

327: Exemples de preuves d'algorithmes: correction & terminaison: 09/12 2019

DVT importants: (complétude relative de Hoare)
 correction de Hoare.

L'objectif de ce cours est de présenter quelques méthodes de preuves d'algorithmes.

On dit qu'un algo. termine si il s'exécute en un temps fini et qu'il est correct si il réalise sa spécification.

I Preuves informelles [Cormen]

1. Algorithmes impératifs: correction

définition 1: Invariant de boucle

Un invariant de boucle est un prédicat vrai à chaque passe de la boucle.

La méthode de l'invariant de boucle permet de valider le fonctionnement d'une boucle.

Dans le cas de boucles imbriquées, on adopte une approche bottom-left.

exemples: l'exponentiation rapide

$pow(a, n) =$

```

p ← 1
while n > 0
  si n impair
    p ← p * a
  n ← n - 1
  sinon
    n ← ⌊n/2⌋
  p ← p * p
renvoyer p
  
```

avec $n_i = n_{i-1} - n_{i-2}$,
 à l'étape $k \in [0, \lfloor \log_2 n \rfloor]$,
 $p = a^{n_{i-1} - n_{i-2}}$
 à la fin $p = a^n$.

• l'algorithmme d'Euclide renvoie le pgcd de deux entiers.

2. Correction d'algorithmes récursifs

définition 2: Relation bien fondée

Une relation binaire \prec sur un ensemble E est dite bien fondée s'il n'existe pas de suite infinie décroissante.

exemple: \mathbb{N} muni de \prec est bien fondé.

théorème 1: Induction sur un ensemble bien fondé

Soit (E, \prec) , un ensemble bien fondé et soit p un prédicat.

Si p est vérifié pour les éléments minimaux de E et si $\forall x \in E, [\forall y \in E, y \prec x, p(y)] \Rightarrow p(x)$ alors, $\forall x \in E, p(x)$

remarque: sur \mathbb{N} , on retrouve le théorème de récurrence.

théorème 2: Théorème de correction

Soit $f: A \rightarrow B$ récursive et soit $\phi: A \rightarrow E$ où (E, \prec) est un ensemble bien fondé.

Soit $M = \{x \in A, \phi(x) \text{ est minimal dans } \phi(A)\}$

Soit p_f , un prédicat sur les valeurs calculées par f .

si $(\forall b \in M, p_f(b))$

$(\forall x \in A, (\forall y \in A, \phi(y) \prec \phi(x), p_f(y)) \Rightarrow p_f(x))$

alors p_f est vérifié pour tout calcul de f .

exemple: Le calcul du binôme de Newton via le triangle de Pascal est correct:

$A = \mathbb{N}^2, E = \mathbb{N}, \phi: A \rightarrow E$

$(n, p) \mapsto 0$ si $p > n$
 p sinon

3. Terminaison des algorithmes impératifs

Définition 3: Variants de boucle

Un variant de boucle est une quantité $V \in E$ où $(E, <)$ est un ensemble bien fondé.

Théorème 3: Théorème de terminaison

Une boucle qui possède un variant décroissant termine.

exemples: l'exponentiation rapide & l'algo. d'Euclide terminent.

4. Une preuve complète: lièvre et tortue [Winabel]

Développement 0: Soit E , un ensemble fini et soit $f: E \rightarrow E$
La suite $u_{n+1} = f(u_n)$ est périodique à partir d'un certain rang: r
L'algorithme du lièvre et de la tortue détermine le rang r et la période T en temps $O(r+T) = O(E)$.

5. Terminaison: le cas récursif

Théorème 4: Théorème de terminaison

Soient $f, A, \emptyset, \mathbb{N}$ et \mathbb{N} comme dans le théorème 2, si $\forall b \in \mathbb{N}, f(b)$ termine et si $\forall x \in A$, la définition de $f(x)$ ne fait apparaître que des appels (en nombre fini) de $f(y)$ où $\mathcal{P}(y) < \mathcal{P}(x)$, alors $f(x)$ termine $\forall x \in A$.

