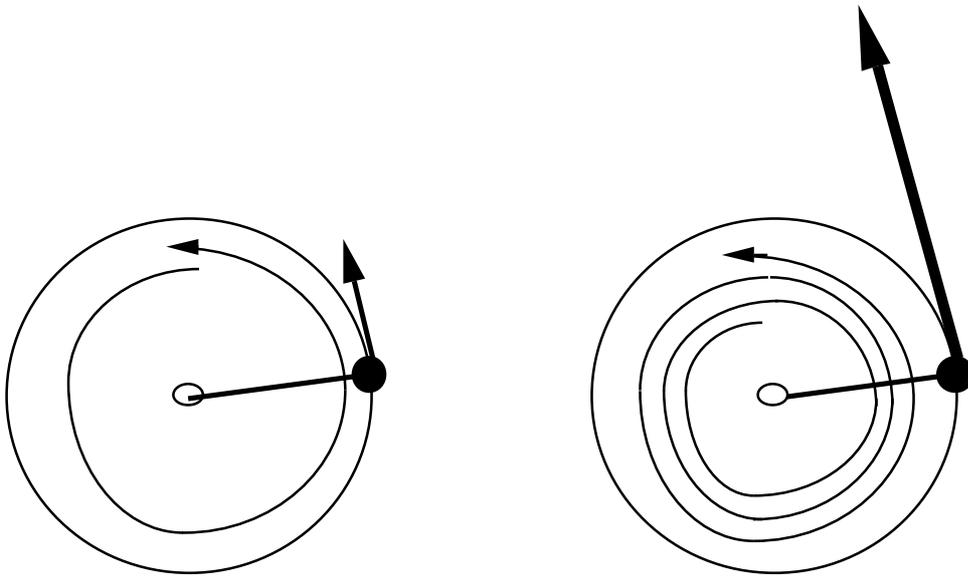


Morale: Rendre explicite la connaissance implicite

Petits problèmes 1

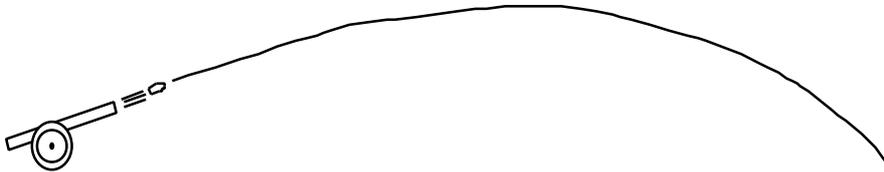
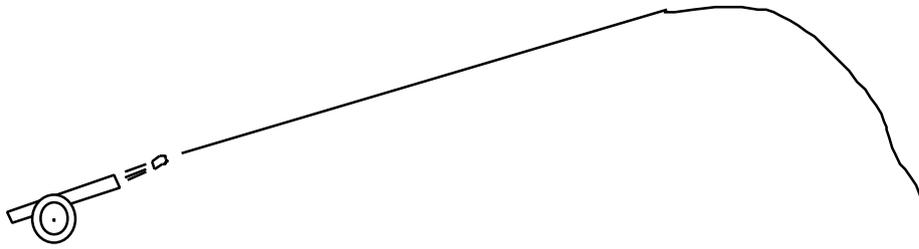
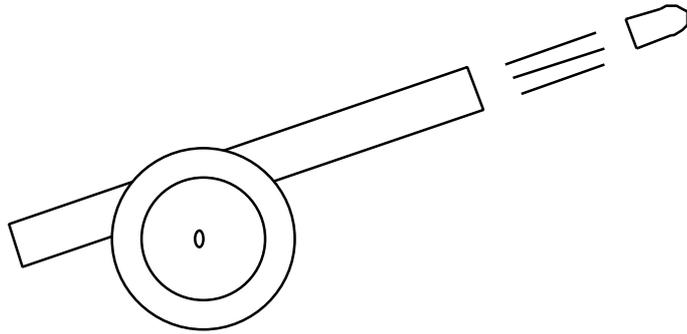


Trajectoire correcte ?

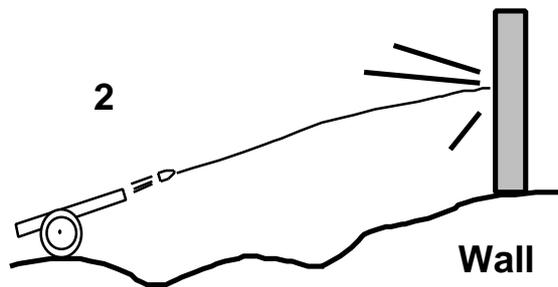
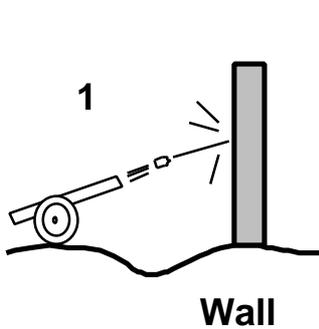


Dix rotations mieux qu'une seule ?

Canons



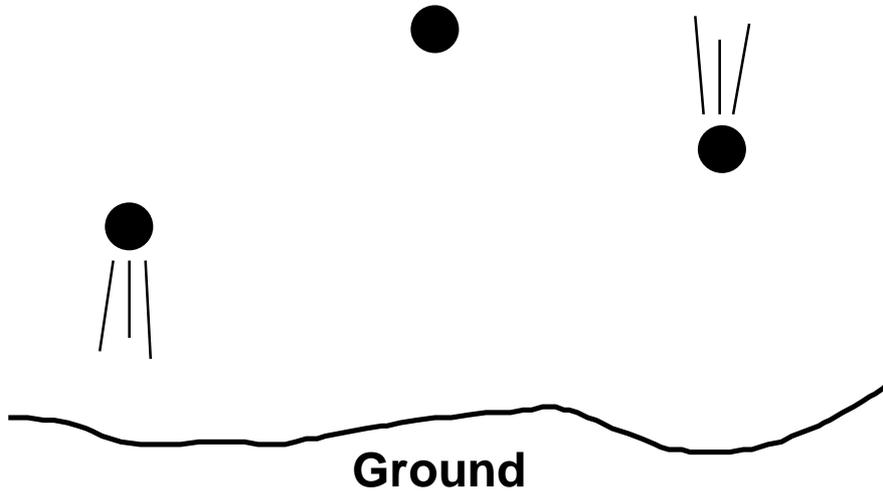
Quelle est la bonne trajectoire ?



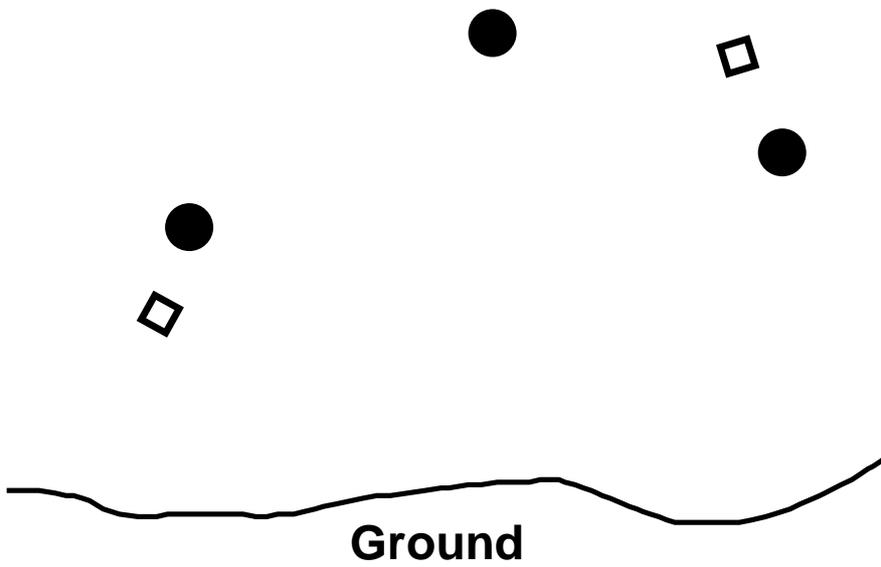
Distance optimale pour briser le mur ?

Pre-History 1

- What Is Motion?



- What Causes Motion?



Pré-Histoire 2

- Le mouvement est causé par l'impetus
- Le mouvement consomme de l'impetus



● Plus d'impetus ®
Le mouvement s'arrête



● Le mouvement consomme de l'impetus



● L'impetus cause le mouvement



● Un impetus violent est transmis à la balle

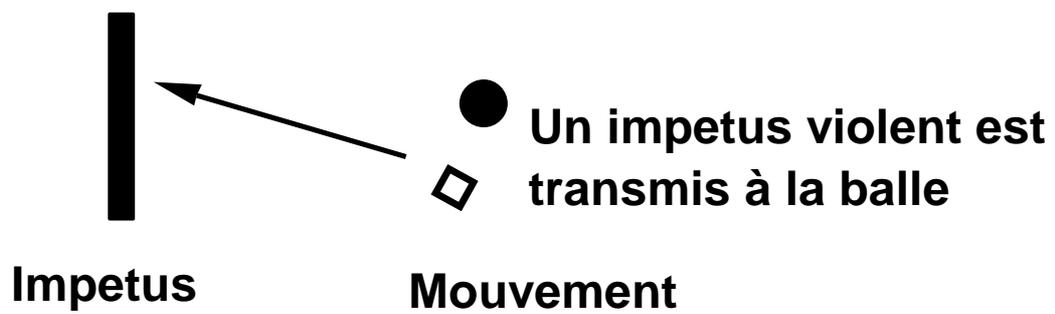
Impetus

Mouvement

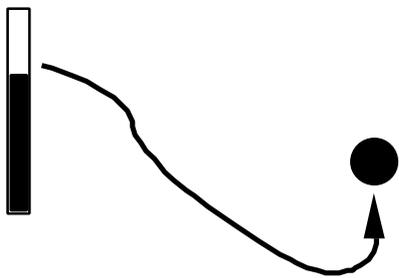
- Morale: Pas d'inertie.

(Benedetti, école parisienne)

Pré-Histoire 2

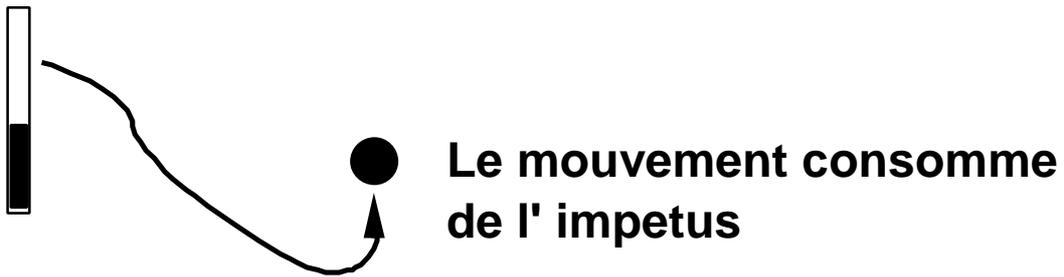


- **Le mouvement est causé par l'impetus**



L'impetus cause le mouvement

- **Le mouvement consomme de l' impetus**



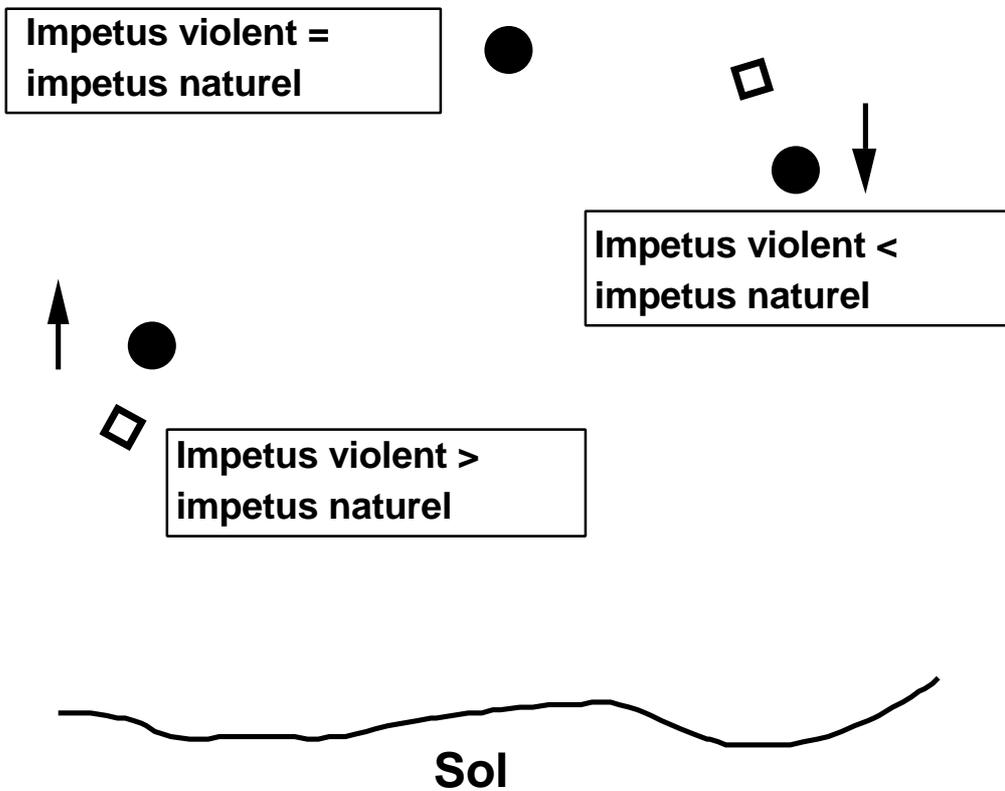


● **Plus d'impetus** ®
Le mouvement s'arrête

- **Morale: Pas d'inertie.**

(Benedetti, école parisienne)

Pré-Histoire 3



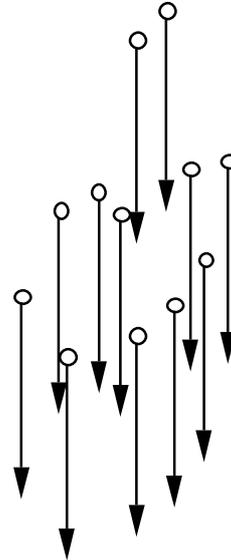
(Jeune Galilée)

- Le mouvement consomme encore de l'impetus, mais la gravité en fournit en permanence.
- Morale un corps qui tombe tend vers une vitesse uniforme!

Pré-Histoire 4

- **Quelle est la cause du mouvement ?**

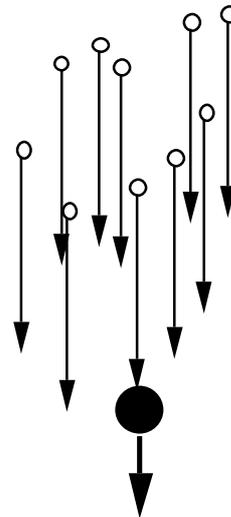
(Descartes)



- **La matière subtile se dirige vers le centre de la terre.**

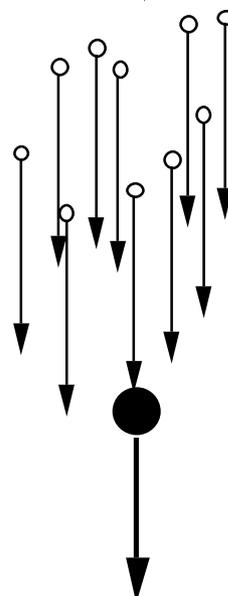
- **La matière subtile "heurte" la balle et la "pousse."**

La vitesse augmente.

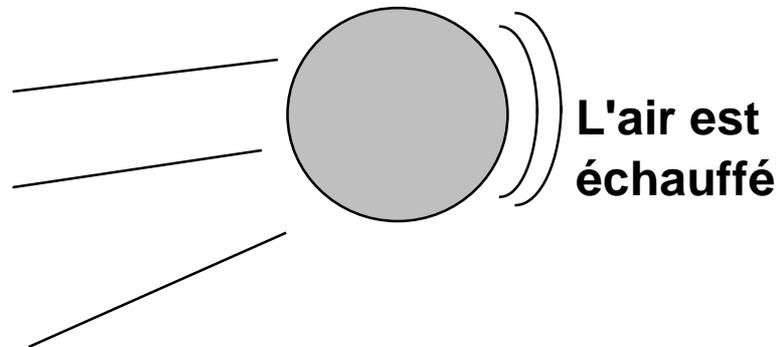


- **La vitesse augmente de moins en moins.**

- **Un corps qui tombe tend vers une vitesse uniforme.**

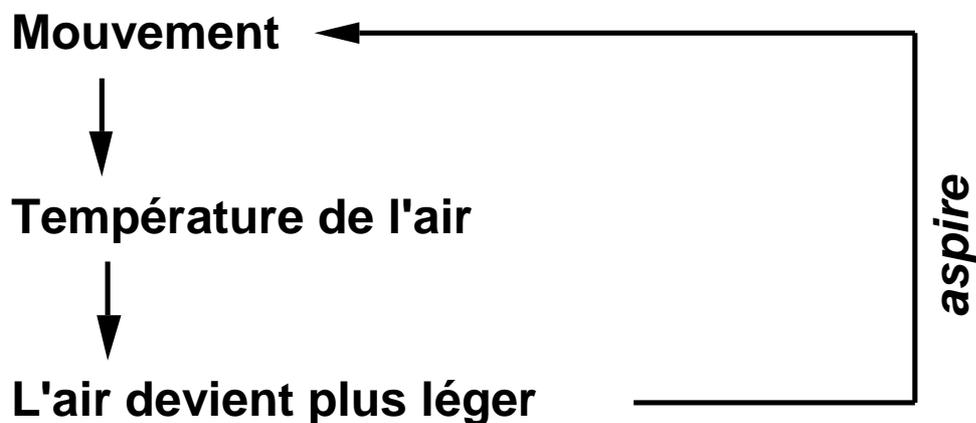


Un exemple historique de 'feedback'

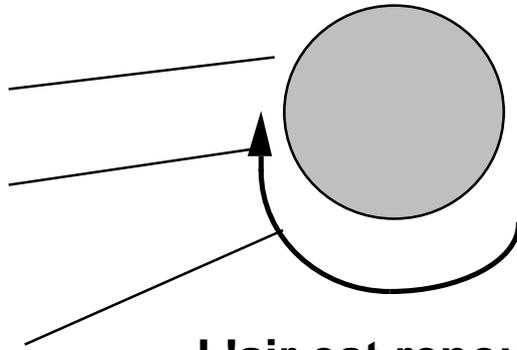


Un objet en mouvement

"Au fur et à mesure que l'objet se meut, il réchauffe la région de l'air qui est devant lui. En conséquence, l'air devient plus léger dans cette région. Cela aspire l'objet qui continue ainsi à se mouvoir."



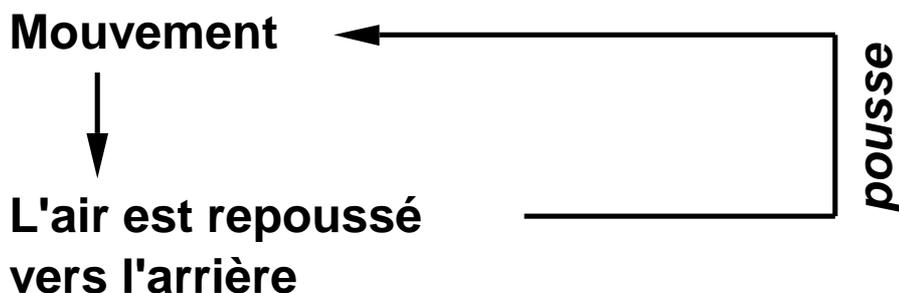
Un exemple historique de 'feedback'



L'air est repoussé vers l'arrière

Un objet en mouvement

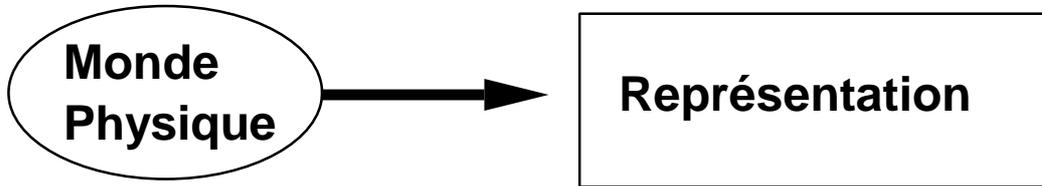
"De plus, une partie de l'air dans la région frontale est repoussée vers l'arrière. L'air devient donc plus lourd en arrière de l'objet, et le pousse."



Morale : Ces sortes de feedback sont impossibles.

Mouvement perpetuel

Ontologie



Définir sa représentation:

Êtres et objets.

(par ex. des corps, la matière subtile,
la vitesse, l'impetus, ...)

+

Propriétés de ces êtres et objets.

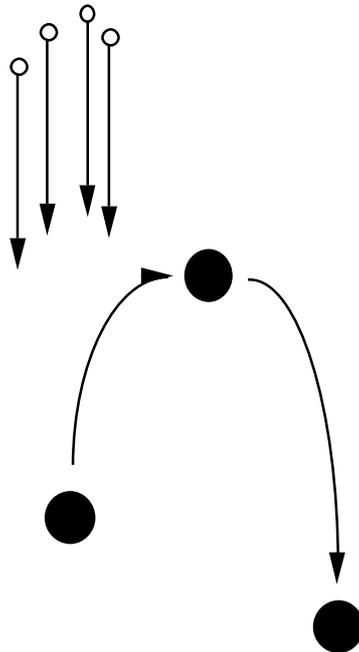
(par ex. pousser, heurter,
consommer,
croître, décroître, uniforme...)

