

# Реализация алгоритма Тарского

Дегтярев Кирилл - докладчик  
Былинкин Дмитрий - докладчик

# Что такое алгоритм Тарского и почему мы выбрали его ?

Оказывается, что для некоторых логических  
систем вопросы, записанные в виде

$$(\exists x: \phi(x) = 1) = ? \text{ true}$$

решаются алгоритмически

# Пример такой системы - алгебра Тарского

$$TA = \langle \mathbb{R}, >, =, +, \times, 0, 1 \rangle$$

по сути в Алгебре Тарского формулы это  
условия на многочлены с целыми  
коэффициентами

**Задача элиминации квантора** - Quantifier elimination - на настоящий момент актуальным алгоритмом является CAD(Cylindrical Algebraic decomposition ~1970) - используется в экономике и алгебраической геометрии

# Почему мы выбрали его ?

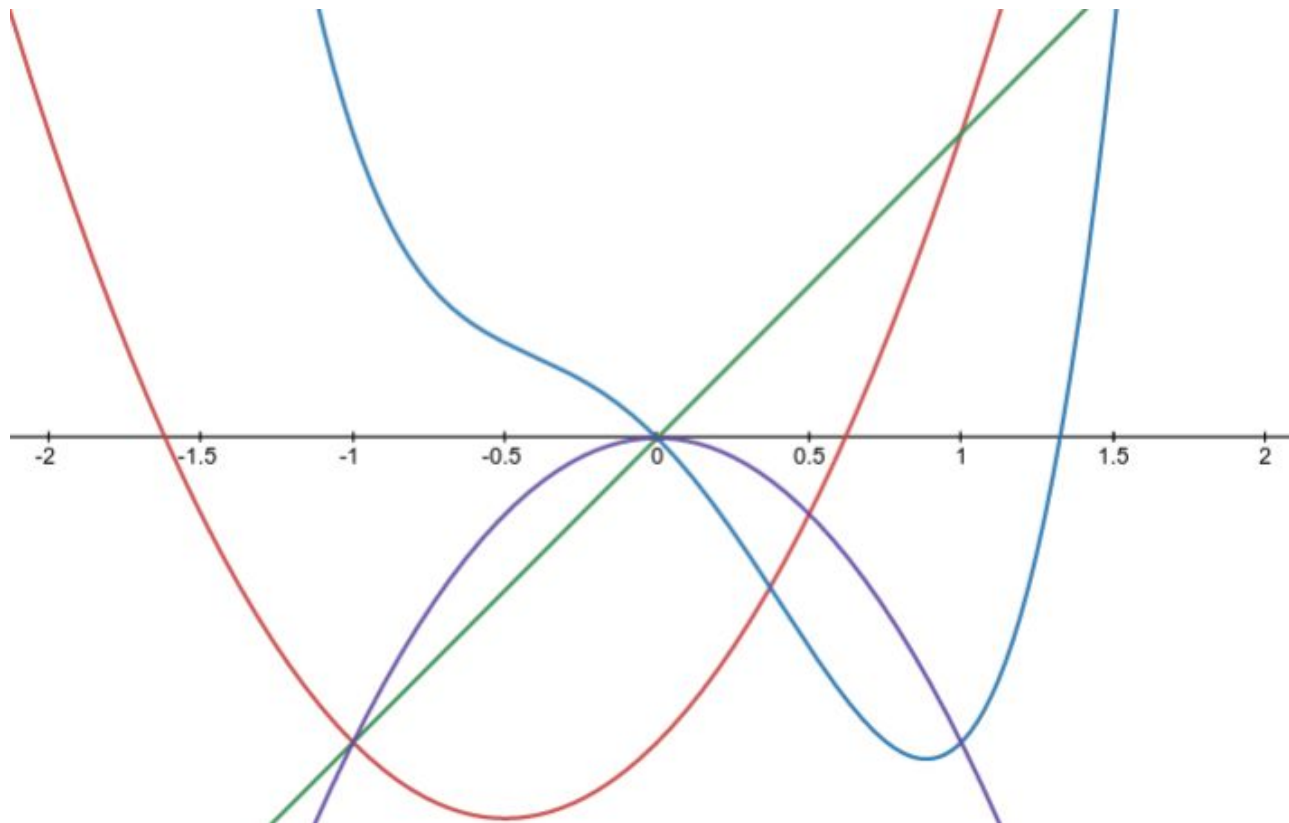
- I. Идейно интересный проект - доказательство формул на компьютере
- II. Пример вычислительно сложного алгоритма
- III. Большое количество задач, решаемых во время написания кода - сеть, громоздкий алгоритм, парсер и т.д.
- IV. Большой потенциал для дальнейшей работы

