Un peu de programmation logique

—

Unification

Programmation logique

- origines: années 70, étude des preuves constructives en logique

  une fonction peut être vue comme une preuve d'une propriété de la forme $\forall \vec{x}.\exists y.P(\vec{x}, y)$

- Prolog est un *démonstrateur de théorèmes* ($\neq$ Coq)
- un programme $\equiv$ des axiomes et des règles (clauses)

```
addright(nil,X,cons(X,nil)).
addright(cons(A,B),X,cons(A,Z)) :- addright(B,X,Z)
rev(nil,nil).
rev(cons(X,Y),Z) :- rev(Y,W), addright(W,X,Z)
```

le `:-` se lit $\Leftarrow$

Prolog, “exécutions” d’un programme

```
addright(nil,X,cons(X,nil)).
addright(cons(A,B),X,cons(A,Z)) :- addright(B,X,Z)
rev(nil,nil).
rev(cons(X,Y),Z) :- rev(Y,W), addright(W,X,Z)
```

- on saisit une *requête*

```
rev([1,2,3],[3,2,1])   → true
rev([9,1,1],Y)         → Y=[1,1,9]
rev(X,[32,52])         → X=[52,32]
rev([1,2,A],[3,2,B])   → A=3, B=1
rev([1,2,C],[3,3,D])   → ∅
```

- pas vraiment de notion d’entrées/sorties
- programmation *très déclarative*

  pas trop de notion de flot du calcul

- résultat d’un programme: ensemble de solutions de la requète

  plus petit ensemble de faits satisfaisant axiomes et règles

Prolog – hello world

- famille

```
pere(X,Z) :- pere(X,Y), frere(Y,Z).
grandpere(X,Z) :- pere(X,Y), pere(Y,Z).
fils(X,Y) :- pere(Y,X).
pere(X,Y) :- fils(Y,X).
cousin(X,Y) :- pere(T,X), frere(T,U), pere(U,Y).

pere(jacques, arthur).
fils(mathieu, louis).
frere(louis, roger).
pere(maurice,roger).

grandpere(X,mathieu).
frere(jacques,Y).
```

- comment ça marche?

Un programme Prolog, formellement

- des axiomes et des règles:

  $c(t_1, \ldots, t_k).$

  $c(t_1, \ldots, t_k) \ :- \ p_1(u_{11}, \ldots, u_{1k_1}), \ldots, p_n(u_{n1}, \ldots, u_{nk_n}).$

  - les $c, p_1, \ldots, p_n$ sont des *prédicats*

    (penser aux constructeurs de Caml)
  - les t_i, u_{ij} sont des *termes*
  - un terme est:
    - soit une *variable* *(majuscule)*
    - soit construit en appliquant un prédicat à un certain nombre (éventuellement nul) de (sous-)termes

- exemples: `nil` `Y` `rev(nil,nil)` `rev(cons(a,nil),X)`

- un prédicat a une *arité*: nombre d'arguments attendus

  pas de

  `nil(rev,X)`, `rev(X,Y,Z)`, `cons(nil)`, `g(f(a,b), f(X))`

Exécution d'un programme Prolog

- source du programme: axiomes et règles

  $c(t_1, \ldots, t_k).$
  $c(t_1, \ldots, t_k) \ :- \ p_1(u_{11}, \ldots, u_{1k_1}), \ldots, p_n(u_{n1}, \ldots, u_{nk_n}).$

- lancer un programme Prolog: *requète* $q(v_1, \ldots, v_m).$
  - on cherche si un axiome convient**convient**
  - on cherche si une règle peut être appliquée
    (i.e. si sa conclusion convient)**convient**)

  on met face à face $c(t_1, \ldots, t_k)$ et $q(v_1, \ldots, v_m)$
  on **unifie** les deux termes

- unification: Robinson 1965, preuve de théorèmes
  - *"si on a montré* $K \vee p$ *et* $K' \vee \neg p$,
    alors on peut déduire $K \vee K'$*"*
  - unifier pour apparier via p et $\neg p$

Unification – exemples

- unifier, c'est trouver un *deal*

conclusion	requète	solution
$c(X, Y)$	$c(f(a), g(a, b))$	$X \leftarrow\!\shortmid f(a), Y \leftarrow\!\shortmid g(a, b)$
$c(f(a), g(a, b))$	$c(X, Y)$	$X \leftarrow\!\shortmid f(a), Y \leftarrow\!\shortmid g(a, b)$
$f(T, c(e), d)$	$f(a, X, d)$	$T \leftarrow\!\shortmid a, X \leftarrow\!\shortmid c(e)$
$f(a, b, X)$	$f(Y, c, d)$	échec
$c(X, Y)$	$c(Z, T)$	$X \leftarrow\!\shortmid Z, Y \leftarrow\!\shortmid T$ (ou $T \leftarrow\!\shortmid Y$, ou $Z \leftarrow\!\shortmid X \ldots$)
$c(X, a, b)$	$c(c, X, b)$	problème mal posé
$f(a)$	$f(a)$	oui
$p(X, c, X)$	$p(a, Y, a)$	$X \leftarrow\!\shortmid a, Y \leftarrow\!\shortmid c$
$f(X, g(X))$	$f(Z, Z)$	échec

