

conséquence
logique.

17/01
2015

Exemples
Séquentielles et formes normales

Motivation : à partir d'un système d'égalités, pouvoir définir d'autres égalités, plus faciles à manier (ou plus générales).

Ex: Théorie des groupes.

"composition" (binaire)

"inverse" (unaire)

"neutre" e (0-aire)

Egalités

$$(xoy)oy = x(o(yoy))$$

$$eox = x$$

$$i(x)ox \approx x$$

↳ permet de déduire $e \approx i(x)ox$.

I Formalisation de la théorie équationnelle.

A) Généralités sur les langages.

Def 1: Une signature Σ est un ensemble de symboles de fonctions, chacun possédant une arité n (nombre d'arguments). On note $\Sigma^{(n)}$: fonctions d'arité n . $\Sigma^{(0)}$: symboles de constantes.

Def 2: Soit Σ une signature et X un ensemble de variables telles que $\Sigma \cap X = \emptyset$. On définit inductivement les termes T (ou $T(\Sigma, X)$) par: $X \subseteq T$ et $\forall n \geq 0, \forall f \in \Sigma^{(n)}, \forall t_1, \dots, t_n \in T, f(t_1, \dots, t_n) \in T$.

Exemple 3: Théorie des groupes. $\Sigma = \{o, i, e\}$.

$o \in \Sigma^{(2)}, i \in \Sigma^{(1)}, e \in \Sigma^{(0)}$. Soit $x \in X$. Alors

$o(x, i(o(x, e)))$ est un terme. On pourra noter $x o(i(x, e))$.

Def 4: On peut illustrer un terme par un arbre. On définit inductivement l'ensemble des positions d'un terme s : $Pos(s)$, ensemble de suites de nombres positifs.

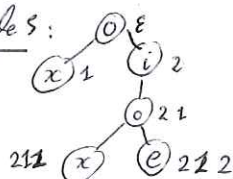
• si $x \in X$, et $x = s$, $Pos(s) = \{e\}$, soit la suite vide.

• si $s = f(s_1, \dots, s_n)$, $Pos(s) = \{e\} \cup \bigcup_{1 \leq p \leq n} \{ip \mid p \in Pos(s_i)\}$.

La taille $|s|$ d'un terme s est le cardinal de $Pos(s)$. Le sous-terme de s à la position p se définit par induction):

$$s|_e := s \quad \text{et} \quad s|_{iq} := f(s_1, \dots, s_n)|_q$$

Exemple 5:



pour $s = o(x, i(o(x, e)))$.

$$Pos(s) = \{e, 1, 2, 21, 211, 212\}$$

$$|s| = 6 \quad s|_{21} = o(x, e)$$

920

Def 6: Une substitution sur $T(\Sigma, X)$ est une application $\sigma: V \rightarrow T$ telle que $\sigma(x) \neq x$ pour seulement un nombre fini de x . On l'étend par induction aux termes. Son domaine est $D(\sigma) = \{x \in V, \sigma(x) \neq x\}$. Un terme t est une instance d'un terme s ssi il existe σ tq $\sigma(s) = t$.

Exemple 7: Sur la théorie des groupes, si $\sigma: x \mapsto (y \circ y)$, alors $\sigma(x o i(x o e)) = (y \circ y) o (i(y \circ y) o e)$.

B) Théorie équationnelle.

Def 8: Soit Σ une signature, V variables (infini dénombrables). Une identité est une paire $(s, t) \in T \times T$. On note $s \approx t$. Si E est un ensemble d'identités, on définit la relation de réduction $\rightarrow_E \subseteq T \times T$ par: $s \rightarrow_E t$ ssi $\exists (s, r) \in E, p \in Pos(s), \sigma \in Sub, tq s|_p = \sigma(s)$ et $t = s[\sigma(r)]_p$.

Exemple 9: $G := \{xoe \approx x, xoi(x) \approx e\}$.

$$xoi(xoe) \rightarrow_G xoi(x) \rightarrow_G e \quad (\text{cf annexe 1}).$$

Th 10: Soit E un ensemble d'identités. La relation \leftrightarrow_E^* (fermeture réflexive, transitive et symétrique de \rightarrow_E) est la plus petite relation d'équivalence sur T qui contient E et qui soit:

- clos par substitution: $s \leftrightarrow_E^* t$ ssi $\forall \sigma, \sigma(s) \leftrightarrow_E^* \sigma(t)$

- clos par Σ -opérations: si $s = t_1, \dots, s_n \approx t_n, \forall f \in \Sigma^{(n)}$, alors $f(s_1, \dots, s_n) \approx f(t_1, \dots, t_n)$.

Exemple 11: Avec les trois égalités de l'introduction sur la théorie des groupes (associativité, neutre à droite et inverse à gauche), \leftrightarrow_E^* contiendra l'inverse et le neutre à gauche, l'unité de l'inverse...