5. Terminaison: cas général

Certains algorithmes ne terminent pas:
exemple:

Harris $(m, n) =$
si $m = 0$, renvoyer 1
sinon Harris $(m-1, \text{Harris}(m, n))$

Le problème de terminaison est indécidable dans le cas général.

démo:

Si il existe Termine: $X \mapsto \text{True}$ si X termine
False sinon
alors pour TEST: $() \mapsto \text{TEST si Termine (TEST) = True}$
 $\mapsto \text{True}$ sinon
il y a contradiction.

exemple d'algorithme dont on ne sait pas si il termine:

COLLATZ (n) : Si $n = 1$, renvoyer 1
Sinon
si n pair, COLLATZ $(n/2)$
sinon COLLATZ $(3n+1)$

II. Preuves Formelles et logique de Hoare

1. Assertions et sémantique dénotationnelle

L'objectif est de définir formellement la notion de propriété.

definition 1: Assertion

Cette notion est inductive:

- Toute expression booléenne est une assertion
- Si p et q sont des assertions, alors,
 $\neg p, p \vee q, p \wedge q, p \Rightarrow q, p \Leftrightarrow q$ aussi
- Si p : assertion et x : variable, $\forall x: p$ et $\exists x: p$ aussi

definition 2: état de programme; sémantique

- On appelle état d'un programme une application σ qui associe à chaque variable une valeur.
- On note Σ l'ensemble des états.
- On appelle sémantique d'une assertion l'application $\models P : \Sigma \rightarrow \{V, F\}$

$\sigma \mapsto V$ si p est vérifié pour σ
 $\quad \quad F$ sinon

rem : on note parfois $S \models P$ au lieu de $\sigma \models P$.

2. Règles de Hoare & Preuves d'Algorithmes

Le principe de la logique de Hoare est d'introduire des règles permettant de décomposer un programme pour prouver sa correction.

On écrit alors le programme $\{Pre\} Prog \{Post\}$.

definition 3: Corrections partielle et totale.

- $\{P\} S \{A\}$ est partiellement correct si toute exécution de S démarrée dans un état P et terminant dans un état A.
- $\{P\} S \{A\}$ est totalement correct si toute exécution de S démarrée en P termine en A.

On définit les règles de Hoare:

$\{A\} SKIP \{A\}; \{B[a/x]\} X := a \{B\}; \frac{\{A\} P, \{B\} R \{C\}}{\{A\} P; R \{C\}}$

$\frac{\{A \wedge b\} P, \{B\} R \{C\}}{\{A\} P; R \{C\}}; \frac{\{A \wedge \neg b\} P, \{B\} R \{C\}}{\{A\} P; R \{C\}}$; $\frac{\{A\} P, \{P\} R \{C\}}{\{A\} P; R \{C\}}$

$\frac{\{A\} \text{if } b \text{ then } P, \text{else } R \{B\}}{\{A\} \text{while } b \text{ do } P}$; on écrit $\vdash \{A\} C \{B\}$ quand $\{A\} C \{B\}$ est un théorème

Théorème: Coherende de la logique de Hoare

Si $\vdash \{A\} C \{B\}$, alors $\models \{A\} C \{B\}$

développement

3. Plus faibles précondition : vers une complétude relative

definition 4: Plus faible précondition

On appelle plus faible précondition du couple (C, B) l'ensemble

$WPC(C, B) = \{ \sigma \in \Sigma, S \models P(\sigma) \models B \}$.