=

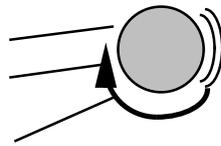
Ontologie d'un domaine

Concepts premiers

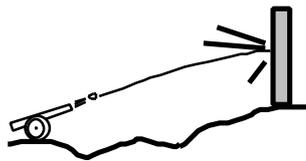
- **Ontologie**
- **Changement**
- **Evénements**
- **Temps**



- **Continuité**
- **Causalité**

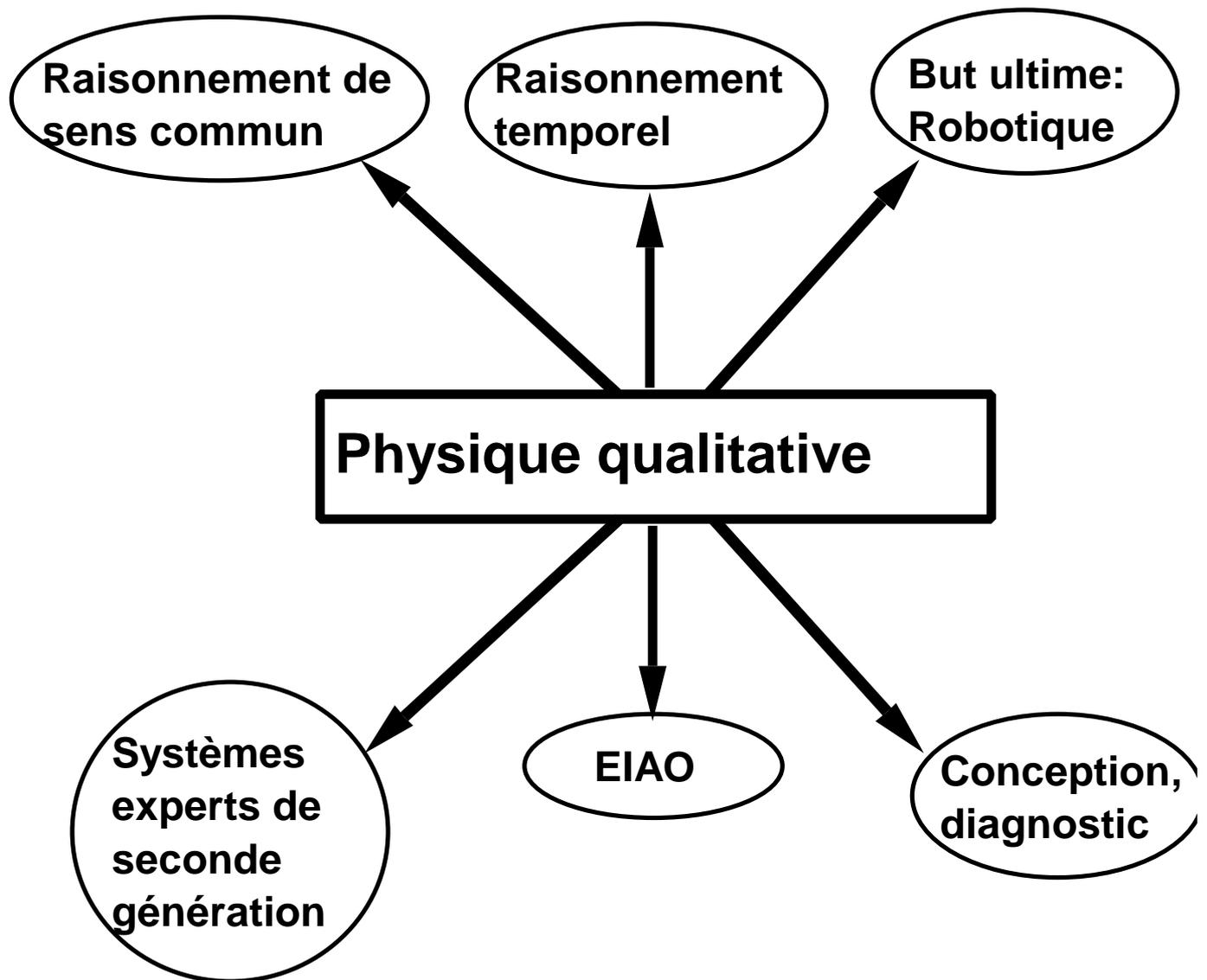


- **Téléologie**

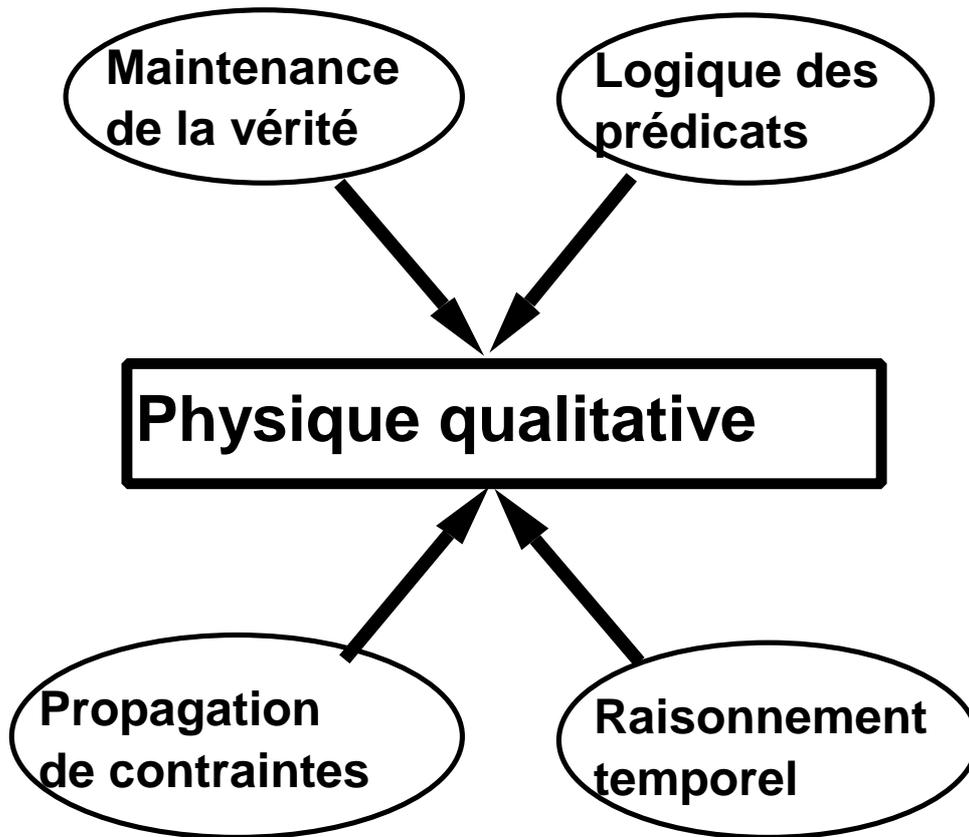


- **Quantités**

*"... l'air devient plus léger
..."*



Clarification



"La température croît"

"La Terre est plate"

} ° Logique floue

Plan

Partie 1

- **Ontologie (pour les liquides)
(Hayes)**
- **Raisonnement causal via une
représentation explicite des processus
(Forbus)**
- **Découvrir la causalité
(De Kleer, Williams)**
- **Envisioning: Analyse des transitions
(De Kleer, Williams)**

Une ontologie pour les liquides (Hayes)

Qu'est-ce qu'un liquide ?

- **Pas d'*individuation*** : l'eau dans le verre n'est pas un *objet*

- **Regarder un liquide comme une somme de ses parties - comme une poudre - est une vision sophistiquée**

- Ⓜ **Regarder un liquide comme un contenu :**

c contenant Ⓜ intérieur(c)

s lieu intérieur Ⓜ capacité(l,s)

l liquide, s espace intérieur

Ⓜ **quantité(l,s)**

Axiome :

rien = quantité(l,s) = capacité(s)

Description géométrique des lieux intérieurs

- Lieu contenu dans un autre :

® Dans (s₁, s₂)

- Face d'un lieu intérieur.

- Une face de dimension n-1 divise l'espace de dimension n en exactement deux parties :

f face, v demi-espace

® Autre-côté(f, v) = l'autre demi-espace

- Haut et Bas d'une partie d'espace.

Axiome:

Haut(f, v) É Bas(f, Autre-face(f, v))

® Autre-côté(f, v) = l'autre demi-espace

- Lieu libre (= on peut y passer).

- Sortie

= face commune de deux demi-espaces

= surface par laquelle passe un chemin liant

deux points quelconques des deux parties de l'espace qu'elle sépare.

Les quinze états d'un liquide

- **Groupé ou divisé**
- **Paresseux ou énergétique**
(cf. naturel et violent)
- **A ou n'a pas de support**
- **S'il a un support, il peut être contenu ou sur une surface**
- **Il peut bouger ou être au repos (s'il est au repos, il est paresseux).**

® 15 possibilités

Les quinze états d'un liquide

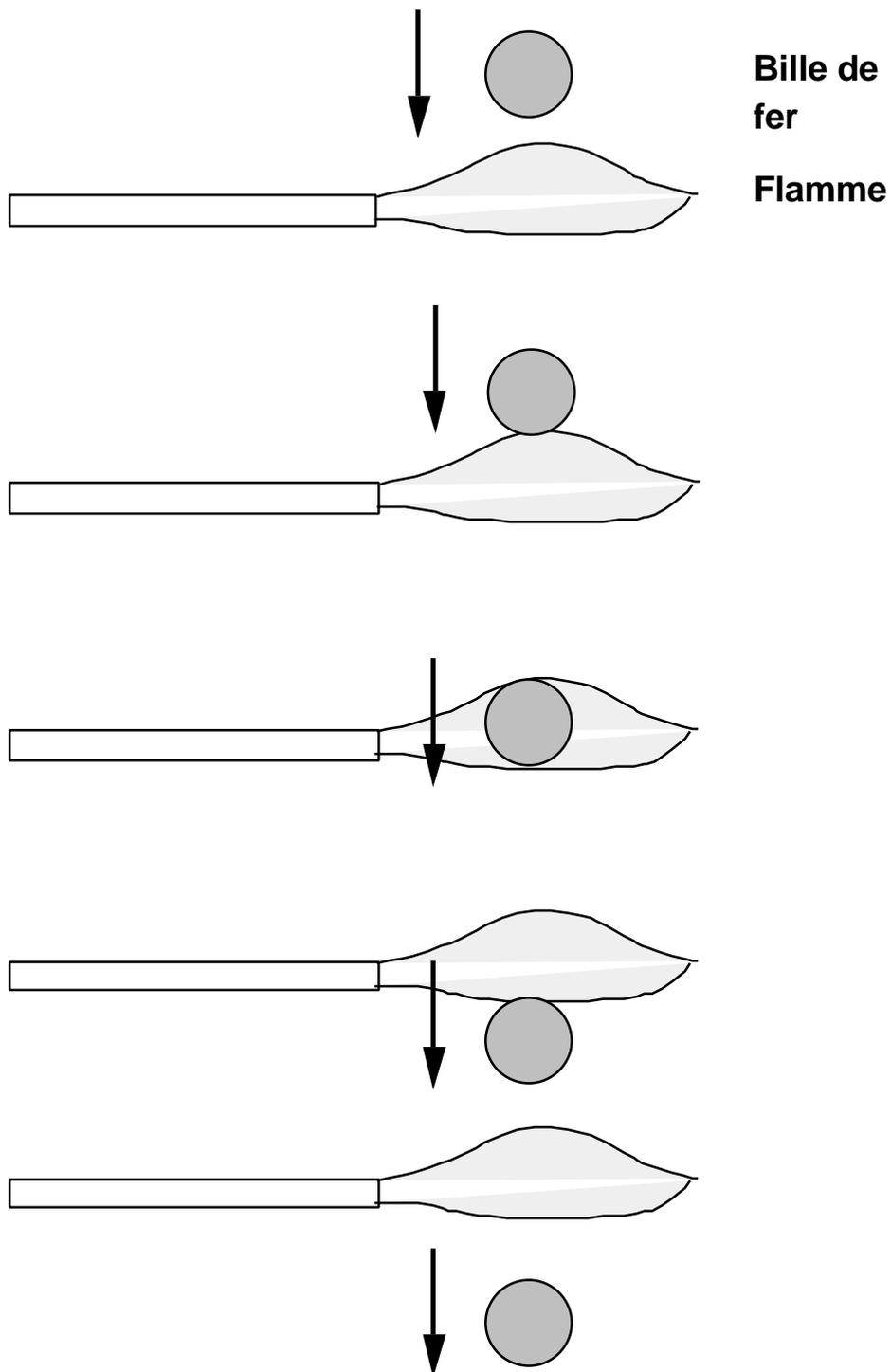
Paresseux Au repos	Paresseux En mouvement	Energétique En mouvement		
Surface humide	Coule sur une surface (Toit)	Vagues sur une berge Jet sur un mur	2D	Groupé
Contenu (Verre d'eau, lac)	Coule dans un conduit (Rivière)	Pompé dans un tube	3D	
	Chute d'eau (Versé d'un cruche, cascade)	Jet, fontaine	Sans support	
Rosée, gouttes sur une surface, buée			2D	Divisé
Brume dans une vallée	Brume descendant une vallée	Vapeur ou brouillard dans un tube	3D	
Brume, nuage	Pluie, douche	Spray, éclaboussures, pluie sur un pare-brise	Sans support	

Transitions entre états : un exemple

**Une causalité explicite :
La théorie
des processus qualitatifs**

(Forbus)

Une bille de fer à travers une flamme (Forbus)



"L'histoire" de la bille de fer

La bille de fer *tombe*, à cause de la gravité.

Elle *atteint* la flamme.

Alors qu'elle *passe au travers de* la flamme,
il y a un *flot de chaleur* qui cause une
augmentation de la *température* de la bille
de fer.

Puis, la bille *quitte* la flamme.

Elle continue à *tomber* .

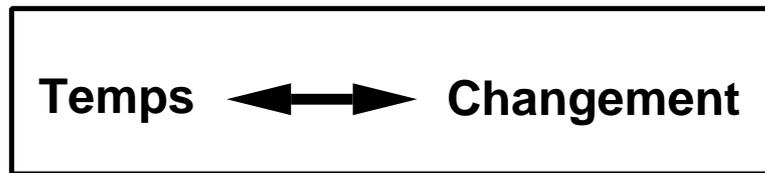
Raisonner sur le changement

Quoi: { Position(B)
Température(B)

Comment: { Position(B) ↓
Température(B) ↑

Pourquoi: { Mouvement
Flot de chaleur

Le temps



- Evénements** La bille atteint la flamme
- Episodes** Alors que la bille passe au travers de la flamme, il y a un flot de chaleur qui cause une augmentation de sa température.

- Un événement ne dure qu'un instant
- Un épisode a une durée

Evénements et épisodes sont des intervalles. Chaque intervalle a un *début* et une *fin*. Le début et la fin sont égaux pour un événement, et différents pour un épisode. Le début et la fin d'un épisode rencontrent des événements.

Morale: Il y a un ordonnancement partiel des débuts et des fins des épisodes.

Le temps

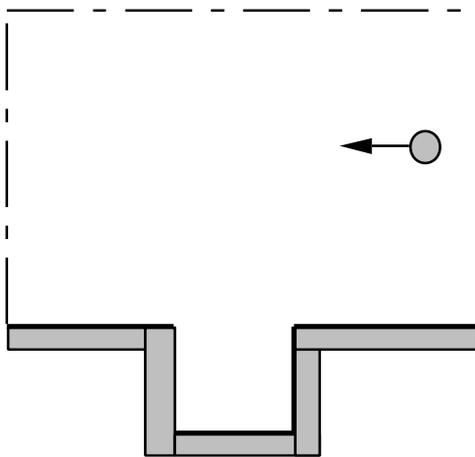
(Allen)

Relation	Symbole	Symbole pour l'inverse	Schéma d'exemple
X avant Y	<	>	XXX YYY
X égal Y	=	=	XXX YYY
X rencontre Y	m	mi	XXXYYY
X recouvre Y	o	oi	XXX YYY
X pendant Y	d	di	XXX YYYYYYY
X débute Y	s	si	XXX YYYYYY
X finishes Y	f	fi	XXX YYYYYY

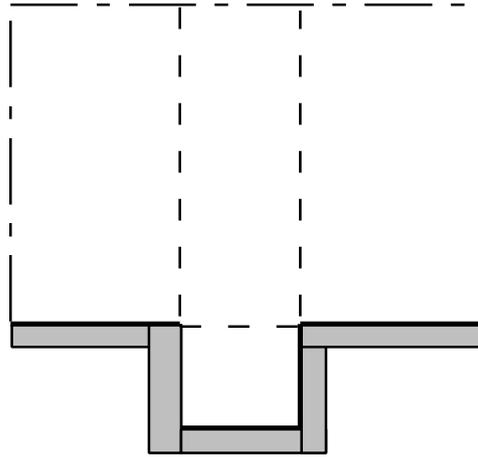
Les treize relations possibles

L'espace

L'espace est décomposé en lieux



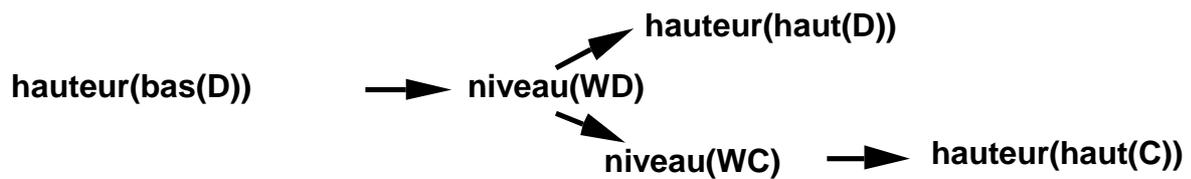
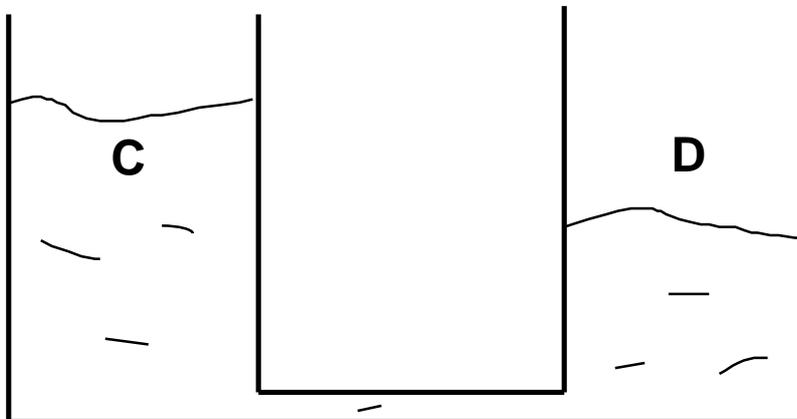
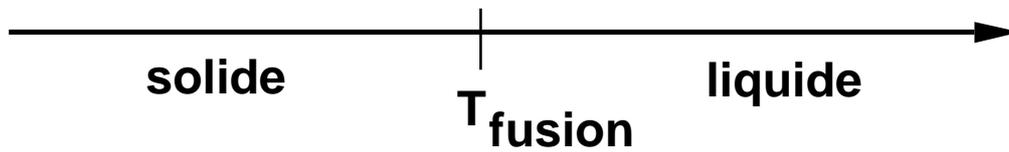
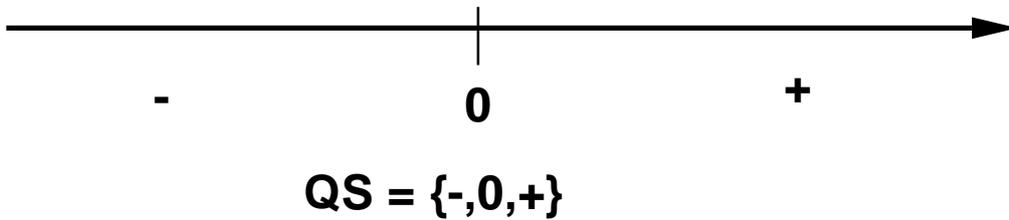
Situation physique



Vocabulaire des lieux

- **L'espace est décomposé en lieux de manière à pouvoir conduire des raisonnements symboliques.**
- **Un ordre partiel est défini entre les éléments du vocabulaire des lieux.**

L'espace des quantités

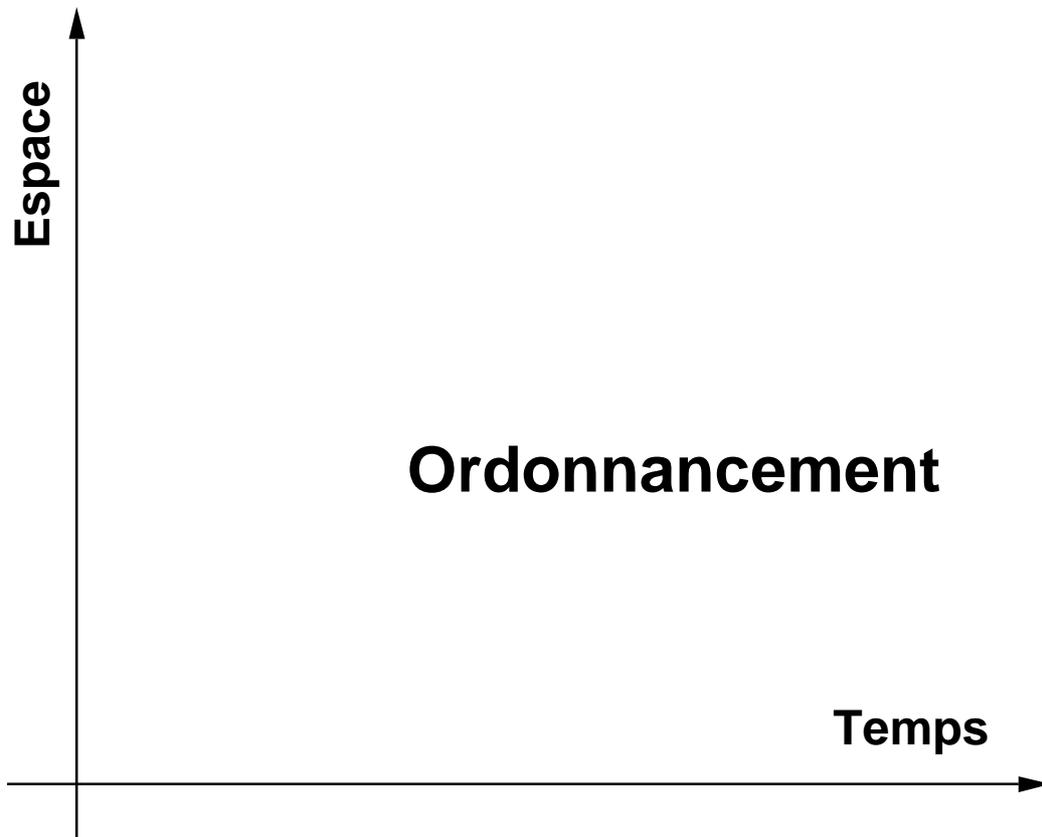


Morale: L'espace est défini comme un ordre partiel entre des choses

Que sont le temps et l'espace?