Def 12: Soit Σ une signature et E un ensemble de Σ -identités. Soit M constitué d'un domaine A et d'un morphisme qui à tout f de $\Sigma^{(n)}$, associe une fonction $f^M: A^n \rightarrow A$. M est appelé modèle (noté $M \models E$) si chaque identité de E tient dans M .

Def 13: La relation $s \approx t$ est conséquence sémantique de E ($E \models s \approx t$) ssi elle tient dans tout modèle de E . La relation \approx_E définie par $\approx_E := \{(s, t) \in T \times T \mid E \models s \approx t\}$ est appelée théorie équationnelle induite par E .

Exemple 14: Modèles de la théorie des groupes; $\mathbb{Z}, M_n(\mathbb{Z}), \mathbb{Z}, \mathbb{Q}, \mathbb{F}_p, \dots$

BAA
p34

BAA
p39

BAA
p41

BAA
p50

BAA
p50

BAA p34

BAA p35

BAA p36-37

Propo 15: La théorie équationnelle est close par morphisme; pour tout morphisme ϕ sur T , $s \approx_E t$ implique $\phi(s) \approx_E \phi(t)$.

Th 16 (de Birkhoff): Soit E un ensemble d'identités. Alors \approx_E coïncide avec \approx_E .

II Systèmes de réduction et de réécriture.

Def 17: Un système de réduction abstrait est un couple (A, \rightarrow) , où la flèche \rightarrow , appelée réduction, est une relation binaire sur A .

Exemple 18: La relation de réduction \rightarrow_E est une réduction!

Def 19: On considère (A, \rightarrow) , $x \in A$ est réductible si $\exists y \in A$ t.q. $x \rightarrow y$.
 x est sous forme normale si il n'est pas réductible.
 y est une forme normale de x si $x \rightarrow^* y$ et y est une forme normale.
 x et y sont joignables si $\exists z \in A$, $x \rightarrow^* z \leftarrow^* y$. On note $x \downarrow y$.

Exemple 20: On définit les entiers naturels par 0 (constante) et le successeur S (unaire), et la fonction Min (binaire). Les relations de réduction sont: $\{ \text{Min}(Sx, Sy) \approx S(\text{Min}(x, y)), \text{Min}(x, 0) \approx 0, \text{Min}(0, x) \approx 0 \}$.
 $S^3 S(0)$ est une forme normale. S est la forme normale de $\text{Min}(S^3(0), S^4(0))$. De plus, $\text{Min}(\text{Min}(S^3(0), 0), S^2(0))$ et $\text{Min}(S(0), 0)$ sont joignables.

Def 21: Une réduction \rightarrow est dite:

- Church-Brosser si $x \rightarrow^* y \Rightarrow x \downarrow y$. (cf annexe 2)
- confluente si $y_1 \leftarrow x \rightarrow y_2 \Rightarrow y_1 \downarrow y_2$. (cf annexe 3).
- terminante si il n'y a pas de chaîne infinie $a_0 \rightarrow a_1 \rightarrow \dots$
- normalisante si chaque élément a une forme normale.
- convergente si elle est confluente et terminante.

Th 22: Une réduction confluente est Church-Brosser, et réciproquement.

Evo 23: Si \rightarrow est confluente et $x \rightarrow^* y$ alors:

- 1) $x \rightarrow^* y$ si y est une forme normale.
- 2) si x et y sont en forme normale, alors $x = y$.

Evo 24: Si \rightarrow est confluente, chaque élément a au plus une forme normale. (cf exemple 15)

Evo 25: Si \rightarrow est normalisante et confluente, chaque élément a une unique forme normale.

Exemple 26: Toujours sur les entiers, on définit l'addition $+$ (binaire) et les notations de réduction: $\{ +(S(x), y) \approx S(x+y), +(0, x) \approx x \}$.

Normalisant + confluent $\Rightarrow \exists!$ forme normale.

Def 27: Une règle de réécriture est une identité $s \approx t$ telle que s ne soit pas une variable, et toutes les variables de t sont dans s . On peut écrire $s \rightarrow t$. Un système de réécriture (SR) est un ensemble de règles de réécriture.

Un système de réécriture est un cas particulier de système de réduction.

Exemple 28: La logique combinatoire, avec 3 fonctions unaires: S, K, I .

Règles de réduction: $\{ (S \cdot x) \cdot y \cdot z \approx (x \cdot y) \cdot (y \cdot z); I \cdot x \approx x; (K \cdot x) \cdot y \approx x \}$

Si on pose $B = S(KS)K$, avec la convention "les parenthèses sont les plus à gauche possible, on a: $B x y z \rightarrow x(yz)$.

On aimerait savoir si le système de réécriture est confluente!