Théorème: Complétude relative

$\{A\} C \{B\} \Leftrightarrow A \subseteq WPC(C, B)$

Sémantique dénotationnelle

Correction des règles de Hoare

On omet dans les assertions les notations pour les interprétations, ce qui n'a aucune conséquence dans le déroulement de la preuve. Pour le reste, la preuve est celle de [1].

représentation des valeurs de la mémoire

Lemme 1. Soient $a, a_0 \in \text{Aexpv}$, et $X \in \text{Var}$. Alors pour tout état σ ,

$$\mathcal{A}v[[a_0[a/X]]]\sigma = \mathcal{A}v[[a_0]]\sigma[\mathcal{A}v[[a]]\sigma/X]$$

$\mathcal{A}v[[\cdot]] : \text{aexpv} \rightarrow \text{etat} \rightarrow \text{valen}$

Démonstration. Induction structurelle sur a_0 . □

Lemme 2. Soit $B \in \text{Assn}$, $X \in \text{Var}$ et $a \in \text{Aexp}$. Alors pour tout état σ :

$$\sigma \models B[a/X] \text{ ssi } \sigma[\mathcal{A}v[[a]]\sigma/X] \models B.$$

Démonstration. Induction structurelle sur B . □

Théorème 3. Soit un triplet de Hoare $\{A\}c\{B\}$. Alors $\vdash \{A\}c\{B\}$ implique $\models \{A\}c\{B\}$.

On remarque que pour montrer le théorème, il suffit de prouver que chaque règle de Hoare est correcte, car on peut alors déduire le théorème par induction sur le nombre de règles dans une preuve.

Skip : $\models \{A\}\text{skip}\{A\}$ est clair.

Affectation : Notons $c \equiv (X := a)$. On a $\sigma \models B[a/X]$ ssi $\sigma[\mathcal{A}v[[a]]\sigma/X] \models B$ d'après le lemme, donc $\sigma \models B[a/X] \implies C[[X := a]]\sigma \models B$, d'où $\models \{B[a/X]\}X := a\{B\}$.

Séquence : Supposons $\models \{A\}c\{C\}$ et $\models \{C\}c_1\{B\}$. Supposons $\sigma \models A$. Alors $C[[c_0]]\sigma \models C$ car $\models \{A\}c_0\{C\}$. On a aussi $C[[c_1]](C[[c_0]]\sigma) \models B$ car $\models \{C\}c_1\{B\}$. D'où $\models \{A\}c_0 c_1\{B\}$.

Conditionnelle : Supposons $\models \{A \wedge b\}c_0\{B\}$ et $\models \{A \wedge \neg b\}c_1\{B\}$. Supposons $\sigma \models A$. Ou bien $\sigma \models b$ ou bien $\sigma \models \neg b$. Dans le premier cas $\sigma \models A \wedge b$ donc $C[[c_0]]\sigma \models B$. Dans le deuxième analogiquement $C[[c_1]]\sigma \models B$ aussi, donc $\models \{A\} \text{ if } b \text{ then } c_0 \text{ else } c_1\{B\}$.

$$\begin{aligned} &\models \{A \wedge b\} c_0 \{B\} \quad \models \{A \wedge \neg b\} c_1 \{B\} \\ &\vdash \{A\} \text{ if } b \text{ then } c_0 \text{ else } c_1 \{B\}. \end{aligned}$$

Boucles While : Supposons $\models \{A \wedge b\}c\{A\}$, i.e A invariant de $w \equiv$ while b do c . On sait que $C[[w]] = \lim_n \theta_n$ avec des θ_n de domaine croissant, et définis de sorte que :

$$\theta_{n+1} : \sigma \mapsto \begin{cases} \sigma & \text{si } \mathcal{B}[[b]]\sigma = \text{false} \\ (\theta_n \circ C[[c]])\sigma & \text{si } \mathcal{B}[[b]]\sigma = \text{true}. \end{cases}$$

Montrons par induction sur n , $P(n) : \forall \sigma, \sigma' \in \Sigma$,

$$(\theta_n(\sigma) = \sigma' \text{ et } \sigma \models A) \implies (\sigma' \models A \wedge \neg b)$$

On aura alors $\sigma \models A \implies C[[w]]\sigma \models A \wedge \neg b$ pour tout $\sigma \in \Sigma$, d'où $\models \{A\}w\{A \wedge \neg b\}$ comme voulu.