"Le temps et l'espace ne sont pas des choses, mais des ordres de choses"

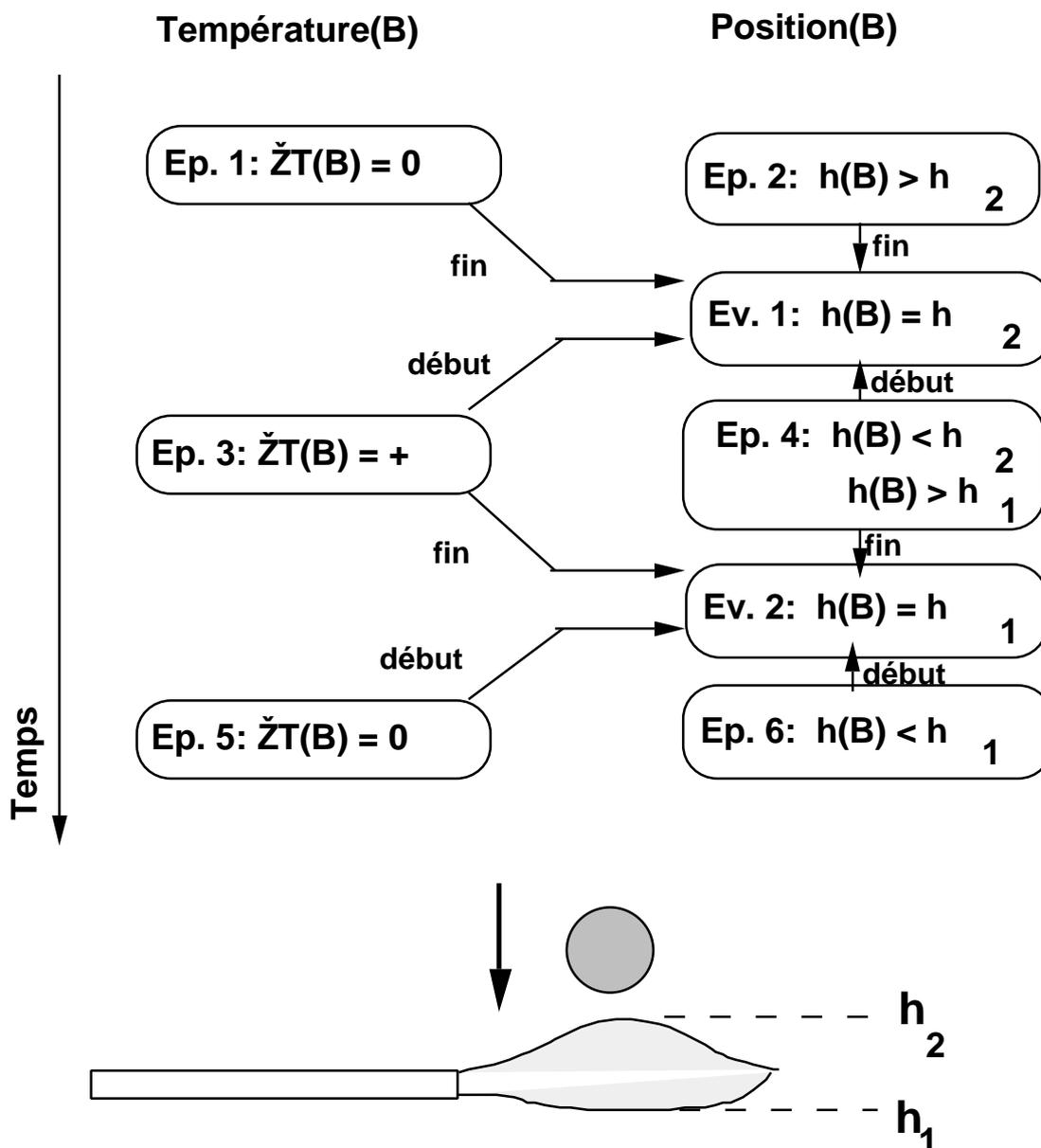
Gottfried Leibnitz



Histoires

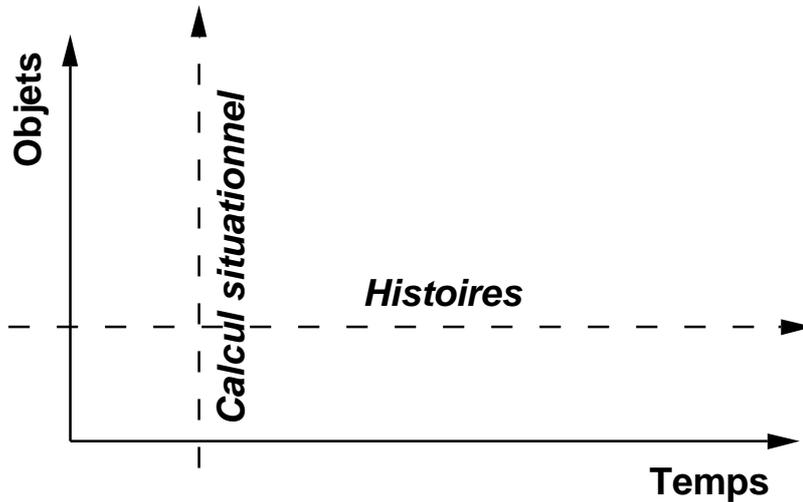
L'histoire d'un objet est constituée d'épisodes et d'événements qui décrivent les changements concernant cet objet.

Histoire of B:



Morale: L'histoire d'un objet inclut l'union des histoires de ses paramètres.

Histoires contre Calcul situationnel



Histoire: Histoire d'un objet au cours du temps.

Situation: Description du monde à un instant.

- Le calcul situationnel conduit au "frame problem" : quels faits changent et quels faits ne changent pas ?.
- Les histoires sont toujours bornées dans l'espace.
- En conséquence, des objets n'interagissent que lorsque leurs histoires respectives s'intersectent.

Où en est-on ?

Cinématique:

Quels changements se produisent,
et comment.

Et maintenant ?

Dynamique:

Pourquoi les choses changent ?

Qu'est-ce qui cause le changement?

→ Raisonnement causal

Les processus causent le changement

(Forbus)

Les processus sont introduits
pour rendre explicites les causes
de tout changement.

*Pourquoi la température de la bille de
fer augmente-t-elle ?*

Parce qu'il y a un processus
Flux-de-Chaleur opérant pendant
l'épisode où la bille passe à travers la
flamme :

Processus Flux-de-Chaleur

Etres:

src un objet, AUneQuantité(src, chaleur)
dst un objet, AUneQuantité(dst, chaleur)
chemin un Chemin-Chaleur, Connection-Chaleur(chemin,src,dst)

Préconditions:

Aligné-Chaleur(chemin)

Conditions-sur-les-Quantités:

A[température(src)] > A[température(dst)]

Relations:

Soit flux une quantité

A[flux] > ZERO

flux a $_{Q+}$ (température(src) - température(dst))

Influences:

I⁻ (chaleur(src), A[flux])

I⁺ (chaleur(dst), A[flux])

Les processus sont la seule cause du changement

- *L'hypothèse du mécanisme unique*

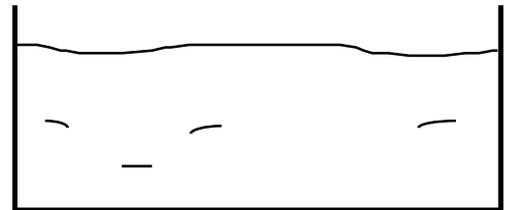
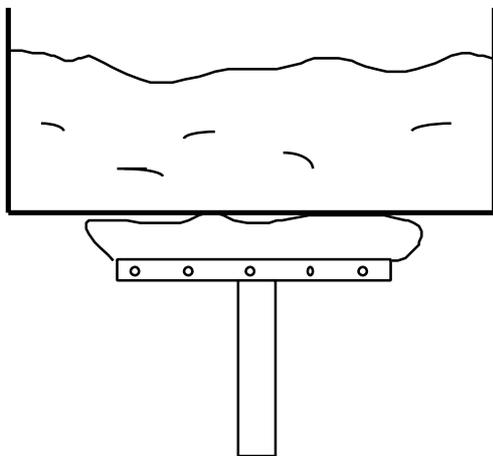
Tous les changements d'un système physique sont causés directement ou indirectement par des processus

- *Conséquence*

a) **Domaine**

b) **La dynamique est spécifiée une fois que la liste des processus qui peuvent se produire est explicitement décrite**

c) **Si le vocabulaire des processus est complet, alors on peut raisonner par exclusion (hypothèse du monde clos).**



Les processus pour la bille de fer

Processus Flux-de-Chaleur

Etres:

src un objet, AUneQuantité(src, chaleur)
dst un objet, AUneQuantité(dst, chaleur)
chemin un Chemin-Chaleur, Connection-Chaleur(chemin,src,dst)

Préconditions:

Aligné-Chaleur(chemin)

ConditionsSurLesQuantités:

A[température(src)] > A[température(dst)]

Relations:

Soit flux une quantité
A[flux] > ZERO
flux a Q_+ (température(src) - température(dst))

Influences:

I⁻(chaleur(src), A[flux])
I⁺(chaleur(dst), A[flux])

Processus Mouvement(B, dir)

Etres:

B un objet, Mobile(B)
dir une direction

Préconditions:

Direction-libre(B,dir)
Direction-De(dir, vitesse(B))

ConditionsSurLesQuantités:

A_m[vitesse(B)] > ZERO

Influences:

I⁺(position(B),A[vitesse(B)])

Processus de l'impetus

Processus Mouvement

Etres:

B un objet, Mobile(B)
dir une direction

Préconditions:

Direction-libre(B,dir)
Direction-De(dir, impetus(B))

ConditionsSurLesQuantités:

$A_m[\text{impetus}(B)] > \text{ZERO}$

Relations:

Soit vel une quantité
vel a Q_+ impetus(B)

Influences:

$I^+(\text{position}(B), A[\text{vel}])$

Process Impulsion

Etres:

B un objet, Mobile(B)
dir une direction

Préconditions:

Direction-libre(B,dir)
Direction-De(dir, impetus(B))

ConditionsSurLesQuantités:

$A_m[\text{net-force}(B)] > \text{ZERO}$

Relations:

Soit acc une quantité
acc a Q_+ réseau-de-force(B)
acc a Q_- masse(B)

Influences:

$I^+(\text{impetus}(B), A[\text{acc}])$

Process Dissipation

Etres

B an objet, Mobile(B)

ConditionsSurLesQuantités:

$A_m[\text{impetus}(B)] > \text{ZERO}$

Relations:

Soit acc une quantité
 $A_g[\text{acc}] = A_g[\text{impetus}(B)]$

Influences:

$I^-(\text{impetus}(B), A[\text{acc}])$

L'analyse Incrémentale Qualitative.

**Découvrir la causalité
& la fonction**

(De Kleer)

L'analyse IQ

(De Kleer)

- **Propagation causale**
- **Explication causale**
- **Comprendre le feedback**
- **Temps mythique**

L'analyse causale

ETANT DONNES

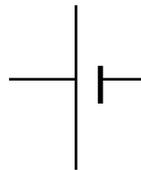
A) Des composants [®] Lois de comportement



Résistance

$$[v_{\#2,\#1}] = [i_{\#2,\#1}]$$

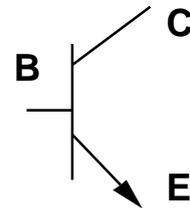
$$\check{Z}_{v_{\#2,\#1}} = \check{Z}_{i_{\#2,\#1}}$$



Batterie

$$[v] = +$$

$$\check{Z}_{v}^n = 0$$



Transistor

$$\check{Z}_{v_{B,E}}^p \check{Z}_{i_C}$$

$$\check{Z}_{v_{B,E}}^p \check{Z}_{i_E}$$

$$\check{Z}_{v_{B,E}}^p \check{Z}_{i_B}$$

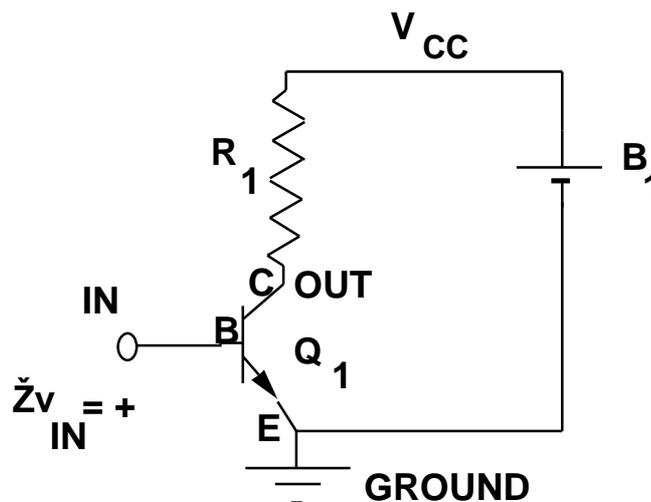
B) Structure: Topologie du système

C) Perturbation d'un état quiescent

$$[\check{Z}_{v_{IN}}] = +$$

Produit

- La réponse du système
- Un compte-rendu causal du changement incrémental



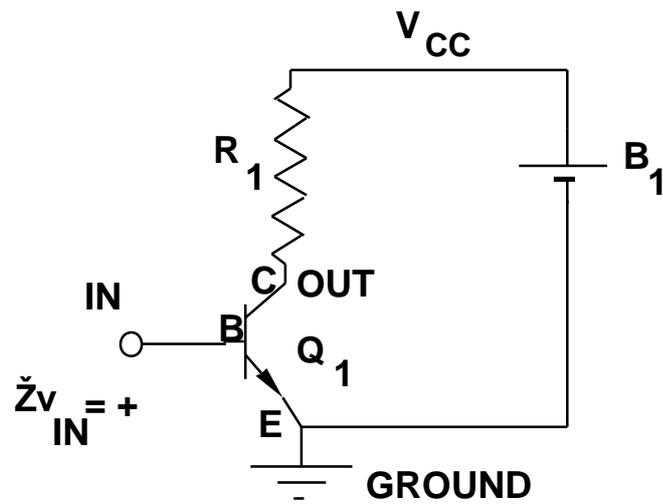
Antécédents

Événement

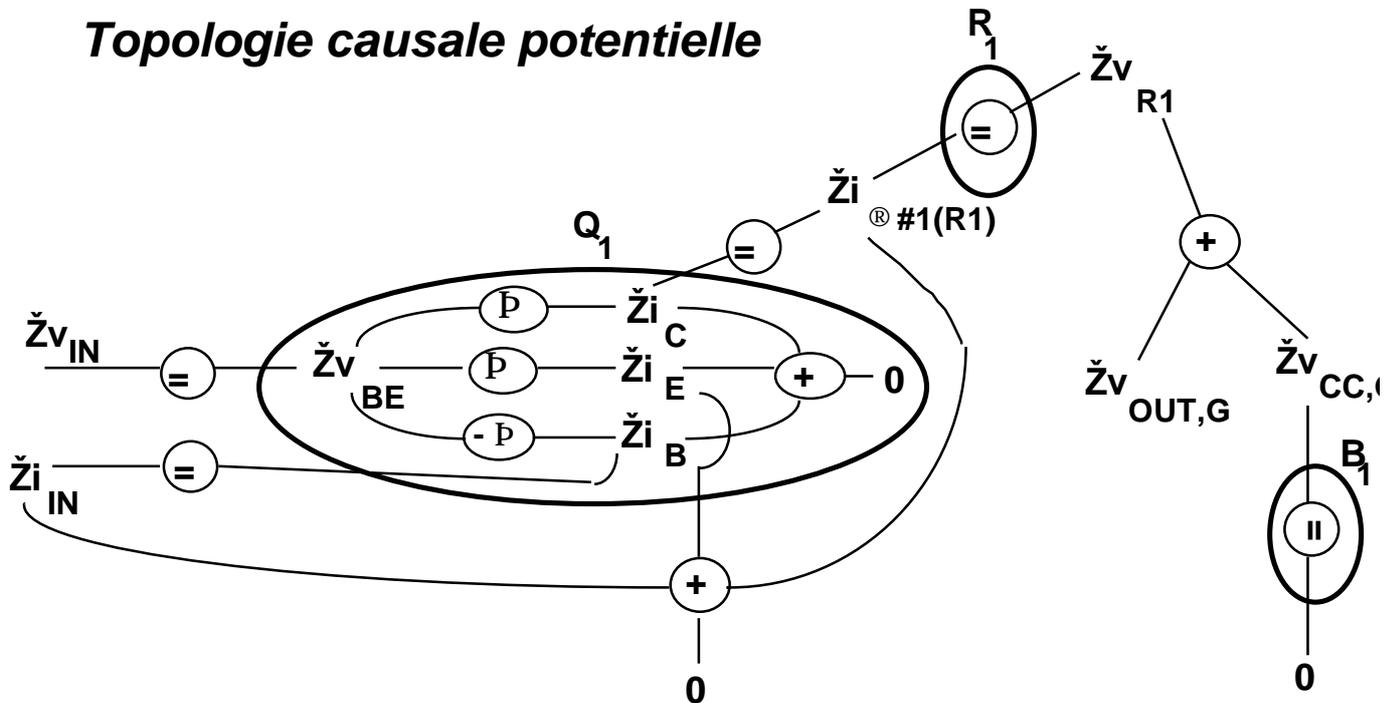
Raison

	$\check{v}_{IN} = +$	Donné
\mathcal{P}	$\check{i}_{\text{C}(Q1)} = +$	$\check{v}_{B,E} \mathcal{P} \check{i}_{\text{C}} \text{ for } Q_1$
\mathcal{P}	$\check{i}_{\text{R1}} = +$	KCL nœud OUT
\mathcal{P}	$\check{i}_{\text{R1}} = +$	KCL résist. R_1
\mathcal{P}	$\check{v}_{CC,OUT} = +$	$\check{v}_{\text{R1}} = \check{i}_{\text{R1}} R_1$ résistance R_1
	$\check{v}_{CC} = 0$	$\check{v}_{\text{B1}} = 0$ for batterie B_1
$\check{v}_{CC} = 0, \check{v}_{CC,OUT} = +$	$\mathcal{P} \check{v}_{OUT} = -$	KVL appliqué aux nœuds OUT, VCC, GROUND

