UE ELFE - Expression Logique et Fonctionnelle ... Évidemment

Notes de cours

Unification

Pour une signature donnée Σ , on rappelle qu'un **terme** $t \in \mathcal{T}_{\Sigma}$ est

- soit une *constante c* (i.e. un atome ou un nombre);
- soit une *variable* x, y, \ldots ;
- soit un terme complexe de la forme $f(t_1, \ldots, t_n)$ où t_1, \ldots, t_n sont eux-même des termes de \mathcal{T}_{Σ} et f un symbole de fonction d'arité n.

On note $var(t_1, \ldots, t_n)$ l'ensemble des variables apparaîssant dans tous les termes t_1, \ldots, t_n .

1 Introduction

2 Substitutions

Une **substitution** (notée σ ou μ) est une fonction de l'ensemble des variables dans les termes : σ : $Var \to \mathcal{T}_{\Sigma}$. On ne s'intéresse qu'à des substitutions qui sont presque partout l'identité (i.e. telles qu'on a $\sigma(x) \neq x$ pour un ensemble fini de variables x, ensemble qu'on appelera, abusivement, domaine de σ , noté $dom(\sigma)$). On note

$$\sigma = \{t_1/x_1, \dots, t_n/x_n\} \tag{1}$$

pour la substitution qui substitue t_i à la variable x_i pour tout $i \in \{1, ..., n\}$ et de domaine $\{x_1, ..., x_n\}^1$. On étend le domaine d'application des substitutions aux termes t ainsi :

- si t = x alors $\sigma(t) = \sigma(x)$,
- si t est une constante alors $\sigma(t) = t$,
- si $t = f(t_1, \ldots, t_m)$ alors $\sigma(t) = f(\sigma(t_1), \ldots, \sigma(t_m))$.

On appliquera aussi les substitutions à des ensembles de termes résultant naturellement en l'ensemble des termes auxquels la substitution a était appliquée :

$$\sigma(\lbrace t_1, \dots, t_n \rbrace) = \lbrace \sigma(t_1), \dots, \sigma(t_n) \rbrace$$

On note ϵ la **substitution vide** ou **identité** i.e., telle que $dom(\epsilon) = \emptyset$.

On ne considérera que des substitutions qui ne réintroduisent pas une variable substituée; c'est-à-dire, pour σ définie en (1), $\{x_1,\ldots,x_n\}\cap var(t_1,\ldots,t_n)=\emptyset$. L'algorithme d'unification itératif donné cidessous vérifie cette propriété par un test dit d'occurs-check. Notez qu'elle est équivalente à la propriété d'idempotence de l'opération de composition sur les substitutions (i.e. $\sigma\sigma=\sigma$).

Soient les substutitions

$$\sigma = \{t_1/x_1, \dots, t_n/x_n\}$$
 et $\mu = \{u_1/y_1, \dots, u_m/y_m\}$

avec $\{x_1,\ldots,x_n\}\cap\{y_1,\ldots,y_m\}=\emptyset$ et $\{y_1,\ldots,y_m\}\cap var(t_1,\ldots,t_n)=\emptyset$, leur composition est donc :

$$\sigma \mu = \{t_1/x_1, \dots, t_n/x_n, \sigma(u_1)/y_1, \dots, \sigma(u_m)/y_m\}$$

On peut définir un **préordre** \leq **sur les substitutions** ainsi : $\mu \leq \sigma$ si et seulement s'il existe une substitution μ' telle que $\sigma = \mu'\mu$. On dit alors que μ est **plus générale** que σ ou que σ est une **instance** de μ .

^{1.} on autorisera aussi la notation $\{x_1 \mapsto t_1, \dots, x_n \mapsto t_n\}$.

3 Algorithme d'unification

Le problème d'unification peut être énoncé ainsi :

étant donné un système d'équations entre termes, existe-t-il une substitution qui satisfait les équations ?