# Что делает наша программа ?

Вход программы - формула в виде ДНФ

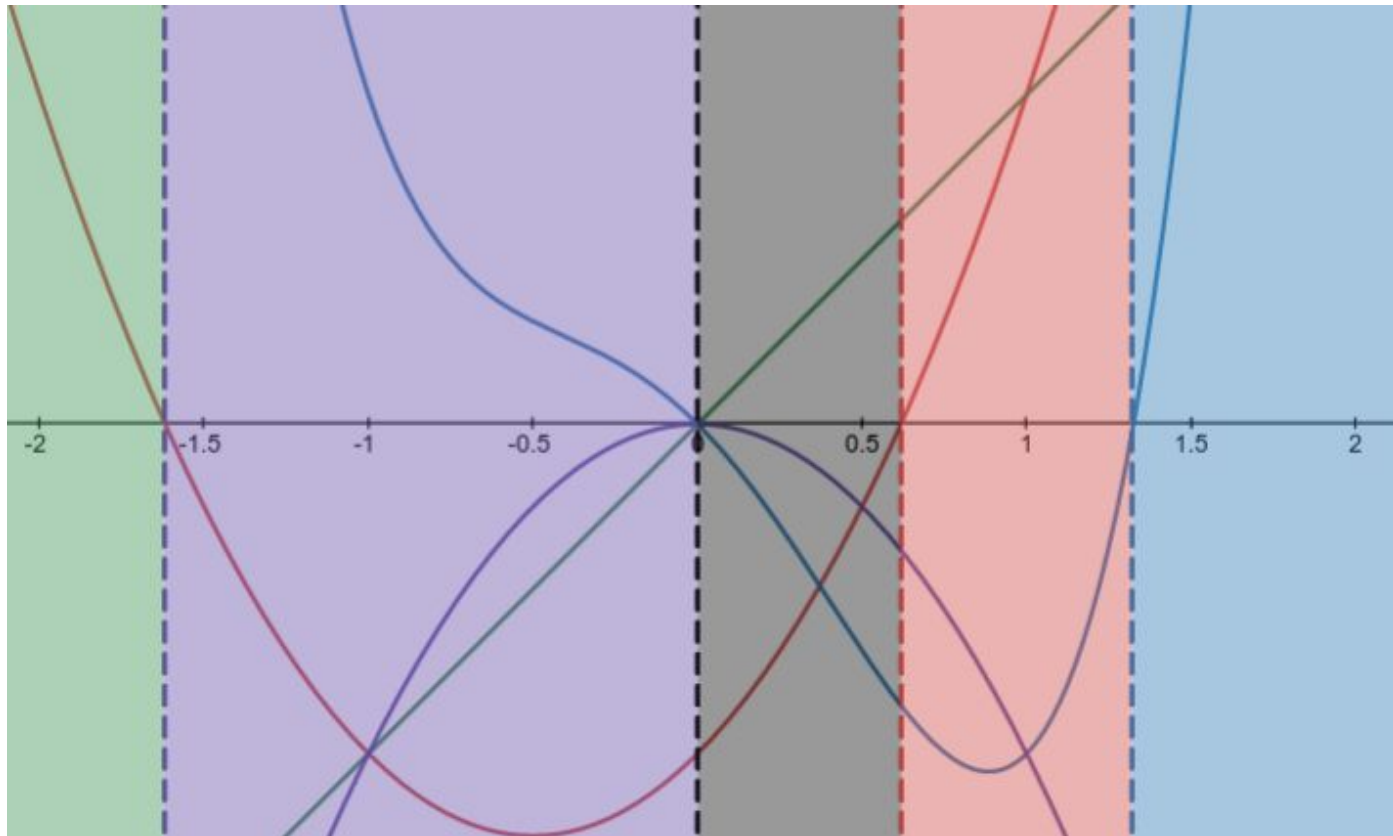
Выход программы - 1 если существует  $x$  такой, что формула верна  
0, иначе

# Главная идея алгоритма



Нужно найти промежутки  
на которых знаки всех  
многочленов остаются  
одинаковыми

# Главная идея алгоритма



# Задачи решенные в ходе написания программы

1. Парсинг ДНФ
2. Замыкание системы многочленов относительно взятия остатка и производной
3. Распараллеливание насыщения
4. Написание сети
5. Построение таблицы знаков для многочленов
6. Разрешение ДНФ подстановкой знаков многочлена на всех промежутках
7. Тесты по времени