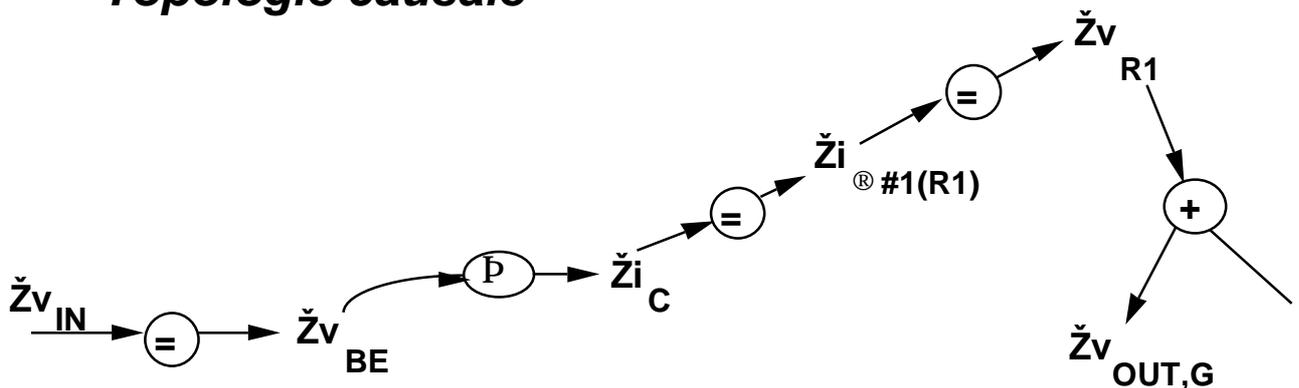
Propagation locale



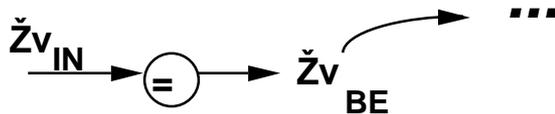
Topologie causale potentielle



Topologie causale



Le temps mythique



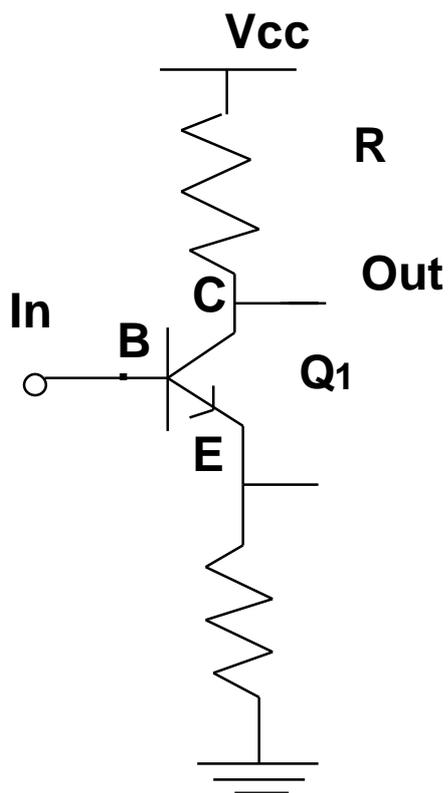
Cause ® **Effet**

**Il n'y a pas de durée entre chaque
étape de la propagation causale.**

Ordonnancement ® **Mythique**

Heuristiques causales

- La propagation causale se bloque



Donnée:

$$\check{z}_{v_{IN,G}} = +$$

Impasse

$$\check{z}_{v_{IN,G}} - \check{z}_{v_{IN,E}} + \check{z}_{v_{E,G}} = 0$$

Par ex. : Entrée de l'amplificateur

Morale: "Aucun chemin de perturbation causal n'a encore atteint l'émetteur"

L'heuristique KVL (= Heuristique de composant)

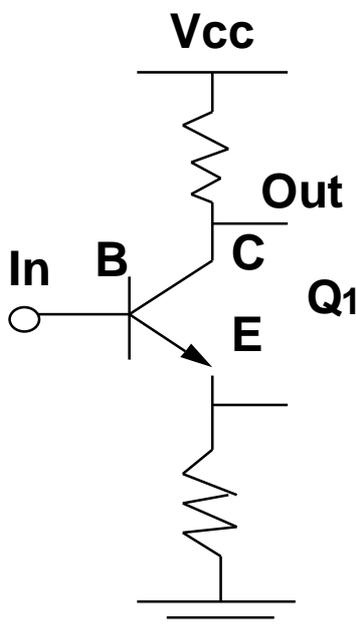
○ Impasse

$$\check{Z}_{v,n,G} = \pm \quad (\text{G, ground})$$

$$\check{Z}_{v,n,G} - \check{Z}_{v,n,m} - \check{Z}_{v,m,G} = 0 \quad (\text{KVL})$$

○ Supposons

$\check{Z}_{v,n,G}$ $\check{Z}_{v,n,m}$



Effet

Raison

$$\check{Z}_{v,IN,G} = +$$

Donnée

$$\check{Z}_{v,IN,E} = +$$

Heuristique KVL pour le transistor Q

1

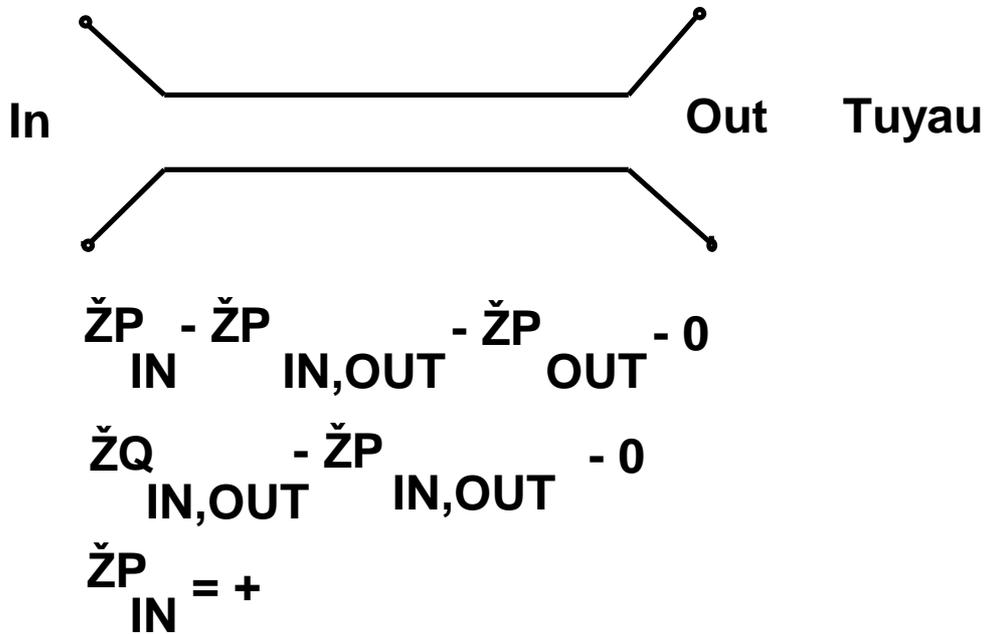
$$\check{Z}_i^{(C(Q1))} = +$$

$\check{Z}_{v,B,E}$ \check{Z}_i^C
Transistor Q

1

Heuristique de composant

- Pour les fluides



- IMPASSE

<u>Effet</u>	<u>Raison</u>
$\check{Z}P_{IN,OUT} = +$	$\check{Z}P_{IN}$ $\check{Z}P_{IN,OUT}$
	Heuristique de composant
$\check{Z}Q_{IN,OUT} = +$	$\check{Z}P_{IN,OUT}$ $\check{Z}Q_{IN,OUT}$
	Tuyau

Intuition: La perturbation n'a pas encore atteint le nœud OUT.

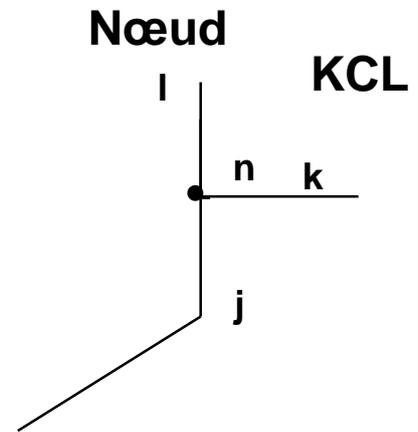
Heuristique KCL (= Heuristique de conduit)

- Règle:

Impasse

$$\check{Z}i_{jn} + \check{Z}i_{kn} + \check{Z}i_{ln} = 0$$

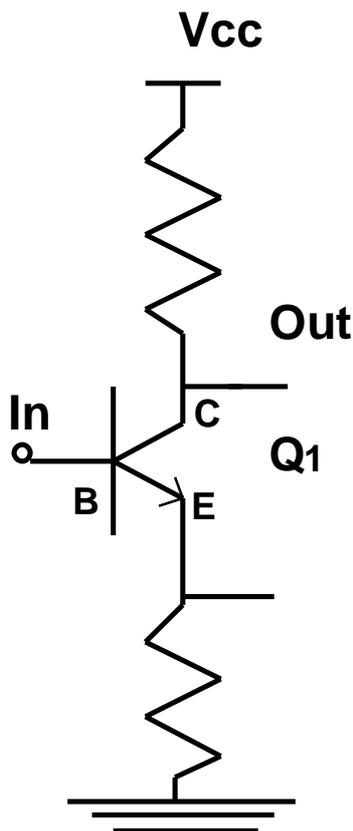
$$\check{Z}i_{jn} = \pm$$



- Supposons

$\check{Z}i_{jn}$		$\check{Z}v_{n,G}$
-------------------	--	--------------------

- E.g:



Effet

$$\check{Z}v_{in} = +$$

$$\check{Z}v_{B,E} = +$$

$$\check{Z}i_{c(Q1)} = +$$

$$\check{Z}v_{OUT} = -$$

Raison

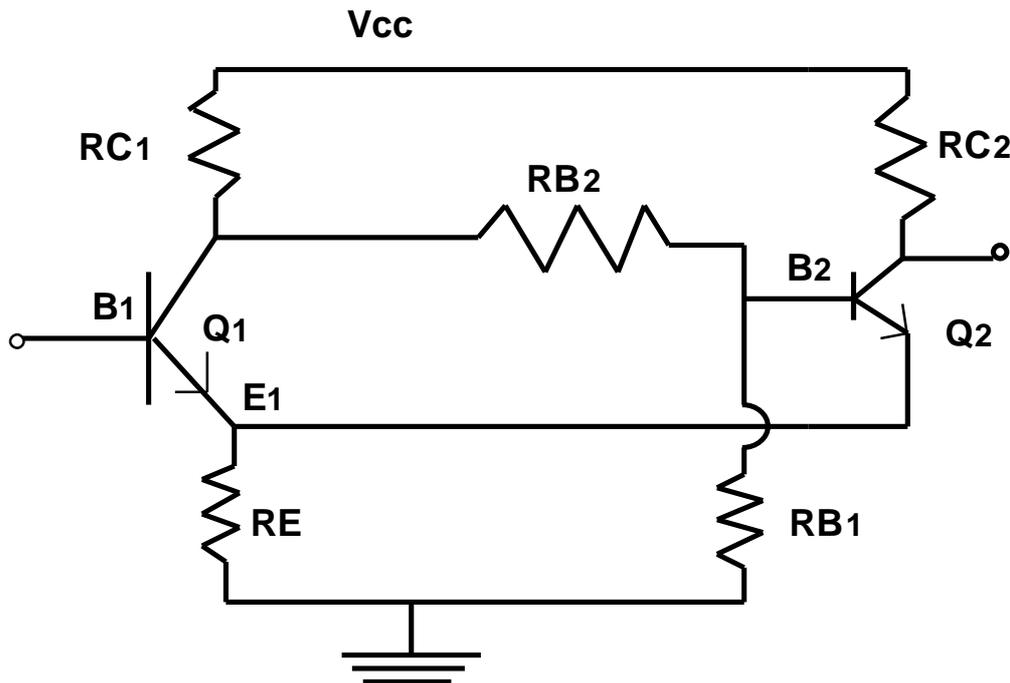
Donnée

Heuristique KVL

Modèle du transistor

Heuristique KCL pour le nœud OUT

Schmitt trigger



Effet

$$\checkmark v_{B1} = +$$

$$\text{P} \quad \checkmark v_{B1,E1} = + \quad \text{P}$$

$$\text{P} \quad \checkmark i_{\text{C}(Q1)} = +$$

$$\text{P} \quad \checkmark v_{C1} = -$$

$$\text{P} \quad \checkmark v_{C1,B2} = -$$

$$\text{P} \quad \checkmark i_{\text{R}\#1(\text{RB2})} = -$$

$$\text{P} \quad \checkmark i_{\text{R}\#2(\text{RB2})} = +$$

$$\text{P} \quad \checkmark v_{B2} = -$$

$$\text{P} \quad \checkmark v_{B2,E1} = -$$

$$\text{P} \quad \checkmark i_{\text{E}(Q2)} = -$$

$$\text{P} \quad \checkmark v_{E1} = -$$

Raison

Donnée

Heuristique KVL pour Q1

$\checkmark v_{B,E}$ P $\checkmark i_{\text{C}}$ transistor Q1

Heuristique KCL nœud C1

Heuristique KVL résistance RB2

Résistance RB2

KCL résistance RB2

Heuristique KCL nœud B2

Heuristique KVL trans. Q2

$\checkmark v_{B,E}$ P $\checkmark i_{\text{E}}$ transistor Q2

Heuristique KCL nœud E1

Systemes de maintenance des raisons

- Heuristique → Deviner
- Programmé → Hypothèse
- Analyse causale → Raisonnement hypothétique

• Ex.: $\check{Z}_x + \check{Z}_y - \check{Z}_z = 0$

Hypothèses	Justification	Conséquence
$\{\check{Z}_x = +\}$		$\check{Z}_x = +$
$\{\check{Z}_y = +\}$		$\check{Z}_y = +$
$\{\check{Z}_x = +, \check{Z}_y = +\}$	$\check{Z}_x = +, \check{Z}_y = +$ Ⓜ $\check{Z}_z = +$	$\check{Z}_z = +$

1) Principes de base :

a) Chaînage avant

b) On propage l'hypothèse en même temps que sa conséquence

2) Avantage:

si l'on sait déjà que $\check{Z}_z = +$ Ⓜ \perp

alors reconsidérer l'hypothèse

Le temps mythique et le feedback

- Propagation causale

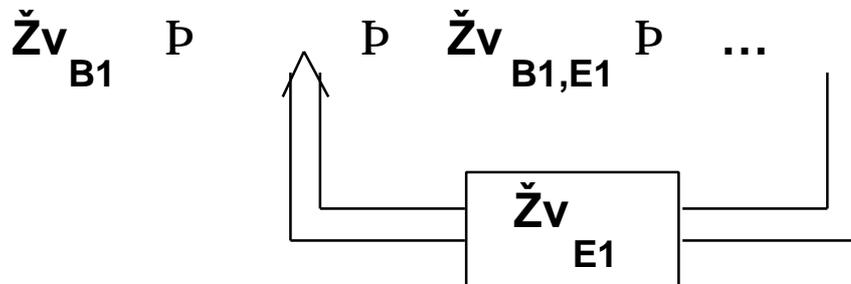
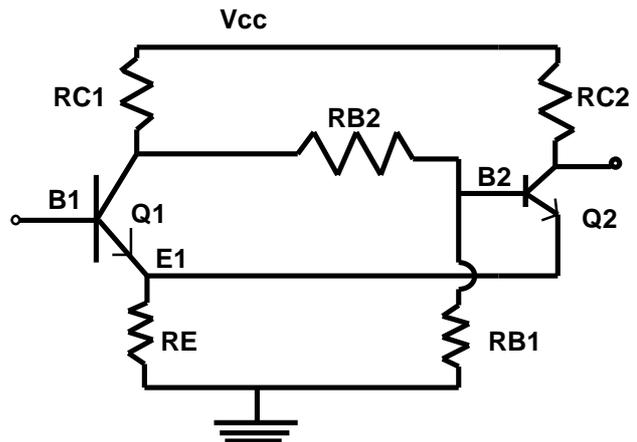
(Schmitt trigger)

$$\check{Z}_{v_{B1}} = +$$

$$\check{Z}_{v_{B1,E1}} = +$$

•
•
•

$$\check{Z}_{v_{E1}} = -$$



- $\check{Z}_{v_{B1,E1}} = - \check{Z}_{v_{E1}} + \check{Z}_{v_{B1}}$

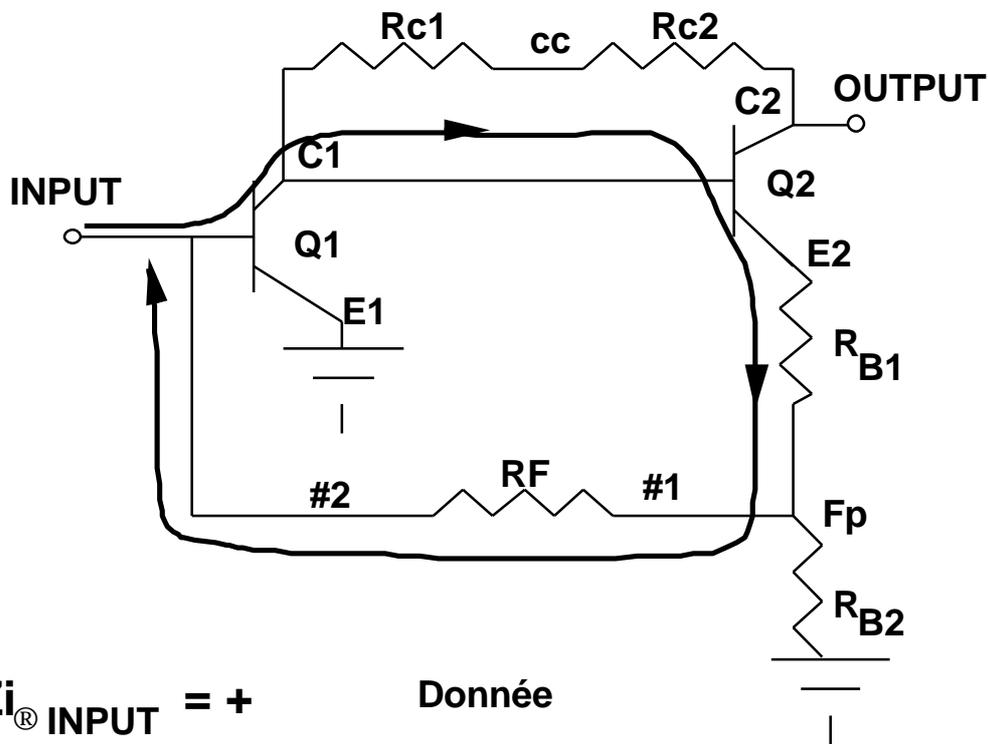
- $\check{Z}_{v_{E1}} = - f(\check{Z}_{v_{B1,E1}})$

- Donc

$$\check{Z}_{v_{B1,E1}} = - + f(\check{Z}_{v_{B1,E1}}) + \check{Z}_{v_{B1}}$$

- **Feedback positif**

Feedback négatif



$$\check{z}_{i \textcircled{R}} \text{ INPUT} = +$$

Donnée

$$\check{z}_{V \text{ INPUT}} = +$$

Heuristique KCL nœud INPUT

$$\check{z}_{i \textcircled{R}} C(Q1) = +$$

Transistor Q1

$$\check{z}_{V C1} = -$$

Heuristique KCL nœud C1

$$\check{z}_{V C1, E2} = -$$

Heuristique KVL pour Q2

$$\check{z}_{i \text{ } \neg \text{ E}(Q2)} = -$$

Transistor Q2

$$\check{z}_{i \textcircled{R}} \#1(RB1) = -$$

KCL nœud E2

$$\check{z}_{i \text{ } \neg \text{ #2}(RB1)} = -$$

KCL résistance RB1

$$\check{z}_{V FP} = -$$

Heuristique KCL nœud FP

$$\check{z}_{V FP, INPUT} = -$$

KVL appliquée à FP, GROUND, INPUT

$$\check{z}_{i \text{ } \neg \text{ #1}(RF)} = -$$

Résistance RF

$$\check{z}_{i \textcircled{R}} \#2(RF) = +$$

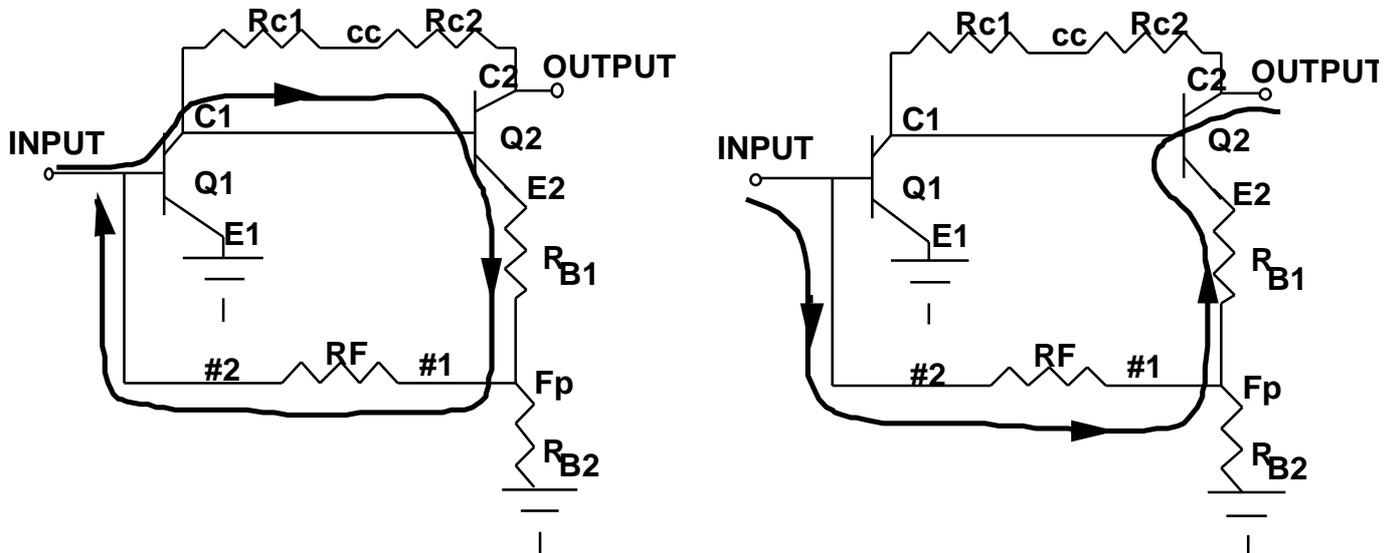
KCL résistance RF

$$\check{z}_{i \textcircled{R}} \#2(RF) = \check{z}_{i \textcircled{R}} \text{ INPUT}$$

