

Synthèse vs. Vérification

- Problème de vérification:
 - On a un modèle d'un système composé d'un environnement et d'un contrôleur, et on veut prouver que le système respecte une certaine propriété

Environnement

Contrôleur



φ



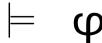
= système

Synthèse vs. Vérification

- Problème de Synthèse:
 - On a un modèle de l'environnement, et on voudrait obtenir automatiquement un (modèle de) contrôleur qui assure que la propriété donnée est vérifiée

Environnement





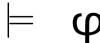


Synthèse vs. Vérification

- Les techniques de synthèse évitent de concevoir un contrôleur par essaierreurs
- Le contrôleur obtenu est correct par construction.

Environnement









- Un technique courante consiste à voir un système à vérifier comme un objet qui génère des séquences d'actions
- Les propriétés à vérifier = des ensembles de bonnes séquences d'actions
- On veut prouver que l'ensemble des séquences du système est inclus dans l'ensemble des bonnes séquences

Seq(Sys) ⊆ BonnesSéquences



• Exemple:

- un système reçoit une requête (action req), effectue trois actions internes (action i) puis satisfait la requête (action ack) et recommence (un nombre fini de fois).
- Ce système génère l'ensemble d'actions suivant: $\{(\text{req i i i ack})^j \mid j \geq 1\}$



• Exemple:

- un système reçoit une requête (action req), effectue trois actions internes (action i) puis satisfait la requête (action ack) et recommence (up fois). concaténations
- du mot w Ce système génère l'en

- Exemple:
 - Ce système doit satisfaire la propriété suivante:
 - Chaque requête est suivie d'une réponse
 - Les bonnes exécutions constituent l'ensemble:

$$\{a_1a_2\cdots a_j\cdots a_n\mid \forall j\geq 1: a_j=\text{req}\Rightarrow (\exists i>j: a_i=\text{ack})\}$$



- Exemple:
 - Il est "facile" de voir que:

$$\{(\mathtt{reqiiiack})^j \mid j \geq 1\}$$

$$\subseteq \{a_1a_2\cdots a_j\cdots a_n\mid \forall j\geq 1: a_j=\mathtt{req}{\Rightarrow}(\exists i>j: a_i=\mathtt{ack})\}$$



- Pour pouvoir effectuer cette vérification de façon algorithmique, on fait appel à la théorie des langages (cfr. cours de théorie des langages de T. Massart)
 - L'ensemble (fini) des actions du système est vu comme un alphabet Σ
 - L'ensemble des exécutions du système est un langage L_{sys} sur Σ
 - L'ensemble des bonne exécutions est un autre langage L_{prop} sur Σ
 - On veut déterminer si L_{sys} ⊆ L_{prop}

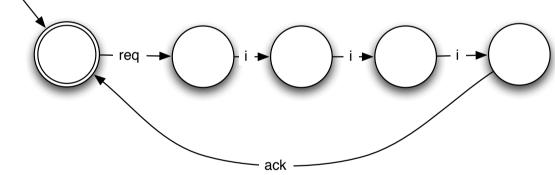


- On veut déterminer si L_{sys} ⊆ L_{prop}
 - Dans le cas où L_{sys} et L_{prop} sont des langages réguliers, ce problème est relativement simple:
 - on décrit les deux langages à l'aide d'automates finis A_{sys} et A_{prop}.
 - on utilise l'algorithme qui permet de déterminer si le langage d'un automate est inclus dans celui d'un autre: $L(A_{sys}) \subseteq L(A_{prop})$?

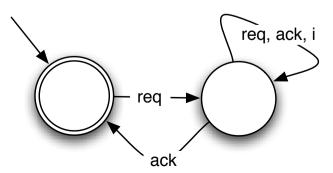


• Exemple: $L(A_{sys}) \subseteq L(A_{prop})$?

• Système:

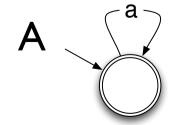


• Propriété:





- Les automates finis sont-ils suffisants dans le cadre des systèmes réactifs?
 - rappel: dans la définition "classique" (cfr. cours de théorie des langages), un automate fini définit:
 - Un ensemble potentiellement infini...
 - ...de mots finis

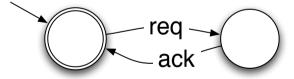


$$|L(A)| = \infty$$

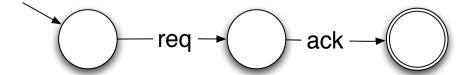
 $\forall w \in L(A): |w| \neq \infty$



- Les automates finis sont-ils suffisants dans le cadre des systèmes réactifs ?
 - Considérons à nouveau la propriété "toute demande req est suivie d'une réponse ack"
 - Ce système simple respecte cette propriété:



• Celui-ci aussi:







- Différence principale:
 - Le système de gauche permet un nombre quelconque de requêtes
 - Pour chaque i, l'automate accepte un mot de la forme (req ack)ⁱ
 - Le système de droite limite le nombre de demandes.
 - Cela n'a pas de sens dans un système réactif!

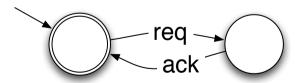


- Dans un système réactif, cela n'a pas vraiment de sens de considérer des traces d'exécution finies
- Un système réactif peut être vu comme "ne s'arrêtant jamais"
 - e.g.: Après chaque requête traité, le système est à nouveau à même de recevoir une nouvelle requête, etc.

On va donc considérer des langages de mots infinis



- Langages de mots infinis:
 - On conserve la structure de base d'automate
 - On lui donne une autre interprétation:
 - un mot est accepté ssi il étiquette un chemin infini qui traverse infiniment souvent un état accepteur.



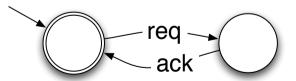
$$L^{\omega}(A) = \{(\texttt{req ack})^{\omega}\}$$

$$\neq$$

$$L(A) = \{(\texttt{req ack})^i \mid i \geq 0\}$$



- Langages de mots infinis:
 - On conserve la structure de base d'automate
 - On lui donne une autre interprétation:
 - un mot est accepté ssi il étiquette ψ w^ω = infini qui traverse infiniment souver concaténation accepteur.



$$L^\omega(A) = \{(\mathtt{req}\,\mathtt{ack})^\omega\}$$

$$L(A) = \{(\mathtt{req} \ \mathtt{ack})^i \mid i \ge 0\}$$



- Ces langages sont définis par des automates de Büchi:
 - Julius Richard Büchi (1924–1984) mathématicien et logicien Suisse.



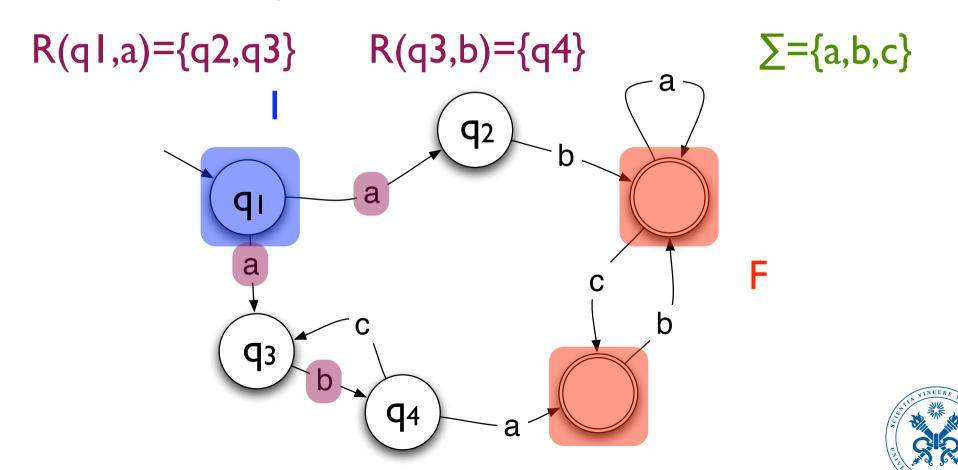


J. Richard Büchi, 1983

- Définition: Un automate de Büchi est un tuple $A = \langle \Sigma, Q, I, R, F \rangle$ où:
 - Σ est un alphabet fini
 - Q est un ensemble fini d'états
 - I ⊆ Q est un ensemble d'états initiaux
 - R: Q $\times \Sigma \rightarrow 2^Q$ est la relation de transition
 - F ⊆ Q et un ensemble d'états finaux



• Exemple: Un automate de Büchi est un tuple $A = \langle \Sigma, Q, I, R, F \rangle$



- Définition: Un chemin dans un automate de Büchi $A = \langle \Sigma, Q, I, R, F \rangle$ est une séquence infinie $q_1 q_2 ... q_j ...$ d'états, telle que: pour tout $i \ge I$, il existe une lettre a telle que $q_{i+1} \in R(q_i, a)$
- Définition: Etant donné un chemin p, on définit Inf(p) comme l'ensemble des états qui apparaissent infiniment souvent dans p
- Définition: Un chemin p est accepteur ssi Inf(p)∩F≠Ø

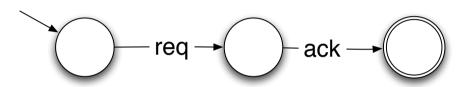


- Définition: Un mot w=w₁w₂...w_j... est accepté par un automate de Büchi A ssi il existe dans A un chemin p=q₁q₂...q_j... tel que:
 - p est accepteur et
 - w étiquette p: pour tout $i \ge I$: $q_{i+1} \in R(q_i, w_i)$
 - rem: il peut y avoir plusieurs chemins (dont certains non-accepteurs) par mot en raison du non-déterminisme.
- Définition: Le langage d'un automate de Büchi A est l'ensemble de tous les mots (infinis) acceptés par A.



• Exemples d'automates de Büchi:

vide



$$L^{\omega}(A) = \emptyset$$

req

$$L^\omega(A) = \{(\mathtt{req} \ \mathtt{ack})^\omega\}$$

une ∞té de mots ∞

$$L^\omega(A) = \{(\mathtt{req} + \mathtt{ack})^\omega\}$$



- Les automates de Büchi acceptent une classe de langages appelée les langages ω-réguliers
- Que se passe-t-il si on considère des automates de Büchi déterministes ?
 - rappel: pour les automates sur mots finis, cela ne change pas l'expressivité.
- Définition: Un auto. de Büchi $A = \langle \Sigma, Q, I, R, F \rangle$ est déterministe ssi:
 - ||≤|
 - $R: Q \times \Sigma \rightarrow Q$



- Les automates de Büchi acceptent une classe de langages appelée les langages ω-réguliers
- Que se passe-t-il si on considère des automates de Büchi déterministes ?
 - rappel: pour les automates sur mots finis, cela ne change pas l'expressivité.

• Définition: Un auto. de Büchi

déterministe ssi:

||≤|

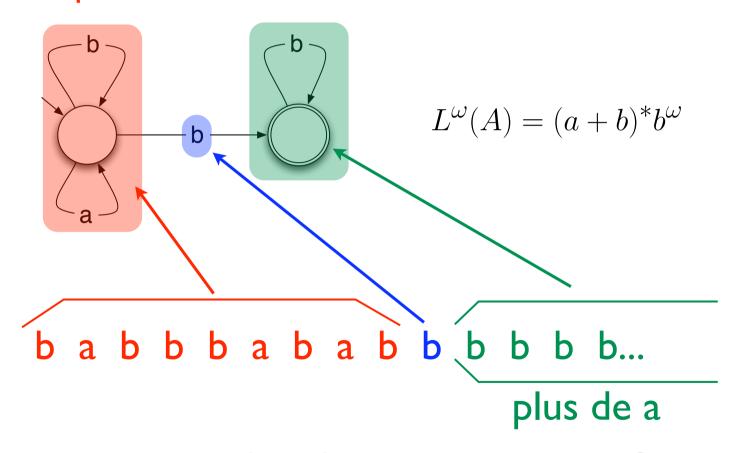
• $R: Q \times \Sigma \rightarrow Q$

Pour chaque état et chaque lettre on a un et un seul successeur

- Que se passe-t-il si on considère des automates de Büchi déterministes ?
 - Malheureusement, il existe des langages ωréguliers qui ne sont reconnus par aucun automate de Büchi déterministe.
 - On ne peut donc "pas déterminiser" les automates de Büchi

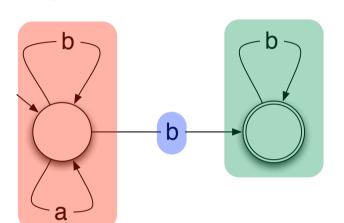


• Exemple d'automate de Büchi non-déterminisable:



Langage = ensemble de tous les mots infinis sur {a,b} qui ne contiennent qu'un nombre fini de a

• Exemple d'automate de Büchi non-déterminisable:



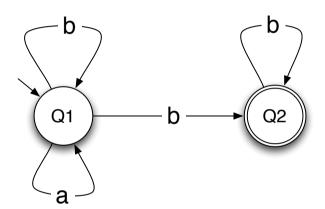
$$L^{\omega}(A) = (a+b)^*b^{\omega}$$

Intuition: Cet automate n'est pas déterminisable car il faut deviner, quand on voit un b, s'il y aura encore des a après ce b.

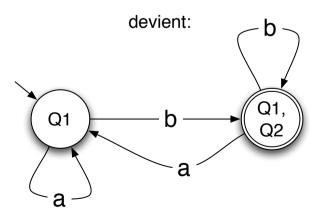
Si oui: on doit continuer à accepter les a, mais s'assurer qu'il n'y en a pas une ∞té Si non: on doit ne plus accepter que des b



• Exemple: que se passe-t-il si on applique la construction classique pour les mots finis ?



$$L^{\omega}(A) = (a+b)^*b^{\omega}$$

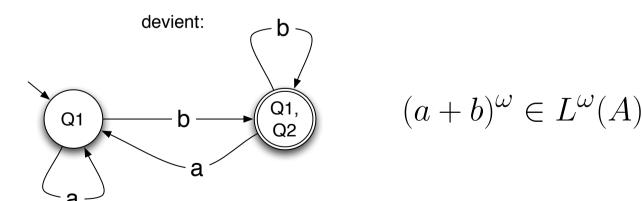


$$(a+b)^{\omega} \in L^{\omega}(A)$$



 Exemple: que se passe-t-il si on applique la construction classique pour les mots finis ?

Problème: la condition d'acceptation oblige à passer ∞ment souvent par [QI,Q2] mais n'interdit pas de passer ∞ment souvent par [QI]





- On va donc modifier la condition d'acceptation:
- Définition: un automate de Muller est un tuple $A = \langle \Sigma, Q, I, R, C \rangle$ où:
 - ...
 - C ⊆ 2^Q est un ensemble d'ensembles d'états.
- Définition: Un chemin p est accepteur ssi Inf(p)∈C

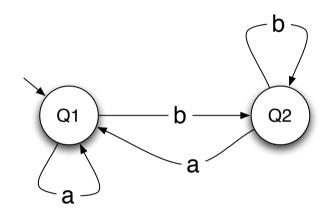


- On va donc modifier la condition d'acceptation:
- Définition: un automate de Muller est un tuple $A = \langle \Sigma, Q, I, R, C \rangle$ où:
 - ...
 - $C \subseteq 2^Q$ est un ensemble d'ensembles d'états.
- Définition: Un chemin p est accepteur ssi Inf(p)∈C

Les états qui doivent être visités infiniment souvent sont maintenant définis précisément Si on ne veut pas autoriser de visiter infiniment souvent Q, on ne met pas dans C d'ensemble S contenant Q



• Exemple:



$$C = \{\{Q2\}\}\$$

$$L^{\omega}(A) = (a+b)^*b^{\omega}$$

Automate déterministe!

Les seuls chemins p tq lnf(p)={Q2} ne passent pas ∞ment souvent par Q1 et ne contiennent donc qu'un nombre fini de a.

