

Recherche de fonctions par types

Un peu de théorie

1 Signature

Définition 1.1 (signature)

Une signature est un ensemble de symboles de fonctions d'arité finie.

On signifie par $(f : n) \in \Sigma$ le fait que le symbole f de fonction d'arité n appartienne à la signature Σ .

Dans toute la suite, on se donne un ensemble dénombrable \mathcal{V} de symboles de variables ainsi qu'une signature Σ telle que $\mathcal{V} \cap \Sigma = \emptyset$, $(unit : 0) \in \Sigma$, $(\cdot * \cdot : 2) \in \Sigma$ et $(\cdot \rightarrow \cdot : 2) \in \Sigma$.

2 Types

Définition 2.1 (type)

L'ensemble des types, noté T , est défini inductivement par :

$$\frac{}{\mathcal{V} \subseteq T} \quad \frac{(f : n) \in \Sigma \quad \forall i \in \llbracket 1 ; n \rrbracket, \tau_i \in T}{f(\tau_1, \dots, \tau_n) \in T}$$

Définition 2.2 (type-flèche)

Un type-flèche (ou une flèche) est un type de la forme $\tau_1 \rightarrow \tau_2$.

Définition 2.3 (mot sur \mathbb{N})

L'ensemble des mots sur \mathbb{N} est défini inductivement par :

$$\frac{}{\Lambda \text{ mot vide sur } \mathbb{N}} \quad \frac{i \in \mathbb{N} \quad p \text{ mot sur } \mathbb{N}}{i.p \text{ mot sur } \mathbb{N}}$$

Définition 2.4 (positions d'un type)

L'ensemble des positions d'un type τ , noté $Pos(\tau)$, est l'ensemble des mots sur \mathbb{N} défini inductivement par :

$$\frac{}{\Lambda \in Pos(\tau)} \quad \frac{i \in \llbracket 1 ; n \rrbracket \quad p \in Pos(\tau_i)}{i.p \in Pos(f(\tau_1, \dots, \tau_n))}$$

Définition 2.5 (sous-type)

Le sous-type d'un type τ à la position p , noté $\tau[p]$, est défini par induction sur p par :

$$\begin{aligned} \tau[\Lambda] &= \tau \\ f(\tau_1, \dots, \tau_n)[i.q] &= \tau_i[q] \end{aligned}$$

Définition 2.6 (affectation de types)

Une affectation de types est une fonction de \mathcal{V} dans T .

Définition 2.7 (substitution de types)

Une substitution de type est un endomorphisme de T .

Définition 2.8 (substitution de types induite)

Soit α une affectation de types.

La substitution de types induite par α , notée $\hat{\alpha}$, est la substitution de types dont la restriction à \mathcal{V} est α .

Autrement dit, $\hat{\alpha}$ est définie inductivement par :

$$\begin{aligned} \hat{\alpha}(v) &= \alpha(v) \\ \hat{\alpha}(f(\tau_1, \dots, \tau_n)) &= f(\hat{\alpha}(\tau_1), \dots, \hat{\alpha}(\tau_n)) \end{aligned}$$

Définition 2.9 (instance de type)

Un type τ_1 est une instance d'un type τ_2 , noté $\tau_2 \leqslant_T \tau_1$, s'il existe une substitution de types σ telle que $\tau_1 = \sigma(\tau_2)$.

3 Théorie équationnelle

Définition 3.1 (axiome équationnel)

Un axiome équationnel est un couple de types de la forme $\tau_1 \doteq \tau_2$.

Définition 3.2 (instance d'axiome équationnel)

Une instance d'un axiome équationnel $\tau_1 \doteq \tau_2$ est un couple de types (τ'_1, τ'_2) tels que τ'_1 soit une instance de τ_1 et τ'_2 une instance de τ_2 .

Définition 3.3 (théorie équationnelle)

Soit \mathcal{E} un ensemble d'axiomes équationnels.

La théorie équationnelle induite par \mathcal{E} , notée $\cdot \stackrel{\mathcal{E}}{=} \cdot$, est la plus petite congruence sur Σ contenant toutes les instances des axiomes équationnels de \mathcal{E} .

Autrement dit, c'est la plus petite relation binaire satisfaisant les règles d'inférence :

$$\begin{array}{c}
\frac{\tau_1 \doteq \tau_2 \in \mathcal{E}}{\hat{\alpha}(\tau_1) \stackrel{\mathcal{E}}{=} \hat{\alpha}(\tau_2)} \quad (\stackrel{\mathcal{E}}{=}\text{-ax}) \\
\\
\frac{}{\tau \stackrel{\mathcal{E}}{=} \tau} \quad (\stackrel{\mathcal{E}}{=}\text{-refl}) \\
\\
\frac{\tau_1 \stackrel{\mathcal{E}}{=} \tau_2 \quad \tau_2 \stackrel{\mathcal{E}}{=} \tau_3}{\tau_1 \stackrel{\mathcal{E}}{=} \tau_3} \quad (\stackrel{\mathcal{E}}{=}\text{-trans}) \\
\\
\frac{\tau_1 \stackrel{\mathcal{E}}{=} \tau_2}{\tau_2 \stackrel{\mathcal{E}}{=} \tau_1} \quad (\stackrel{\mathcal{E}}{=}\text{-sym}) \\
\\
\frac{(f : n) \in \Sigma \quad \tau_i \stackrel{\mathcal{E}}{=} \tau'_i}{f(\tau_1, \dots, \tau_i, \dots, \tau_n) \stackrel{\mathcal{E}}{=} f(\tau_1, \dots, \tau'_i, \dots, \tau_n)} \quad (\stackrel{\mathcal{E}}{=}\text{-congr})
\end{array}$$

Définition 3.4 (\mathcal{E} -équivalence)

Soit \mathcal{E} un ensemble d'axiomes équationnels.