Cas $n = 0$. Il est très vrai. *Induction.* On suppose $P(n)$ pour un $n \geq 0$. Supposons $\theta_{n+1}\sigma = \sigma'$, et $\sigma \models A$. Deux cas sont possibles :

1. $\mathcal{B}[[b]]\sigma = \text{true}$ et $\sigma' = (\theta_n \circ C[[c]])\sigma$;
2. $\mathcal{B}[[b]]\sigma = \text{false}$ et $\sigma = \sigma'$.

Montrons que dans les deux cas $\sigma' \models A \wedge \neg b$.

1. On a $\sigma \models b$ donc $\sigma \models A \wedge b$. D'où il existe $\sigma'' \in \Sigma$ tel que $\sigma'' = C[[c]]\sigma$ et $\sigma' = \theta_n \sigma''$. D'où $\sigma'' \models A$ car $\models \{A \wedge b\}c\{A\}$ (hypothèse du while). Par hypothèse d'induction $\sigma' \models A \wedge \neg b$.

2. Ici $\sigma \models A \wedge \neg b$. Mais $\sigma = \sigma'$ donc c'est fini.

Conséquence : Supposons $\models (A \implies A')$ et $\models \{A'\}c\{B'\}$ et $\models (B' \implies B)$. Supposons $\sigma \models A$. Alors $\sigma \models A'$, d'où $C[[c]]\sigma \models B'$ et donc $C[[c]]\sigma \models B$. D'où $\models \{A\}c\{B\}$.

Références

[1] G.Winskel, *The Formal Semantics of Programming Languages*.

Algorithme du lièvre et de la tortue

Benjamin Arnaud, Maths 3, ENS Rennes

09/12/2014

On considère E un ensemble fini, $f : E \rightarrow E$.

On considère u une suite définie de manière récursive par son premier terme u_0 et $\forall n \in \mathbb{N}, u_{n+1} = f(u_n)$.

Cette suite est périodique, de période T^* à partir d'un certain rang r^* , et l'algorithme suivant détermine la période et le rang de la suite en temps $O(T^* + r^*)$ et en espace constant.

1 Algorithme du lièvre et de la tortue

Floyd(u_0, f)

```
lièvre ← f( $f(u_0)$ )  
tortue ← f( $u_0$ )  
 $k \leftarrow 1$ 
```

While lièvre \neq tortue faire

```
lièvre ← f(lièvre)  
tortue ← f(tortue)  
 $k \leftarrow k + 1$ 
```

```
tortue ← f(tortue)
```

```
 $T \leftarrow 1$ 
```

While lièvre \neq tortue faire

```
tortue ← f(tortue)  
 $T \leftarrow T + 1$ 
```

```
lièvre ←  $u_0$ 
```

```
 $r \leftarrow 0$ 
```

While lièvre \neq tortue faire

```
lièvre ← f(lièvre)  
tortue ← f(tortue)  
 $r \leftarrow r + 1$ 
```

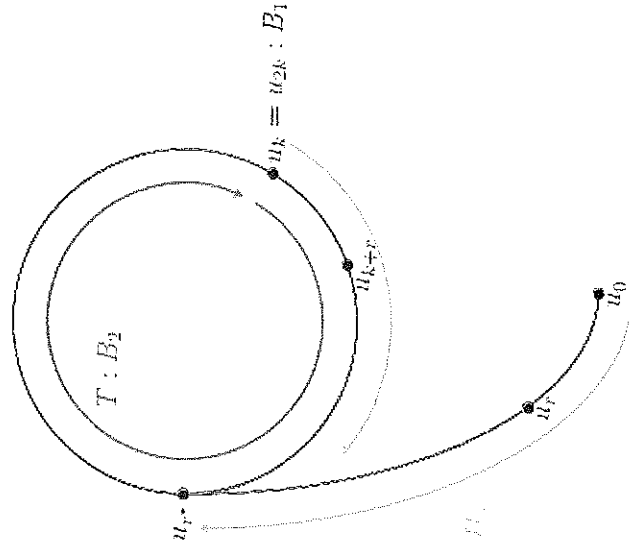
```
renvoyer  $r, T$ 
```

B1

B2

B3

2 Schéma d'explication



La première boucle, B_1 , permet de trouver un entier k tel que $u_k = u_{2k}$. B_2 , permet de déterminer la période de u , T^* , schématisé par la flèche bleue.