Feedback négatif au nœud INPUT

Interprétations multiples

- Plusieurs interprétations



- Complétude
- Réalité d'une solution
- Interprétation voulue ® Fonction

Morale: Les ambiguïtés de l'analyse causale peuvent être résolues en utilisant d'autres sources de connaissance

L'analyse téléologique

- *Quel est le rôle de la résistance R_F dans le "feedback amplifier"?*

- Bibliothèque de fragments téléologiques premiers

Exemple : Résistance



		sortie	
		$i_{\#1}$	$i_{\#2}$
entrée	$i_{\#1}$	*	bias
	$v_{\#1}$	v-load	v-to-i-couple
	$v_{\#1,\#2}$	v-sensor	v-sensor

Pattern causal

$$\begin{aligned} \check{v}_{\#1,\#2} &= - \\ \check{i}_{\#1} &= - \end{aligned}$$

Fragment téléologique

entrée $v_{\#1,\#2}$
sortie $i_{\#1}$

R_F fonctionne comme un détecteur de tension

Morale: Dans un système bien conçu, chaque composant a été introduit pour remplir un but donné

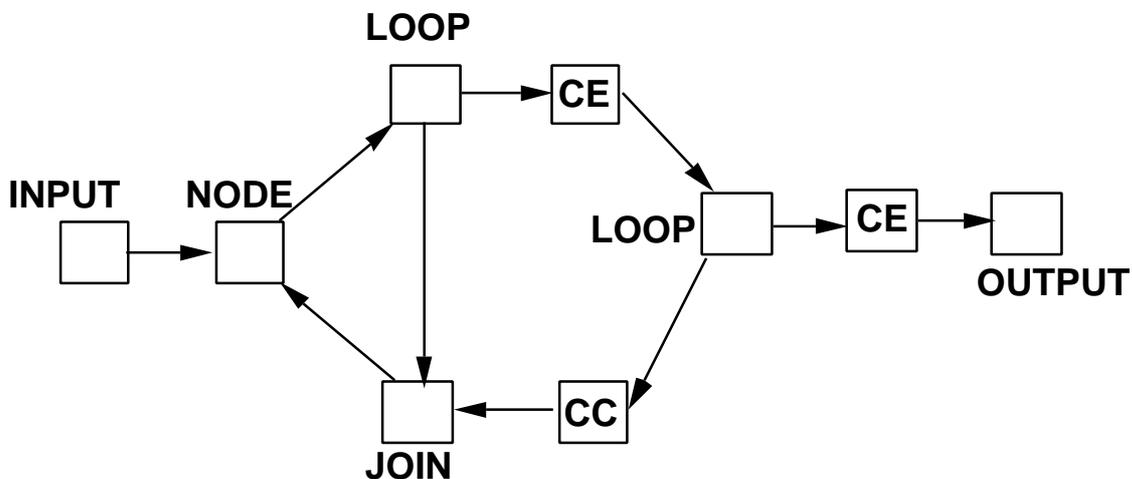
Abstraction

Quel est la fonction ultime de CE-feedback?

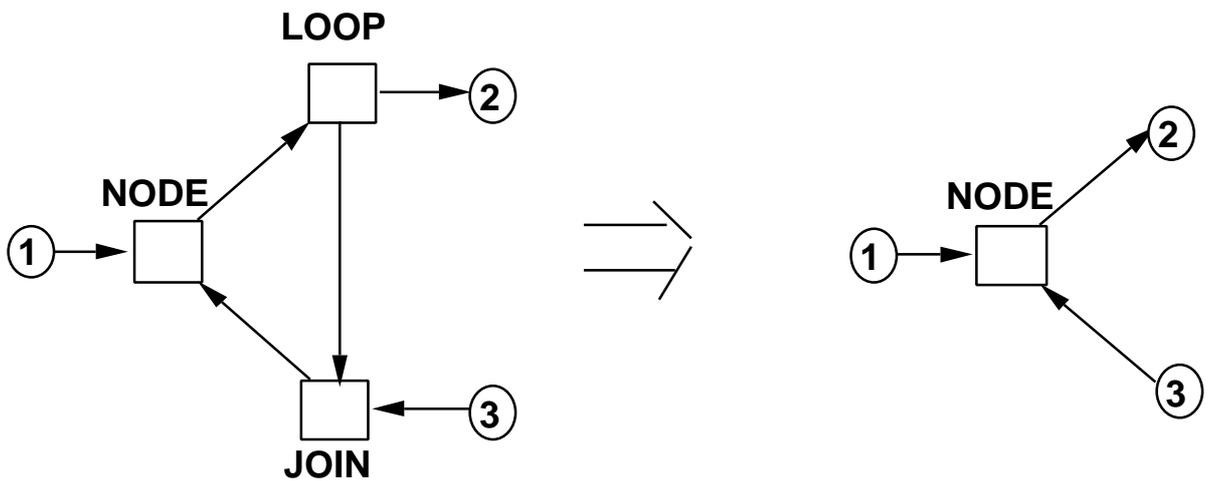
1) Parsing

2) Tableau des classes

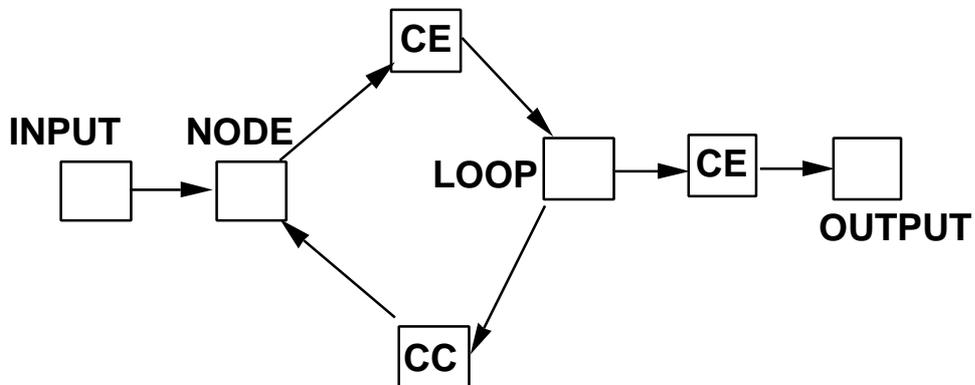
Classe	Type	Description
IO	INPUT,OUTPUT	signals on boundary
SAMPLING	NODE,LOOP	feedback sampling pt
COMPARISON	NODE,LOOP	feedback comparison pt
SPLIT	unused	signal splits n ways
JOIN	VOLTAGES,CURRENTS	n signals combine
STAGE	CE,CC,CB,CASCADE,FEEDBACK	amplifying stage
DIFF-2-1	SUM	differential amplifier
COUPLING	GLUE,V-LOAD,WIRE,I-LOAD, V-SENSOR,V-TO-I-COUPLING, I-TO-V-COUPLING,SENSE-Q,LOAD-Q, COUPLE-Q,BIAS,LEVEL	signal couplers



Parse de CE-feedback après avoir ôté COUPLING

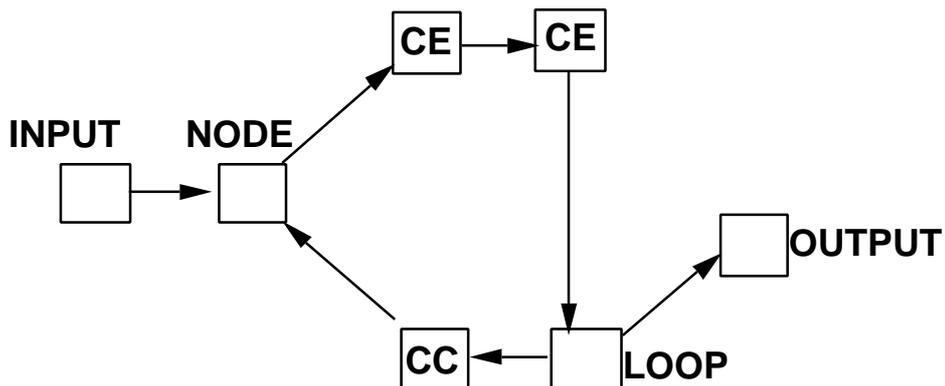
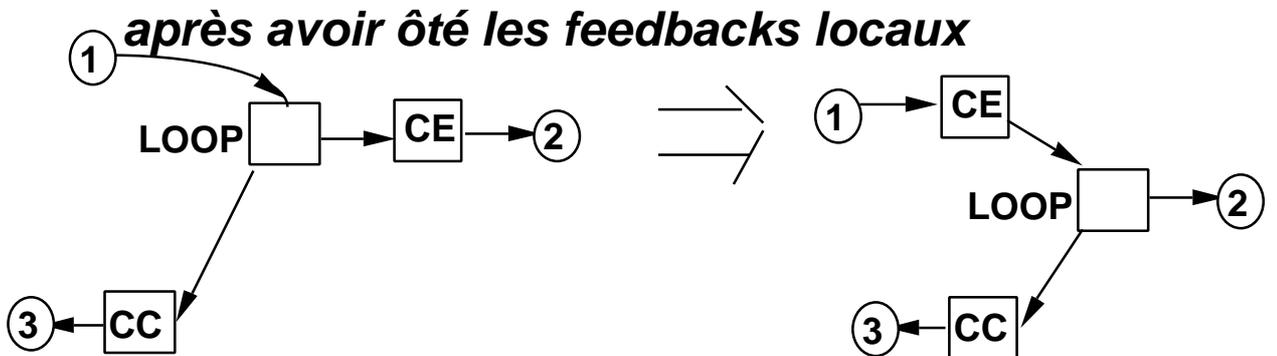


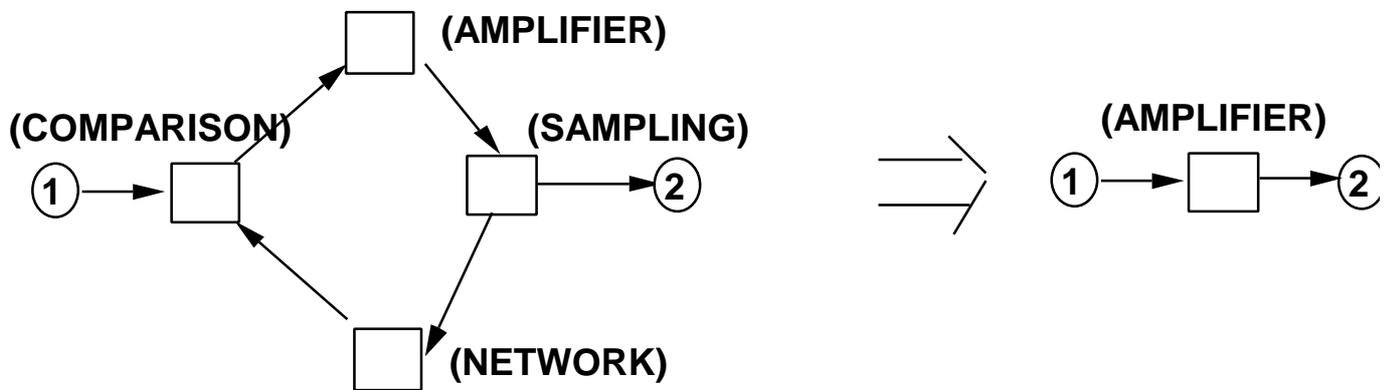
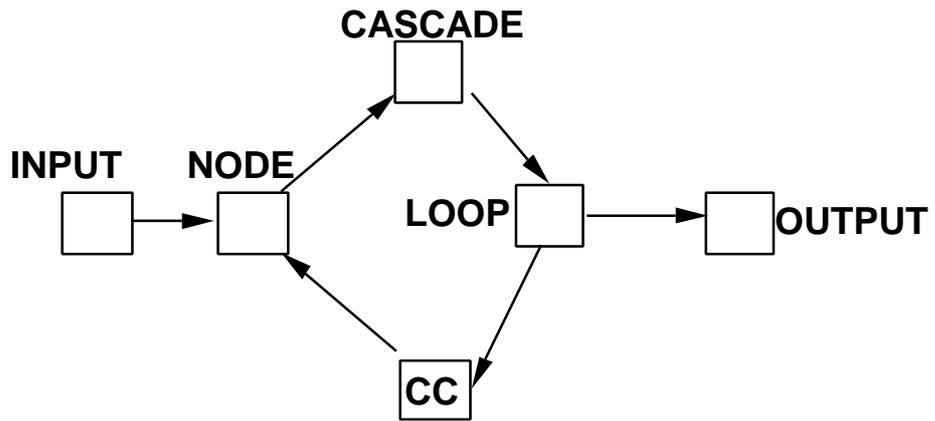
Règle de substitution des feedbacks locaux



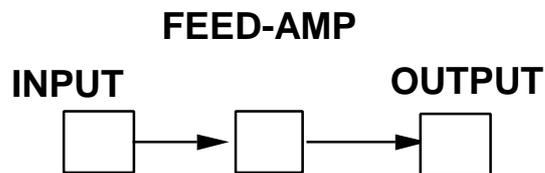
Parse de CE-feedback

après avoir ôté les feedbacks locaux





Règle de réécriture du feedback



***Parse de CE-feedback
après élimination du feedback***

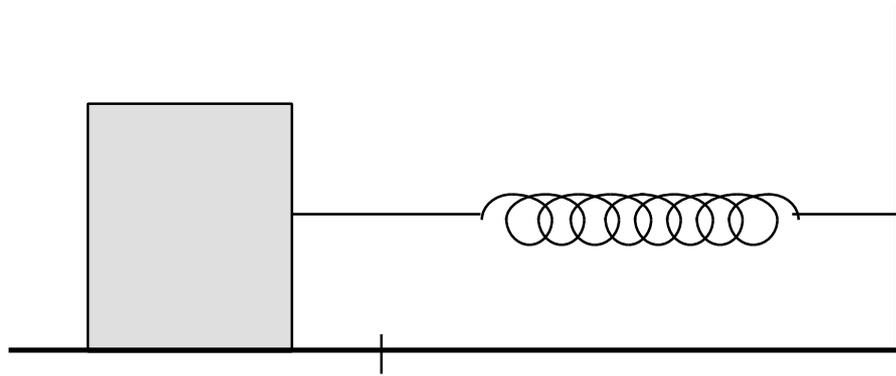
L'approche téléologique permet de résoudre les ambiguïtés de l'analyse causale

- **Exemple: Plusieurs analyses causales pour CE-feedback**
- **La téléologie permet de définir des préférences**
 - **Maximiser le but fonctionnel (au sens de l'inclusion des ensembles)**
 - **Rejeter des fonctions non plausibles**
 - **Règles de préférence**

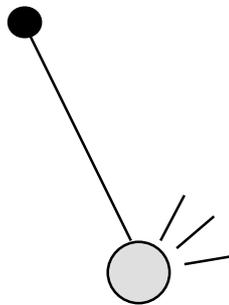
***Morale:* Savoir que chaque composant a un rôle, bien que ce rôle reste à trouver, permet de choisir l'interprétation voulue et d'ôter les ambiguïtés de l'analyse causale**

Envisioning

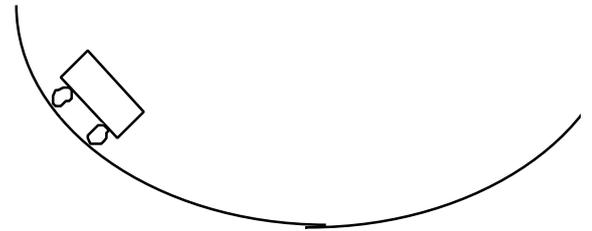
Oscillateurs



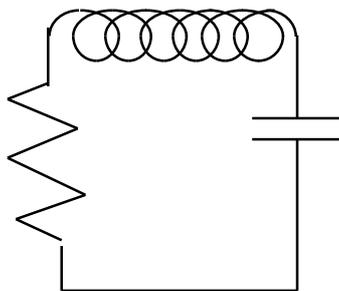
Un bloc et un ressort



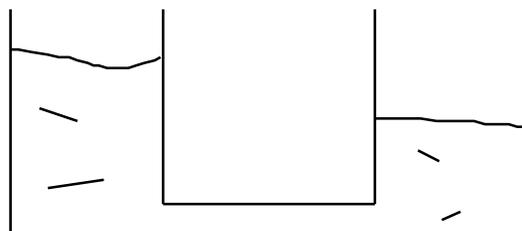
Un pendule



Les montagnes russes



Un circuit RLC



Remarque: Tous ces oscillateurs ont le même modèle qualitatif *linéaire*

Le modèle

Oscillator sans friction

$$F = -kx$$

$$F = m\ddot{x}$$

$$\ddot{x} + \omega^2 x = 0$$

Oscillator amorti

$$F = -kx - f \dot{x}$$

$$F = m\ddot{x}$$

$$\ddot{x} + \gamma \dot{x} + \omega^2 x = 0$$

Etats

$$\begin{aligned} \check{Z}^2 x &= - \\ \check{Z} x &= - \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \check{Z}^2 x &= 0 \\ \check{Z} x &= - \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \check{Z}^2 x &= - \\ \check{Z} x &= 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \check{Z}^2 x &= + \\ \check{Z} x &= - \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \check{Z}^2 x &= 0 \\ \check{Z} x &= 0 \end{aligned}$$

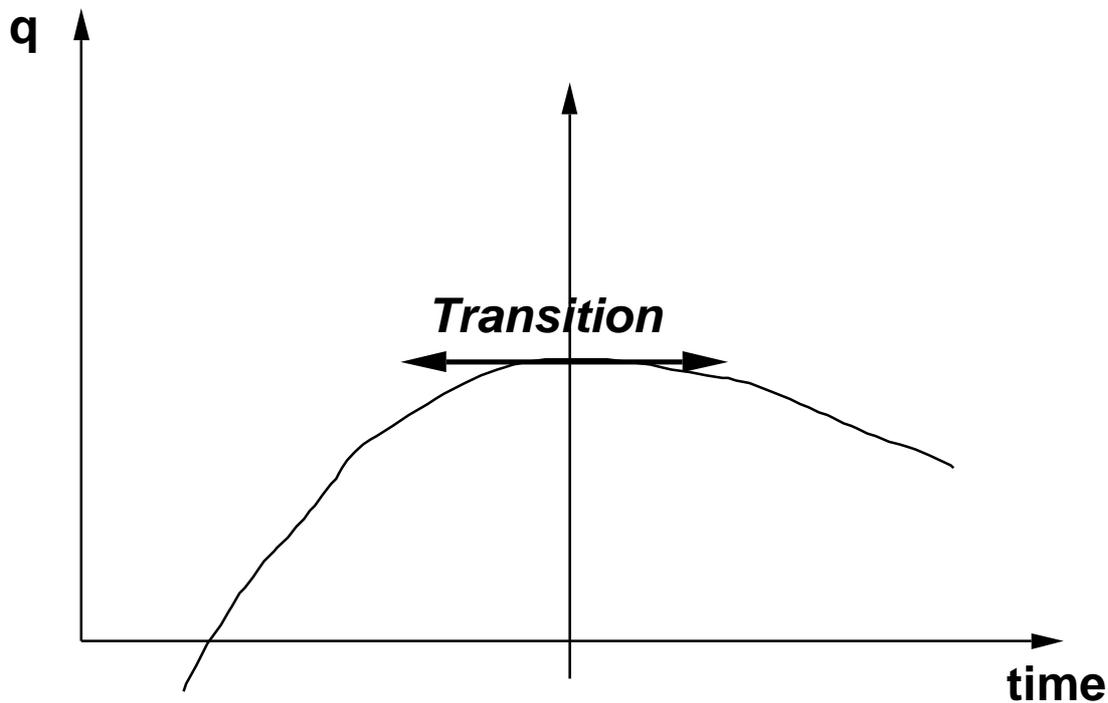
$$\begin{aligned} \check{Z}^2 x &= - \\ \check{Z} x &= + \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \check{Z}^2 x &= + \\ \check{Z} x &= 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \check{Z}^2 x &= 0 \\ \check{Z} x &= + \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \check{Z}^2 x &= + \\ \check{Z} x &= + \end{aligned}$$

Faire l'analyse des transitions



Analyse des transitions:

