

Analyse de dépendance et correction des réseaux de preuve

Marc Bagnol, Amina Doumane, Alexis Saurin

10 janvier 2014

Logique linéaire et MLL

Logique linéaire et MLL

$$\frac{}{\vdash A^\perp, A} \text{ (Ax)}$$

$$\frac{\vdash \Gamma, A^\perp \quad \vdash \Delta, A}{\vdash \Gamma, \Delta} \text{ (Cut)}$$

$$\frac{\vdash \Gamma, A \quad \vdash \Delta, B}{\vdash \Gamma, \Delta, A \wedge B} \text{ (\wedge)}$$

$$\frac{\vdash \Gamma, A, B}{\vdash \Gamma, A \vee B} \text{ (\vee)}$$

Logique linéaire et MLL

$$\frac{}{\vdash A^\perp, A} \text{ (Ax)}$$

$$\frac{\vdash \Gamma, A^\perp \quad \vdash \Delta, A}{\vdash \Gamma, \Delta} \text{ (Cut)}$$

$$\frac{\vdash \Gamma, A \quad \vdash \Delta, B}{\vdash \Gamma, \Delta, A \otimes B} \text{ } (\otimes)$$

$$\frac{\vdash \Gamma, A, B}{\vdash \Gamma, A \wp B} \text{ } (\wp)$$

MELL

MLL

MLL + !, ?

MLL + !, ? \supseteq λ -calcul (codages CBN et CBV)

Réseaux de preuve

Une représentation plus canonique des preuves/programmes :

Réseaux de preuve

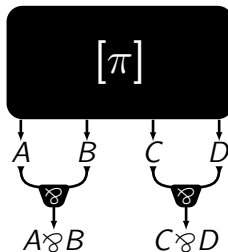
Une représentation plus canonique des preuves/programmes :

$$\frac{\frac{\vdots \pi}{\vdash A, B, C, D} (\text{⌘})}{\vdash A \wp B, C, D} (\text{⌘})$$

$$\frac{\frac{\vdots \pi}{\vdash A, B, C, D} (\text{⌘})}{\vdash A, B, C \wp D} (\text{⌘})}{\vdash A \wp B, C \wp D} (\text{⌘})$$

Réseaux de preuve

Une représentation plus canonique des preuves/programmes :



Vocabulaire : si $[\pi] = R$

Vocabulaire : si $[\pi] = R$

Le réseau R est la traduction de π .

Vocabulaire : si $[\pi] = R$

Le réseau R est la traduction de π .

π est une séquentialisation de R .

En λ -calcul, σ -equivalence :

En λ -calcul, σ -équivalence :

$$((\lambda x.U)V)W \simeq_{\sigma} (\lambda x.UW)V$$

$$(\lambda y \lambda x.U)W \simeq_{\sigma} \lambda x.((\lambda y.U)W)$$

(quand x n'est pas libre dans W)

Correction

Structures de preuves vs. réseaux de preuves.

Correction

Structures de preuves vs. réseaux de preuves.

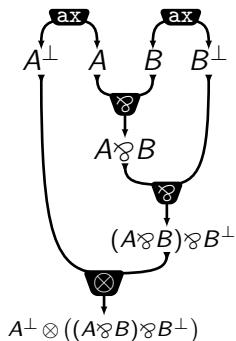
Problème de la correction :

Correction

Structures de preuves vs. réseaux de preuves.

Problème de la correction :

est-ce que cette structure de preuve est un réseau ?



Critères de correction

Critères de correction

Critère de Danos-Regnier :

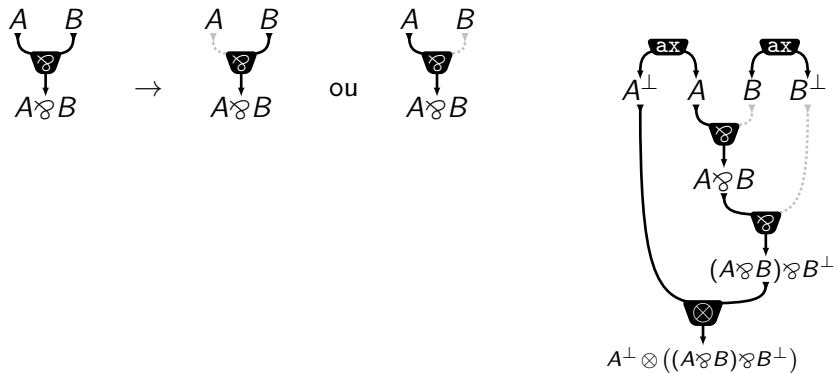
Critères de correction

Critère de Danos-Regnier :



Critères de correction

Critère de Danos-Regnier :



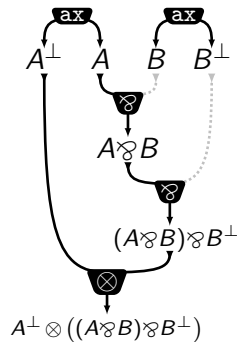
Critères de correction

Critère de Danos-Regnier :



Théorème

Une structure est DR-correcte si et seulement si elle est un réseau.