Enfin, B_3 , schématisé par les flèches oranges, nous permet de trouver le rang de la suite u , noté r^* .

La flèche bleue représente le parcours de "Tortue" pendant la boucle B_2 . Enfin, les flèches oranges représentent l'évolution simultanée de "Lièvre" et "Tortue" pendant la boucle B_3 .

3 les invariants

3.1 Invariants globaux

$$\begin{aligned} \forall n \leq r^* - 1; u_n \neq u_{n+T} \\ \forall 1 \leq t \leq T^* - 1; u_r \neq u_{r+t} \end{aligned}$$

3.2 Invariants de B1

$$\begin{aligned} \forall k \geq 1, \\ \text{Lièvre} = u_{2k} \\ \text{Tortue} = u_k \end{aligned}$$

3.3 Invariants de B2

$$\begin{aligned} \forall T \geq 1, \\ \text{Lièvre} = u_k \\ \text{Tortue} = u_k + T \\ \forall 1 \leq t \leq T^* - 1; u_k \neq u_{k+t} \end{aligned}$$

3.4 Invariants de B3

$$\begin{aligned} \forall r \geq 0, \\ \text{Lièvre} = u_r \\ \text{Tortue} = u_k + r \\ \forall n \leq r^* - 1; u_n \neq u_{n+k} \end{aligned}$$

4 Preuve de correction et terminaison, boucle par boucle

4.1 Boucle 1

La boucle B1 termine, et à la fin de la boucle, on trouve $k \geq r^*$, avec k multiple de T^*

Preuve :

Soit n tel que $nT^* \geq r^*$.

Alors on a $u_{2nT^*} = u_{nT^*}$ par périodicité.

Ce qui veut dire qu'à l'itération nT^* de B1, Lièvre = Tortue.

Donc B1 termine. Et à ce moment, $u_{2k} = u_{k+k}$, donc k est un multiple de la période T^* et $k \geq r^*$.

4.2 Boucle 2

B2 termine et, à la fin de la boucle, $T = T^*$

Preuve : On a $k \geq r^*$, donc par périodicité $u_k = u_{k+T^*}$,

Et, d'après l'invariant de B2, $\forall 1 \leq t \leq T^* - 1; u_k \neq u_{k+t}$.

Donc $T^* \geq T$, et comme, à chaque itération, T augmente, $T^* - T$ est une quantité positive décroissante, donc B2 termine.

Au moment où B2 termine, $u_k = u_{k+T}$ et $\forall 1 \leq t \leq T^* - 1; u_k \neq u_{k+t}$, donc T est la plus petite période de u , donc $T = T^*$

4.3 Boucle 3

La boucle B3 termine et, à la fin de la boucle, $r = r^*$

Preuve : On a $T^* | k$, donc par périodicité $u_r^* = u_{k+r^*}$,

Et, d'après l'invariant de B3, $\forall n \leq r^* - 1; u_n \neq u_{n+k}$

Donc $r^* \geq r$, et comme, à chaque itération, r augmente, $r^* - r$ est une quantité positive décroissante, donc B2 termine.

Au moment où B3 termine, $u_r = u_{k+r}$ et $\forall n \leq r^* - 1; u_n \neq u_{n+k}$, donc r est le premier indice à partir duquel u devient périodique, donc $r = r^*$

5 Complexité

La complexité en espace de l'algorithme est constante, car nous avons toujours besoin du même nombre de variables (ici 5)

Pour la complexité en temps, il est évident que B2 va admettre au plus T^* itérations, et que B3 en admettra au plus r^* .

Enfin, pour B1, son nombre d'itérations est un multiple de T^* . Enfin, dans chaque boucle n'apparaissent que des opérations de complexité temporelle en $O(1)$. Donc on a une complexité temporelle en $O(T^* + r^*)$