 Théorème (McNaughton): les automates de Muller sont déterminisables

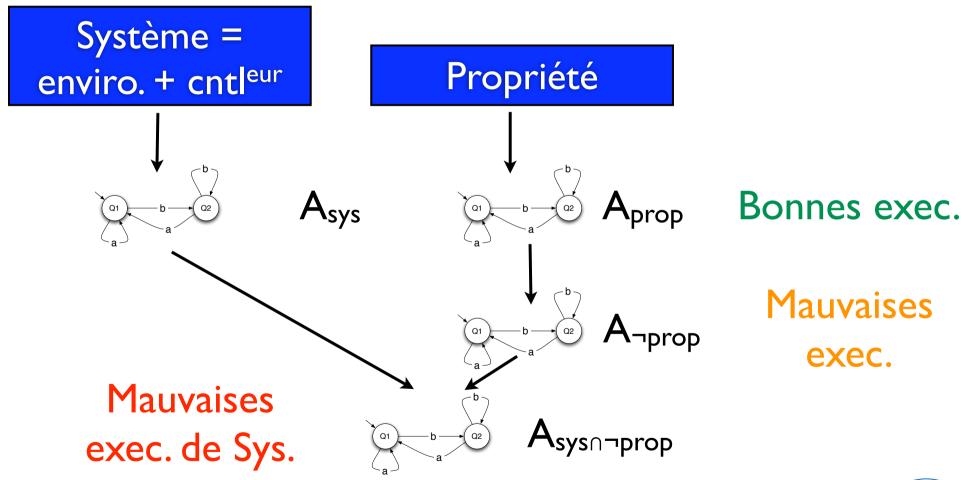


- Pour récapituler
 - Les automates de Muller forment une classe d'automates sur mots infinis
 - Ils supportent les opérations ensemblistes classiques (union, intersection, complément, test du vide)
 - Ils sont déterminisables



Vérification - rappels

• Le problème de vérification:



Sys respecte prop ssi L(A_{sys∩¬prop}) est vide



- Dans le problème de synthèse on veut calculer automatiquement le contrôleur
- Pour la vérification, les automates sont bien adaptés, car ils décrivent toutes les actions possibles du système.
 - on peut donc dire si le système est OK pour toutes les actions

Environnement

Contrôleur

 \models φ



= système

- Dans la synthèse, par contre une partie du système n'est pas spécifiée...
- On doit donc introduire dans notre modèle le fait qu'il existe deux types d'actions:
 - celles de l'environnement: elles sont fixées, mais on ne les contrôle pas.
 - celles du contrôleur: on ne les connaît pas a priori, mais tout est autorisé dans les limites du contrôleur.

Environnement

Contrôleur

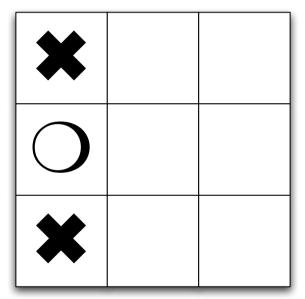
φ



- On peut voir le problème de synthèse comme un affrontement entre deux joueurs:
 - l'environnement: fait tout ce qu'il peut pour que la propriété ne soit pas respectée
 - l'antagoniste: fait tout ce qu'il peut pour contrer l'environnement et assurer que la propriété est respectée
- Il s'agit d'un jeu...
- On espère que l'antagoniste peut gagner à tous les coups. Si c'est le cas, on dit qu'il a une stratégie, et cette stratégie forme un contrôleur.

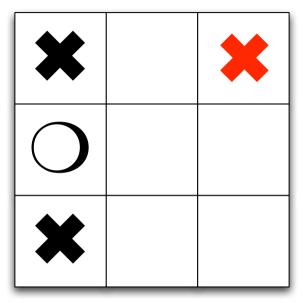


- Exemple de Jeu:
 - Tic-tac-toe, avec un damier initial non-vide:

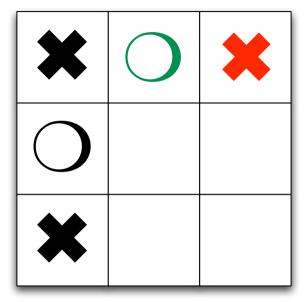


- O est l'environnement
- ***** est l'antagoniste: il joue en premier
- propriété à respecter: **x** gagne la partie

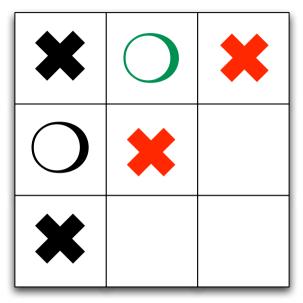




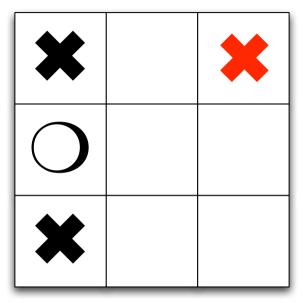




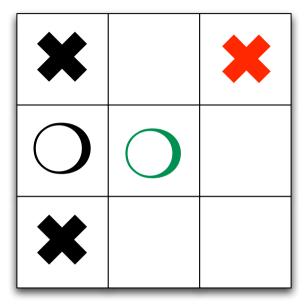






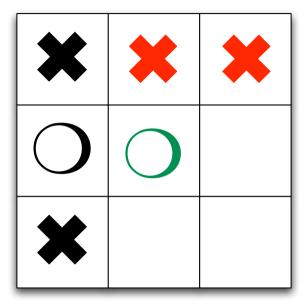




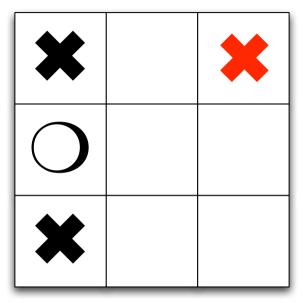






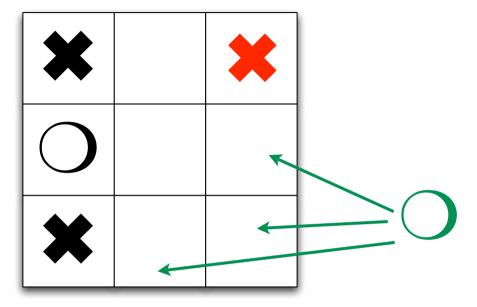






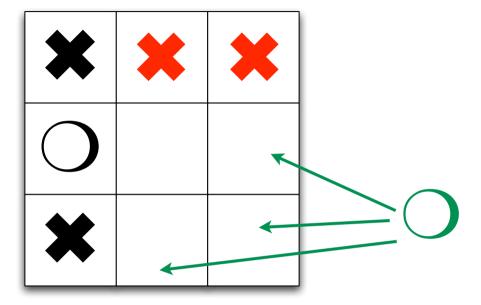




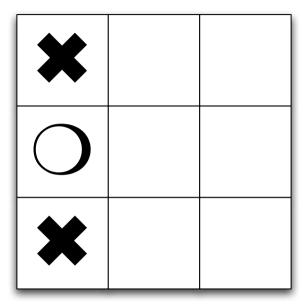






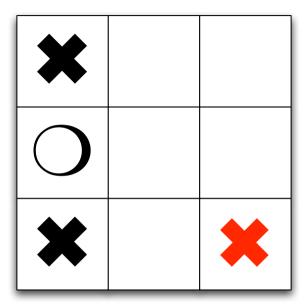






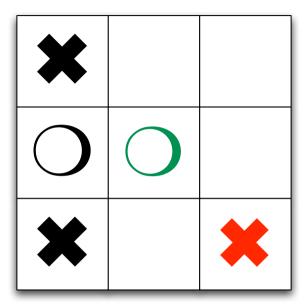
- Si ****** joue correctement ses deux premiers coups , il est sûr de remporter la partie
- Sinon, il se peut que O gagne





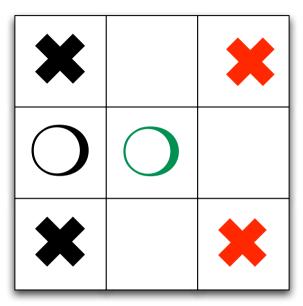
- Si ****** joue correctement ses deux premiers coups , il est sûr de remporter la partie
- Sinon, il se peut que O gagne





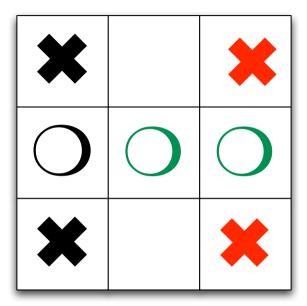
- Si ****** joue correctement ses deux premiers coups , il est sûr de remporter la partie
- Sinon, il se peut que O gagne





- Si ****** joue correctement ses deux premiers coups , il est sûr de remporter la partie
- Sinon, il se peut que O gagne





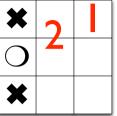
- Si ****** joue correctement ses deux premiers coups , il est sûr de remporter la partie
- Sinon, il se peut que O gagne





- Partant de cette configuration initiale un peu particulière, * possède donc une stratégie gagnante:
 - D'abord, mettre une croix dans la case supérieure droite
 - Puis jouer une des deux premières cases de la deuxième colonne (une de celles qui sont vides)
- Quoi que fasse O, cette stratégie assure à * la victoire du jeu.



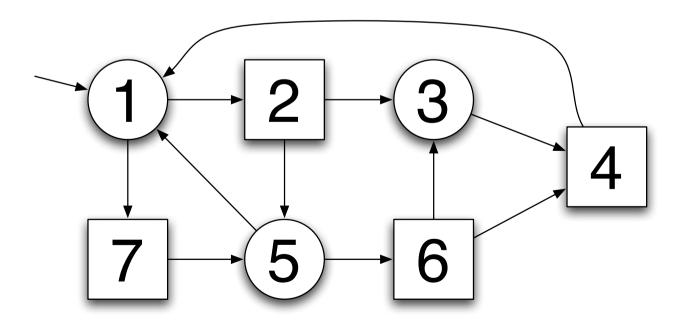


- Revenons à l'analogie de départ:
 - O est l'environnement. On veut éviter qu'il gagne, car cela mettrait le système dans un mauvais état
 - set l'antagoniste. Grâce à sa stratégie gagnante, il peut toujours empêcher l'environnement de gagner
 - La stratégie gagnante de # forme donc un contrôleur qui garantit la propriété "O ne gagne jamais".

- Comment représenter ce jeu ?
- On va utiliser des graphes avec deux types de noeuds:
 - Des noeuds qui appartiennent au joueur A, et où lui seul peut décider quelle action effectuer (c-à-d quel est l'état suivant)
 - Des noeuds qui appartiennent au joueur B, symétriquement.



- Exemple:
 - Le joueur B contrôle les noeuds ronds
 - Le joueur A contrôle les noeuds carrés

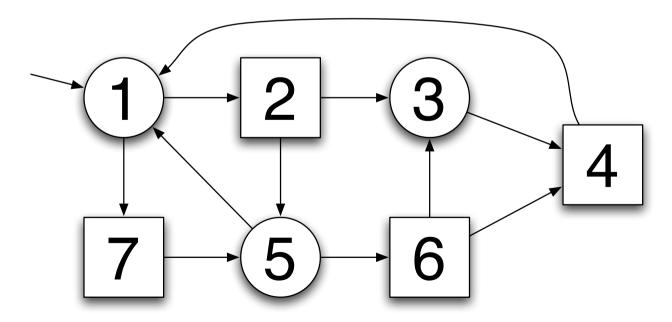




- Définition: Une arène est un tuple $\langle Q, q_0, E \rangle$ où:
 - $Q=Q_A\cup Q_B$ (avec $Q_A\cap Q_B=\varnothing$) est l'ensemble des noeuds. Les noeuds dans Q_A (resp. Q_B) sont contrôlés par le joueur A (B)
 - q₀∈Q est le noeud initial
 - E⊆Q×Q est l'ensemble des arcs. Chaque noeud doit avoir au moins un successeur: ∀q∈Q, ∃q'∈Q: (q,q')∈E.
 - rem: le même joueur peut jouer plusieurs fois de suite.



• Définition: Une partie dans une arène $\langle Q, q_0, E \rangle$ est une séquence infinie $r_1r_2r_3...$ telle que $r_1=q_0$ et $\forall i \geq I: (r_i, r_{i+1}) \in E$. C'est donc un chemin infini dans le graphe, partant de q_0 .



12341751751751...

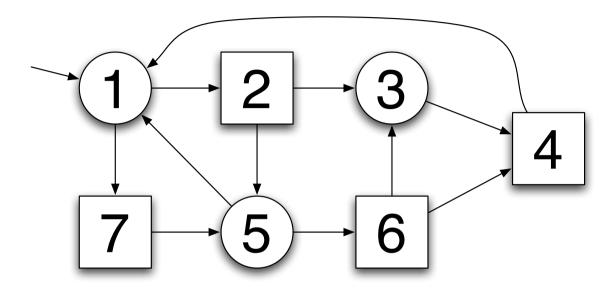


- Pour déterminer qui gagne, on va utiliser des conditions inspirées des automates de Muller.
- Etant donné une partie p dans une arène:
 - Inf(p) = ensemble des noeuds qui apparaissent infiniment souvent dans p
 - Occ(p) = ensemble des noeuds qui apparaissent dans p
- Exemple: pour p= $12341751751(751)^{\omega}$
 - $Inf(p) = \{1,5,7\}$
 - $Occ(p) = \{1,2,3,4,5,7\}$



- Fixons un ensemble F d'ensembles de noeuds de l'arène et une partie p
- On va regarder deux types de conditions de Muller:
 - Les conditions faibles: p est une partie gagnante ssi Occ(p)∈F
 - Les conditions fortes: p est une partie gagnante ssi Inf(p)∈F





• Exemple:

- $123(157)^{\omega}$ gagne pour la condition forte $\{\{1,3\}, \{1,5,7\}\}$ et pour la condition faible $\{\{1,2,3,5,7\},\{1,2\}\}$
- $123(157)^{\omega}$ perd pour la condition forte $\{\{1,2,3\},\{1,2,3,5,7\}\}$ et pour la condition faible $\{\{1,4\}\}$



- Définition: Un jeu infini est une paire $\langle G, \varphi \rangle$ où:
 - G est une arène
 - φ est une condition de Muller (forte ou faible) pour un des joueurs



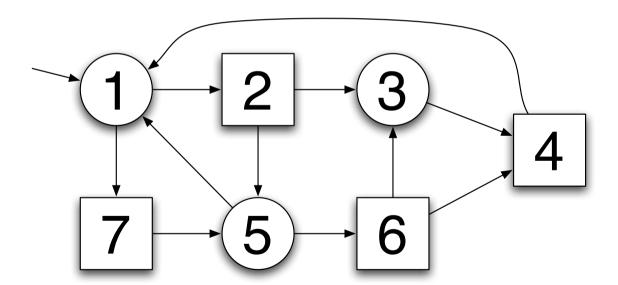
- Cas particuliers: Si la condition de Muller est:
 - une condition faible de la forme {S|q∈S} pour un certain état q, on a un jeu d'accessibilité (pour q).
 - e.g.: F={{I},{I,2},{I,3}, {I,2,3}}, avec Q={I,2,3}. On gagne si on arrive à forcer le jeu à passer par l (on atteint I).
 - cas pratique: un système qui doit s'initialiser et dont on veut vérifier qu'il passe au moins par l'état "initialisation terminée", afin d'être sûr qu'il ne reste pas bloqué dans le phase d'initialisation.



- Cas particuliers: Si la condition de Muller est:
 - une condition faible de la forme {S'|S'⊆S} pour un certain ensemble S, on a un jeu de sûreté (pour S).
 - e.g.: F={{1,2,3},{1,2},{1,3},{2,3},{1},{2},{3}}, avec
 Q={1,2,3,4,5}. On gagne si on ne visite que les états 1, 2 ou 3 (mais on n'est pas obligé de passer par tous les états)
 - cas pratique: une pompe doit maintenir un certain niveau de liquide dans une cuve, d'où le liquide est consommé par l'environnement. Les bons états dont ceux où le niveau est suffisant. On veut synthétiser un contrôleur qui assure qu'on reste dans ces bons états

- Cas particuliers: Si la condition de Muller est:
 - une condition forte de la forme {S|q∈S} pour un certain état q, on a un jeu de récurrence (ou jeu de Büchi).
 - e.g.: F={{1},{1,2},{1,3}, {1,2,3}}, pour Q={1,2,3}. On gagne si on arrive à forcer le jeu à passer infiniment souvent par 1.
 - cas pratique: un système qui traite des requêtes, et dont on veut s'assurer qu'il revient perpétuellement dans l'état "en attente d'une requête" (afin d'éviter le déni de service).