Deux types τ_1 et τ_2 sont \mathcal{E} -équivalents *ssi* $\tau_1 \stackrel{\mathcal{E}}{=} \tau_2$.

Définition 3.5 (\mathcal{E} -unifiabilité)

Soit \mathcal{E} un ensemble d'axiomes équationnels.

Deux types τ_1 et τ_2 sont \mathcal{E} -unifiables, noté $\tau_1 \bowtie_{\mathcal{E}} \tau_2$, *ssi* :

$$\exists \alpha \in \mathcal{F}(\mathcal{V}, T), \quad \hat{\alpha}(\tau_1) \stackrel{\mathcal{E}}{=} \hat{\alpha}(\tau_2)$$

Dans toute la suite, on s'intéressa à l'ensemble \mathcal{E} des axiomes équationnels (où x , y et z sont des variables) :

$$\begin{array}{ll}
x * (y * z) \doteq (x * y) * z & (*\text{-assoc}) \\
x * y \doteq y * x & (*\text{-comm}) \\
x * y \rightarrow z \doteq x \rightarrow y \rightarrow z & (\text{curry})
\end{array}$$

On considérera également la théorie équationnelle $\cdot \stackrel{\mathcal{E}}{=} \cdot$ induite par \mathcal{E} ; on parlera d'équivalence pour l' \mathcal{E} -équivalence et d'unifiabilité pour l' \mathcal{E} -unifiabilité (notée $\cdot \bowtie \cdot$).

4 Premier critère

Définition 4.1 (tête d'un type)

La tête d'un type, notée $\uparrow \cdot$, est définie inductivement par :

$$\begin{aligned}\uparrow (\tau_1 \rightarrow \tau_2) &= \uparrow \tau_2 \\ \uparrow \tau &= \tau\end{aligned}$$

Lemme 4.1

Si deux types sont équivalents, leurs têtes le sont aussi.

Lemme 4.2

$\forall \tau \in T, \forall \alpha \in \mathcal{F}(\mathcal{V}, T), \uparrow \hat{\alpha}(\tau) = \uparrow \hat{\alpha}(\uparrow \tau)$

Lemme 4.3

La tête d'un type n'est pas une flèche.

Lemme 4.4

$\forall (f_1 : n_1) \in \Sigma, \forall (f_2 : n_2) \in \Sigma,$
 $\forall (\tau_i^1)_{i \in \llbracket 1; n_1 \rrbracket} \in T^{n_1}, \forall (\tau_i^2)_{i \in \llbracket 1; n_2 \rrbracket} \in T^{n_2},$
 $f_1(\tau_1^1, \dots, \tau_{n_1}^1) = f_2(\tau_1^2, \dots, \tau_{n_2}^2) \implies f_1 = f_2$

Théorème 4.1

$\forall \tau_1 \in T, \forall \tau_2 \in T,$
 $\tau_1 \bowtie \tau_2 \wedge (\uparrow \tau_1) [\Lambda] = f_1 \notin \mathcal{V} \wedge (\uparrow \tau_2) [\Lambda] = f_2 \notin \mathcal{V} \implies f_1 = f_2$

Démonstration.

Par hypothèse, il existe une affectation de types α telle que :

$$\hat{\alpha}(\tau_1) \stackrel{\mathcal{E}}{=} \hat{\alpha}(\tau_2)$$

Par le lemme 4.1, les têtes sont équivalentes :

$$\uparrow \hat{\alpha}(\tau_1) \stackrel{\mathcal{E}}{=} \uparrow \hat{\alpha}(\tau_2)$$

Par le lemme 4.2, on a donc :

$$\uparrow \hat{\alpha}(\uparrow \tau_1) \stackrel{\mathcal{E}}{=} \uparrow \hat{\alpha}(\uparrow \tau_2)$$

Par hypothèse, il existe $(f_1 : n_1)$ et $(f_2 : n_2)$ dans Σ ainsi que $(\tau_i^1)_{i \in \llbracket 1; n_1 \rrbracket}$ dans T^{n_1} et $(\tau_i^2)_{i \in \llbracket 1; n_2 \rrbracket}$ dans T^{n_2} tels que :

$$\begin{aligned}\tau_1 &= f_1(\tau_1^1, \dots, \tau_{n_1}^1) \\ \tau_2 &= f_2(\tau_1^2, \dots, \tau_{n_2}^2)\end{aligned}$$

Par le lemme 4.3, f_1 et f_2 sont différents de $\cdot \rightarrow \cdot$.