# Парсинг - грамматика

$DNF \rightarrow CON \mid (CON) DNF\_T$

$DNF\_T \rightarrow \cup DNF$

$CON \rightarrow PRED \text{ } CONT$

$CONT \rightarrow \wedge CON \mid \epsilon$

$PRED \rightarrow Poly \text{ } ORD \text{ } Poly \mid \neg PRED$

$Poly \rightarrow MULT \text{ } SUM$

$SUM \rightarrow + Poly \mid \epsilon$

$MULT \rightarrow \times DEGREE \mid CONST \text{ } MULT\_T$

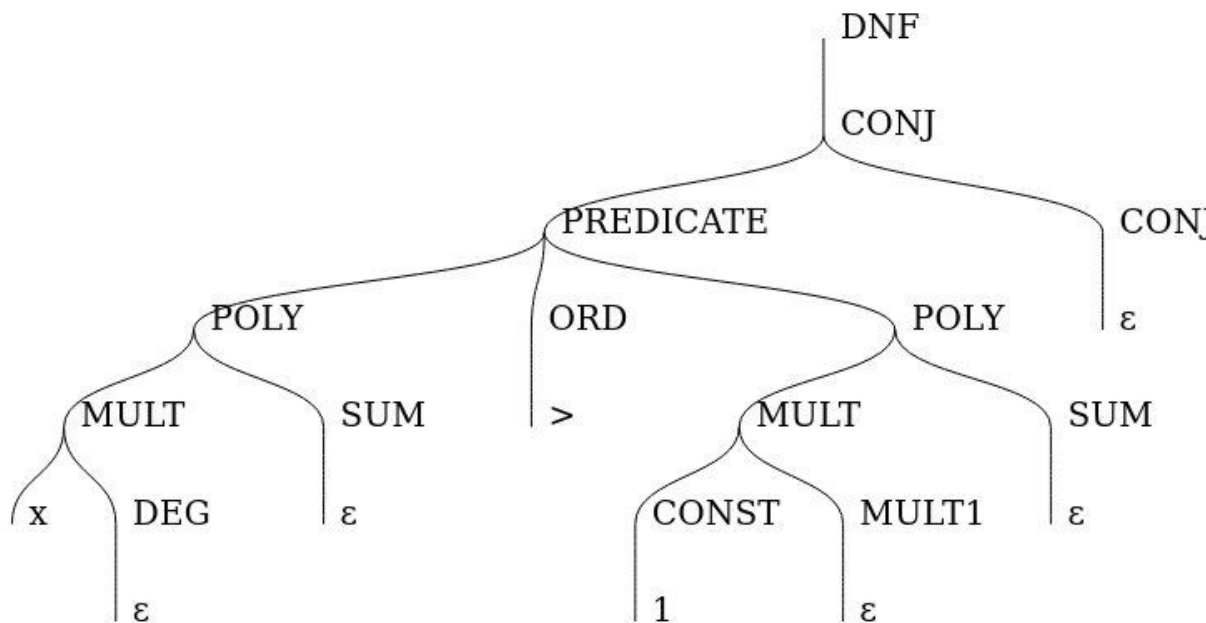
$MULT\_T \rightarrow MULT \mid \epsilon$

$DEGREE \rightarrow ^n CONST \mid \epsilon$

$ORD \rightarrow > \mid =$

$CONST \rightarrow \text{get while analyzing terms}$

# Парсинг - пример дерева разбора “ $x > 1$ ”



# Парсинг - реализация

```
void _getUpperNode(const Node* toNode); //поиск верхнего в стеке нетерминала
void _addNode(const Node* addedNode); //замена раскрытого нетерминала
const int _ifMatched(Node* nTerm, Token Term); //анализ LL-таблицы

void _makeDNF(const Node* fromNode);
void _makeConjunct(const Node* fromNode);
void _makePredicate(const Node* fromNode);

void _deleteFromNode(const Node* fromNode);
```

# Насыщение системы многочленов

Будем говорить, что система многочленов является **насыщенной**, если она замкнута относительно взятия производной и взятия остатка от деления.

Насыщение - необходимый этап для построения таблицы

# Насыщение системы многочленов - реализация

```
//Функция принимает некоторый вектор многочленов, возвращает насыщенную
//относительно взятия производной и взятия остатка от деления систему многочленов
//упорядоченную по возрастанию степени
std::vector<Polynom> full_saturation(std::vector<Polynom> unsaturated)
{
    //Насыщаем относительно взятия остатка и взятия производной, пока насыщение не перестанет добавлять новых многочленов
    int size=0;
    while(unsaturated.size()!=size)
    {
        size=unsaturated.size();
        unsaturated=derivation_saturation(unsaturated); //Насыщение по производной
        unsaturated=mod_saturation(unsaturated);          //Насыщение по остатку
    }

    delete_constants(unsaturated); //Удаление констант
    degree_sort(unsaturated);       //Сортировка по возрастанию степени
    return unsaturated;
}
```

# Насыщение по остаткам

Ключевая структура - **матрица остатков**. Элемент  $i, j$  равен 1, если было совершено деление многочлена  $i$  на многочлен  $j$ , -1 если наоборот и 0, если деления не было вообще.