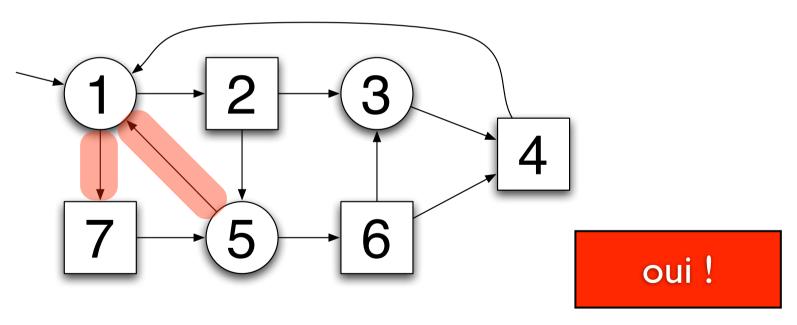
- Exemple de jeu:
 - On considère l'arène ci-dessous et la condition forte {{1,5,7}} pour le joueur B



Le joueur B a-t-il une stratégie gagnante ?



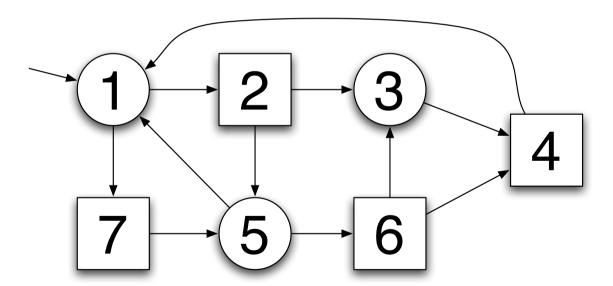
- Exemple de jeu:
 - On considère l'arène ci-dessous et la condition forte {{1,5,7}} pour le joueur B



Le joueur B a-t-il une stratégie gagnante ?



- Exemple de jeu:
 - On considère l'arène ci-dessous et la condition forte {S|{2,7}⊆S} pour le joueur B



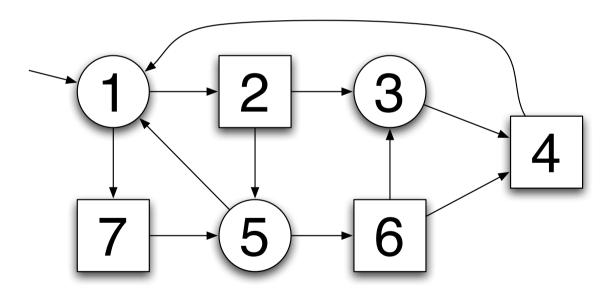
Le joueur B a-t-il une stratégie gagnante ?



Jeux

- Exemple de jeu:
 - On considère l'arène ci-dessous forte {S|{2,7}⊆S} pour le joueur

oui!
à partir de l:
aller I fois sur 2
vers 2 et l'autre
fois vers 7



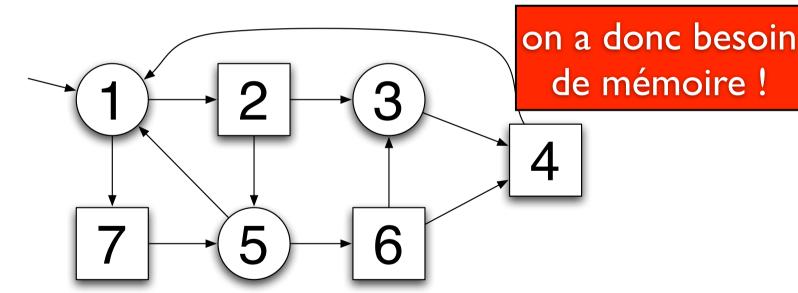
Le joueur B a-t-il une stratégie gagnante ?



Jeux

- Exemple de jeu:
 - On considère l'arène ci-dessous forte {S|{2,7}⊆S} pour le joueur

oui!à partir de I:aller I fois sur 2vers 2 et l'autrefois vers 7



Le joueur B a-t-il une stratégie gagnante ?



- Définition: Une stratégie pour le joueur X (resp. B) dans une arène ⟨Q, q₀, E⟩ est une fonction
 f: Q*Qx→Q telle que, pour tout σq∈Q*Qx: (q,f(σq))∈E.
- Autrement dit, pour tout préfixe de partie σq qui se termine dans un noeud contrôlé par le joueur X, f(σq) indique quel est le prochain état à jouer.
- Cela n'est possible que s'il existe un arc entre q et f(σq).



- Définition: Une partie p=r₁r₂r₃... est jouée selon une stratégie f (pour le joueur X) ssi: pour tout r_i ∈ Q_X: r_{i+1} = f(r₁r₂...r_i)
- Autrement dit, chaque fois qu'on arrive dans un noeud appartenant à X, on choisit comme noeud suivant celui qui est indiqué par la stratégie.



- Définition: Une stratégie f (pour le joueur X) dans une arène A est gagnante pour X dans le jeu G= ⟨A,φ⟩ ssi chaque partie jouée dans G selon f est gagnante pour X, par rapport à l'objectif φ.
- Autrement dit, quoique fasse l'adversaire de X, si X joue selon sa stratégie, il remporte le jeu car l'objectif φ est atteint.

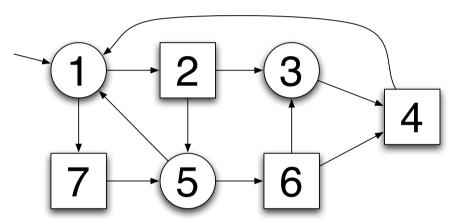


B

Jeux - stratégies

A

 Exemple: On considère l'arène ci-dessous et la condition forte {{1,5,7}} pour le joueur B



- Stratégie gagnante:
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma I) = 7$
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 5) = I$
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 3) = 4$

Indifférent, car on ne passera jamais par 3

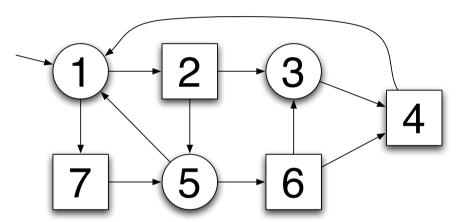


В

Jeux - stratégies

Α

 Exemple: On considère l'arène ci-dessous et la condition forte {{1,5,7}} pour le joueur B



- Stratégie gagnante:
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma I) = 7$
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 5) = I$

• $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 3) = 4 \leftarrow$

La stratégie ne dépend que de l'état courant!

Indifférent, car on ne passera jamais par 3

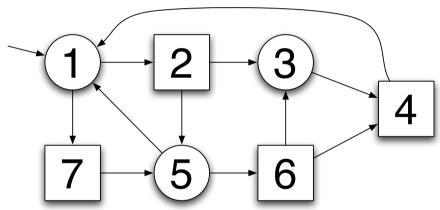


B

Jeux - stratégies

Α

 Exemple: On considère l'arène ci-dessous et la condition forte {S|{2,7}⊆S} pour le joueur B



- Stratégie gagnante pour B:
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma I) = 7 \text{ si } \exists i: \sigma_i = 2 \text{ et } \forall j > i: \sigma_j \notin \{2,7\};$ $f(\sigma I) = 2 \text{ sinon}$
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 5) = I$
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 3) = 4$

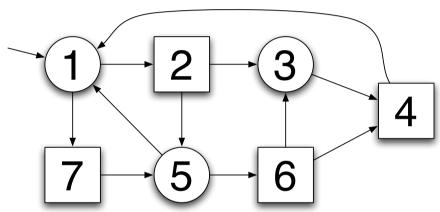


B

Jeux - stratégies

Α

Exemple: On considère l'arène ci-dessous et la condition forte {S|{2,7}⊆S} pour le joueur B



- Stratégie gagnante pour B:
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma I) = 7 \text{ si } \exists i: \sigma_i = 2 \text{ et } \forall j > i: \sigma_j \notin \{2,7\};$ $f(\sigma I) = 2 \text{ sinon}$
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 5) = I$
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 3) = 4$

La stratégie dépend de l'historique!

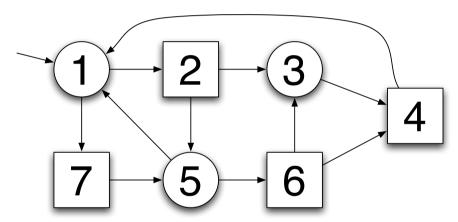


- De manière générale, une stratégie peut donc utiliser toute l'information donnée par le préfixe déjà joué.
- On aimerait au moins avoir une stratégie calculable, mais certains cas particuliers (simples) sont plus favorables:
 - Si la stratégie peut être calculée par un automate fini, on parle de stratégie à états finis
 - Si la stratégie ne dépend que de l'état en cours, on parle de stratégie positionelle



A

 Exemple: On considère l'arène ci-dessous et la condition forte {{1,5,7}} pour le joueur B



- Stratégie gagnante:
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma I) = 7$
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 5) = I$
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 3) = 4$

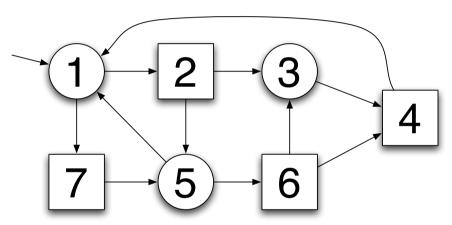


B

Jeux - stratégies

Α

 Exemple: On considère l'arène ci-dessous et la condition forte {{1,5,7}} pour le joueur B



- Stratégie gagnante:
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma I) = 7$
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 5) = I$
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 3) = 4$

Stratégie positionelle

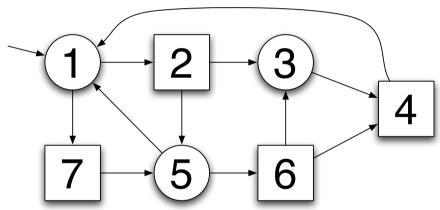


B

Jeux - stratégies

Α

 Exemple: On considère l'arène ci-dessous et la condition forte {S|{2,7}⊆S} pour le joueur B

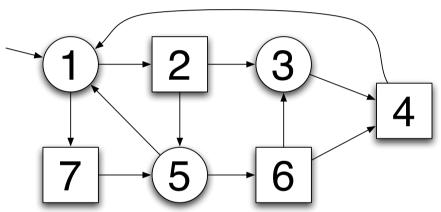


- Stratégie gagnante pour B:
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma I) = 7 \text{ si } \exists i: \sigma_i = 2 \text{ et } \forall j > i: \sigma_j \notin \{2,7\};$ $f(\sigma I) = 2 \text{ sinon}$
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 5) = I$
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 3) = 4$



A

 Exemple: On considère l'arène ci-dessous et la condition forte {S|{2,7}⊆S} pour le joueur B



- Stratégie gagnante pour B:
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma I) = 7 \text{ si } \exists i: \sigma_i = 2 \text{ et } \forall j > i: \sigma_j \notin \{2,7\};$ $f(\sigma I) = 2 \text{ sinon}$
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 5) = I$
 - $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 3) = 4$

Stratégie à états finis

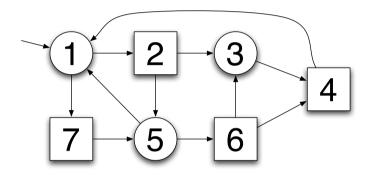


B

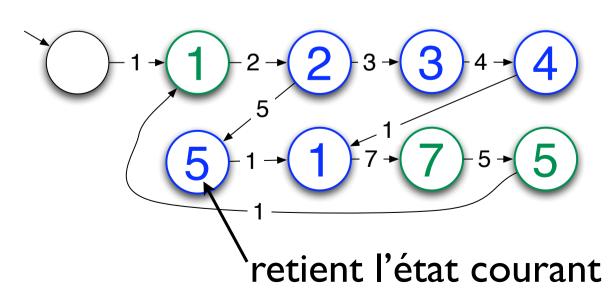
Jeux - stratégies

Α

 Exemple: On considère l'arène ci-dessous et la condition forte {S|{2,7}⊆S} pour le joueur B

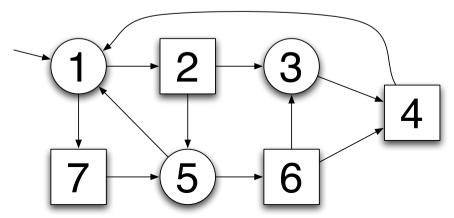


• Stratégie gagnante pour B:



vert: on joue 2
après le prochain I
bleu: on joue 7
après le prochain I

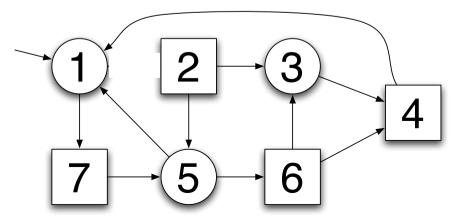
- Remarque sur les stratégies positionelles:
 - Un stratégie positionelle f pour le joueur X est en fait une fonction qui associe à chaque noeud de X un noeud successeur (pas besoin de passer tout l'historique à la fonction)
 - On peut aussi voir une stratégie positionelle comme une sélection des arcs du jeu: pour chaque noeud q de X, on ne garde que l'arc sortant (q,f(q))



- • $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma I) = 7$
- • $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 5) = I$
- $\forall \sigma \in Q^*$: $f(\sigma 3) = 4$



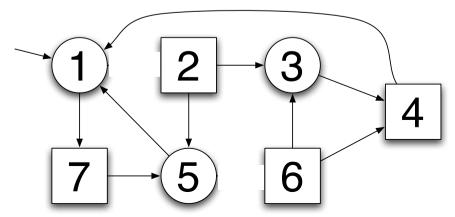
- Remarque sur les stratégies positionelles:
 - Un stratégie positionelle f pour le joueur X est en fait une fonction qui associe à chaque noeud de X un noeud successeur (pas besoin de passer tout l'historique à la fonction)
 - On peut aussi voir une stratégie positionelle comme une sélection des arcs du jeu: pour chaque noeud q de X, on ne garde que l'arc sortant (q,f(q))



- • $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma I) = 7$
- • $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 5) = I$
- $\forall \sigma \in Q^*$: $f(\sigma 3) = 4$



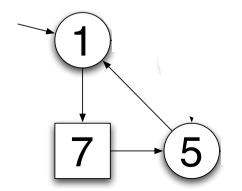
- Remarque sur les stratégies positionelles:
 - Un stratégie positionelle f pour le joueur X est en fait une fonction qui associe à chaque noeud de X un noeud successeur (pas besoin de passer tout l'historique à la fonction)
 - On peut aussi voir une stratégie positionelle comme une sélection des arcs du jeu: pour chaque noeud q de X, on ne garde que l'arc sortant (q,f(q))



- • $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma I) = 7$
- • $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 5) = I$
- $\forall \sigma \in Q^*$: $f(\sigma 3) = 4$



- Remarque sur les stratégies positionelles:
 - Un stratégie positionelle f pour le joueur X est en fait une fonction qui associe à chaque noeud de X un noeud successeur (pas besoin de passer tout l'historique à la fonction)
 - On peut aussi voir une stratégie positionelle comme une sélection des arcs du jeu: pour chaque noeud q de X, on ne garde que l'arc sortant (q,f(q))



• $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma I) = 7$

• $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 5) = I$

• $\forall \sigma \in Q^*: f(\sigma 3) = 4$



Jeux déterminés

- Afin de résoudre le problème de synthèse, on va s'intéresser à deux ensembles:
 - W_A = l'ensemble des positions du jeu à partir desquelles le joueur A a une stratégie gagnante
 - W_B = l'ensemble des positions du jeu à partir desquelles le joueur B a une stratégie gagnante
- Clairement $W_A \cap W_B = \emptyset$
- Par contre on pourrait imaginer des positions à partir desquelles les deux joueurs peuvent se contrer l'un l'autre, de manière à ce qu'aucun des deux n'ait une stratégie gagnante.