- on fait de la *"résolution d'équations symboliques"*
  - *le principe: "coller" deux termes l'un en face de l'autre en attrapant le dur (prédicats) avec le mou (variables)*
  - exploration des deux arbres en parallèle, en engendrant une *substitution*
    - fonction partielle des variables vers les termes
    - souvent représentée comme une liste de couples
  - $f(X, g(a, d))$ et $f(h(c, Z), g(a, Y))$: $[(X, h(c, Z)); (Y, d)]$
  - $f(g(X))$ et $f(h(Y))$: $\emptyset$

Programmation logique, rappels

- un programme est un ensemble de *règles* (dont des axiomes)

```
addright(nil,X,cons(X,nil)).
addright(cons(A,B),X,cons(A,Z)) :- addright(B,X,Z)
```

- on exécute un programme en soumettant une *requète*
- Prolog essaie de “marier” la requète avec la conclusion d'une règle: algorithme d'**unification**
  - on manipule des égalités entre *termes*
  - on engendre une *substitution* solution
    f(X,a,c) = f(a,a,Z) $\rightsquigarrow$ X = a, Z=c

Unification, algorithme

- on travaille avec un *problème* $\mathcal{P}$ (ensemble d'équations) et une *solution* courante $\mathcal{S}$
- on pioche une équation dans $\mathcal{P}$; plusieurs cas:
  - **décomposition** $c(s_1, \ldots s_k) \stackrel{?}{=} c(t_1, \ldots t_k)$
    on ajoute les équations $s_i \stackrel{?}{=} t_i$ à $\mathcal{P}$
  - **conflit** $c(s_1, \ldots, s_k) \stackrel{?}{=} d(u_1, \ldots, u_n)$ **échec**
  - **trivial** $t \stackrel{?}{=} t$, on continue avec $\mathcal{P}$
  - **élimination de variable** $X \stackrel{?}{=} t$
    on continue avec $\mathcal{P}_{[X \leftarrow\!\shortmid t]}, \mathcal{S}_{[X \leftarrow\!\shortmid t]} \uplus \{X \leftarrow\!\shortmid t\}$ **si** $X \notin \mathit{Vars}(t)$
  - **cyclicité** $X \stackrel{?}{=} t$ **échec** si $X \in \mathit{Vars}(t), t \neq X$
  - **orientation** $t \stackrel{?}{=} X$, où t n'est pas une variable
    on ajoute $X \stackrel{?}{=} t$ à $\mathcal{P}$
  - **fin** lorsque $\mathcal{P}$ est vide, **succès**, on renvoie $\mathcal{S}$
- état initial: pour unifier, on part de $\mathcal{P} = \{c \stackrel{?}{=} q\}$, $\mathcal{S} = \emptyset$

Algorithme d'unification, remarques

- **décomposition** $c(s_1, \ldots s_k) \stackrel{?}{=} c(t_1, \ldots t_k)$
  on ajoute les équations $s_i \stackrel{?}{=} t_i$ à $\mathcal{P}$
- **conflit** $c(s_1, \ldots, s_k) \stackrel{?}{=} d(u_1, \ldots, u_n)$ **échec**
- **trivial** $t \stackrel{?}{=} t$, on continue avec $\mathcal{P}$
- **élimination de variable** $X \stackrel{?}{=} t$
  on continue avec $\mathcal{P}_{[X \leftarrow\!\shortmid t]}, \mathcal{S}_{[X \leftarrow\!\shortmid t]} \uplus \{X \leftarrow\!\shortmid t\}$ **si** $X \notin \mathit{Vars}(t)$
- **cyclicité** $X \stackrel{?}{=} t$ **échec** si $X \in \mathit{Vars}(t), t \neq X$
- **orientation** $t \stackrel{?}{=} X$, où t n'est pas une variable
  on ajoute $X \stackrel{?}{=} t$ à $\mathcal{P}$
- **fin** lorsque $\mathcal{P}$ est vide, **succès**, on renvoie $\mathcal{S}$