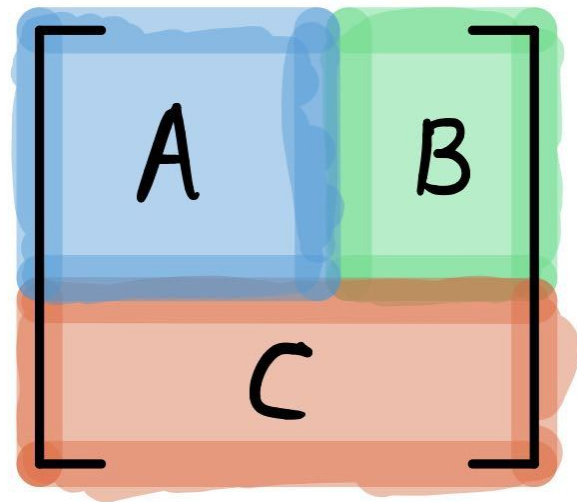
Цикл проходится по матрице и обрабатывает в ней все существующие нули, добавляя остатки от деления в систему

Самая трудозатратная операция в программе

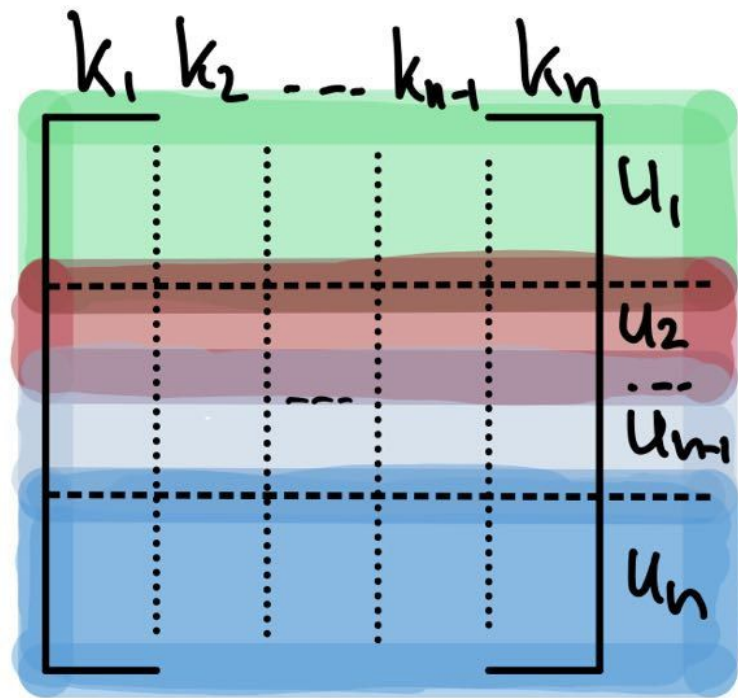
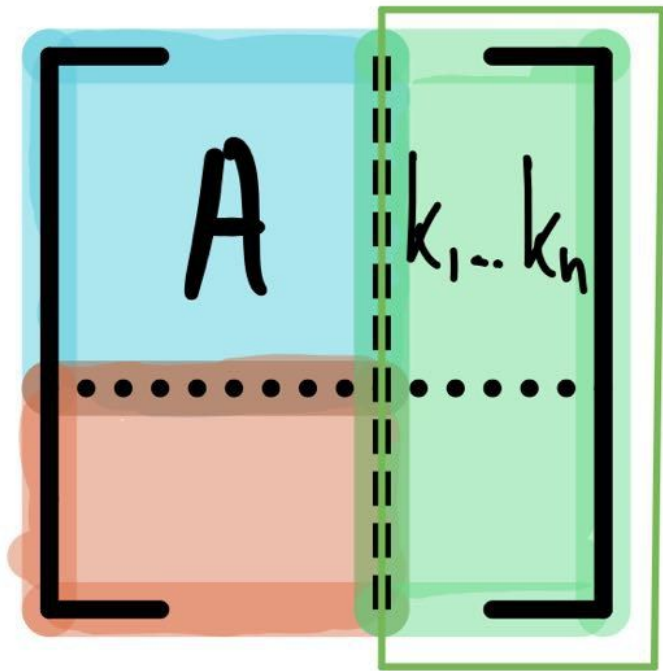
# Параллельное насыщение