Propo 29 d'induction bien fondée: Soit (A, \rightarrow) un système de réduction déterminant, et P une propriété sur les éléments de A :

$$\forall x \in A, (\forall y \in A, x \rightarrow y \Rightarrow P(y)) \Rightarrow P(x)$$

$$\forall x \in A, P(x)$$

Exemple 30: D'ordre lexicographique sur deux systèmes de réduction terminants (A, \rightarrow_A) et (B, \rightarrow_B) définis par: $(A \times B, \rightarrow_{A \times B})$ avec $(x, y) \rightarrow_{A \times B} (x', y')$ si $(x \rightarrow_A x') \vee (x = x' \wedge (y \rightarrow_B y'))$.
 $P(x) := \text{il n'y a pas de chaîne infinie commençant par } x \text{ sur } A \times B$, montre que $A \times B$ est terminant.

Def 31: Une relation \rightarrow est localement confluente si: $y_1 \leftarrow x \rightarrow y_2 \Rightarrow y_1 \downarrow y_2$. (cf annexe 4).

Rem 32: Ceci n'implique pas la confluence! (cf annexe 5).

Lemme 33 (de Newman): Une relation terminante est confluente si et seulement si elle est localement confluente.

III Terminaison et confluence de systèmes de réécriture.

A) Etude de la confluence.

BAA
P55

BAA
P7

BAA
P3

TER
P50

BAA
P3

BAA
P23

BAA p 6 1

TER
p 65, 67

BAA
P34

BAA
P18

BAA
P28

BAA
P29

Dans un premier temps: étant données deux termes s et t on voudrait savoir s'il existe σ une substitution telle que $s \approx_{\sigma} t$!

Def 34: La substitution σ est plus générale que la substitution σ' s'il existe une substitution δ telle que $\sigma' = \delta \circ \sigma$. On écrit $\sigma \leq \sigma'$.

Lemme 35: \leq est un pré-ordre sur les substitutions (réflexivité et transitivité).

Def 36: Un problème d'unification est un ensemble fini d'équations $S = \{s_1 = ?t_1, \dots, s_n = ?t_n\}$. Un unificateur de S est une substitution telle que $\forall i, \sigma s_i = \sigma t_i$. σ est un unificateur le plus général si, pour tout σ' unificateur, $\sigma \leq \sigma'$.

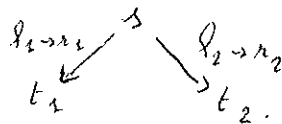
Ex 37: $E = \{f: 2, g: 1\}$, alors $s = f(f(x, y), g(x))$ et $t = f(g, y)$ sont unifiables; l'unificateur le plus général est $\sigma = [\forall f(x, y), \forall g(x)]$.

Th 38: Le problème suivant est indécidable.

entrée: un SR, nommé R . sortie: oui si R est confluent.

Plusieurs cas peuvent se présenter si on a:

On a les règles $l_i \rightarrow r_i \in R$, des positions p_i et des substitutions σ_i telles que $s_1 = \sigma_i l_i$ et $t_i = s[\sigma_i r_i]_{p_i}$.



1^{er} cas: p_1 et p_2 sont dans des sous-arbres séparés (annexe 6). On a la confluence locale.

2^{ème} cas: p_1 est un préfixe de p_2 (cf annexe 7).

Cas 2.1: la règle de réécriture $l_1 \rightarrow r_1$ ne change pas le sous-arbre l_2 : on a la confluence locale (cf annexe 8).

Cas 2.2: les deux domaines de réécriture s'intersectent...

Def 39: En reprenant les notations précédentes: si $\text{Var}(l_1, r_1) \cap \text{Var}(l_2, r_2) = \emptyset$, soit p tel que $l_1|_p$ ne soit pas une variable, et soit σ un unificateur le plus général de $l_1|_p = ?l_2$. Cela détermine une paire critique $(\sigma r_1, (\sigma l_1)|_{\sigma p})$.

BAA p 72

BAA p 135

BAA p 139

Th 40 (des paires critiques): Un SR est localement confluent si toutes ses paires critiques sont joignables.

Coro 41: La confluence d'un SR fini et terminant est décidable.

B) Étude de la terminaison.

Th 42: Le problème TERN suivant:

entrée: un SR fini. sortie: oui s'il est terminant, et indécidable.

Quelques éléments de théorie des ensembles:

Def 43: \leq est un beau pré-ordre (ou pré-bel-ordre) sur un ensemble D si pour toute suite infinie $(s_i)_{i \in \mathbb{N}} \in D^{\mathbb{N}}$, il existe $i < j$ tel que $s_i \leq s_j$.

Prop 44: Soit \leq un pré-bel-ordre. On a équivalence entre:

- \leq est un pré-bel-ordre.