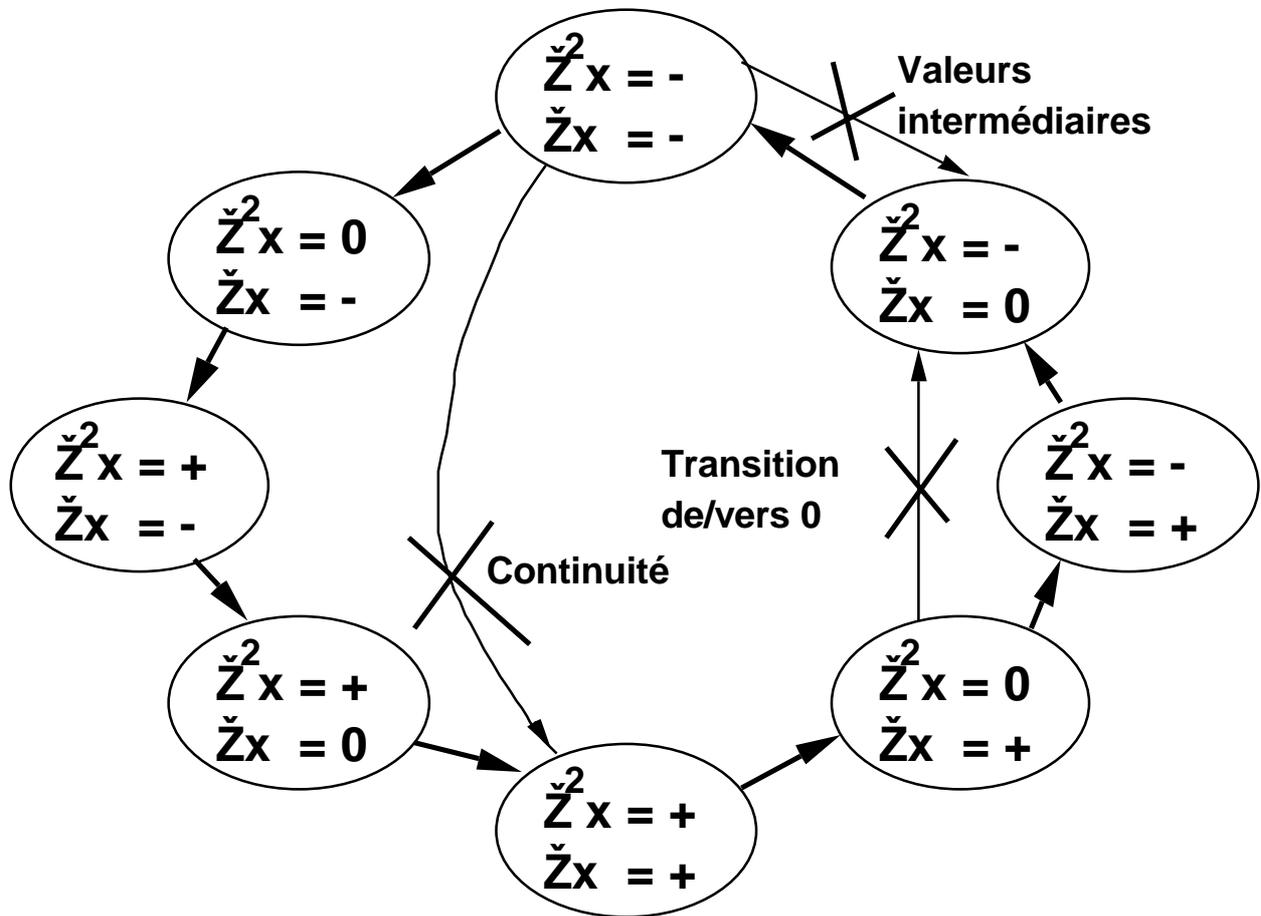
- Trouver le prochain événement
- Changement de région qualitative

$$\begin{array}{ccc} x = + & & x = + \\ \dot{x} = + & \longrightarrow & \dot{x} = 0 \\ \ddot{x} = - & & \ddot{x} = 0 \end{array}$$

- Changement de mode de fonctionnement

Transistor, régulateur de pression

Détermination des transitions



• **Continuité:** $q = +$  $q = -$

• **Valeurs intermédiaires**
 $q(t_2) - q(t_1) + \check{Z}q(t_1)$

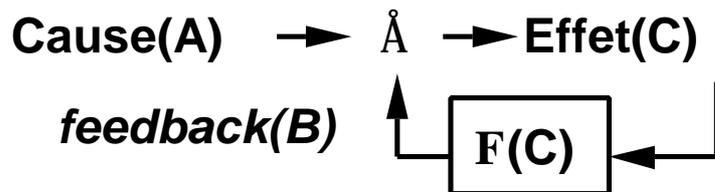
• **Transitions de/vers 0:**

Les transitions vers 0 prennent de temps
Les transitions de 0 sont instantanées

Feedback résistif

$$A + B = C$$

$$B = F(C)$$



Si $[A] = [B]$
Alors $[C] = [A]$

Si $[B] = -[A]$

Le paramètre de feedback B
réduit l'effet de l'input A sur C

F résistive

{ F polynomiale
Pas d'effet de mémoire

Retard (Williaws)

Ex. $\left\{ \begin{array}{l} [B] = - [C] \\ A + B = C \\ \text{Feedback négatif} \end{array} \right.$

Interprétation:

1) $[A] = + \quad \cancel{[C]} = +$

Pas encore de changement sur B
(*Mythical time*)

2) Alors $[C] = + \quad \cancel{[B]} = -$

3) Si $|B| = |A|$ alors $\left\{ \begin{array}{l} [C] = 0 \\ [C] = - [B] \end{array} \right. \quad \text{p} \quad [B] = 0$

Partie 2

Améliorer la simulation qualitative

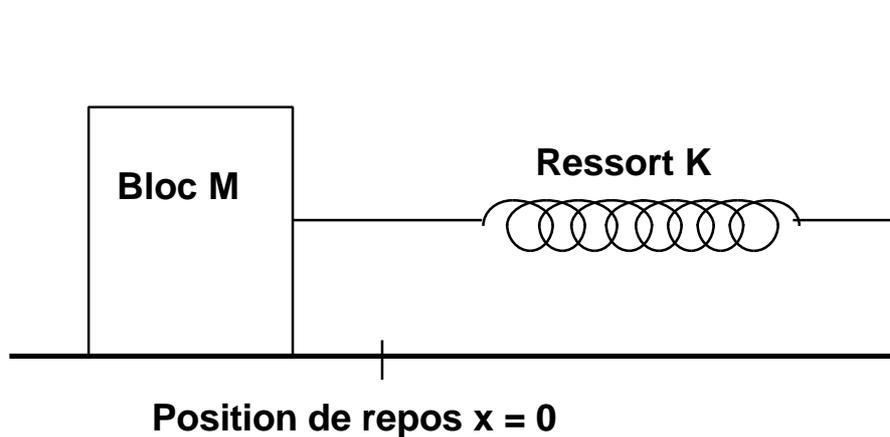
L'analyse comparative

L'analyse comparative (Weld)

- *La simulation qualitative:*

Structure ® Comportement

- *Exemple:*



$$F = MA$$

$$F = -KX$$

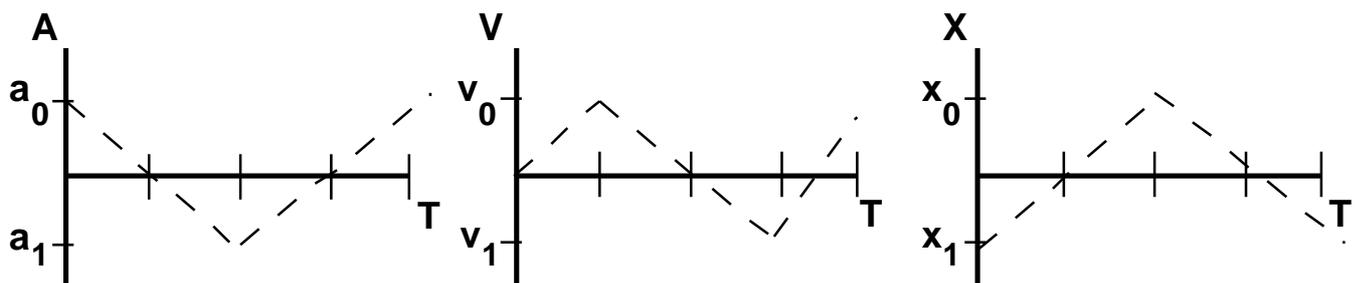
$$M > 0$$

$$-K < 0$$

$$V(0) < 0$$

$$X(0) = x_0 \leq 0$$

- *Comportement de QSIM :*



Analyse comparative 2

- **Analyse comparative :**

Comportement

+

Perturbation

®

Comment et pourquoi

le comportement

change

- **Exemple :**

**Qu'arrive-t-il si on augmente
la masse du bloc?**

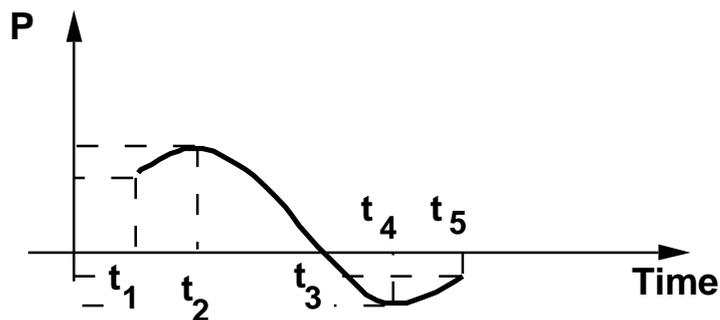
- **Réponse :**

"Puisque la force est inversement proportionnelle à la position, la force qui agit sur le bloc reste la même lorsque la masse augmente. Mais si le bloc est plus lourd, alors il n'accélèrera pas aussi vite. Et si il n'accélère pas aussi vite, alors il ira toujours plus lentement et donc prendra un temps plus long pour achever une période complète (en supposant qu'il franchit la même distance)."

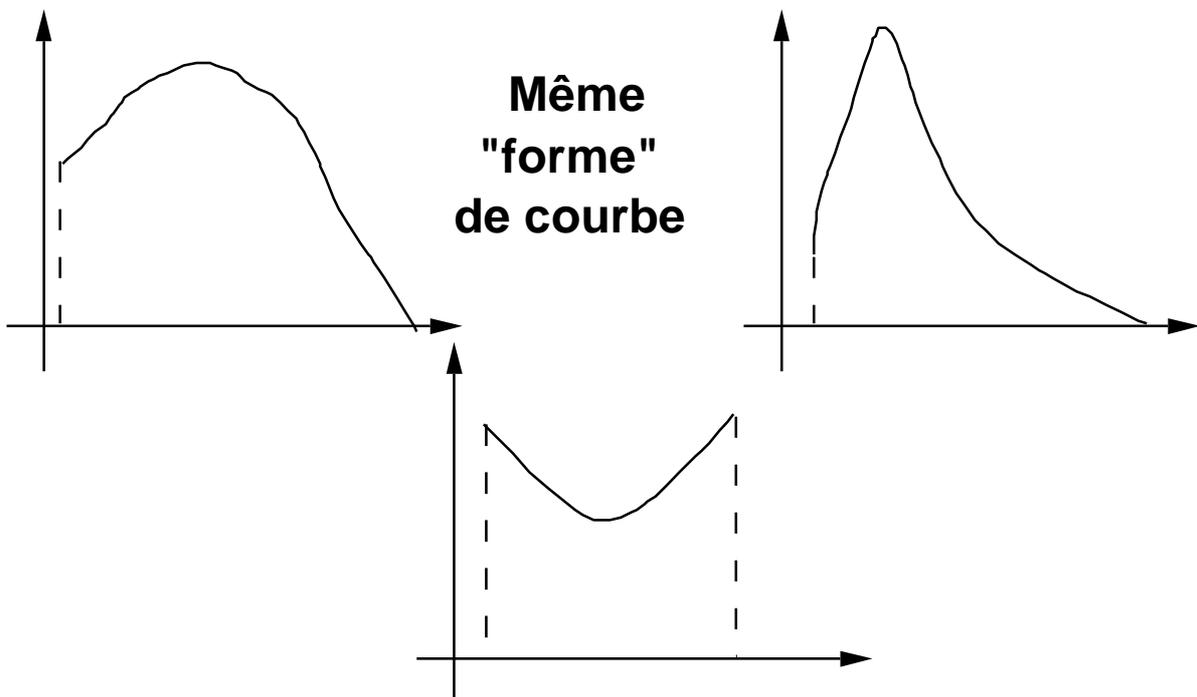
Comportements qualitatifs

Comportement qualitatif :

- $0 < \dots < k$ Transitions
- t_i Instant où la transition i se produit
- $p_i = P(t_i)$ Valeur de P à la transition i



Comportement qualitatifs topologiquement égaux :

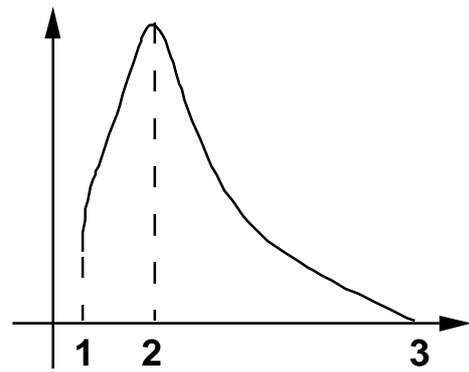
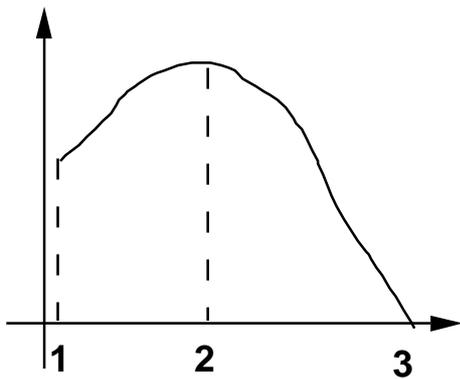


Changement relatif

$P\hat{Y}_i$ if $\hat{p}_i > p_i$

$P\parallel_i$ if $\hat{p}_i = p_i$

$P\beta_i$ if $\hat{p}_i < p_i$



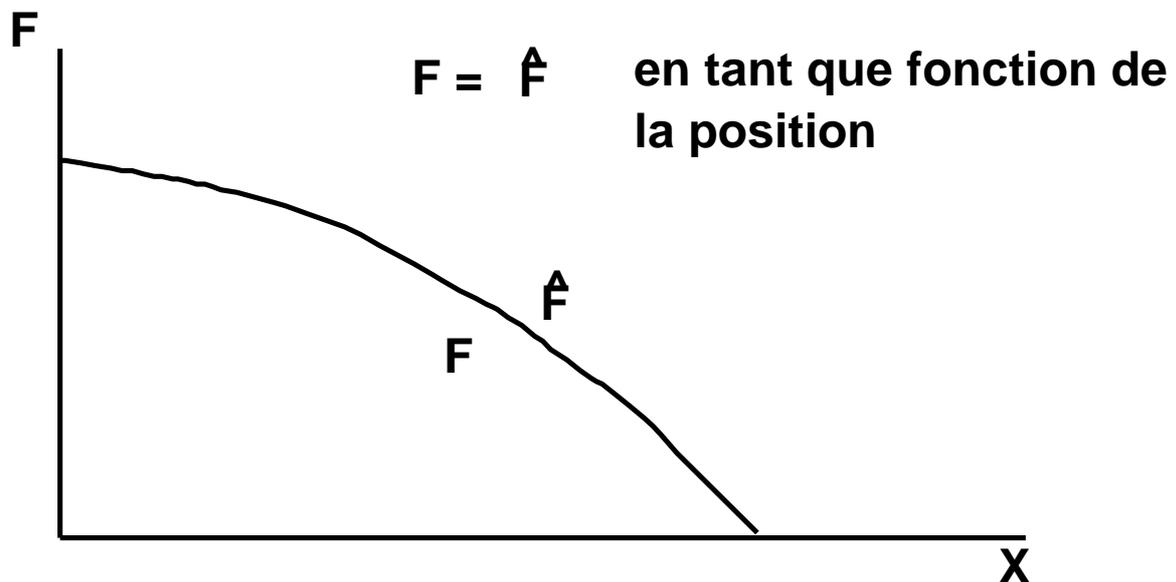
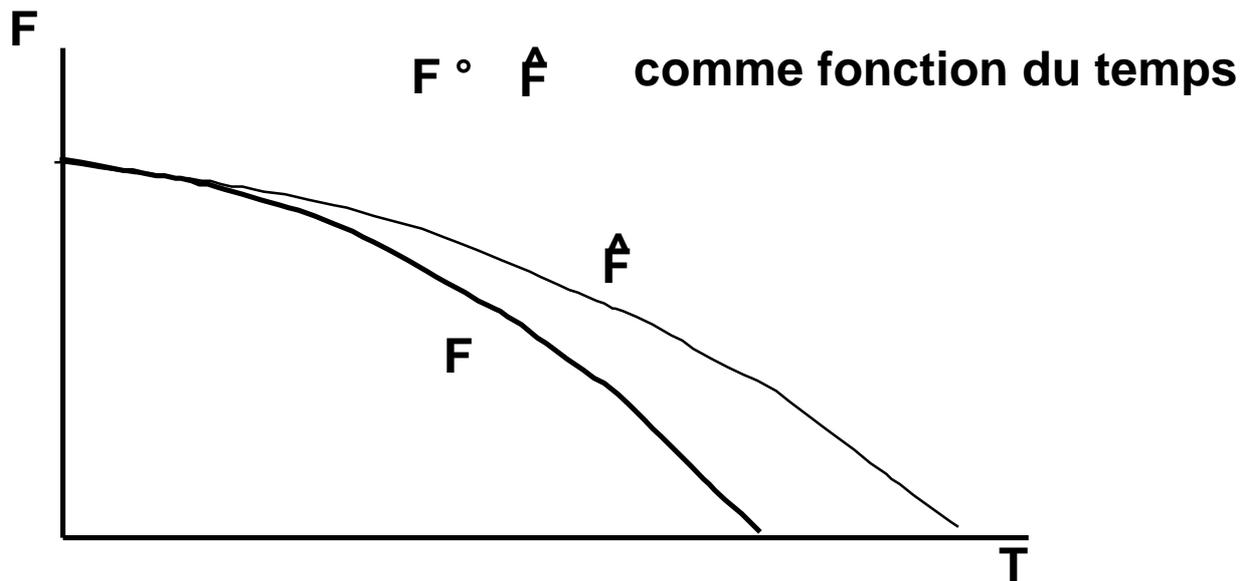
$P\hat{Y}_1$

$P\parallel_2$

$P\beta_3$

Ambiguïté

"... la force sur le bloc restera la même lorsque la masse augmente..."



Reparamétriser

Perspectives

Définition

Un nouveau paramètre de référence X est une *perspective recouvrante* sur $(i, i+1)$ si :

$$1) \dot{X} \neq 0 \quad \text{entre } i \text{ et } i+1$$

$$2) X \parallel i$$

$$3) X \parallel i+1$$

- Exemple:

X (position) est une perspective recouvrante dans l'exemple de la masse et du ressort.

Définition

Changement relatif selon la perspective X :

$$P_{i,i+1}^{\dot{X}} \quad \text{if } |\dot{P}(x)| > |P(x)|$$

$$P_{i,i+1}^{\parallel X} \quad \text{if } |\dot{P}(x)| = |P(x)| \quad \left. \vphantom{P_{i,i+1}^{\parallel X}} \right\} \text{ entre } i \text{ et } i+1$$

$$P_{i,i+1}^{\beta X} \quad \text{if } |\dot{P}(x)| < |P(x)|$$

Résoudre le problème du ressort et de la masse

Hypothèse : M augmente

X ne change pas

K ne change pas

F égale -K fois X

Donc F ne change pas (règle de multiplication)

et

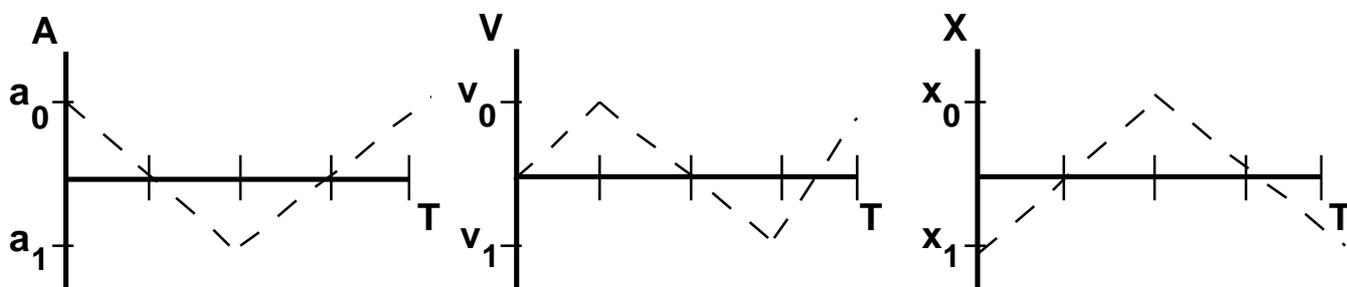
M augmente

F égale M fois A

Donc A décroît (règle de multiplication)

Donc V décroît (règle de la dérivée)

Donc la durée augmente (règle de durée)



Règle de la dérivée :

$$A = dV/dt, V = dX/dt.$$

X perspective recouvrante sur (i,i+1).