Возможный выход - распараллеливание алгоритма

Делим матрицу на куски и  
отдаем каждому потоку свой  
кусочек, обратно получаем новые  
многочлены



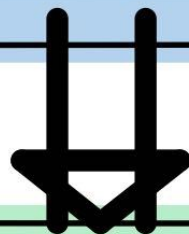
# Параллельное насыщение





# Сеть - передача МНОГОЧЛЕНОВ

$\text{mpz\_class} \Rightarrow \text{char}[ ]$



$\text{mpz\_class} \Leftarrow \text{char}[ ]$

# Построение таблицы знаков

Из таблицы знаков можно получить ответ на вопрос задачи

	$(-\infty; x_1)$	$x_1$		$x_n$	$(x_n; +\infty)$
$p_1$	+	0		-	-
$p_2$	+	+		0	+
...					
...					
$p_n$	-	+		+	-

# Построение таблицы знаков - реализация

```
//Эта функция принимает на вход таблицу знаков и вектор многочленов, печатает таблицу знаков
void row_print(std::vector<std::vector<int>> t,std::vector<Polynom>);

//Эта функция ставит знаки на крайних интервалах, соответствующих +inf и -inf
void inf_point(std::vector<std::vector<int>> &tars_table, std::vector<Polynom> &polynoms, int p);