Critères de correction

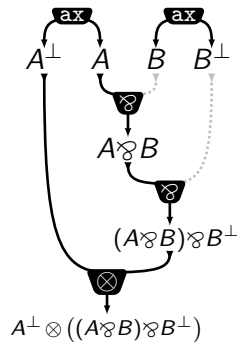
Critère de Danos-Regnier :



Théorème

Une structure est DR-correcte si et seulement si elle est un réseau.

Complexité temporelle exponentielle !



Critères de correction

D'autres critères, basés sur de la réécriture de graphes :
contraction, parsing.

Critères de correction

D'autres critères, basés sur de la réécriture de graphes :
contraction, parsing.

Implémentations :
quadratique (naïve), linéaire.

Dépendance

Complexité en espace ?

Complexité en espace ?

Article de V. Mogbil et P. Jacobé de Naurois : la correction des structures de preuve est un problème NLogspace-complet.

Complexité en espace ?

Article de V. Mogbil et P. Jacobé de Naurois : la correction des structures de preuve est un problème NLogspace-complet.

Graphe de dépendance : établir l'existence d'une réécriture du graphe, sans l'effectuer.

Variante du critère Mogbil-Nauoris, graphe de dépendance $D(G)$:

- s-chemin : ne passe pas par les deux prémisses d'un lien \bowtie

Variante du critère Mogbil-Nauoris, graphe de dépendance $D(G)$:

- s-chemin : ne passe pas par les deux prémisses d'un lien \bowtie
- nœuds de $D(G)$: \bowtie de la structure (+ une source s)

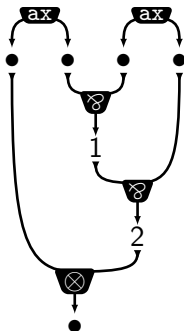
Variante du critère Mogbil-Nauoris, graphe de dépendance $D(G)$:

- s-chemin : ne passe pas par les deux prémisses d'un lien \bowtie
- nœuds de $D(G)$: \bowtie de la structure (+ une source s)
- si il existe s-chemin élémentaire de A à B passe par $C \bowtie D$, l'arête $A \bowtie B \leftarrow C \bowtie D$ est présente dans $D(G)$

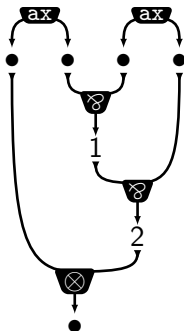
Variante du critère Mogbil-Nauoris, graphe de dépendance $D(G)$:

- s-chemin : ne passe pas par les deux prémisses d'un lien \bowtie
- nœuds de $D(G)$: \bowtie de la structure (+ une source s)
- si il existe s-chemin élémentaire de A à B passe par $C \bowtie D$, l'arête $A \bowtie B \leftarrow C \bowtie D$ est présente dans $D(G)$
- + arêtes depuis la source

Dépendance



Dépendance



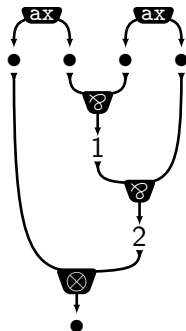
Graphe de dépendance :

1

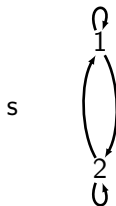
s

2

Dépendance



Graphe de dépendance :



Dépendance

Lien avec l'ordre d'introduction des connecteurs dans les séquentialisations du réseau :

Dépendance

Lien avec l'ordre d'introduction des connecteurs dans les séquentialisations du réseau :

Théorème

Si $R = [\pi]$ est un réseau et si on note $O(\pi)$ l'ordre d'introduction des connecteurs \wp dans la preuve π , on a

$$D(R) \subseteq O(\pi)$$

Dépendance

Lien avec l'ordre d'introduction des connecteurs dans les séquentialisations du réseau :

Théorème

Si $R = [\pi]$ est un réseau et si on note $O(\pi)$ l'ordre d'introduction des connecteurs \wp dans la preuve π , on a

$$D(R) \subseteq O(\pi)$$

Condition nécessaire sur $D(R)$: acyclicité.

Dépendance

Critère de correction **DepGraph** : on dit que la structure R est **DepGraph**-correcte si

Critère de correction **DepGraph** : on dit que la structure R est **DepGraph**-correcte si

- $\#Ax - \#\otimes = 1$
- R est connexe

Critère de correction **DepGraph** : on dit que la structure R est **DepGraph**-correcte si

- $\#Ax - \#\otimes = 1$
- R est connexe
- $D(R)$ est acyclique, de source s

Dépendance

Critère de correction **DepGraph** : on dit que la structure R est **DepGraph**-correcte si

- $\#Ax - \#\otimes = 1$
- R est connexe
- $D(R)$ est acyclique, de source s

Théorème

*Une structure est **DepGraph**-correcte si et seulement si elle est un réseau.*

Questions ?