

# Aspects Fondamentaux du Calcul : Le Problème de l'Unification

# Unification

- ① but: résoudre des équations

# Unification: équations

- ❶ Le but de l'unification est de résoudre des équations.
- ❷ Un *problème équationnel* est un ensemble fini de paires (Attention il s'agit bien de *paires* et pas de *couples* !) de termes:

$$P = \{s_1 \stackrel{?}{=} t_1, \dots, s_n \stackrel{?}{=} t_n\}$$

- ❸  $s_i \stackrel{?}{=} t_i$  est une *équation*

# Convention

- 1 Si  $t_i$  dans  $s_i \stackrel{?}{=} t_i$  est une variable  $x_i$ ,  
on écrira plutôt  $x_i \stackrel{?}{=} s_i$  que  $s_i \stackrel{?}{=} x_i$
- 2 La variable isolée, si elle existe est toujours à gauche.

# Solution

- Une *solution* de  $P$  ou un *unificateur* de  $P$  est une substitution  $\sigma$  telle que

$$\sigma(s_1) = \sigma(t_1)$$

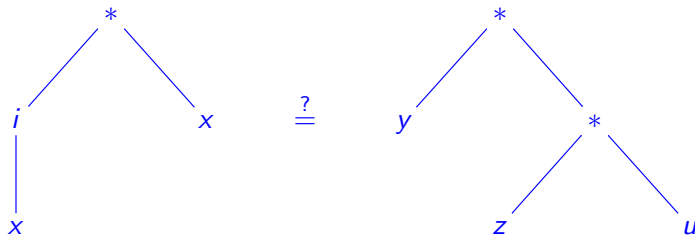
$$\vdots$$

$$\sigma(s_n) = \sigma(t_n)$$

- L'ensemble des *unificateurs* de  $P$  est noté  $\mathcal{U}(P)$ .
- Si  $\mathcal{U}(P) \neq \emptyset$  on dit que  $P$  est *unifiable*.

# Exemple 1

Soit le problème :



Les substitutions

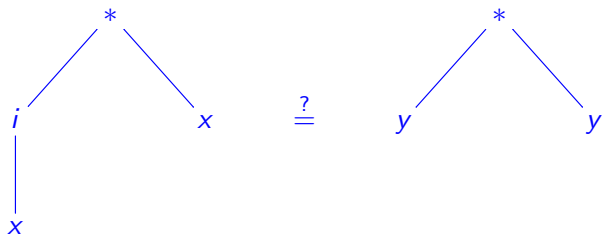
$$\{x \mapsto i(u) * u, \quad y \mapsto i(i(u) * u), \quad z \mapsto i(u)\}$$

$$\{x \mapsto z * u, \quad y \mapsto i(z * u)\}$$

sont chacune des solutions.

## Exemple 2

Le problème :



n'a pas de solution, car il faudrait que  $\sigma(x) = i(\sigma(x))$ . Ce qui est impossible.

# Ordre sur les substitutions et MGU

- ① L'ensemble  $Sub(T(\Sigma, V))$  est muni d'un ordre  $\lesssim$  défini par

$$\sigma \lesssim \tau \text{ si et seulement si } (\exists \rho \in Sub(T(\Sigma, V))) \quad \tau = \rho\sigma.$$

$\sigma$  est dite *plus générale* que  $\tau$ .

- ② L'*unificateur le plus général* de  $P$  (ou *mgu*) est une substitution  $\sigma$  telle que
- $\sigma$  est un unificateur de  $P$ , c-à-d  $\sigma \in \mathcal{U}(P)$ .
  - Si  $\theta \in \mathcal{U}(P)$  alors  $\sigma \lesssim \theta$ .



# Forme résolue

- Soit  $P$  un problème contenant  $x \stackrel{?}{=} t$ .  
 $x \stackrel{?}{=} t$  est en *forme résolue* dans  $P$  si  $x$  n'apparaît nulle part ailleurs dans  $P$ .  
En particulier,
  - $x \notin \text{Var}(t)$
  - et il n'y a pas d'autre équation de la forme  $x \stackrel{?}{=} s$ .
- $x$  est alors dite *résolue*.
- *Un problème est résolu* si toutes ses équations sont en forme résolue.

# Forme résolue et MGU

## Definition

Si  $P = \{x_1 \stackrel{?}{=} t_1, \dots, x_n \stackrel{?}{=} t_n\}$  est résolu,  
alors  $\sigma = \{x_1 \mapsto t_1, \dots, x_n \mapsto t_n\}$  est un mgu  
de  $P$ .