//Эта функция заполняет знаки в точках нового многочлена
void set_sign_from_rem(std::vector<std::vector<int>> &tars_table, std::vector<Polynom> &polynoms,int p, int i);

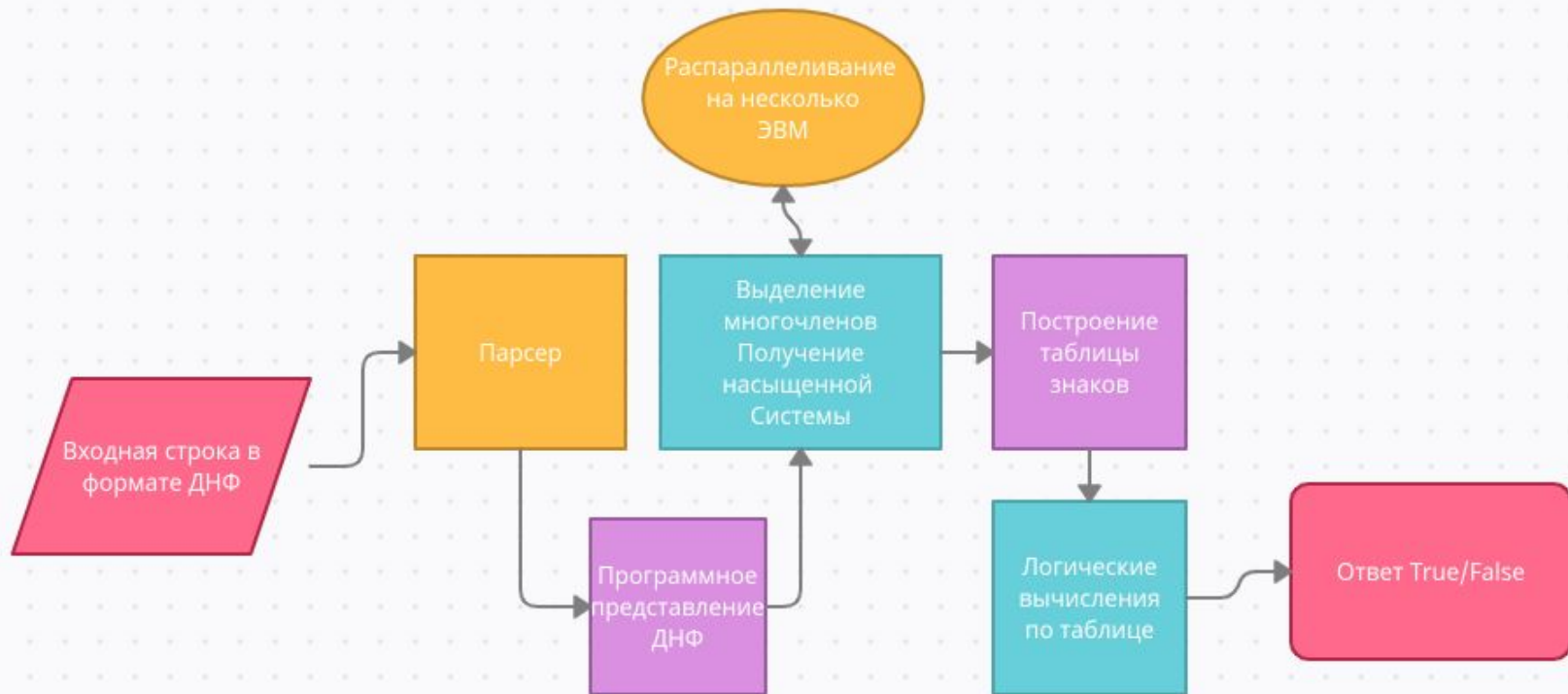
//Эта функция заполняет знаки в промежутках нового многочлена
void set_sign_from_neighbor(std::vector<std::vector<int>> &tars_table, std::vector<Polynom> &polynoms, int p,int i);

//Эта функция расширяет таблицу чтобы добавить корни нового многочлена в уже лежащие в таблице многочлены
void add_new_roots(std::vector<std::vector<int>> &t, int i, std::vector<int> new_roots);

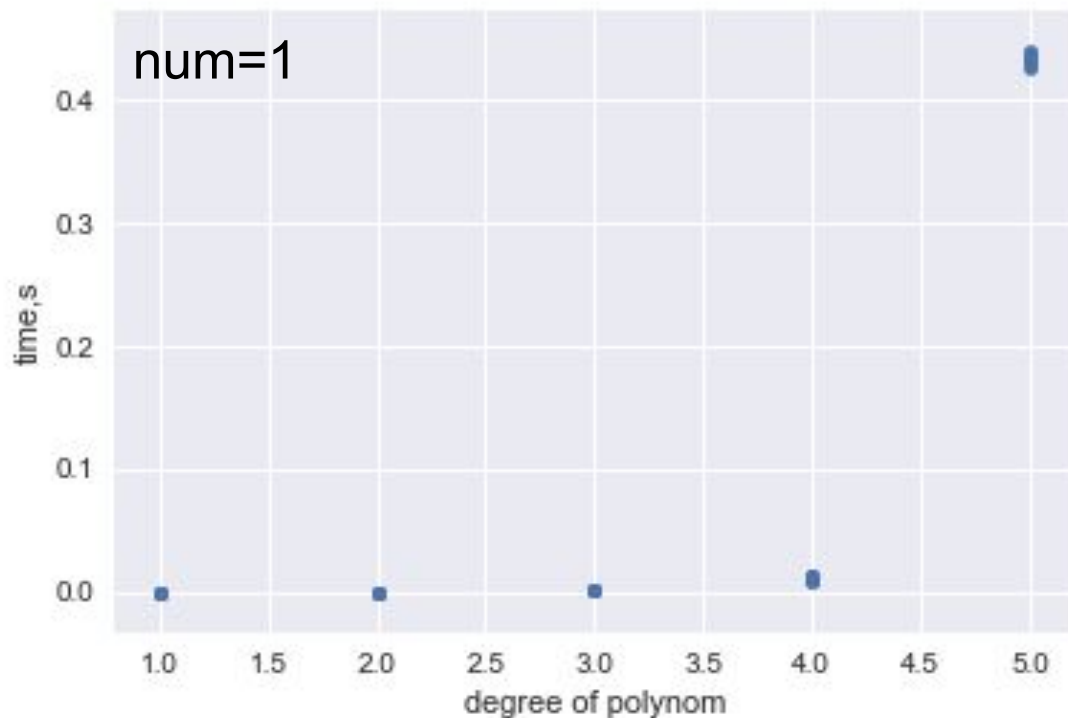
//Эта функция расширяет таблицу чтобы добавить корни нового многочлена в новый многочлен
void add_new_roots_last_row(std::vector<std::vector<int>> &t, std::vector<int> new_roots,int p);

//Функция принимает отсортированный вектор многочленов без констант и возвращает таблицу знаков
std::vector<std::vector<int>> tars_table(std::vector<Polynom> polynoms)
```