Par définition de $\uparrow \cdot$ et $\hat{\alpha}$, il vient alors :

$$f_1(\hat{\alpha}(\tau_1^1), \dots, \hat{\alpha}(\tau_{n_1}^1)) \stackrel{\mathcal{E}}{=} f_2(\hat{\alpha}(\tau_1^2), \dots, \hat{\alpha}(\tau_{n_2}^2))$$

Enfin, le lemme 4.4 donne :

$$f_1 = f_2$$

□

5 Deuxième critère

Définition 5.1 (multiplicité de symbole de fonctions)

La multiplicité d'un symbole de fonction f , notée μ_f , est définie inductivement par :

$$\begin{aligned}\mu_f(\tau_1 \rightarrow \tau_2) &= \mu'_f(\tau_1) + \mu_f(\tau_2) \\ \mu_f(\tau) &= 0 \\ \mu'_f(\tau_1 * \tau_2) &= \mu'_f(\tau_1) + \mu'_f(\tau_2) \\ \mu'_f(f(\tau_1, \dots, \tau_n)) &= 1 \\ \mu'_f(\tau) &= 0\end{aligned}$$

Définition 5.2 (\mathcal{V} -multiplicité)

La \mathcal{V} -multiplicité est définie inductivement par :

$$\begin{aligned}\mu_{\mathcal{V}}(\tau_1 \rightarrow \tau_2) &= \mu'_{\mathcal{V}}(\tau_1) + \mu_{\mathcal{V}}(\tau_2) \\ \mu_{\mathcal{V}}(\tau) &= 0 \\ \mu'_{\mathcal{V}}(v) &= 1 \\ \mu'_{\mathcal{V}}(\tau_1 * \tau_2) &= \mu'_{\mathcal{V}}(\tau_1) + \mu'_{\mathcal{V}}(\tau_2) \\ \mu'_{\mathcal{V}}(\tau) &= 0\end{aligned}$$

Définition 5.3 (type simple)

Un type τ est simple si sa \mathcal{V} -multiplicité est nulle.

Lemme 5.1

Si deux type τ_1 et τ_2 sont équivalents, alors, pour tout symbole de fonction f , on a : $\mu_f(\tau_1) = \mu_f(\tau_2)$.

Lemme 5.2

Si un type τ est simple, alors, pour tout symbole de fonction f et toute affectation de types α , on a : $\mu_f(\hat{\alpha}(\tau)) = \mu_f(\tau)$.

Lemme 5.3

La multiplicité de tout symbole de fonction f dans un type est inférieure à celle de toute instance de ce type.

Théorème 5.1

Soit deux types τ_1 et τ_2 .

Si τ_1 et τ_2 sont unifiables et τ_1 simple, alors la multiplicité de tout symbole de fonction dans τ_1 est supérieure à celle dans τ_2 .

Démonstration.

Par hypothèse, il existe une affectation α telle que :

$$\hat{\alpha}(\tau_1) \stackrel{\mathcal{C}}{=} \hat{\alpha}(\tau_2)$$

Soit f un symbole de fonction.

Par le lemme 5.1, les multiplicités sont égales :

$$\mu_f(\hat{\alpha}(\tau_1)) = \mu_f(\hat{\alpha}(\tau_2))$$

Par le lemme 5.2, la simplicité de τ_1 apporte :

$$\mu_f(\hat{\alpha}(\tau_1)) = \mu_f(\tau_1)$$

Par le lemme 5.3, on a par ailleurs :

$$\mu_f(\hat{\alpha}(\tau_2)) \geq \mu_f(\tau_2)$$

Il vient donc le résultat attendu :

$$\mu_f(\tau_1) \geq \mu_f(\tau_2)$$

□

6 Normalisation

Définition 6.1 (multi-ensemble)

Un multi-ensemble sur un ensemble X est une fonction de X dans \mathbb{N} .

L'ensemble des multi-ensembles sur X est noté $X^\#$.

Définition 6.2 (domaine de multi-ensemble)

Le domaine d'un multi-ensemble sur X est l'ensemble des éléments de X dont l'image est non-nulle.

Si le domaine d'un multi-ensemble m est fini, on note ce dernier $\{x_1 : m(x_1); \dots; x_n : m(x_n)\}$ où $(x_i)_{i \in [1;n]}$ est le domaine de m .

Définition 6.3 (somme de multi-ensembles)

La somme de deux multi-ensemble sur X m_1 et m_2 , notée $m_1 +_m m_2$, est le multi-ensemble $x \mapsto m_1(x) + m_2(x)$.

Définition 6.4 (type normalisé)

L'ensemble des types normalisés (ou ν -types), noté N , est défini inductivement par :

$$\begin{array}{c} \overline{\mathcal{V} \subseteq N} \\[1em] \frac{(f : n) \in \Sigma \quad \forall i \in \llbracket 1 ; n \rrbracket, \nu_i \in N}{f(\nu_1, \dots, \nu_n) \in N} \\[1em] \frac{m \in N^\sharp \quad \nu \in N}{m \rightarrow_\nu \nu \in N} \end{array}$$