On note  $\sigma_P$  au lieu de  $\{x_1 \mapsto t_1, \dots, x_n \mapsto t_n\}$

# Unification: en pratique

- unification = résolution d'équations symboliques
- principe: faire "coller" 2 termes l'un en face de l'autre, en attrapant le "dur" (terme) avec le "mou" (variable)
- technique: exploration des 2 arbres en parallèle pour engendrer une substitution  
fonction partielle des variables avec les termes

# Algorithme

soit  $\mathcal{P}$  un problème, et  $\sigma$  une solution courante

- $\sigma = \emptyset$
- tant que  $\mathcal{P}$  n'est pas vide
  - on prend une équation dans  $\mathcal{P}$ , plusieurs cas:
    - **décomposition:**  $c(s_1, \dots, s_n) = c(t_1, \dots, t_n)$   
on ajoute les équations  $s_i = t_i$  dans  $\mathcal{P}$
    - **conflit:**  $c(s_1, \dots, s_n) = d(t_1, \dots, t_l)$  **Echec**
    - **trivial:**  $t = t$ , rien à faire
    - **élimination de variable:**  $x = t$  et  $x \notin \text{var}(t)$   
 $\sigma' = \{x \mapsto t\}$   
 $\mathcal{P} = \sigma' \mathcal{P}$ ,  $\sigma = \sigma' \sigma \cup \sigma'$
    - **cyclicité:**  $x = t$  et  $x \in \text{var}(t)$  et  $x \neq t$  **Echec**
    - **orientation:**  $x = t$  et  $t \notin \text{var}(\mathcal{P})$   
 $\mathcal{P} \cup \{x = t\}$
- fin tant que
- renvoyer  $\sigma$  (**succès**)

## Algorithme: remarques

- quand on applique une substitution  $x \mapsto t$ , la variable  $x$  disparaît
- algorithme non déterministe ("prendre").  
comment choisir l'équation pour être plus efficace?
- l'algorithme termine (test de cyclicité)
- élimination d'une variable: on préserve l'ensemble des solutions

# Algorithme: propriétés

- une execution qui réussit, est de la forme:  $[\mathcal{P}, \emptyset] \Rightarrow \dots \Rightarrow [\emptyset, \sigma]$   
(séquence de couples [ problème, substitution])
  - **correction:** si  $[\mathcal{P}, \emptyset] \Rightarrow [\emptyset, \sigma]$  alors  $\sigma$  unifie les équations de  $\mathcal{P}$   
i.e.,  $\forall t = t' \in \mathcal{P}, \sigma t = \sigma t'$
  - **complétude:** si  $\sigma'$  unifie les équations de  $\mathcal{P}$ , alors tout calcul  $[\mathcal{P}, \emptyset] \Rightarrow \dots$  se termine sur un  $\sigma$  qui généralise  $\sigma'$  (i.e.,  $\exists \rho \sigma' = \rho \sigma$ )
  - **idempotence** la substitution  $\sigma$  obtenue est idempotente  
si  $x \mapsto t \in \sigma$ , alors  $x$  n'a pas d'autre occurrence dans  $\sigma$
- donc  $[\mathcal{P}, \emptyset] \Rightarrow \dots \Rightarrow \text{echec}$  ssi  $\mathcal{P}$  n'a pas de solution
- **conclusion:** le procédure d'unification calcule un unificateur le plus général lorsqu'il existe  
ou  $\sigma$  décrit toutes les solutions au problème de départ

# Algorithme: complexité

- cet algorithme peut être exponentiel en espace et en temps
- (pour une équation (et peut être plus), i.e., cas de l'unification en Prolog) représenter les données qu'on manipule (termes, substitutions) de manière efficace permet d'obtenir des algorithmes plus efficaces (temps  $\mathcal{O}(n^2)$ , espace en  $\mathcal{O}(n)$  en utilisant des DAG par exemple)  
il y aurait même des algo linéaires en temps (pas vérifié)
- le filtrage en Caml est de la "demi-unification"
  - filtrage: le motif "mange" la valeur (toutes les variables à gauche)
  - unification: les 2 côtés de l'égalité sont acteurs et ont le même rôle

# Des exemples

Variables:  $\{x, y, z, t\}$

- $\{c(x, y) = c(f(a), g(a, b))\}$ , solution  $\{x \mapsto f(a), y \mapsto g(a, b)\}$
- $\{c(f(a), g(a, b)) = c(x, y)\}$ , solution  $\{x \mapsto f(a), y \mapsto g(a, b)\}$
- $\{f(t, c(e), d) = f(a, x, d)\}$ , solution  $\{t \mapsto a, x \mapsto c(e)\}$
- $\{f(a, b, x) = f(y, c, d)\}$ , solution *echec*
- $\{c(x, y) = c(z, t)\}$ , solution  $\{z \mapsto x, t \mapsto y\}$  ou  $\{y \mapsto t, x \mapsto z\}$  ou ...
- $\{c(x, a, b) = c(c, x, b)\}$ , problème: terme incorrect
- $\{f(a) = f(a)\}$ , solution  $\{\}$
- $\{p(x, c, x) = p(a, y, a)\}$ , solution  $\{x \mapsto a, y \mapsto c\}$
- $\{f(x, g(x)) = f(z, z)\}$ , solution *echec*