# Общая схема работы

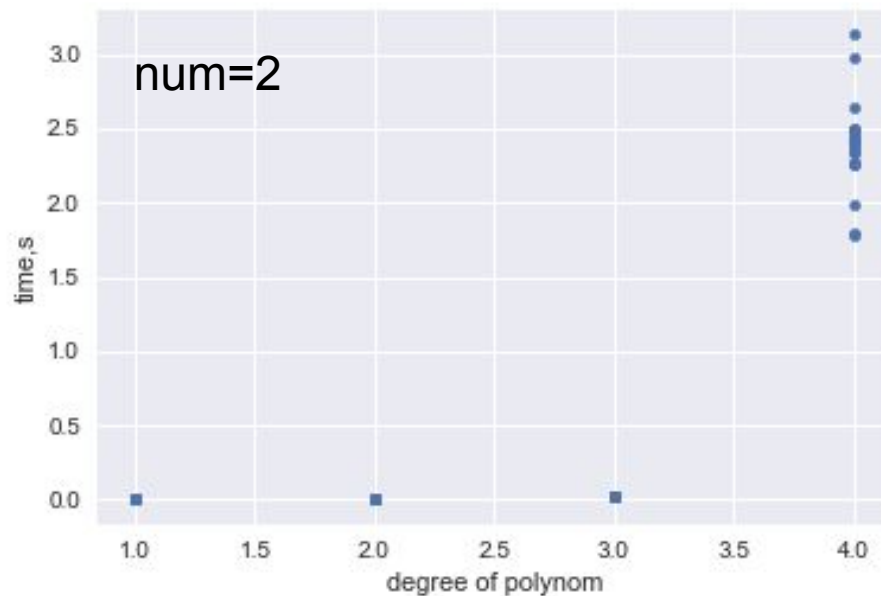
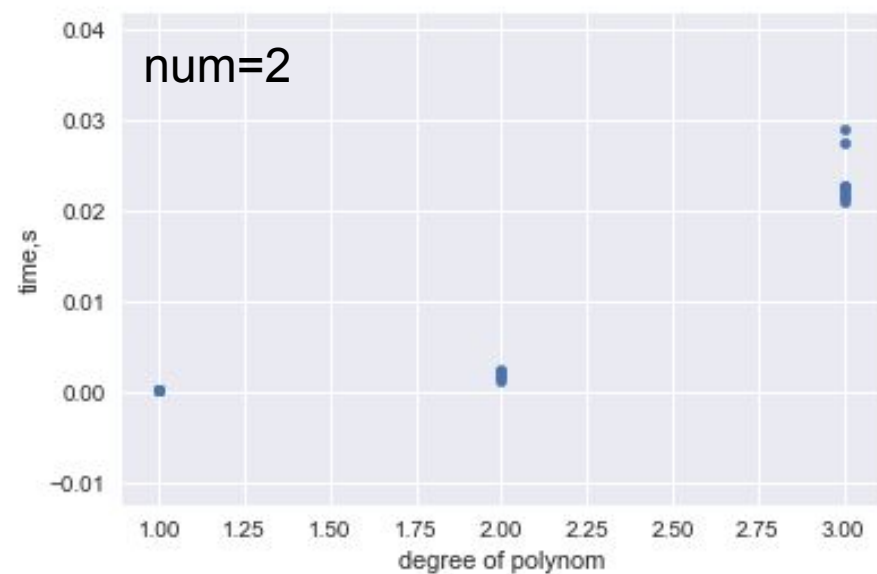