Jeux déterminés

- Définition: Un jeu (dont l'ensemble des positions est Q) est déterminé si et seulement si $W_A \cup W_B = Q$.
- Théorème (Borel Martin): Les jeux infinis que nous avons définis ici (avec les objectifs de Muller) sont toujours déterminés.



E. Borel (1871-1956)



D. Martin (1940-)



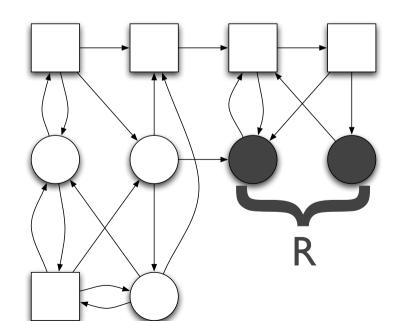
Problème de synthèse

- On peut maintenant ré-exprimer le problème de synthèse en termes de jeu.
- Etant donné un jeu $G = \langle A, \phi \rangle$ avec $A = \langle Q, q_0, E \rangle$ et ϕ un objectif pour le joueur X on voudrait
 - Déterminer si q₀∈W_X
 - Si oui: construire une stratégie gagnante pour le joueur X



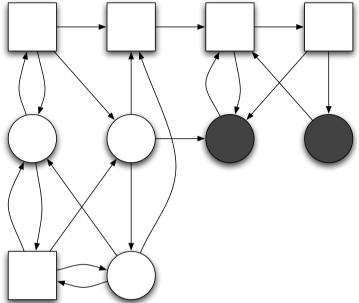


- Rappel: dans un jeu d'accessibilité, on veut être certain que, dans toute partie p=r₁r₂r₃..., il existe une position i telle que r¡ ∈ un ensemble donné R.
- En terme de condition de Muller faible: $F = \{ S \mid S \cap R \neq \emptyset \}$
- Exemple:



Objectif pour A!





- La joueur A veut forcer le jeu à atteindre les noeuds gris
- Une fois que le jeu a atteint ces noeuds, peu importe comment la partie continue (condition faible).
- On va calculer un attracteur... (= les noeuds à partir desquels on peut attirer le jeu vers certains noeuds)

- Définition: Etant donné un ensemble R de noeuds de l'arène, et un joueur X, l'attracteur de R pour X Attr_X(R) est l'ensemble des noeuds à partir desquels X peut forcer le jeu à atteindre R
- A partir de ces noeuds, X possède donc une stratégie gagnante pour l'objectif "accéder à R"
- Pour calculer cet ensemble, on va procéder par étapes (point fixe).
- Définition: Attrxi(R) est l'ensemble des noeuds à partir desquels X peut forcer le jeu à atteindre R en i coups au plus

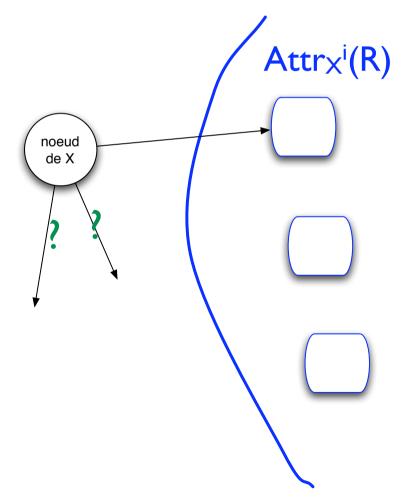
- Définition: Attrxⁱ(R) est l'ensemble des noeuds à partir desquels X peut forcer le jeu à atteindre R en i coups au plus
- Clairement $Attrx^0(R) = R$. Pour être sûr d'atteindre R sans jouer de coups, il faut déjà s'y trouver.
- Comment fait-on pour calculer Attrxⁱ⁺¹(R) à partir de Attrxⁱ(R) ?
 - Clairement Attrxⁱ(R)⊆ Attrxⁱ⁺¹(R), mais comment sélectionner les noeuds à ajouter ?



• Comment fait-on pour calculer $Attr_{X^{i+1}}(R)$ à partir de

 $Attr_{X}^{i}(R)$?

Cas I:



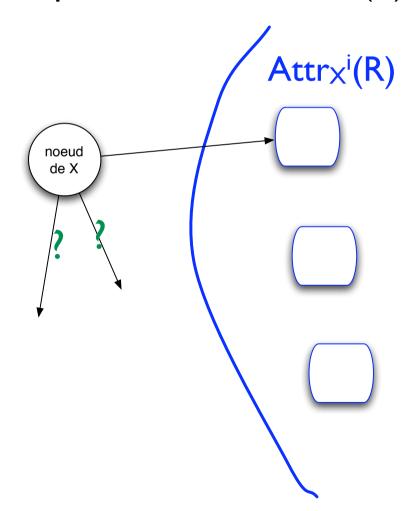


• Comment fait-on pour calculer $Attr_{X^{i+1}}(R)$ à partir de

 $Attr_{X}^{i}(R)$?

Cas I:

Comme c'est X
qui définit la
stratégie, il peut
toujours choisir
d'aller vers
Attrxi(R)



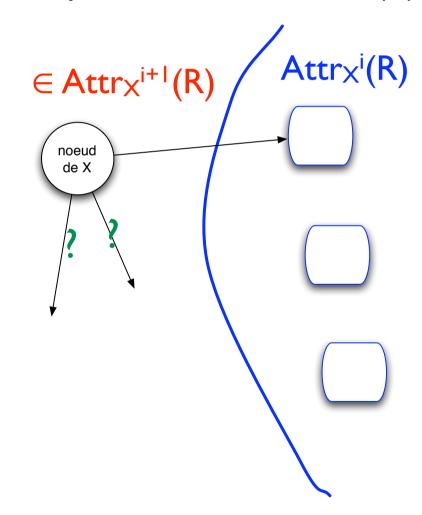


• Comment fait-on pour calculer $Attr_{X^{i+1}}(R)$ à partir de

 $Attr_{X}^{i}(R)$?

Cas I:

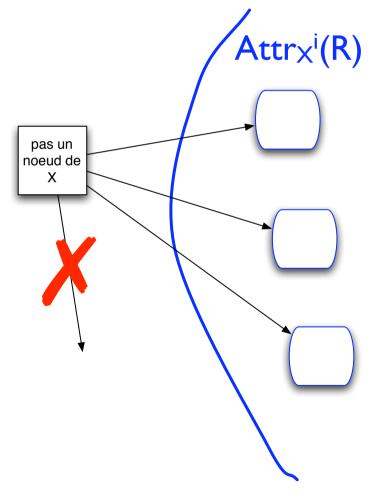
Comme c'est X
qui définit la
stratégie, il peut
toujours choisir
d'aller vers
Attrxi(R)





• Comment fait-on pour calculer $Attr_{X}^{i+1}(R)$ à partir de $Attr_{X}^{i}(R)$?

Cas 2:



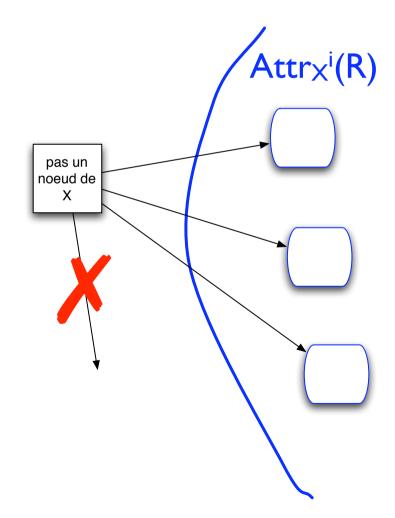


• Comment fait-on pour calculer $Attr_{X^{i+1}}(R)$ à partir de

 $Attr_{X}^{i}(R)$?

Cas 2:

L'adversaire ne peut choisir que des successeurs dans Attrxi(R)



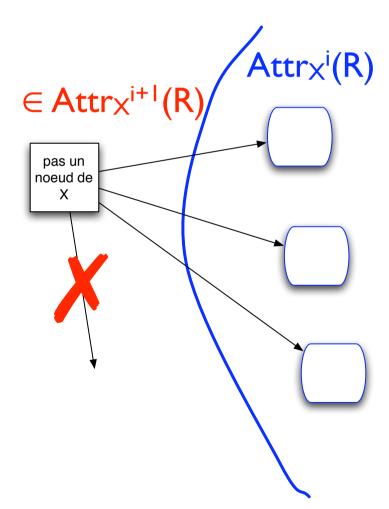


• Comment fait-on pour calculer $Attr_{X^{i+1}}(R)$ à partir de

 $Attr_{X}^{i}(R)$?

Cas 2:

L'adversaire ne peut choisir que des successeurs dans Attrxi(R)

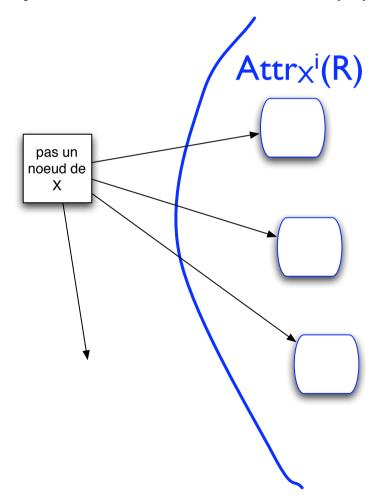




• Comment fait-on pour calculer Attr_Xi+1(R) à partir de

 $Attr_{X}^{i}(R)$?

Cas 3:



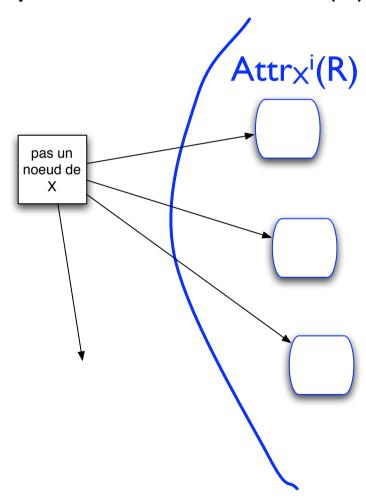


• Comment fait-on pour calculer $Attr_{X^{i+1}}(R)$ à partir de

 $Attr_{X}^{i}(R)$?

Cas 3:

L'adversaire peut choisir un successeur hors de Attr_Xi(R)



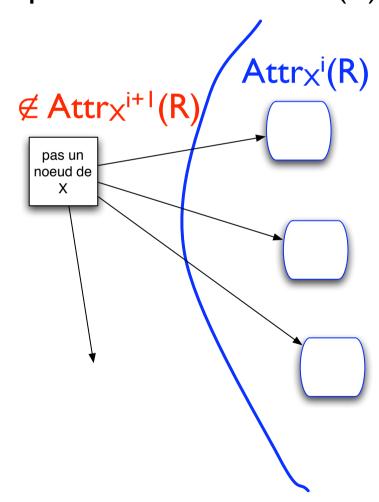


• Comment fait-on pour calculer Attr_Xi+1(R) à partir de

 $Attr_{X}^{i}(R)$?

Cas 3:

L'adversaire peut choisir un successeur hors de Attr_Xi(R)





On obtient donc:

$$\operatorname{Attr}_{X}^{0}(R) = R$$

$$\operatorname{Attr}_{X}^{i+1}(R) = \operatorname{Attr}_{X}^{i}$$

$$\cup \{q \in Q_{X} \mid \exists (q, r) \in E : r \in \operatorname{Attr}_{X}^{i}(R)\}$$

$$\cup \{q \in Q \setminus Q_{X} \mid \forall (q, r) \in E : r \in \operatorname{Attr}_{X}^{i}(R)\}$$

Mais cela définit une séquence infinie d'ensembles !

$$Attr_X^0(R) \subseteq Attr_X^1(R) \subseteq Attr_X^2(R) \subseteq ... \subseteq Attr_X^k(R) ...$$

- Théorème: La séquence des Attrxi(R) converge
 - Preuve: La séquence est croissante, et chaque Attrxi(R) est contenu dans Q, qui est fini.
- On va donc considérer la première position k telle que Attrx^k(R) = Attrx^{k+1}(R)
- On a donc: $Attr_X(R) = Attr_X(R)$



- $Attr_X^0(R)$ $Attr_X^1(R)$ $Attr_X^2(R)$... $Attr_X^k(R)$...
- Théorème: La séquence des Attrxi(R) converge
 - Preuve: La séquence est croissante, et chaque Attrxi(R) est contenu dans Q, qui est fini.
- On va donc considérer la première position k telle que Attrx^k(R) = Attrx^{k+1}(R)
- On a donc: $Attr_X(R) = Attr_X(R)$



$$Attr_{\times}^{0}(R) \subset Attr_{\times}^{1}(R) \subset Attr_{\times}^{2}(R) \subset ... \subset Attr_{\times}^{k}(R) \equiv$$

- Théorème: La séquence des Attrxi(R) converge
 - Preuve: La séquence est croissante, et chaque Attrxi(R) est contenu dans Q, qui est fini.
- On va donc considérer la première position k telle que Attrx^k(R) = Attrx^{k+1}(R)
- On a donc: $Attr_X(R) = Attr_X(R)$



 $Attr_{\times}^{0}(R) \subset Attr_{\times}^{1}(R) \subset Attr_{\times}^{2}(R) \subset ... \subset Attr_{\times}^{k}(R) ...$

- Théorème: $W_X = Attr_X(R)$
 - Preuve (I):Attr_X(R) ⊆ W_X (il n'y a que des positions gagnantes dans l'attracteur)
 Clairement, on n'a mis dans Attr_X(R) que des positions gagnantes pour X (voir définition de Attr). Cette direction est donc triviale.

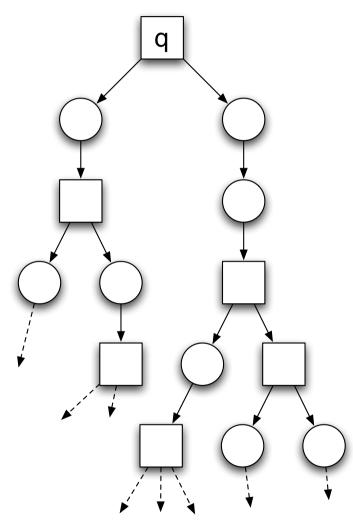


 $Attr_{\times}^{0}(R) \subset Attr_{\times}^{1}(R) \subset Attr_{\times}^{2}(R) \subset ... \subset Attr_{\times}^{k}(R) ...$

- Théorème: W_X= Attr_X(R)
 - Preuve (2):Attr_X(R) ⊇ W_X (toutes les positions gagnantes sont dans l'attracteur)
 - Par contradiction: considérons une position gagnante q pour X (q∈ W_X) et supposons que q∉ Attr_X(R) =Attr_X^k(R).
 - Comme q∈ W_X, X a une stratégie gagnante f
 - On va construire l'arbre de toutes les parties possibles à partir de q, selon f

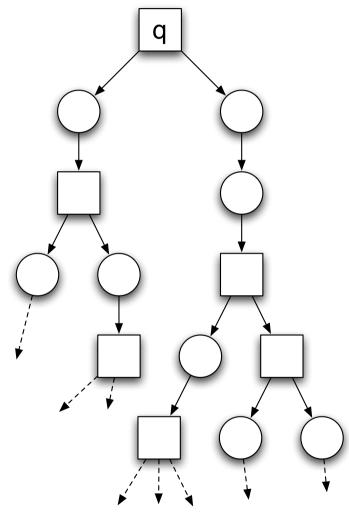


- Chaque position q' de X a un seul fils: f(q')
- L'ensemble des fils de chaque position q' de l'adversaire est l'ensemble des successeurs de q' dans le jeu
- L'arbre est infini



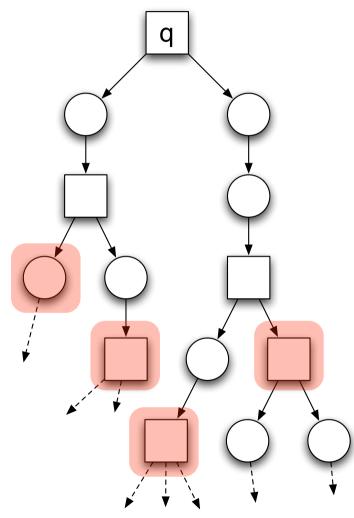


- Chaque branche passe obligatoirement par une position \in Attr $_X^k(R)$ car:
 - f est une strat. gagnante
 - $R \subseteq Attr_X^k(R)$
- On peut donc séparer les noeuds de l'arbre en deux:
 - Ceux qui sont au-dessus des noeuds ∈ Attr_Xk(R)
 - Ceux en-dessous