A et V positifs sur (i,i+1).

Si non($V \dot{Y}_i$), $A \beta_{i+1}$ et $A \beta_{(i,i+1)}^X$, alors $V \dot{Y}_{(i,i+1)}^X$.

La règle de durée

Définition de DISTANCE-BY:

X augmente et est positif (ou diminue et est négatif) sur (i,i+1). DISTANCE-BY X sur (i,i+1) le changement relatif de la distance parcourue sur l'intervalle :

		CR de départ		
		Ý	Ý	Ý
CR de fin	Ý	?	Ý	Ý
		ß		Ý
	ß	ß	ß	?

Règle de durée:

X perspective recouvrante sur (i,i+1).

$$V = dX/dt$$

$$V \beta_{(i,i+1)}^X$$

non (DISTANCE-BY X $\beta_{(i,i+1)}$)

Alors

$$T(\hat{i}+1) - T(i) \hat{>} T(i+1) - T(i),$$

i.e. la durée de (i,i+1) augmente.

Retour sur les quantités

Le calcul qualitatif basé sur les signes

$$S = \{ +, 0, -, ? \}$$

Addition et multiplication:

+	0	+	-	?
0	0	+	-	?
+	+	+	?	?
-	-	?	-	?
?	?	?	?	?

*	0	+	-	?
0	0	0	0	0
+	0	+	-	?
-	0	-	+	?
?	0	?	?	?

"Qualitativement égal"

$$a \sim b \quad \text{ssi } a = b$$

ou
 $a = ?$
ou
 $b = ?$

Règles de transformation:

$$[a + b] \sim [a] + [b]$$
$$[a * b] = [a] * [b]$$

Exemple:

$$?P - ?Q \sim ?A$$

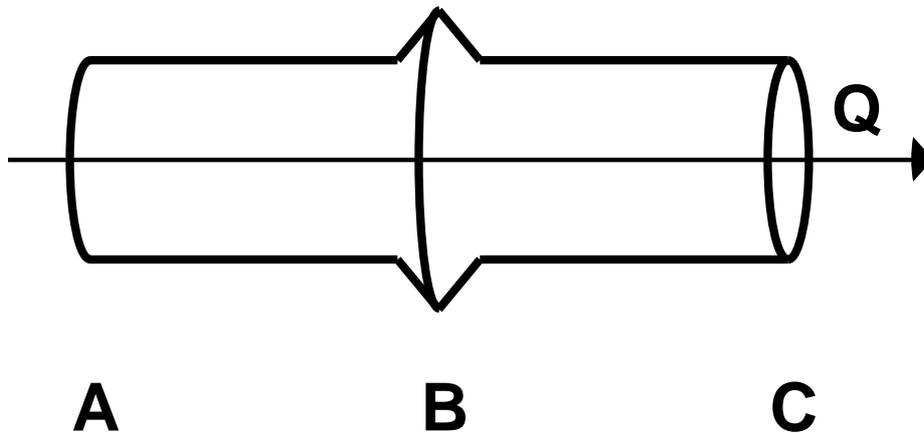
Si $?P = +$ et $?Q = +$

Alors $?A = +, 0$ ou $-$ sont solutions.

Morale:

Les quantités physiques ne peuvent pas prendre la valeur ?

Les règles de propagation: bloquées



$$[dP_A] - [dP_B] - [dQ] \sim 0 \quad (1)$$

$$[dP_B] - [dP_C] - [dQ] \sim 0 \quad (2)$$

Cas où $[dP_A] = +$ et $[dP_C] = 0$

Règle de propagation 1:

Quand une variable a une valeur, substituer cette valeur.

Règle de propagation 2:

Quand une confluence ne contient qu'une variable, calculer sa valeur.

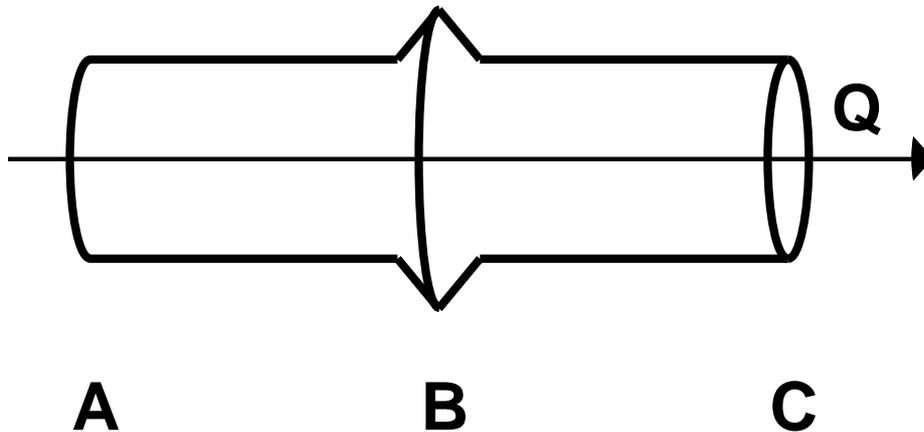
Appliquer la règle de propagation 1 conduit à:

$$- [dP_B] - [dQ] \sim - \quad (1)$$

$$[dP_B] - [dQ] \sim 0 \quad (2)$$

Blocage: Est-ce que Q vaut +, 0 ou - (pas ?)

La somme de deux tuyaux est un tuyau



Deux tuyaux emboîtés

$$?P_A - ?P_C - ?Q \sim 0 \quad (3)$$

Cas où

$$?P_A = +, ?P_C = 0$$

Alors

$$?Q = +$$

Morale: Assembler un système

La règle de résolution qualitative

$$x + y \sim a \quad (1)$$

$$-x + z \sim b \quad (2)$$

Si $x \sim ?$, alors

$$y + z \sim a + b \quad (3)$$

x est une quantité physique. Donc $x \sim ?$

Donc la résolution s'applique aux quantités physiques.

Elimination:

"On peut éliminer une variable en ajoutant ou soustrayant deux équations, pourvu que l'on n'élimine pas d'autre variable en même temps."

Exemple négatif:

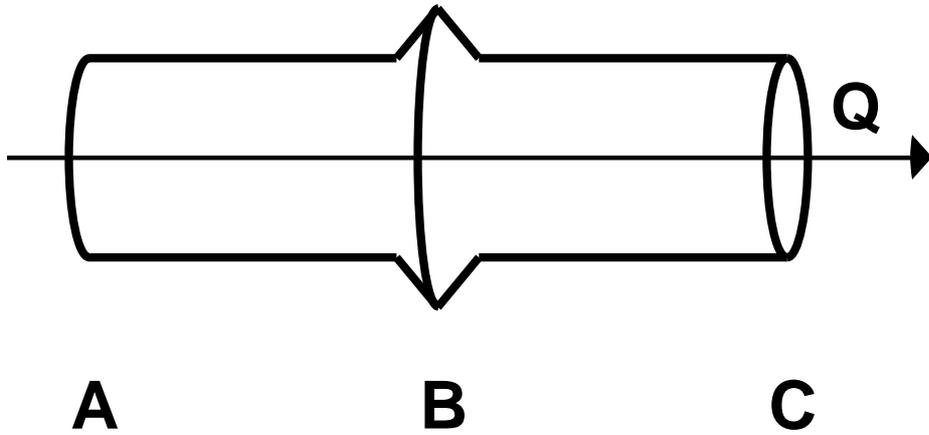
$$x + y + z + t \sim 0$$

$$x - y - z \sim 0$$

n'implique pas que

$$x + t \sim 0$$

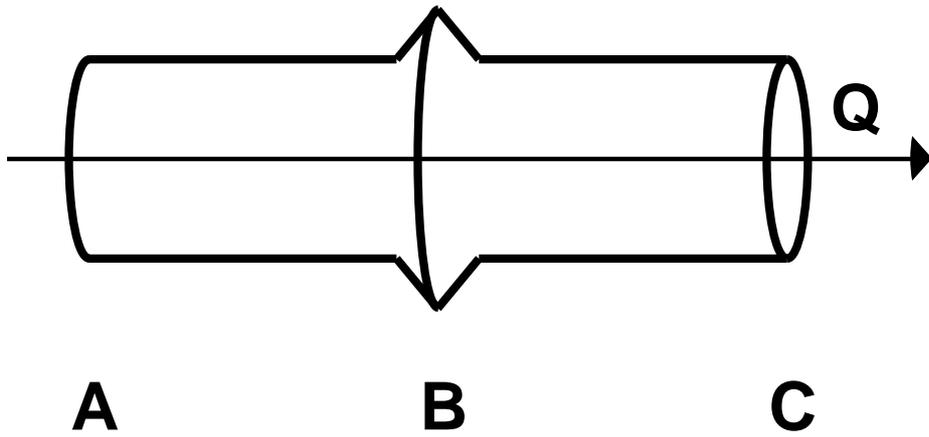
Exemple: à nouveau examiné



$$P_A - P_B - \rho Q \sim 0 \quad (1)$$

$$+ \quad P_B - P_C - \rho Q \sim 0 \quad (2)$$

$$P \quad P_A - P_C - \rho Q \sim 0 \quad (3)$$



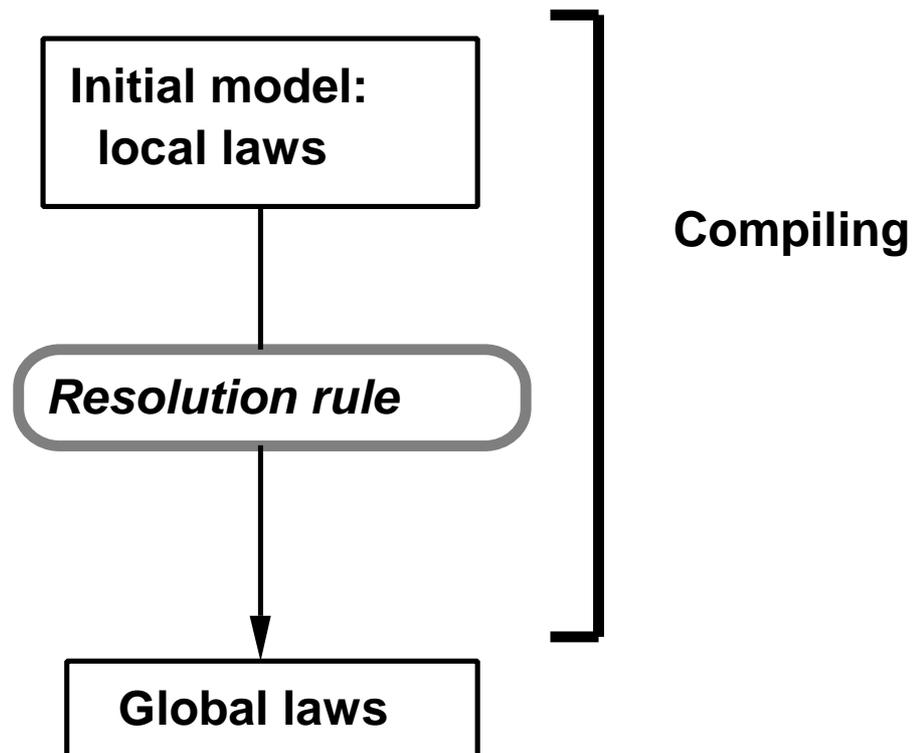
$$\dot{P}_A - \dot{P}_B - \dot{Q} \sim 0 \quad (1)$$

$$- \dot{P}_B - \dot{P}_C - \dot{Q} \sim 0 \quad (2)$$

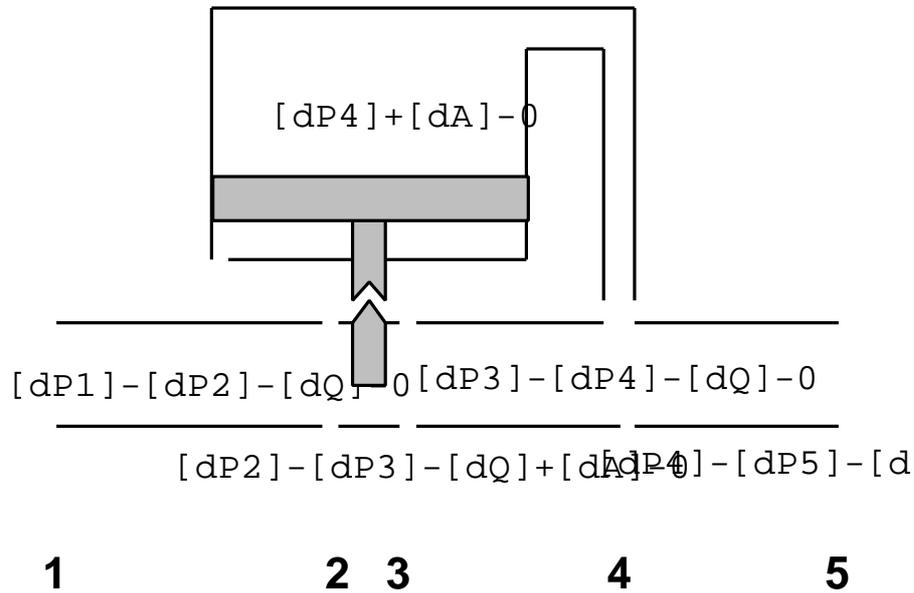
$$\dot{P} \quad \dot{P}_A - \dot{P}_B + \dot{P}_C \sim 0 \quad (4)$$

If $\dot{P}_A = +$ and $\dot{P}_C = 0$, then $\dot{P}_B = +$

Assembler un système : Deux tâches



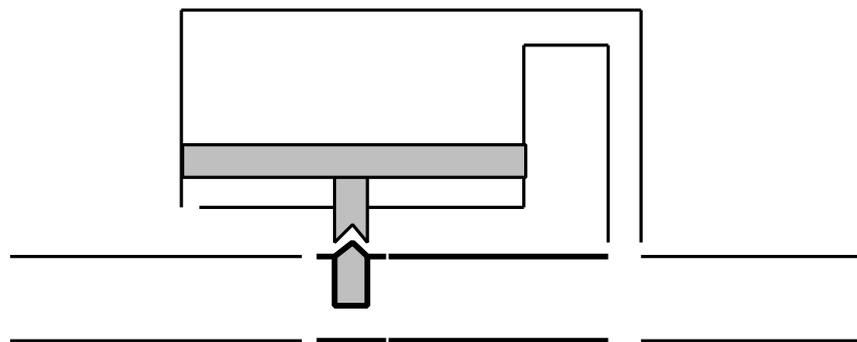
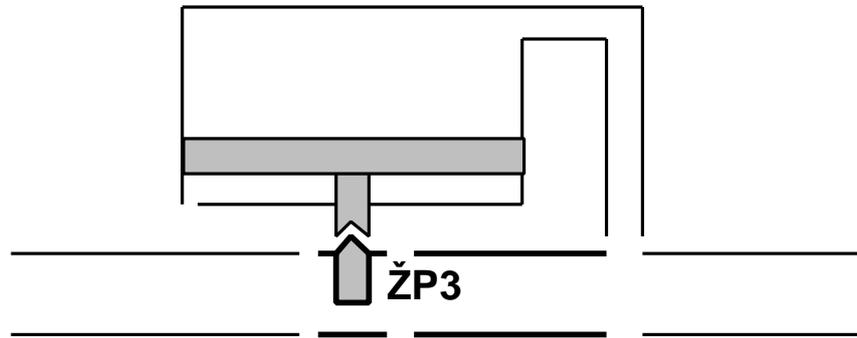
Second exemple : le régulateur de pression



$?P_1 - ?P_2 - ?Q$	~ 0	(1)
$?P_2 - ?P_3 - ?Q + ?A$	~ 0	(2)
$?P_3 - ?P_4 - ?Q$	~ 0	(3)
$?P_4 - ?P_5 - ?Q$	~ 0	(4)
$?P_4 + ?A$	~ 0	(5)

Le modèle initial local

Du local au global



$\checkmark P2 - \checkmark P4 - \checkmark Q + \checkmark A - 0$

1

2

4

5

$$?P_2 - ?P_3 - ?Q + ?A \quad \sim 0 (2)$$

$$?P_3 - ?P_4 - ?Q \quad \sim 0 (3)$$

$$?P_2 - ?P_4 - ?Q \quad \sim 0 (2)+(3)$$

Compilation

Elimination [®] Assemblages

Assemblage pour les variables d'entrée

$$?P_2 \quad \sim \quad ?P_1 + ?P_5 \quad (SA_1)$$

$$?P_4 \quad \sim \quad ?P_1 + ?P_5 \quad (SA_2)$$

$$?A \quad \sim \quad -?P_1 - ?P_5 \quad (SA_3)$$

$$?Q \quad \sim \quad ?P_1 - ?P_5 \quad (SA_4)$$

$$?P_3 \quad \sim \quad ?P_1 + ?P_5 \quad (SA_5)$$

Assemblage pour $\{?A, ?Q\}$

$$?P_1 \quad \sim \quad -?A + ?Q$$

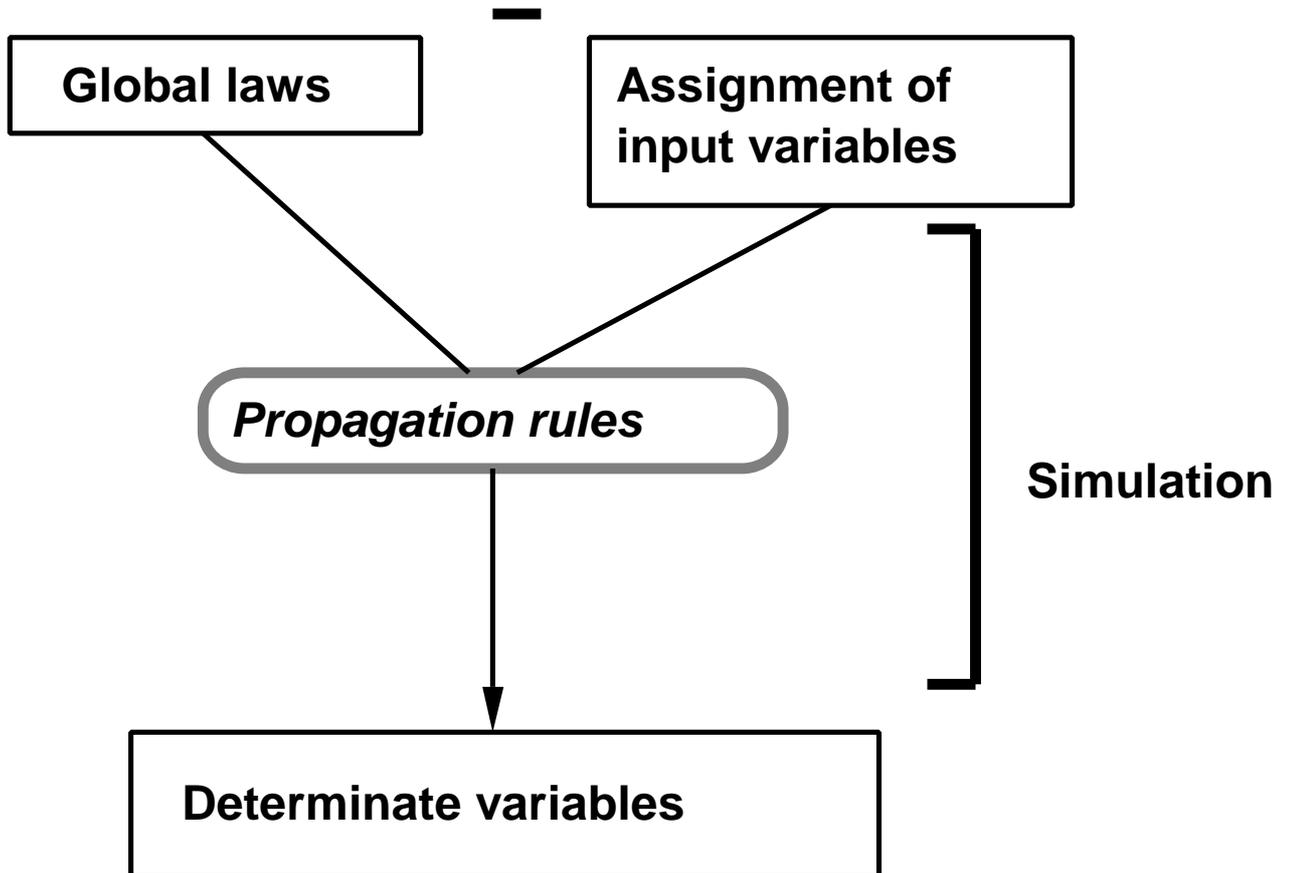
$$?P_2 \quad \sim \quad -?A + ?Q$$

$$?P_3 \quad \sim \quad -?A + ?Q$$

$$?P_4 \quad \sim \quad -?A$$

$$?P_5 \quad \sim \quad -?A - ?Q$$

Simulation



?P₁ ~ -?A + ?Q
?P₂ ~ -?A + ?Q
?P₃ ~ -?A + ?Q
?P₄ ~ -?A
?P₅ ~ -?A - ?Q

Cas où

?A = -, ?Q = +

Alors

?P₁=?P₂=?P₃=?P₄=+

Complétude

$$?P_1 \quad \sim \quad -?A + ?Q$$

$$?P_2 \quad \sim \quad -?A + ?Q$$

$$?P_3 \quad \sim \quad -?A + ?Q$$

$$?P_4 \quad \sim \quad -?A$$

$$?P_5 \quad \sim \quad -?A - ?Q$$

Cas où

$$?A = -, ?Q = +$$

Alors

$$?P_1 = ?P_2 = ?P_3 = ?P_4 = +$$

?P₅ est ambiguë :

?P₅ = +, 0 et - sont solutions
du système initial

Morale:

Toutes les variables uniquement
déterminées peuvent être obtenues en
utilisant les seules règles de propagation
locales.