- $\forall (s_i)_{i \in \mathbb{N}} \in D^{\mathbb{N}}, \exists \phi: \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$ strictement croissante, telle que $\forall i \in \mathbb{N}, s_{\phi(i)} \leq s_{\phi(i+1)}$.

Th 45: de Higman: soit \leq un pré-bel-ordre sur D . On définit \leq sur D^* :

- $\varepsilon \leq \varepsilon$ - $s \leq t$ et $b \in D$, alors $s \leq bt$.

- si $a \leq b$ et $s \leq t$ alors $as \leq bt$.

\leq est un pré-bel-ordre.

Def 46: Un ordre de réduction sur $T(\Sigma)$ est un ordre bien fondé, clos

par substitutions et Σ -opérations. Un ordre de simplification $<$ est un ordre sur les termes, clos par substitution, par Σ -opérations, et:

$\forall f \in \Sigma(n), \forall i (s_i, x_i < f(x_1, \dots, x_n))$.

Th 47: Un SR est terminant si il existe un ordre de réduction $>$ satisfaisant $s > r$ pour tout $s \rightarrow r \in R$.

Def 48: Σ signature, muni d'un pré-bel-ordre $<$. Ordre de plongement \leq :

- si $s \leq x_i$ alors $s \leq t(x_1, \dots, x_i, \dots, x_n)$.

- si $s < t, a_1, \dots, a_m, b_1, \dots, b_n$ des termes avec $m \leq n$, et une suite croissante j_1, \dots, j_m tq $a_i \leq b_{j_i}$, alors $s(a_1, \dots, a_m) \leq t(b_1, \dots, b_n)$.

Th 49: Soit $<$ un ordre de simplification sur $T(\Sigma)$.

Si Σ est finie, alors $<$ est bien fondé.

BVT p 93

BAA

p 93

BAA

p 103

DVT

Annexe 1:

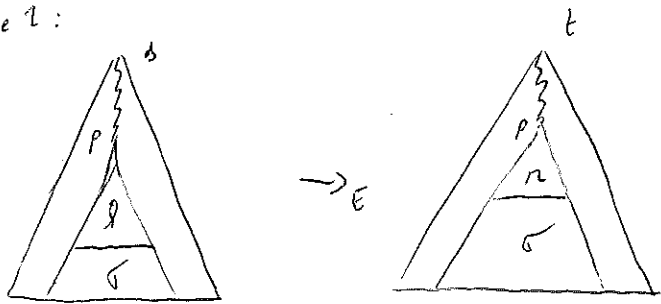
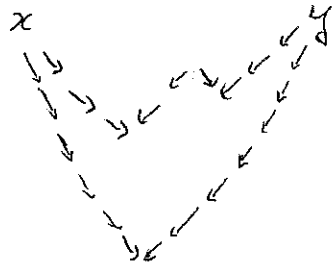
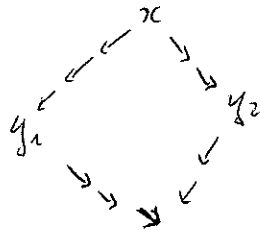


Illustration de $s \rightarrow \varepsilon t$.

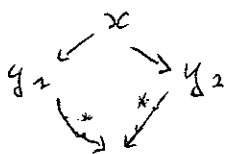
Annexe 2:



Annexe 3:



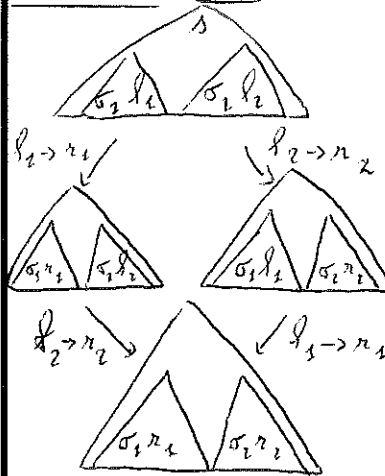
Annexe 4:



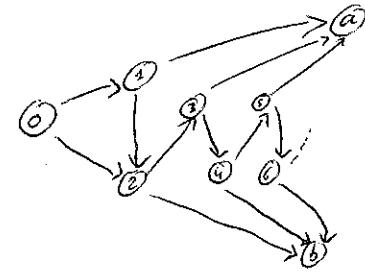
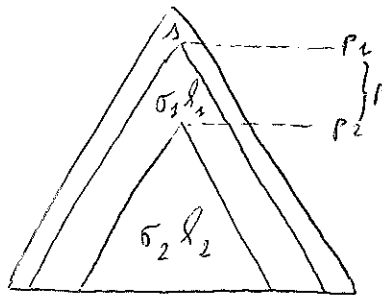
Annexe 5:



Annexe 6: cas 1:



Annexe 7: cas 2:



Annexe 8: Cas 2. 1.