- quand on applique une substitution $[X \leftarrow\!\shortmid t]$, la variable X disparaît
- l'algorithme est *non déterministe*
  - on n'explique pas comment on pioche une équation
- le processus termine (test de cyclicité)
- élimination d'une variable: on *préserve l'ensemble des solutions*

Algorithme d'unification – propriétés

- intéressons-nous à une exécution qui réussit;
  elle est de la forme $\{t \stackrel{?}{=} u\}, \emptyset \Rightarrow \ldots \Rightarrow \emptyset, \mathcal{S}$
  - correction: si $\mathcal{P}, \emptyset \Rightarrow \emptyset, \mathcal{S}$, alors $\mathcal{S}$ unifie les équations de $\mathcal{P}$,
    i.e. $\forall \{t \stackrel{?}{=} t'\} \in \mathcal{P}. \mathcal{S}(t) = \mathcal{S}(t')$
    - la substitution $\mathcal{S}$ est d'ailleurs idempotente
      (si $\{X \hookleftarrow t\} \in \mathcal{S}$, alors X n'a pas d'autre occurrence dans $\mathcal{S}$)
  - complétude: si σ unifie les équations de $\mathcal{P}$, alors *tout calcul*
    $\mathcal{P}, \emptyset \Rightarrow \ldots$ se termine sur un $\mathcal{S}$ qui généralise σ
    (i.e. $\exists \eta. \sigma = \eta \circ \mathcal{S}$)
- donc $\{t \stackrel{?}{=} u\}, \emptyset \Rightarrow \ldots \Rightarrow$`erreur` ssi $t \stackrel{?}{=} u$ n'a a pas de solution
- conclusion: la procédure d'unification calcule un *unificateur le plus général* lorsqu'il existe

  (en d'autres termes, $\mathcal{S}$ décrit toutes les solutions au problème de départ)

Unification – complexité

- cet algorithme peut être exponentiel en espace et en temps
- représenter les données qu'on manipule (termes, substitutions) de manière efficace permet d'obtenir des algorithmes plus efficaces (temps $\mathcal{O}(n^2)$, espace $\mathcal{O}(n)$ – on utilise des DAGs *(directed acyclic graphs)*, des ensembles de Tarjan,...)

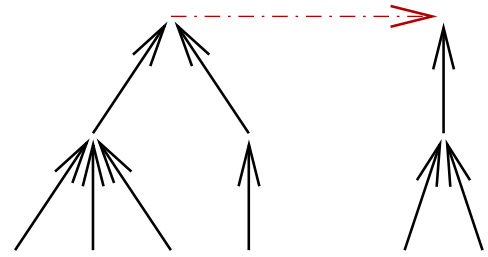
  ...il y a même des algorithmes en temps linéaire

- remarque: le filtrage en Caml c'est de la "demi-unification"
  - filtrage: le *motif* mange la *valeur* *(toutes les variables à gauche)*
  - unification: les deux acteurs (conclusion et requète) sont à égalité

Aparté: classes d'équivalence

- lorsque l'on résoud un problème d'unification, on passe son temps à engendrer de nouvelles égalités
- structure de données utile pour ce faire: *ensembles de Tarjan*

  CormenLeisersonRivest, chapitre 21



- une forêt, chaque arbre représentant une classe d'équivalence
  - chaque terme pointe *(transitivement)* vers un aïeul, son *représentant* au sein de la classe d'équivalence
  - p.ex., pour $f(X,g(a,b)) = f(c,g(Y,b))$
    $\rightsquigarrow$ fusionner les arbres de X et c, ainsi que les arbres de Y et a
  - optimisation: quand on va d'un individu à son représentant, contracter les chemins en mettant tout le monde fils de l'aïeul
- réflexe: partition d'ensemble $\leftrightarrow$ ensembles de Tarjan

Prolog – stratégie de recherche

$c(t_1, \ldots, t_k).$
$c(t_1, \ldots, t_k) \ :- \ p_1(u_{11}, \ldots, u_{1k_1}), \ldots, p_n(u_{n1}, \ldots, u_{nk_n}).$ $\qquad q(v_1, \ldots, v_m).$

- si $q(v_1, \ldots, v_m)$ peut être unifié avec un axiome, on renvoie la substitution résultante
- sinon on unifie $q(v_1, \ldots, v_m)$ avec la conclusion d'une règle, et on ajoute les *sous-buts engendrés*, en fabriquant progressivement la substitution solution
- *backtracking:* si plusieurs règles appliquables, parcourir dans l'ordre en cas d'échec
- exécuter un programme $\leftrightarrow$ construire un arbre de preuve
- stratégie de recherche: en profondeur d'abord
  du coup, des divergences peuvent "cacher" des solutions

DÉMO `demo_gprolog.pl`