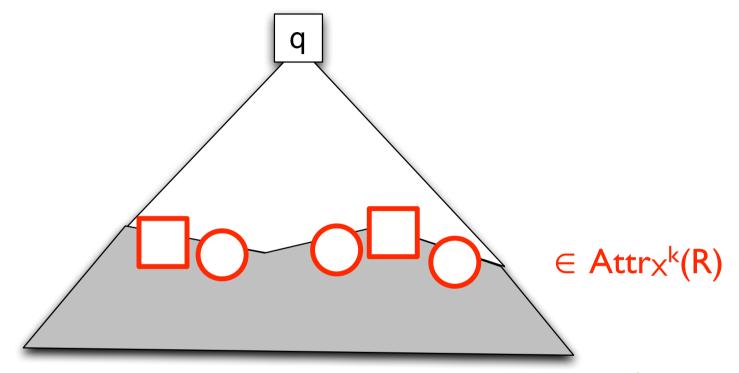


- Chaque branche passe obligatoirement par une position ∈ Attr_X^k(R) car:
 - f est une strat. gagnante
 - $R \subseteq Attr_X^k(R)$
- On peut donc séparer les noeuds de l'arbre en deux:
 - Ceux qui sont au-dessus des noeuds ∈ Attr_Xk(R)
 - Ceux en-dessous



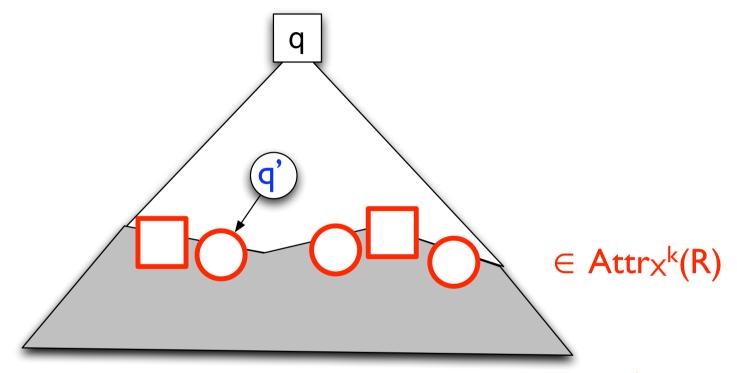






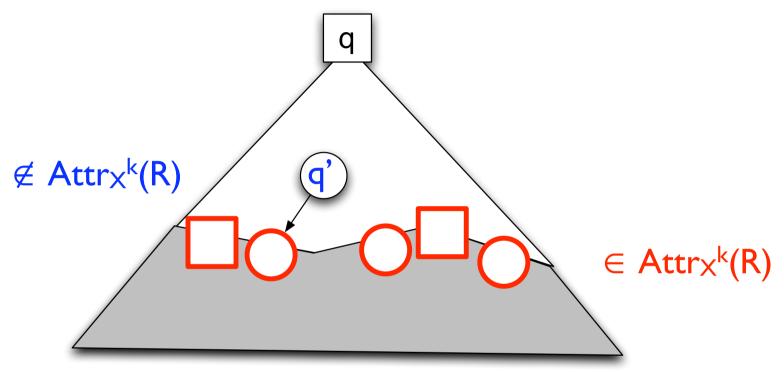
- Regardons les pères des noeuds "rouges" ∈ Attrx^k(R).
 Ces pères ∉ Attrx^k(R)
- S'il y a un père q' de X, alors q' doit appartenir à $Attr_{X}^{k+1}(R)$. Comme $q' \notin Attr_{X}^{k}(R)$, on a $Attr_{X}^{k}(R) \subset Attr_{X}^{k+1}(R)$. Contradiction.





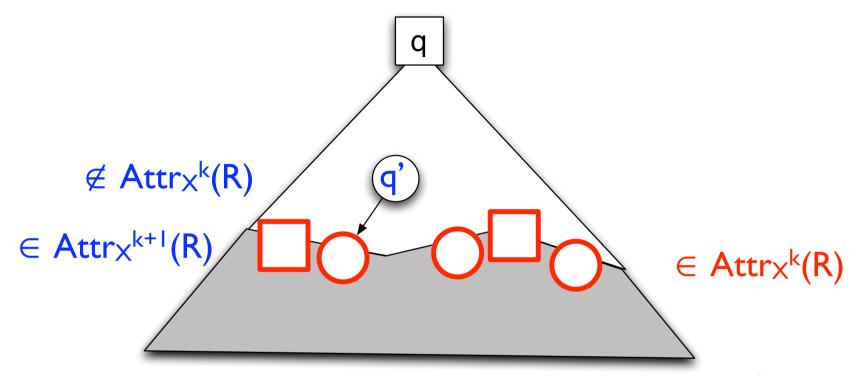
- Regardons les pères des noeuds "rouges" ∈ Attrx^k(R).
 Ces pères ∉ Attrx^k(R)
- S'il y a un père q' de X, alors q' doit appartenir à $Attr_{X}^{k+1}(R)$. Comme $q' \notin Attr_{X}^{k}(R)$, on a $Attr_{X}^{k}(R) \subset Attr_{X}^{k+1}(R)$. Contradiction.





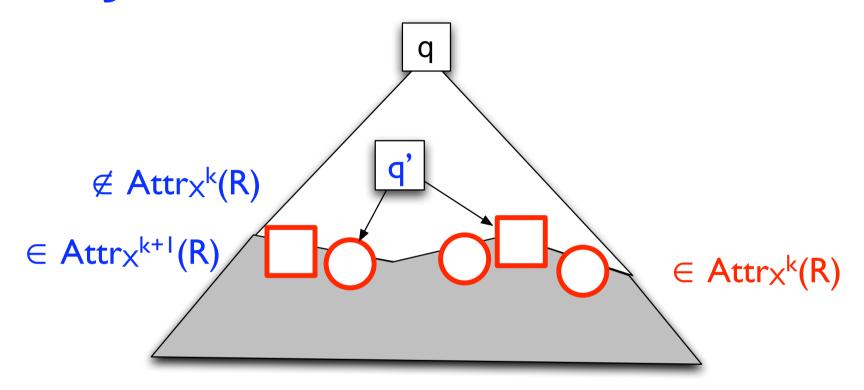
- Regardons les pères des noeuds "rouges" ∈ Attrx^k(R).
 Ces pères ∉ Attrx^k(R)
- S'il y a un père q' de X, alors q' doit appartenir à $Attr_{X}^{k+1}(R)$. Comme $q' \notin Attr_{X}^{k}(R)$, on a $Attr_{X}^{k}(R) \subset Attr_{X}^{k+1}(R)$. Contradiction.





- Regardons les pères des noeuds "rouges" ∈ Attrx^k(R).
 Ces pères ∉ Attrx^k(R)
- S'il y a un père q' de X, alors q' doit appartenir à $Attr_{X}^{k+1}(R)$. Comme $q' \notin Attr_{X}^{k}(R)$, on a $Attr_{X}^{k}(R) \subset Attr_{X}^{k+1}(R)$. Contradiction.





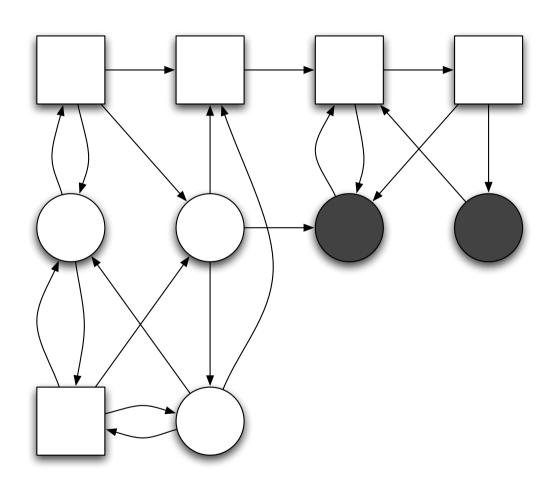
 Sinon, tous les pères appartiennent à l'adversaire et ont tous leurs fils dans Attrx^k(R). Ils doivent donc appartenir à Attrx^{k+1}(R). Donc Attrx^k (R) ⊂ Attrx^{k+1}(R).
 Contradiction.

- Nous pouvons maintenant calculer l'ensemble des positions gagnantes Wx d'un joueur X pour un objectif d'accessibilité R:
 - Il suffit de calculer Attrx(R) (point fixe)
- X possède donc une stratégie gagnante ssi la position initiale q₀∈Wx
- Comment calculer cette stratégie ?
 - Pour chaque position q∈W_X, on choisit f(q) parmi les successeurs de q qui appartiennent à W_X.
 - Le point fixe nous donne en fait une famille de stratégies positionelles.



A

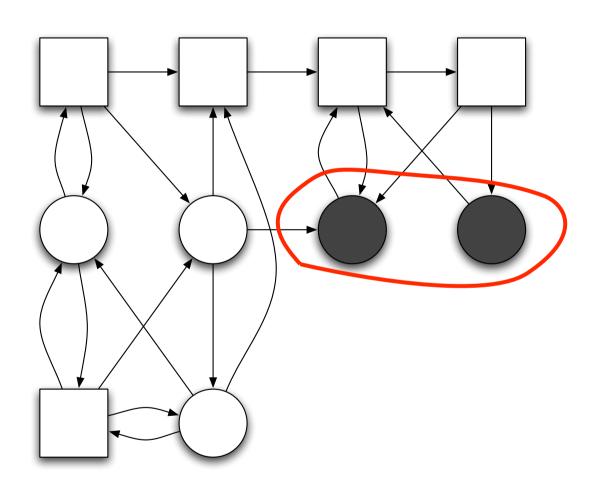
B





A

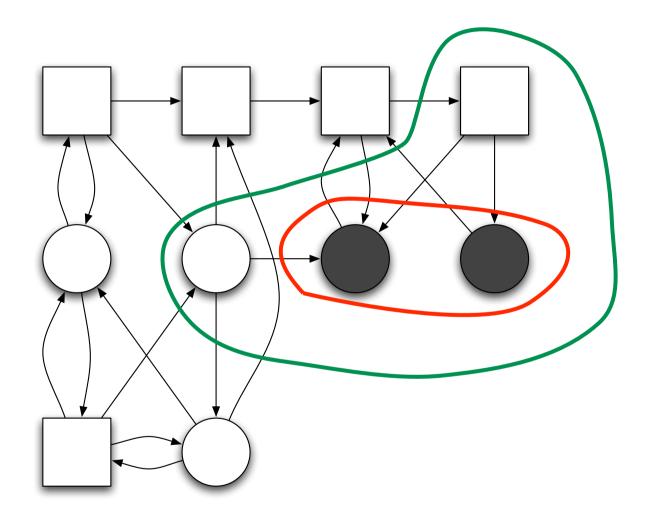
B





A

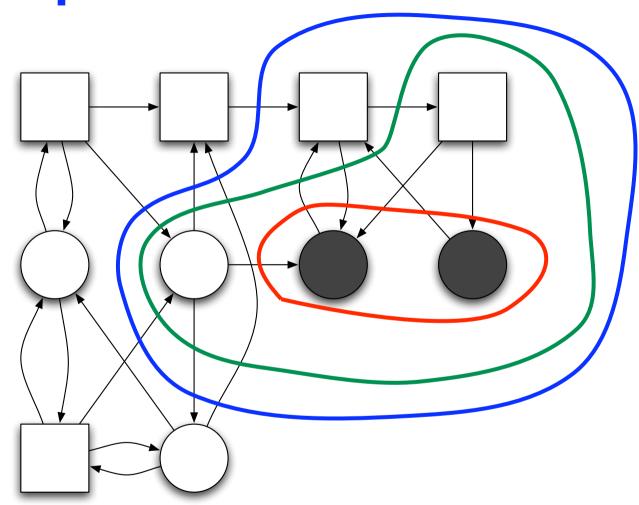
B





A

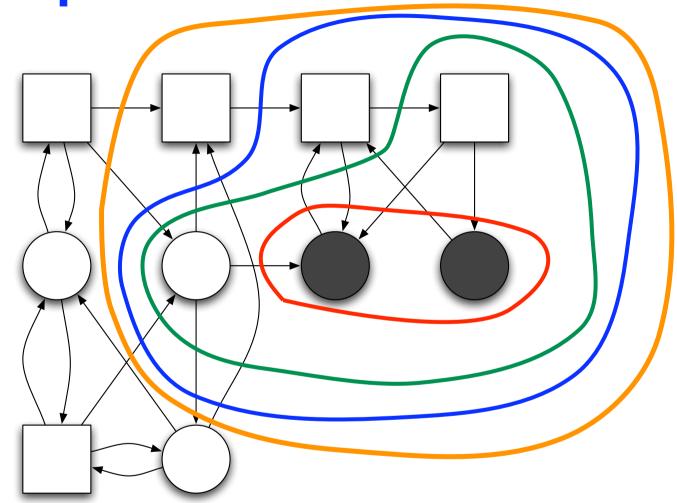
B





A

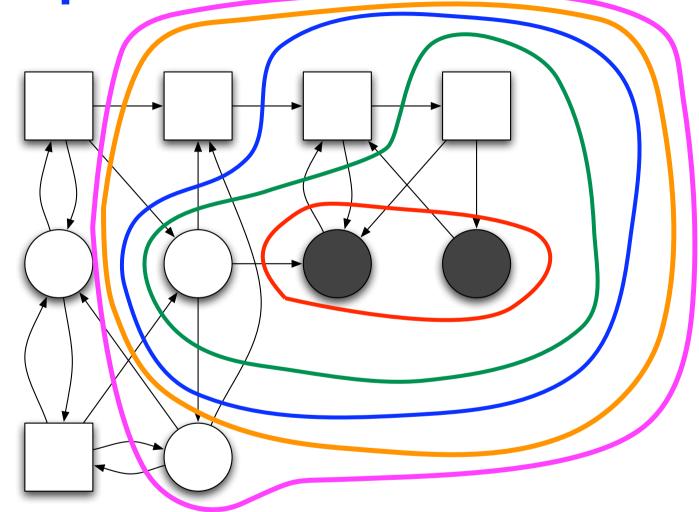
В



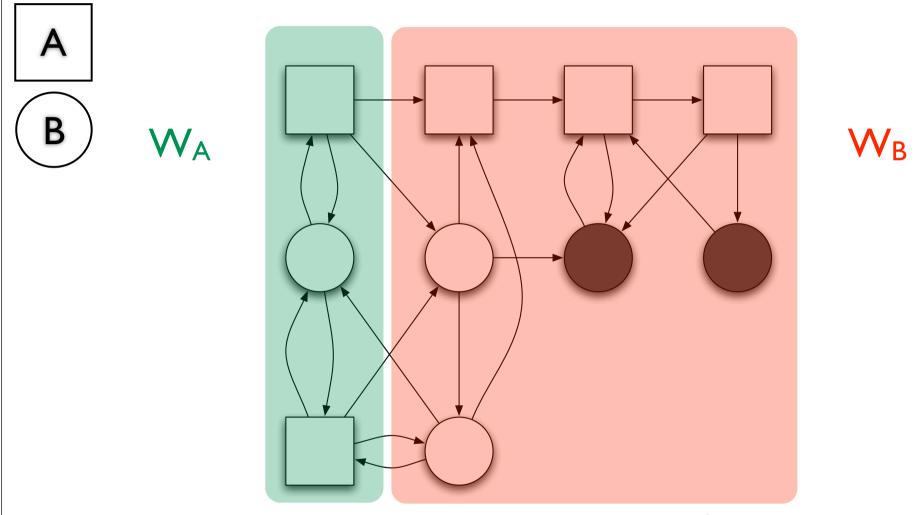


A

В

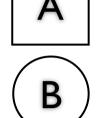




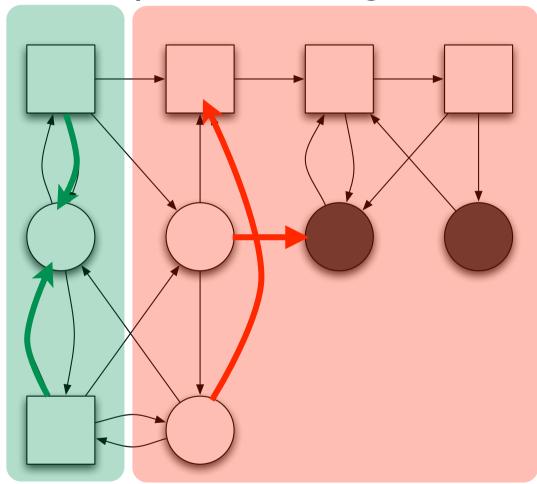




Exemples de stratégies







 W_{B}





Rappel

- Condition de Muller faible:
- Fixons un ensemble F d'ensembles de noeuds de l'arène et une partie p
- p est une partie gagnante ssi Occ(p)∈F
 - Occ(p) = ensemble de positions qui apparaissent finiment ou infiniment souvent dans p



Jeux de Muller faibles

- Ces jeux généralisent les jeux d'accessibilité. On a donc des résultats un peu plus généraux:
 - Théorème: Etant donné un jeu de Muller faible, on peut déterminer, pour chaque joueur, à partir de quelle position il possède un stratégie gagnante.
 - Théorème: Si un joueur possède une stratégie gagnante dans un jeu de Muller faible, alors il possède en particulier une stratégie gagnante à mémoire finie. On peut la calculer.