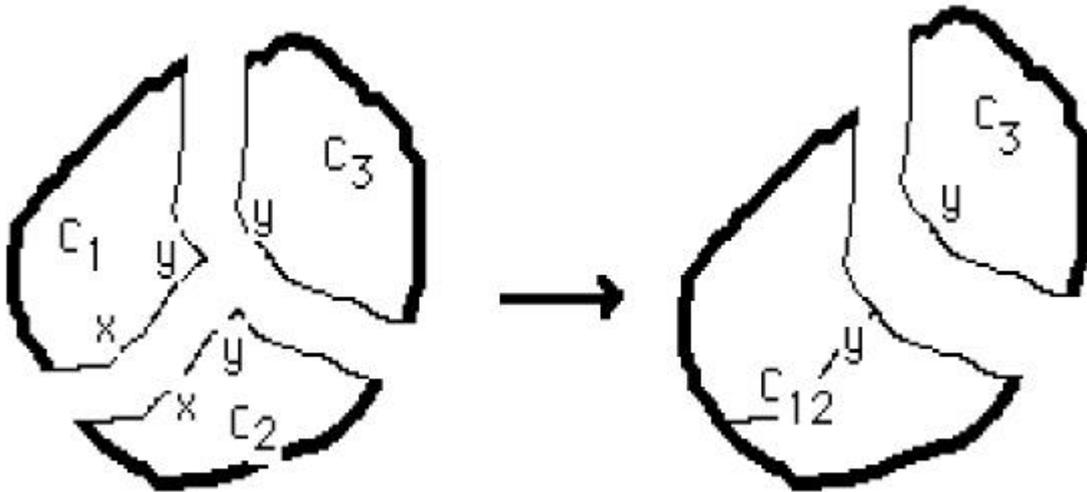
Mais ...

Appliquer sans contrôle la règle d'élimination conduit à une explosion combinatoire.

Régulateur de pression (5 équations) --> des centaines de manières différentes pour la règle d'élimination de s'appliquer

Comment contrôler la résolution qualitative ?

Joindre deux composants



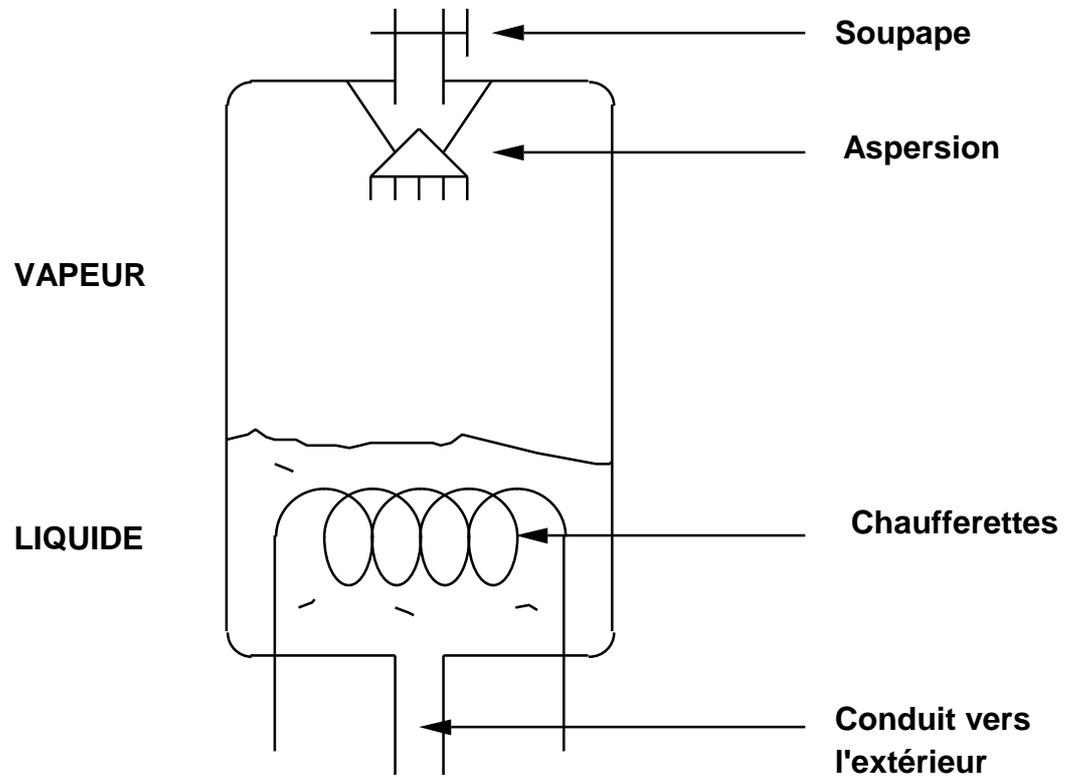
- y doit apparaître dans un modèle de C_{12} , mais pas x .
- La règle de jonction : éliminer les variables (comme x) n'apparaissant que dans deux composants.
- La règle de jonction est incomplète.

Ordres de grandeur

Mécanismes

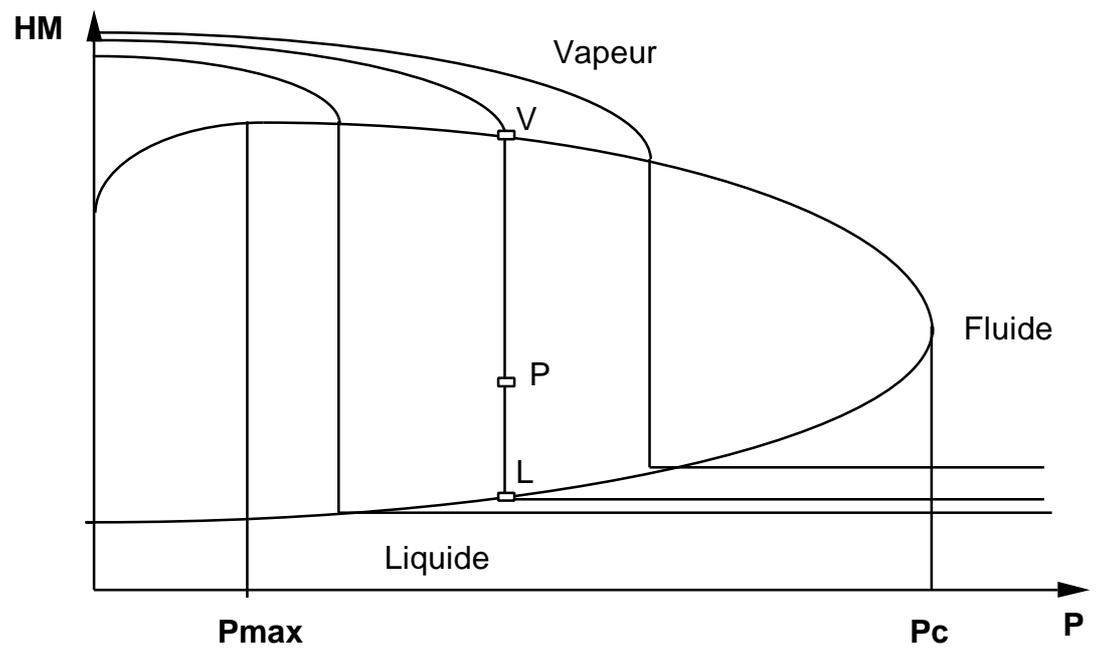
**Comment construire un modèle qualita
lorsqu'aucune équation quantitative n'est dis**

Le pressuriseur d'une centrale nucléaire



Le pressuriseur d'une centrale nucléaire

Construction du modèle : représentation qualitative d'abaques



Le diagramme enthalpie-pression

Le modèle

Courbes de saturation

$$\begin{array}{ll} \text{Si} & \text{E-Sat(Liq)} \\ \text{Alors} & ?P - ?HM(\text{Liq}) \sim 0 \end{array} \quad (7)$$

$$\begin{array}{ll} \text{Si} & \text{E-Sat(Vap) et } P < P_{\text{max}} \\ \text{Alors} & ?HM(\text{Vap}) - ?P \sim 0 \end{array} \quad (8)$$

$$\begin{array}{ll} \text{Si} & \text{E-Sat(Vap) et } P > P_{\text{max}} \\ \text{Alors} & ?HM(\text{Vap}) + ?P \sim 0 \end{array} \quad (9)$$

Régions sous et sur les courbes de saturation

$$\begin{array}{ll} \text{Si} & \text{Sat(Liq) et non E-Sat(Liq)} \\ \text{Alors} & ?P - ?HM(\text{Liq}) \sim + \end{array} \quad (10)$$

$$\begin{array}{ll} \text{Si} & \text{Sat(Vap) et non E-Sat(Vap)} \\ & \text{et } P < P_{\text{max}} \\ \text{Alors} & ?HM(\text{Vap}) - ?P \sim + \end{array} \quad (11)$$

$$\begin{array}{ll} \text{Si} & \text{Sat(Vap) et non E-Sat(Vap)} \\ & \text{et } P > P_{\text{max}} \\ \text{Alors} & ?HM(\text{Vap}) + ?P \sim + \end{array} \quad (12)$$

Isothermes : gradient de température

Traduisent l'équation

$$\Delta T = -T(P, HM) \cdot (\Delta P, \Delta HM) \quad (13)$$

soit:

$$\Delta T(\text{Liq}) - \Delta HM(\text{Liq}) \sim 0 \quad (14)$$

$$\Delta T(\text{Vap}) - \Delta P - \Delta HM(\text{Vap}) \sim 0 \quad (15)$$

Pentes relatives des isothermes et de la courbe de saturation de la vapeur

**Si Sat(Vap) et E-Sat(Vap)
et $P > P_{\max}$**

Alors $\Delta T(\text{Vap}) - \Delta P + \Delta HM(\text{Vap}) \sim 0 \quad (16)$

**Si Sat(Vap) et non E-Sat(Vap)
et $P > P_{\max}$**

Alors $\Delta T(\text{Vap}) - \Delta P + \Delta HM(\text{Vap}) \sim + \quad (17)$

Annexe A

Propriétés algébriques de l'algèbre des signes

Preuve de la règle de résolution

Preuve

Quasi-transitivité de l'égalité qualitative :

Si

et $a \sim b$ et $b \sim c$

alors $b \sim c$

Compatibilité de l'addition et de l'égalité qualitatives :

$a + b \sim c$ est équivalent à $a \sim c - b$

Preuve:

$$x + y \sim a \quad \textcircled{R} \quad y - a \sim x$$

$$-x + z \sim b \quad \textcircled{R} \quad x \sim z - b$$

$$\hline y - a \sim z - b$$

\textcircled{R}

$$y + z \sim a + b$$

Systemes lineaires qualitatifs

- **SLQ = Un systeme lineaire qualitatif ne contenant pas à la fois une quantité physique et une de ses dérivées (sinon, on a un systeme lineaire différentiel qualitatif).**

- **Résoudre a SLQ**

$$AX \sim B$$

consistes à trouver les vecteurs X n'ayant pas de composante?

- **Soit X_0 une solution du SLQ $AX \sim B$. Alors, pour tout vecteur réel X'_0 ayant le pattern de signes de X_0 , il existe une matrice A' et un vecteur B' ayant le pattern de signes de A et B tels que $A'X'_0 = B'$.**

- **En pratique, les SLQs proviennent de:**

- ? un ensemble d'équations réelles (éventuellement non linéaires)**

- ? un systeme différentiel réel ("comparative statics").**

- ? un ensemble de contraintes graphiques**

Composantes dures

- Pour tout système linéaire réel :
 - ? Il n'y a pas de solution
 - ? Il y a une solution unique
 - ? Il y a une infinité de solutions.
 - > *Le problème d'unicité est posé en termes d'un vecteur-solution global*
- Dans un SLQ, une composante:
 - 1) est une composante dure
 - 2) a les solutions + et -, mais pas 0
 - 3) a les solutions +, 0 et -.

Rang qualitatif

• Vecteurs qualitatifs indépendants: Soit V_1, \dots, V_n des vecteurs qualitatifs de la même taille. On dit qu'ils sont indépendants ssi, pour tous a_1, \dots, a_n tous différents de 0, la relation $a_1 V_1 + \dots + a_n V_n \sim 0$ implique $a_1 = \dots = a_n = 0$.

• Rang qualitatif:

? Le rang d'une matrice qualitative A est le nombre maximum of vecteurs-colonne indépendants.

? Une matrice A est de rang plein ssi le SLQ $AX \sim 0$ a pour unique solution $X=0$.

? Un SLQ $AX \sim B$ est stationnaire ssi A est de rang plein.

• Vecteurs qualitatifs et composantes dures: Soit $AX \sim B$ un SLQ ayant une composante dure x_j . Alors, il existe un sous-système de rang plein contenant x_j .

Déterminant qualitatif

• **Rang plein et déterminant**: Une matrice carrée A n'est pas de rang plein ssi $\text{Det}(A) \sim 0$.

• **Formule de Cramer qualitative**: Soit $AX \sim B$ un SLQ carré non décomposable tel que $\text{Det}(A) \neq 0$. Soit A_j/B la matrice déduite de A en substituant le vecteur B à sa j ème colonne.

Alors, pour tout $a_j \in \{+, 0, -\}$ tel que

$$a_j \sim \text{Det}(A) \cdot \text{Det}(A_j/B),$$

il existe un vecteur-solution X tel que sa j ème composante $x_j = a_j$.

(Une matrice carrée A est non-décomposable si elle ne peut pas, en permutant lignes et colonnes, être mise sous la forme:

$$\begin{bmatrix} A_1 & & 0 \\ & & \\ B & & A_2 \end{bmatrix}$$

où A_1 et A_2 sont des matrices carrées)

**Matrices
qualitatives
signées
non décomposables
maximales
canoniques**

Signée = Déterminant = + ou - = Rang plein

Maximale = La matrice devient non signée dès que l'on remplace un de ses coefficients 0 par un + ou un -.

Deux matrices sont équivalentes ssi l'un peut être transformée en l'autre en appliquant un nombre de fois fini les opérations suivantes:

- **échanger deux lignes/deux colonnes**
- **multiplier une ligne/une colonne par -**

On sélectionne un représentant *canonique* d'une classe de matrices équivalentes.

--> *les économistes qualitatifs*

$$\begin{bmatrix} + & - & 0 & . & . & . & 0 \\ + & + & - & 0 & . & . & 0 \\ . & . & . & . & . & . & . \\ . & . & . & . & . & . & . \\ + & . & . & + & + & - & 0 \\ + & . & . & . & + & + & - \\ + & . & . & . & . & + & + \end{bmatrix}$$

Les matrices de Lancaster

$$\begin{bmatrix} \boxed{\text{N1}} & 0 \\ 0 & \boxed{\text{N2}} \\ + & + & + & + & + \end{bmatrix}$$

Les matrices de Gorman

$$\begin{bmatrix} 0 & + & + & + \\ + & 0 & - & + \\ + & + & 0 & - \\ + & - & + & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} + & - & 0 & 0 & 0 \\ + & + & - & 0 & 0 \\ + & + & + & - & 0 \\ + & + & + & + & - \\ + & + & + & + & + \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} + & - & 0 & 0 & 0 \\ + & + & - & 0 & 0 \\ + & + & + & - & - \\ 0 & 0 & 0 & + & - \\ + & + & + & + & + \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} + & - & 0 & 0 & 0 \\ + & + & - & + & 0 \\ + & + & + & - & 0 \\ 0 & 0 & + & + & - \\ 0 & 0 & + & + & + \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} + & - & 0 & 0 & 0 \\ + & + & - & - & 0 \\ + & + & + & - & 0 \\ + & + & 0 & + & - \\ + & + & 0 & + & + \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} + & - & 0 & 0 & 0 \\ + & + & - & + & 0 \\ + & + & + & 0 & - \\ + & + & 0 & + & - \\ 0 & 0 & + & + & + \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} + & - & - & 0 & 0 \\ + & + & 0 & + & 0 \\ + & 0 & + & 0 & - \\ - & 0 & 0 & + & - \\ 0 & - & + & + & + \end{bmatrix}$$

Les six matrices qualitatives signées non décomposables maximales 5x5

Annexe B:
D'autres algèbres qualitatives

Modèles qualitatifs non standards: ordres de grandeur

• Soit $(I, +, =)$ un groupe commutatif totalement ordonné, et $(e_i)_{i \in \mathbb{I}}$ des objets distincts.

• $S^* = \{+e_i, -e_i, ?e_i\}_{i \in \mathbb{I}} \cup \{0\}$

• $s_1 e_i + s_2 e_j = \begin{cases} s_1 e_i & \text{if } i > j \\ s_2 e_j & \text{if } i < j \\ (s_1 + s_2) e_i & \text{if } i = j \end{cases}$

$$x + 0 = 0 + x = x$$

• $s_1 e_i \cdot s_2 e_j = (s_1 \cdot s_2) e_{i+j}$
 $x \cdot 0 = 0 \cdot x = 0$

• $s_1 e_i \sim s_2 e_j$ iff $\begin{cases} s_1 = ? \text{ and } i > j \\ \text{or} \\ s_2 = ? \text{ and } i < j \\ \text{or} \\ s_1 \sim s_2 \text{ and } i = j \end{cases}$

La règle de résolution qualitative pour les ordres de grandeur

Soit x, y, z, a, b dans S^* tels que

$$x + y \sim a \quad (1)$$

$$-x + z \sim b \quad (2)$$

Si x a la forme se_j avec s différent de ?, alors

$$y + z \sim a + b \quad (3)$$

Algèbres d'intervalles

- Considérons (E, \wedge) . On définit $\hat{}$ sur $P(E)$ par

$$A \hat{} B = \{a \hat{} b; a \in A \text{ et } b \in B\}$$

- Cela nous permet de définir $+$ and $*$ sur l'ensemble des intervalles réels I . On définit \sim sur I par

$$I \sim J \quad \text{ssi} \quad I \cap J \neq \emptyset$$

- Si l'on considère un sous-ensemble J de I , on définit

$$I \hat{} J = \text{Min}\{K \in J; K \cap I \neq \emptyset\}$$

 pourvu que cela existe.

- $(S, +, *, \sim)$ est une algèbre d'intervalle avec

$$\begin{aligned} + &=]0, +8[& - &=]-8, 0[\\ ? &=]-8, +8[& 0 &= [0, 0] \end{aligned}$$

- Cependant, une algèbre d'intervalle a fréquemment des propriétés affreuses (l'addition peut ne pas être associative).

La règle de résolution qualitative dans les algèbres d'intervalles

- Soit $(J, +, *, \sim)$ une algèbre d'intervalles, et soient x, y, z, a, b des éléments de J tels que

$$x + y \sim a \quad (1)$$

$$-x + z \sim b \quad (2)$$

Supposons que J soit stable pour l'intersection (i.e. que Si x est minimal pour l'inclusion (i.e., s'il n'existe pas de x' dans J tel que $x \in x'$ et $x \neq x'$), alors

$$y + z \sim a + b \quad (3)$$

Autres modèles

Dubois & Prade, 1988

- On considère trois objets S , M et L , qui sont supposés représenter les intervalles $]0,sm[$, $]sm,ml[$ et $]ml,+8[$ (mais les bornes sm et ml sont inconnues).
 - $F = \{L'ensemble\ des\ intervalles\ générés\ en\ prenant\ la\ réunion\ et\ la\ multiplication\ par\ -1\ des\ intervalles\ S,\ L\ and\ M\} \cup \{0\}$.
 - On peut définir $+$ de différentes manières, par exemples
 - $S + S = +$
 - or
 - $S + S = S \cup M$
- Nous choisirons la deuxième définition si nous savons que $2sm < ml$.
- Dans tous les cas, il y a une règle de résolution. La condition sur x est qu'il appartienne à l'ensemble $\{0,S,M,L,-S,-M,-L\}$ (i.e., soit minimal pour l'inclusion).

Qu'est le *qualitatif*?

Et je découvris l'eau - un élément très différent de l'écume verte croupissante qui empeste le jardin. Tu peux la soutirer du sol en goulées d'un bleu pur, tu peux actionner le bras de la pompe et elle sort étincelante telle un ciel liquide. Et elle se répand et court et brille sur le sol pavé, ou frémit dans une cruche, ou empèse tes vêtements de fraîcheur. Tu peux la boire, dessiner avec, faire mousser du savon, y mettre des hannetons à nager, ou la projeter en l'air en gouttelettes. Tu peux y plonger la tête et ouvrir les yeux et voir les bords du baquet se déformer et entendre ta respiration devenue rugissement et bouger ta bouche comme un poisson et sentir la poussière du fond. Substance magique - que tu peux morceler ou porter, confiner ou éparpiller, faire passer par un trou, mais jamais brûler ou briser ou détruire.

-Tiré de "Cider with Rosie", de Laurie Lee