# Временные тесты 1

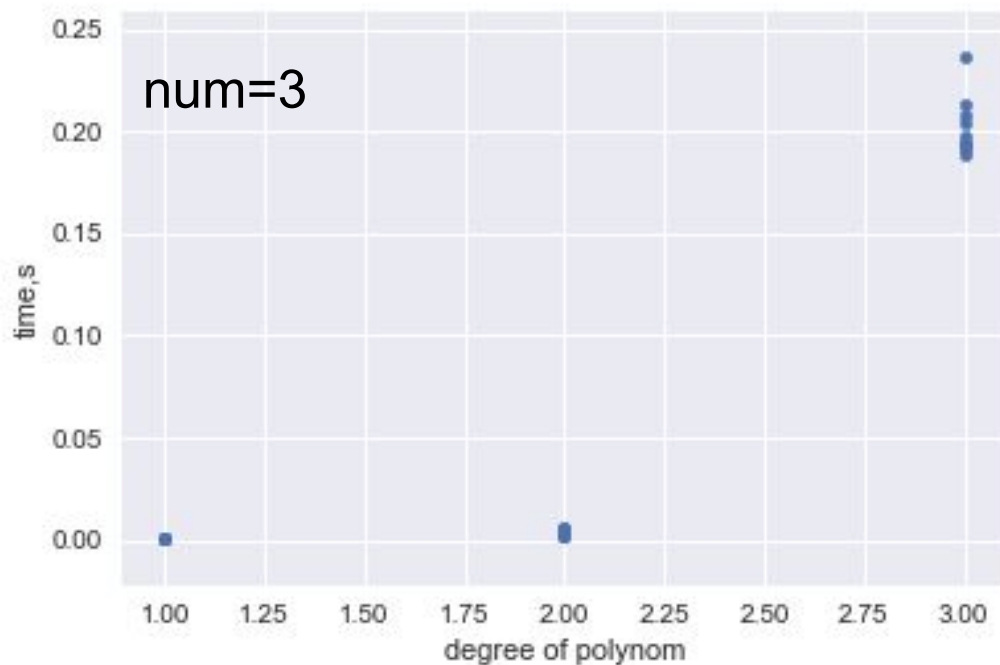


Следующая  
точка  
считается  
порядка часа

# Временные тесты 2

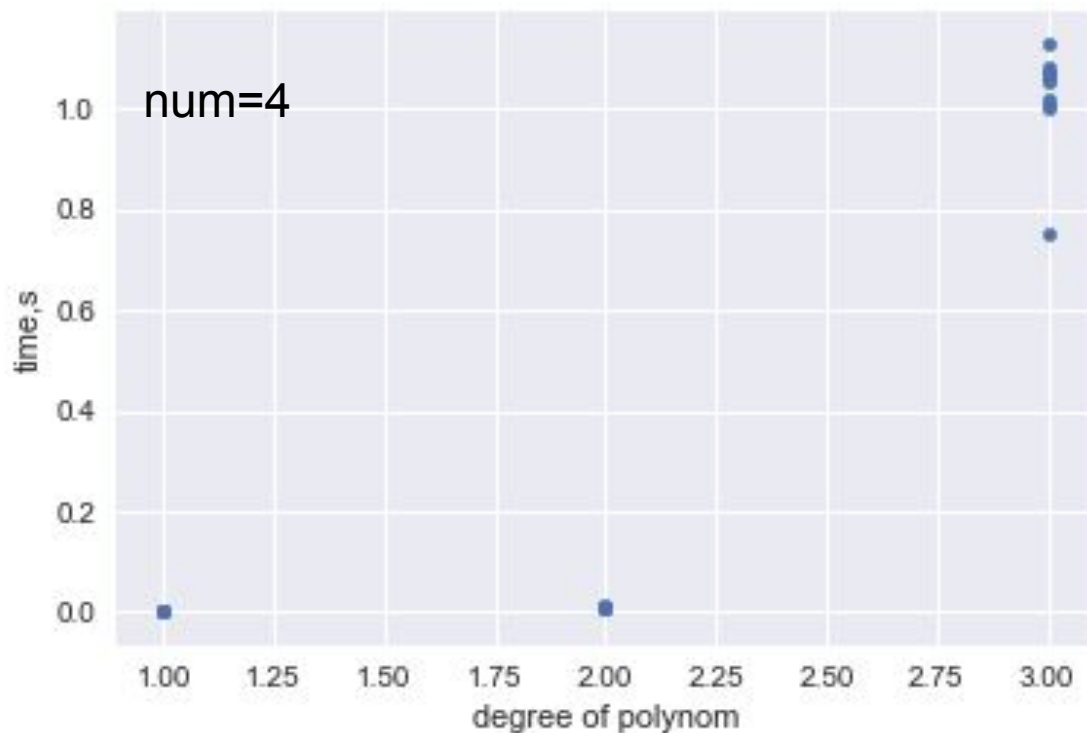


# Временные тесты 3



На многочлене четвертой степени работает порядка нескольких минут

# Временные тесты 4



Следующая точка  
считается порядка  
десяти минут



# Заключение

Программа запустилась и работает за вменяемое время на многочленах до шестой степени включительно.

Как можно улучшить программу ? Что можно было бы добавить ?

- Возможно обобщение на случай нескольких переменных
- Дополнительные алгоритмы для деления на линейные многочлены
- Переписывание многочленов на сишные массивы
- Избежать использования чисел длинной арифметики
- Использовать как солвер базового случая CAD
- Вычисления на GPU

# Спасибо за внимание

Почта для вопросов :  
[degtiarev.kd@phystech.edu](mailto:degtiarev.kd@phystech.edu)

Отфоткать хедеры и мейн(мб часть в презу)

# Класс многочлена

[illegible]

```

class Predicate
{
private:
    Polynom _polynom;
    bool _value{0};
    bool _negative;

public:
    Predicate(Polynom polynom, bool negative);
    Predicate();
    Polynom get_polynom();
    virtual bool calculate(std::vector<int> &column, std::vector<Polynom> &DNF_polynoms)=0;
    double polynom_in_point();
    bool get_value();
    void set_value(bool);
    bool get_negative();
    virtual ~Predicate()=0;
};

class Equality_predicate : public Predicate
{
public:
    Equality_predicate();
    Equality_predicate(Polynom polynom, bool negative);
    bool calculate(std::vector<int> &column, std::vector<Polynom> &DNF_polynoms) override;
    ~Equality_predicate();
};

class Greater_predicate : public Predicate
{
public:
    Greater_predicate();
    Greater_predicate(Polynom polynom, bool negative);
    bool calculate(std::vector<int> &column, std::vector<Polynom> &DNF_polynoms) override;
    ~Greater_predicate();
};

```