Jeux de parité

- Pour résoudre ces jeux de Muller faibles, on va utiliser un outil classique de la théorie des jeux: les jeux de parité (faibles)
- Définition: un jeu de parité est un jeu ⟨Q,E⟩ auquel on ajoute une fonction de coloration des positions c: Q→{1,...,k}
 - Ici, les "couleurs" sont en fait des nombres naturels. On étend cette fonction aux parties: c(q1q2q3...)=c(q1)c(q2)c(q3)...
- Définition: une partie p dans un jeu de parité est gagnée par B ssi max(Occ(c(p))) est pair

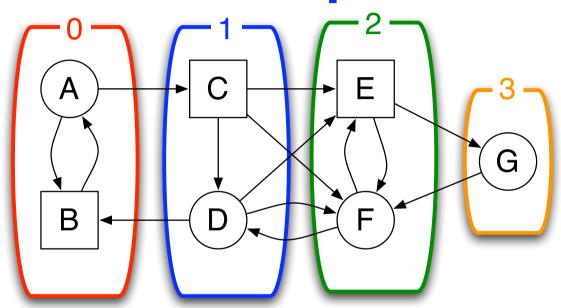


Jeux de parité -

A: impair

B: pair

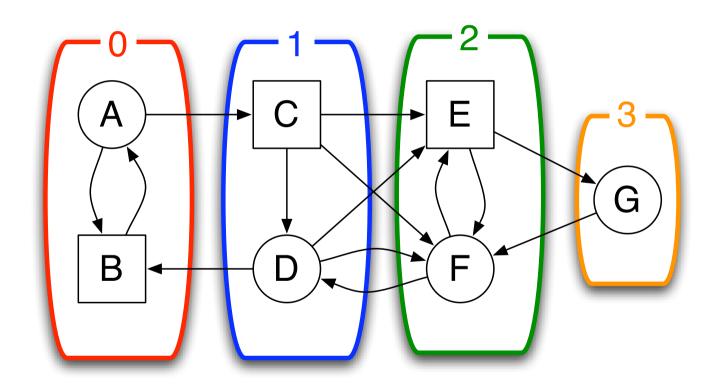
exemple



- La partie $p=(ACDB)^{\omega}$ est gagnée par A. max(Occ(c(p)))=1.
- La partie p=ACEFDB(ACDB) ω est gagnée par B. max(Occ(c(p)))=2.

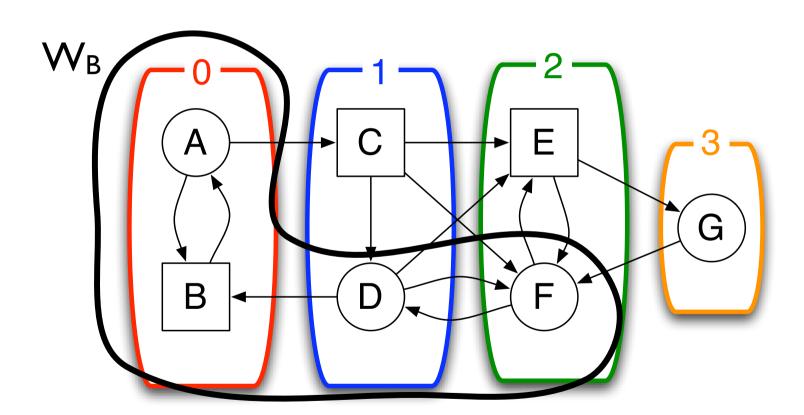


B



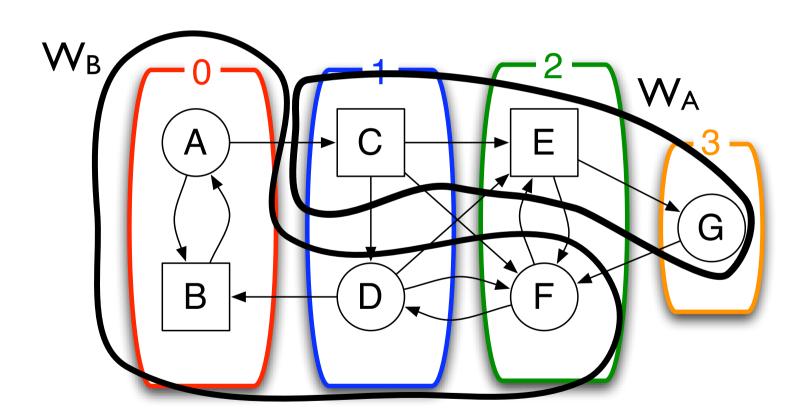


 $\left(\mathsf{B}\right)$



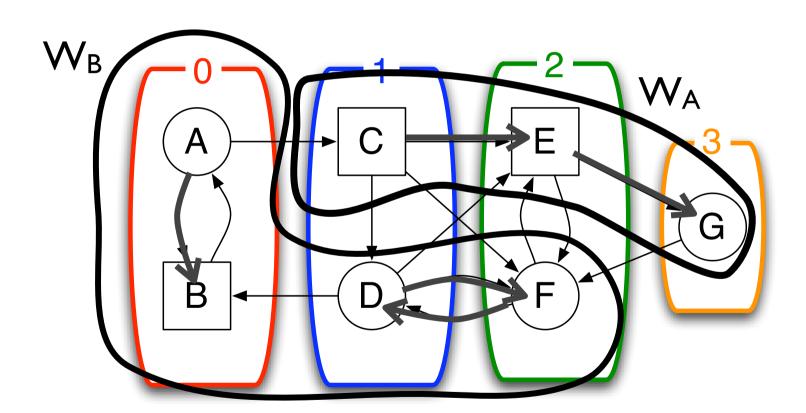


 $\left(\mathsf{B}\right)$





 $\left(\mathsf{B}\right)$





Jeux de parité - résultat principal

- Nous allons montrer que:
- Théorème: Dans un jeu de parité faible, on peut construire les régions gagnantes pour les deux joueurs, ainsi que des stratégies gagnantes correspondantes. Ces stratégies sont positionelles.



Jeux de parité - algorithme

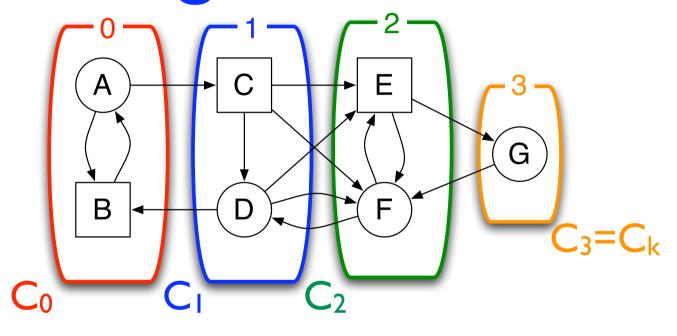
- On considère un jeu G= ⟨Q,E⟩ et une fonction de coloration c: Q → {1,...,k}.
- On suppose que k est impair.
 - Ce n'est pas restrictif, car si k est pair, on incrémente toutes les couleurs de I, et on inverse les positions des deux joueurs. On obtient un nouveau jeu dans lequel A gagne ssi B gagne dans le jeu original.
- On appelle C_i l'ensemble $\{q \in Q \text{ t.q. } c(q)=i\}$



Jeux de parité - algorithme

(B) pair

imp.



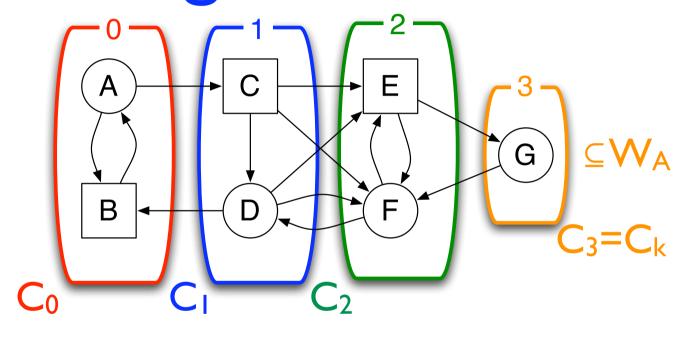
- Première constatation: A gagne si le jeu commence dans un noeud de C_k
 - k est la couleur maximale: B ne peut pas forcer le jeu à aller dans une couleur plus grande



Jeux de parité - algorithme

A imp.

(B) pair

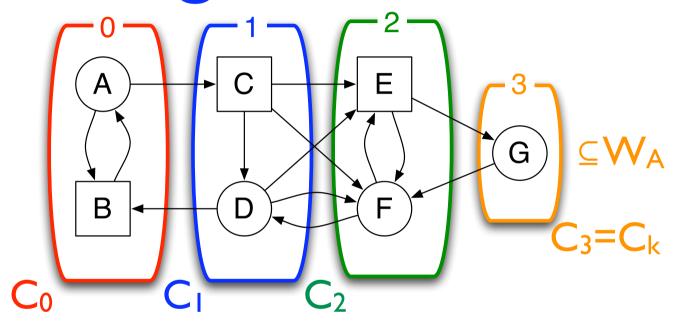


- Première constatation: A gagne si le jeu commence dans un noeud de C_k
 - k est la couleur maximale: B ne peut pas forcer le jeu à aller dans une couleur plus grande



(B) pair

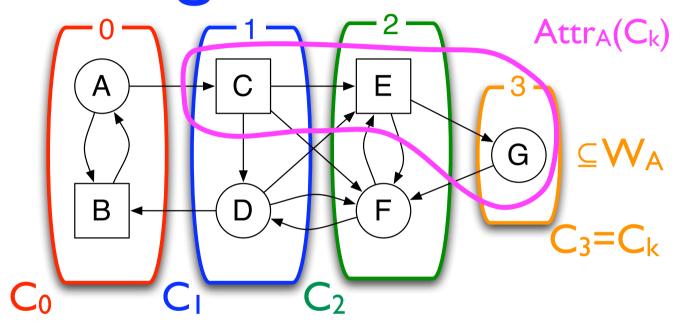
imp.



- Deuxième constatation: A gagne si le jeu commence dans E par exemple, car A peut forcer le jeu à rejoindre C_k
 - De façon plus générale: A gagne si le jeu commence en $Attr_A(C_k)$.

(B) pair

imp.



- Deuxième constatation: A gagne si le jeu commence dans E par exemple, car A peut forcer le jeu à rejoindre C_k
 - De façon plus générale: A gagne si le jeu commence en Attr_A(C_k).

- A gagne si le jeu commence en $Attr_A(C_k)$.
- Mais ce n'est pas suffisant!
 - A pourrait aussi gagner en forçant le jeu à aller dans une couleur impaire différente de k, et en empêchant B d'amener le jeu dans une couleur plus grande.
 - Par exemple: A force le jeu à aller en k-2, et empêche B d'amener le jeu dans k-1.



- De manière générale, A gagne:
 - s'il peut forcer le jeu à aller dans une couleur impaire,...
 - tout en évitant les positions dans lesquelles B peut forcer le jeu à aller dans une couleur paire plus grande.
- Et symétriquement pour B.



- Idée de l'algorithme:
 - On va calculer, pour chaque couleur i, un ensemble Ai
 - Cet ensemble contiendra toutes les positions dans lesquelles le joueur auquel appartient la couleur i gagne en forçant le jeu à passer par i ou par une couleur plus grande qui lui appartient
- Exemple: A₂ = l'ensemble des positions dans lesquelles B gagne (2 est pair) parce qu'il force le jeu à passer par 2 ou par 4 ou par 6, etc.

- Idée de l'algorithme:
 - On va calculer, pour chaque couleur i, un ensemble Ai
- Comme le nombre de couleurs est fini, il n'y a qu'un nombre fini d'ensembles à calculer
- Il faut les calculer dans le bon ordre ! A_i dépend de A_{i+1} (positions permettant à l'adversaire d'atteindre une couleur plus grande) et de A_{i+2} (pour gagner grâce à une couleur plus grande que i).

- On définit donc la séquence suivante:
 - A_k = Attr_A(C_k) : A gagne s'il peut forcer le jeu à aller en k (impair)
 - A_{k-1} = Attr_B(C_{k-1} \ A_k) : B gagne s'il peut forcer le jeu à aller en k-1 (pair) tout en évitant les positions où A peut forcer le jeu à aller en k



- $A_{k-2} = Attr_A(C_{k-2} \setminus A_{k-1} \cup A_k):A$ gagne soit:
 - s'il peut forcer le jeu à aller en k-2 (impair) tout en évitant les positions où B peut forcer le jeu à aller en k-1
 - s'il peut forcer le jeu à aller dans une position d'où il est sûr de pouvoir forcer le jeu à aller en k (impair).



- $A_{k-3} = Attr_B(C_{k-3} \setminus A_{k-2} \cup A_{k-1}) : B \text{ gagne soit:}$
 - s'il peut forcer le jeu à aller en k-3 (pair) tout en évitant les positions où A peut forcer le jeu à aller en k-2 ou en k
 - s'il peut forcer le jeu à aller en k-l (pair) tout en évitant les positions où A peut forcer à aller en k.



$$A_{k} = \operatorname{Attr}_{A}(C_{k})$$

$$A_{k-1} = \operatorname{Attr}_{B}(C_{k-1} \setminus A_{k})$$

$$\forall 1 \leq i < k-1:$$

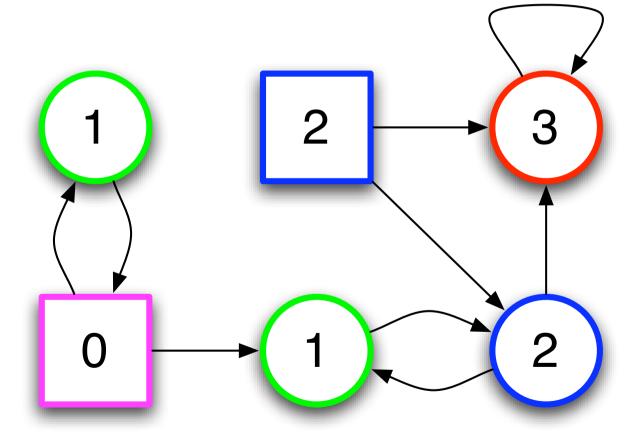
$$A_{i} = \begin{cases} \operatorname{Attr}_{A}(C_{i} \setminus A_{i+1} \cup A_{i+2}) & \text{si } i \text{ est impair} \\ \operatorname{Attr}_{B}(C_{i} \setminus A_{i+1} \cup A_{i+2}) & \text{si } i \text{ est pair} \end{cases}$$

- On a : $A_1 = W_A$ et $A_2 = W_B$
- Pour obtenir les stratégies, on procède comme dans les jeux d'accessibilité (stratégies positionelles).