En d'autres termes, soit un système d'équations $E = \{t_1 = u_1, \dots, t_n = u_n\}$, on cherche la substitution σ telle que pour tout $i \in \{1, \dots, n\}$ on a $\sigma(t_i) = \sigma(u_i)$. Une telle substitution est appelée **unificateur**. Si celle-ci existe, on dit que l'ensemble E est **unifiable**.

Quand E est unifiable alors E admet potentiellement une infinité d'unificateurs :

Proposition 1. Si μ est un unificateur d'un système E et $\mu \leq \sigma$ alors σ est aussi un unificateur de E.

On dit qu'un système E est en forme résolue s'il est de la forme

$$E = \{x_1 = t_1, \dots, x_n = t_n\}$$

où les x_i sont deux à deux distincts et $\{x_1, \ldots, x_n\} \cap var(t_1, \ldots, t_n) = \emptyset$.

Proposition 2. Si E est le système en forme résolue $\{x_1 = t_1, \dots, x_n = t_n\}$, alors il est unifiable et la substitution $\mu = \{t_1/x_1, \dots, t_n/x_n\}$ est un plus petit unificateur pour \leq .

Pour un système d'équations E donné, le plus petit unificateur est aussi appelé **unificateur le plus général** (noté upg). Dans notre cas, l'upg est unique (au renommage 2 prêt des variables car \leq n'est qu'un préordre). Plus formellement, μ est un upg pour E si et seulement si pour tout unificateur σ de E on a $\mu \leq \sigma$.

On dit que deux systèmes d'équations E_1 et E_2 sont **équivalents** (noté $E_1 \sim E_2$) si et seulement s'ils admettent exactement les même unificateurs.

L'algorithme d'unification d'un système d'équation E consiste à ramener E à une forme résolue E' équivalente pour laquelle on connaît immédiatement l'upg (qui est donc également celui de E). L'algorithme est une suite d'étapes qui réduit le système en un système équivalent et plus proche de la forme résolue, ou bien détecte que le système n'a pas de solution. Une étape de réduction est noté $E \to E'$ ou bien $E \to \bot$ s'il est détecté que E n'a pas de solution. On note \to^* la clôture transitive de \to . Résoudre E c'est donc appliquer une suite de transformations $E \to^* E'$ tel que E' est en forme résolue ou bien $E \to^* \bot$. Les étapes de réductions autorisées, formalisant l'algorithme, sont les suivantes :

```
 \begin{array}{ll} (\text{effacement}) & \{t=t\} \uplus E \to E \\ (\text{d\'{e}composition}) & \{f(t_1,\ldots,t_n)=f(u_1,\ldots,u_n)\} \uplus E \to \{t_1=u_1,\ldots,t_n=u_n\} \uplus E \\ (\'{e}\text{limination}) & \{x=t\} \uplus E \to \{t/x\}(E) \uplus \{x=t\} \quad \text{si } t \neq x \text{ et } x \not\in var(t) \\ (\text{inversion}) & \{t=x\} \uplus E \to \{x=t\} \uplus E \quad \text{si } t \not\in Var \\ & (\text{conflit}_1) & \{f(t_1,\ldots,t_n)=g(u_1,\ldots,u_m)\} \uplus E \to \bot \quad \text{si } f \neq g \text{ ou } n \neq m \\ & (\text{conflit}_2) & \{a=b\} \uplus E \to \bot \quad \text{si } a \neq b \\ & (\text{occurs check}) & \{x=t\} \uplus E \to \bot \quad \text{si } x \in var(t) \\ \end{array}
```

Théorème 1. L'algorithme d'unification a les propriétes suivantes :

- la relation → est bien fondée;
- si $E \to^* E' \not\to$, alors E' est sous forme résolue équivalente à E avec var(E') = var(E), et E' définit un upg de E.
- si E →* \bot , alors E' n'est pas unifiable.

Corollaire 1. Le problème d'unification est décidable.

^{2.} un renommage est une substitution injective qui substitue des variables aux variables.