Jeux de parité -Exemple

B pair

imp.

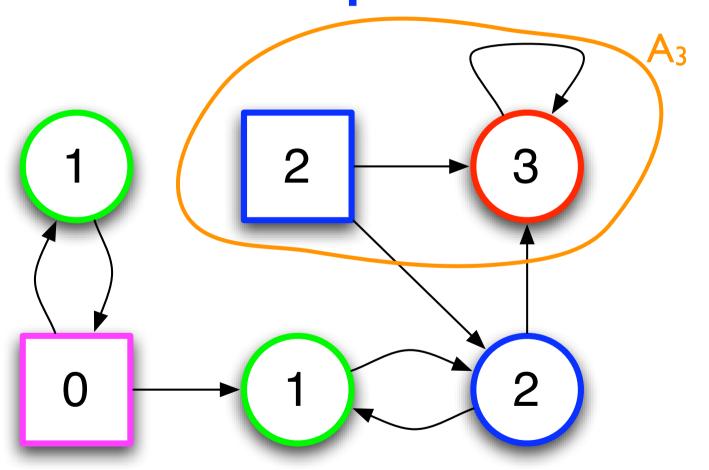




Jeux de parité -Exemple

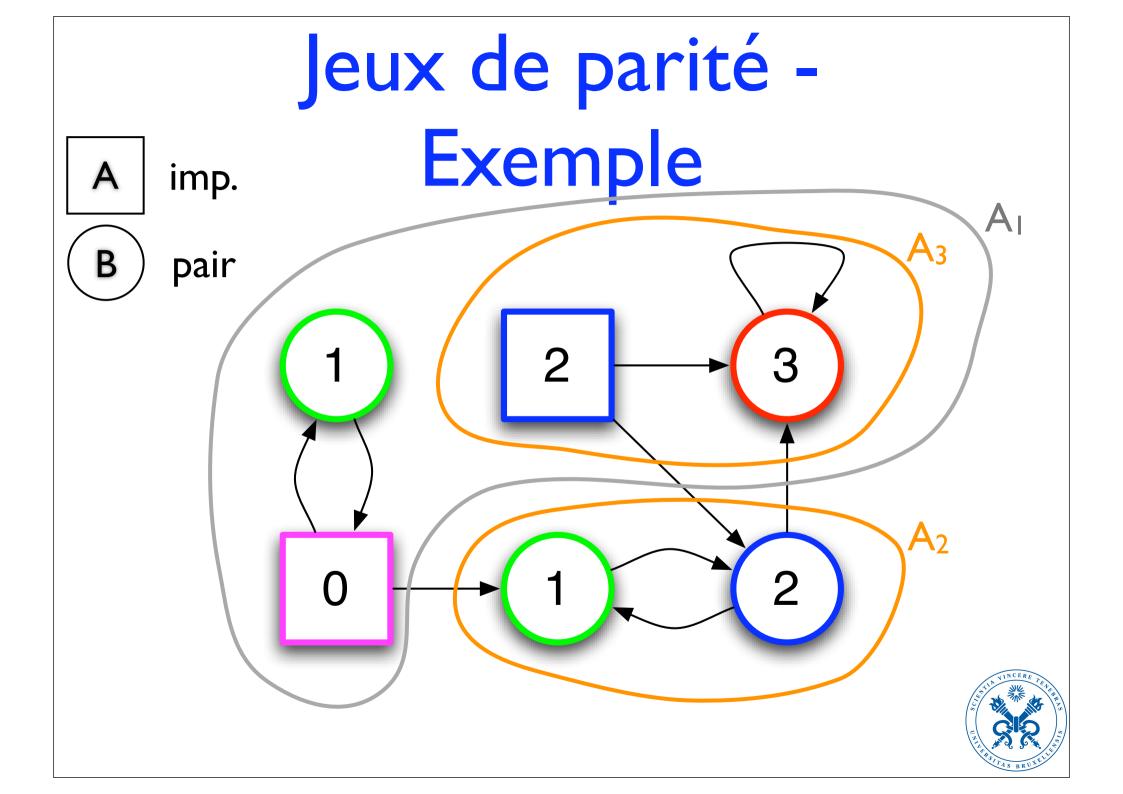
A imp.

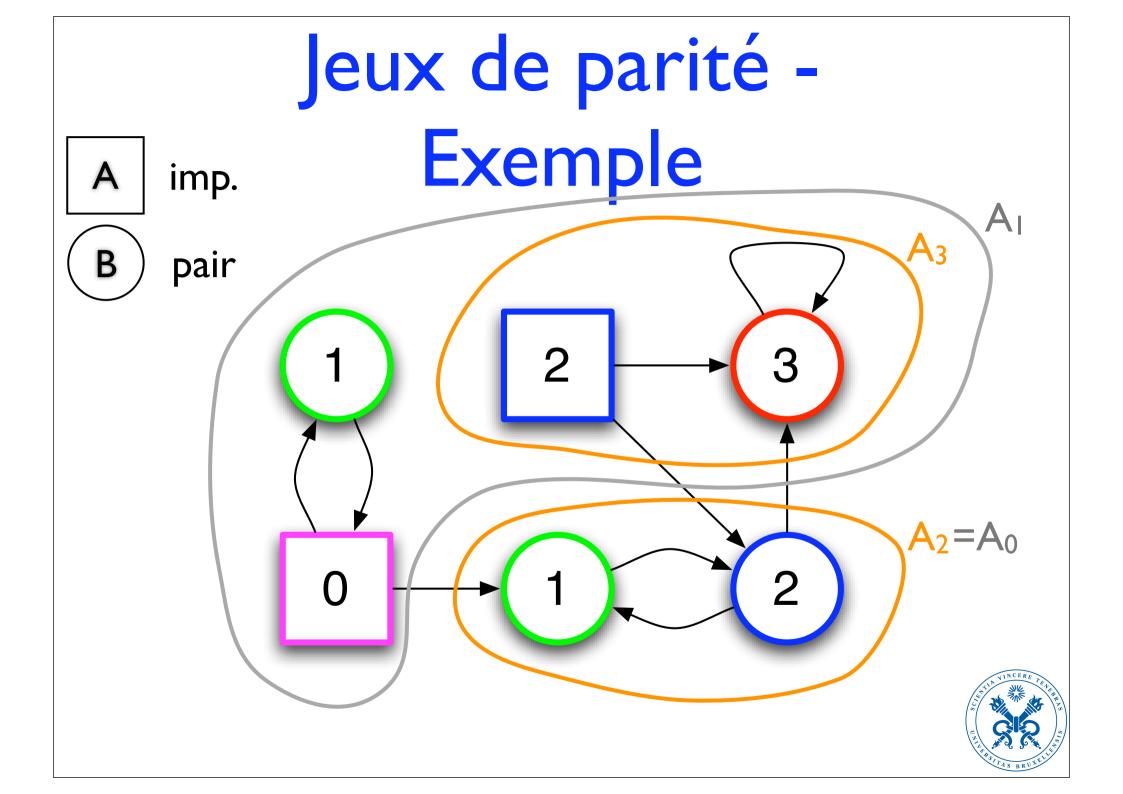
(B) pair





Jeux de parité -Exemple imp. pair





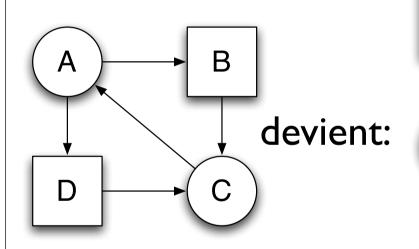
Jeux de Muller faibles

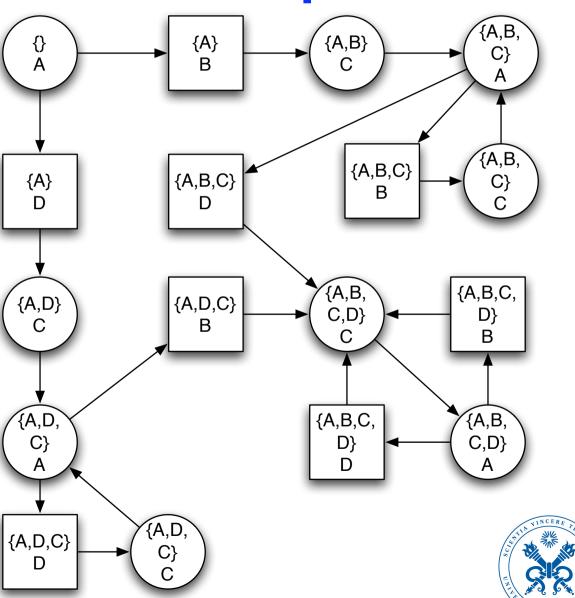
 Nous allons maintenant réduire le problème de résolution d'un jeu de Muller faible à la résolution d'un jeu de parité, et utiliser l'algorithme que nous venons de présenter.

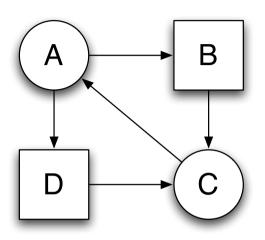


- Dans un jeu de Muller faible, on fixe les ensembles de positions par lesquels on passe pour gagner le jeu.
 - e.g. F={{A,B,C}, {D,B,E}}, et le joueur gagne la partie si le jeu passe uniquement par A,B et C ou uniquement par D,B et E
- Intuitivement, cela signifie que pour "bien jouer", il faut retenir par quels états on est déjà passé
 - Par exemple, si on est en B, qu'on est déjà passé par A, et qu'on peut choisir entre C et E comme successeurs, il faut choisir C.

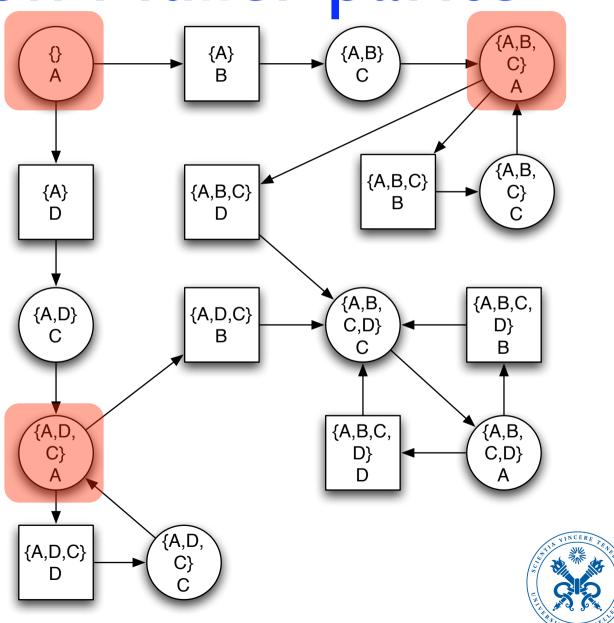
- On va d'abord transformer le jeu de Muller faible G= (Q,E) en un autre jeu G'= (Q',E') dans lequel on retient les états par lesquels on est déjà passé.
- Les états de G' seront de la forme (S,q), où
 - q∈Q est un état du jeu de départ
 - S⊆Q retient les états par lesquels on est déjà passé
 - (S,q) appartient au joueur auquel appartient q
- On construit E' en conséquence: ((S,q), (S',q'))∈E' ssi (q,q')∈E et S'=S∪{q}.

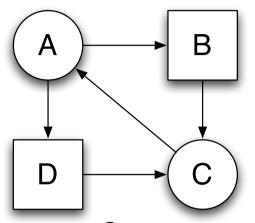






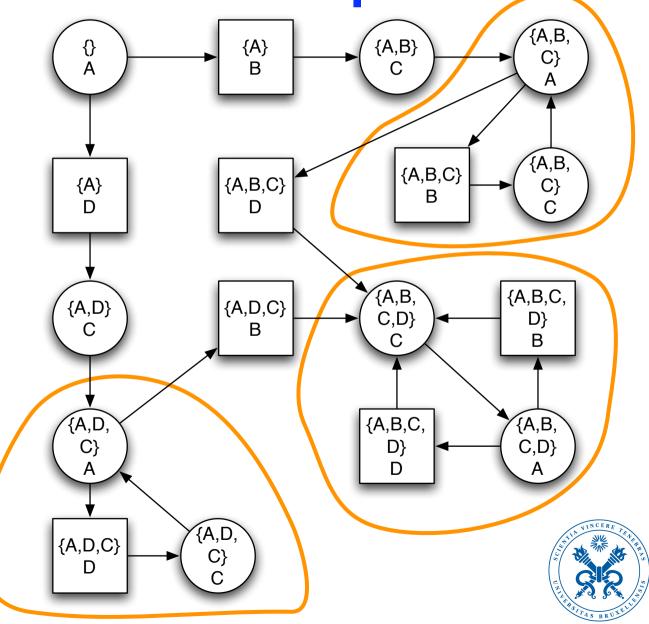
Si on joue une partie p àpd A, le joueur "rond" peut fixer Occ(p): soit ABC, soit ADC, soit ABCD





Le jeu finira "bloqué" dans une de ces trois composantes.

La "mémoire" de ces états correspond à Occ(p)



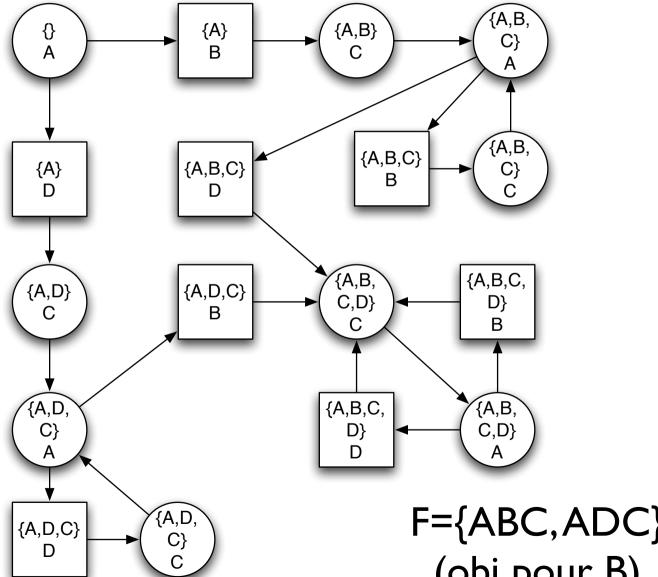
- On constate que la mémoire augmente tout au long de la partie et se stabilise sur Occ(p).
- Pour obtenir un jeu de parité, on va associer une couleur à chaque sous-ensemble de Q (c'est-à-dire chaque contenu de la mémoire dans G').
 - Plus la mémoire contient d'élément, plus la couleur est grande (pour que le max des couleurs correspondent à Occ(p)).
 - Si F est un objectif pour B, alors les contenus de mémoire gagnants (ceux dans F) seront associés à une couleur paire. Symétriquement pour A.

- En pratique, on peur procéder ainsi, pour un objectif
 F pour le joueur B (qui gagne avec les couleurs paires)
 - $c((S,q)) = 2 \times |S| \text{ si } S \in F$
 - $c((S,q)) = 2 \times |S| + 1 \text{ si } S \notin F$



imp.

pair

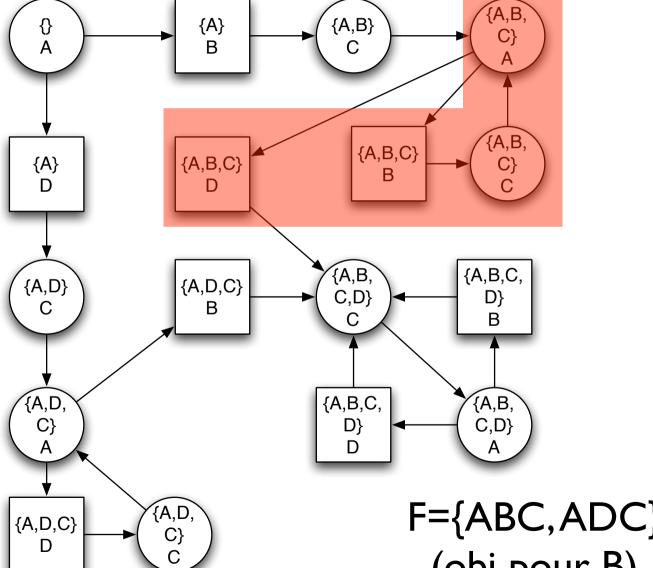


F={ABC,ADC} (obj pour B)



imp.

pair

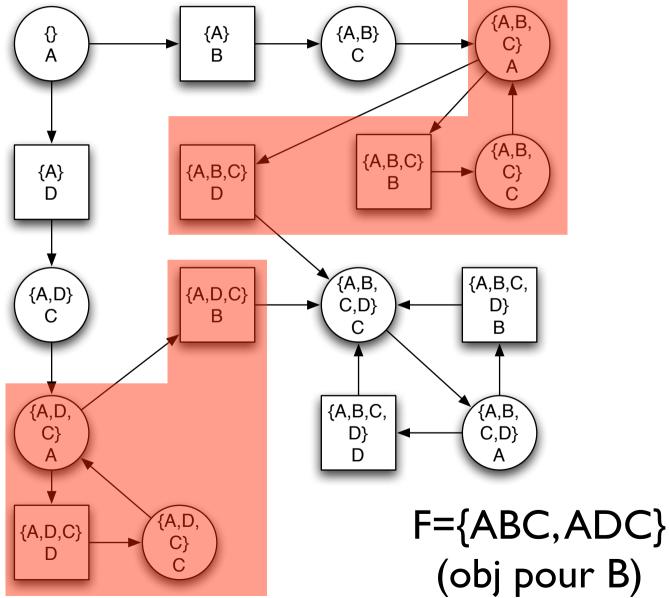


F={ABC,ADC} (obj pour B)



imp.

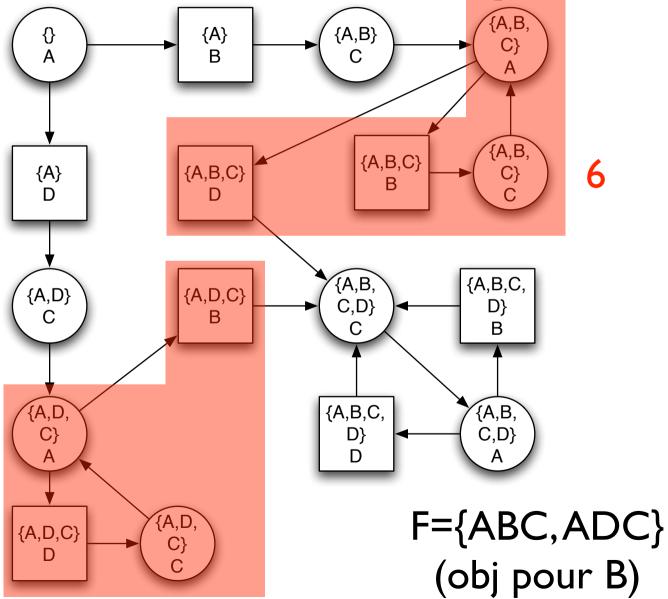
pair





imp.

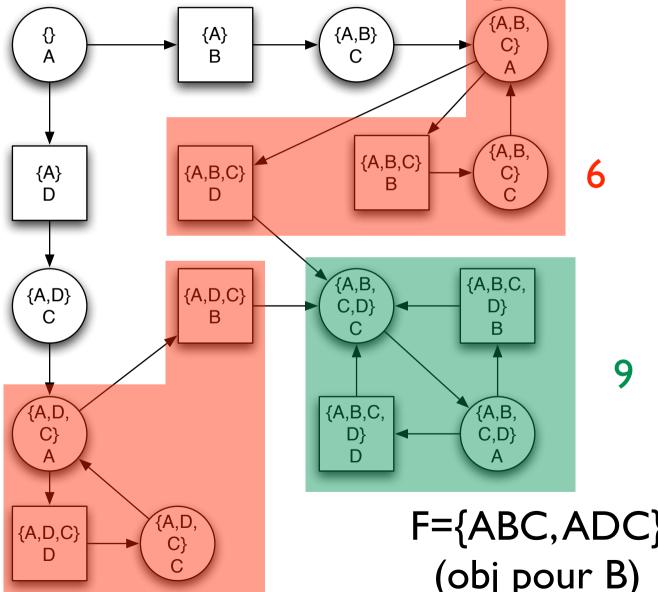
pair





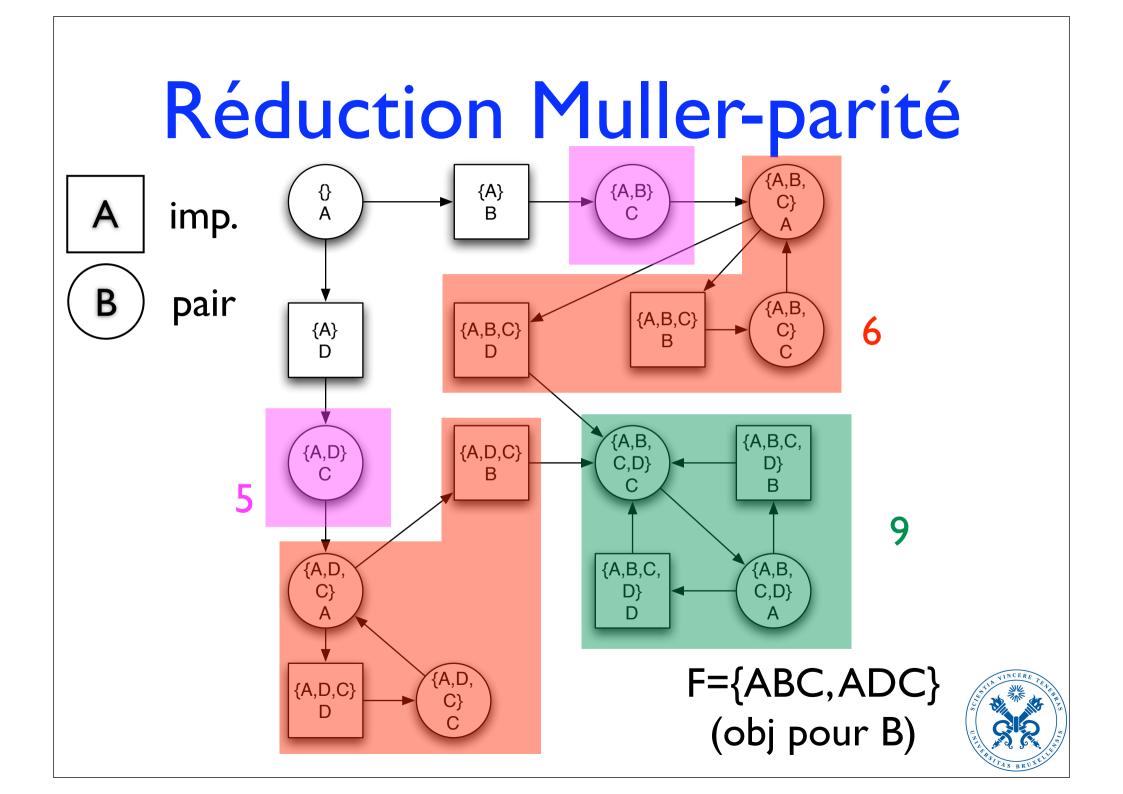
imp.

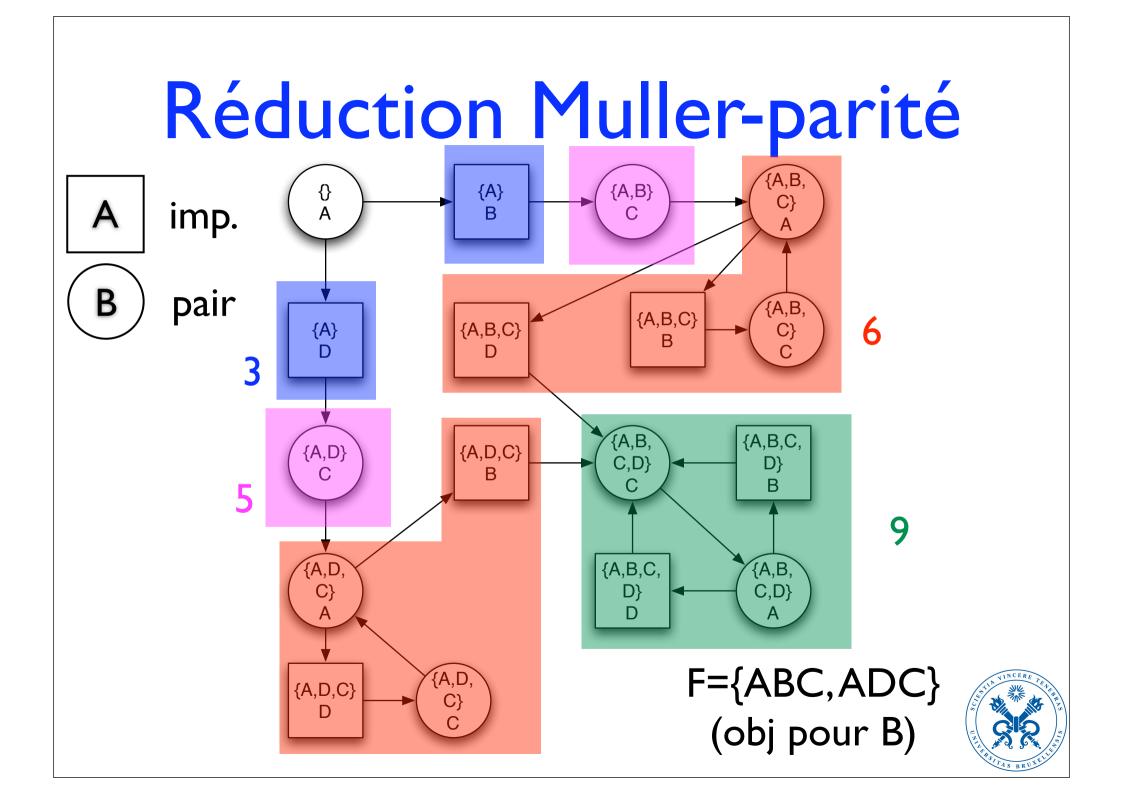
pair

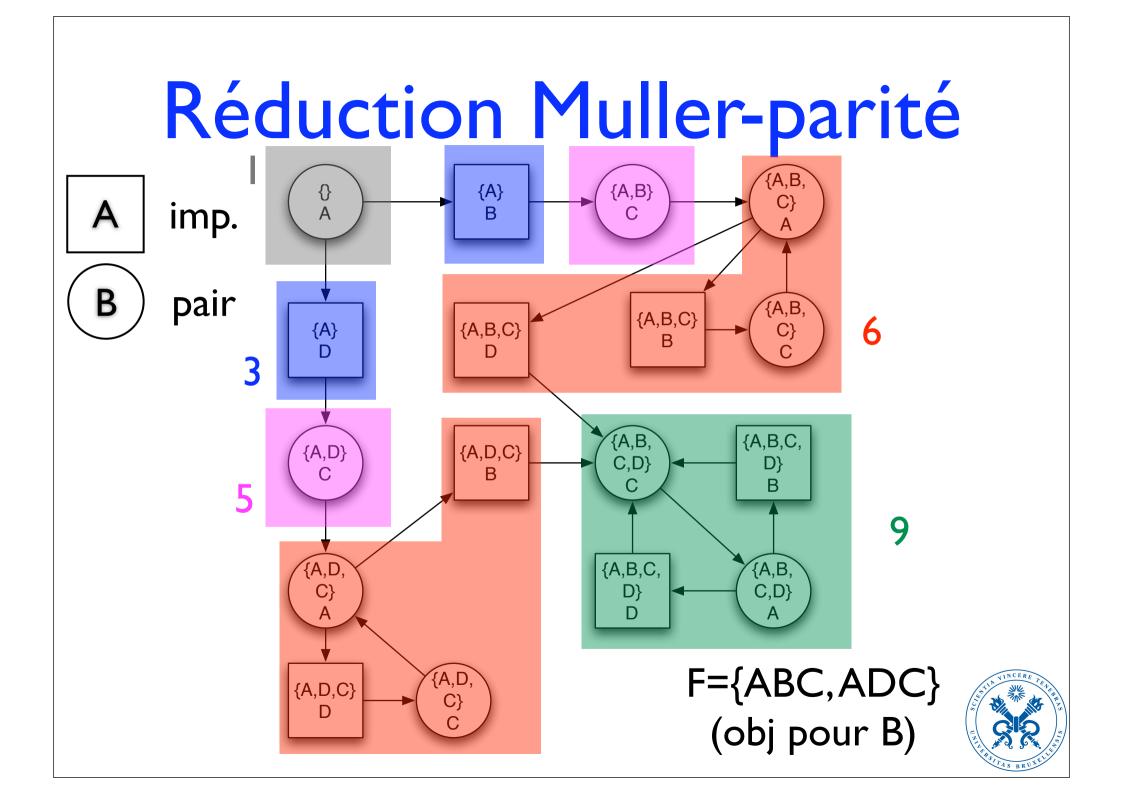


F={ABC,ADC} (obj pour B)



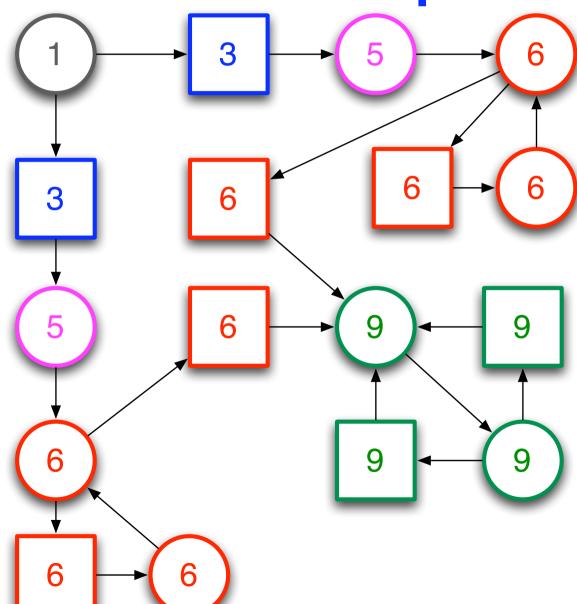






A impair

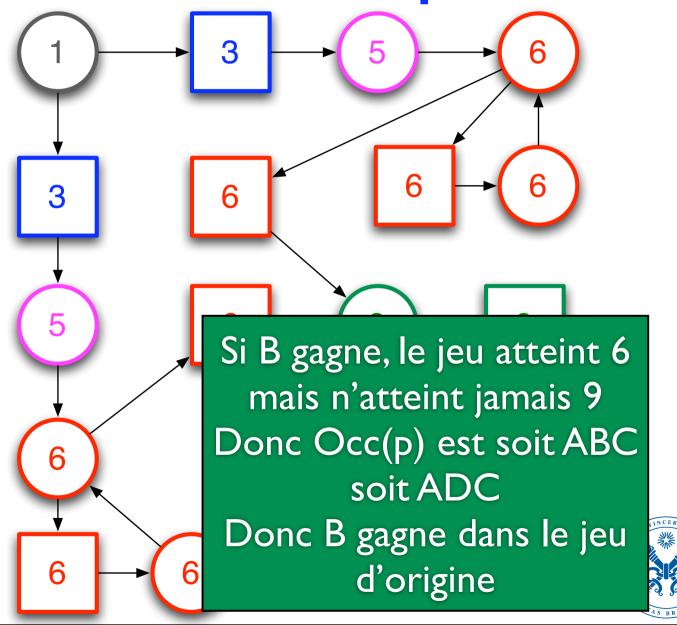
(B) pair





A impair

(B) pair



- On sait maintenant déterminer si un joueur possède une stratégie gagnante dans un jeu de Muller faible (à partir d'une position initiale donnée)
 - D'abord construire le jeu G' avec mémoire
 - Ensuite en déduire un jeu de parité qu'on résout
 - Le joueur a une stratégie depuis la position initiale du jeu de Muller faible ssi il a une stratégie depuis la position initiale du jeu de parité
- Question: comment calculer la stratégie associée ?



