# Théorie de la programmation

Basé sur le cours de Daniel HIRSCHKOFF Notes prises par Hugo SALOU



15 novembre 2024

### Table des matières

In	trodu	iction.	4	
1	Induction.			
	1.1	Définitions inductives d'ensembles	5	
	1.2	Preuves par induction sur un ensemble inductif	7	
	1.3	Définitions inductives de relations.	8	
	1.4	Preuves par induction sur une relation inductive	12	
2	Théorèmes de point fixe.			
	2.1	Définitions inductives de relations	16	
	2.2	Définitions inductives d'ensembles	19	
	2.3	Preuves par induction sur un ensemble inductif	20	
	2.4	Preuves par induction sur une relation inductive	21	
		2.4.1 Une première approche	21	
		2.4.2 Une approche plus astucieuse	22	
	2.5	Domaines et points fixes	23	
3	Les	bases de Rocq.	25	
	3.1	Les définitions par induction : Inductive	25	
	3.2	Quelques preuves avec Rocq	26	
4	Sén	nantique opérationnelle.	28	
	4.1	Sémantique opérationnelle pour les expressions arith-		
		métiques simples (EA)	29	
		4.1.1 Sémantique à grands pas sur EA	30	
		4.1.2 Sémantique à petits pas sur EA	31	
		4.1.3 Coïncidence entre grands pas et petits pas	32	
		4.1.4 L'ensemble EA avec des erreurs à l'exécution	34	
		4.1.5 Sémantique contextuelle pour EA	35	

Hugo SA	ALOU -	L3 ENS LYON Théorie de la programmat	ion
4.2	Séman	ntique opérationnelle des expressions arithmé-	
	tiques	avec déclarations locales (LEA)	37
	4.2.1	Sémantique à grands pas sur LEA	38
	4.2.2	Sémantique à petits pas sur LEA	39
	4.2.3	Sémantique contextuelle pour LEA	40
	4.2.4	Sémantique sur LEA avec environnement	40
4.3	Un pe	tit langage fonctionnel: FUN	42
	4.3.1	Sémantique opérationnelle « informellement »	42
	4.3.2	Sémantique opérationnelle de FUN (version 1)	43
	4.3.3	Ajout des déclarations locales ( $FUN + let$ )	48
4.4	Typag	ge en FUN	52
	4.4.1	Définition du système de types	52
	4.4.2	Propriétés du système de types	54
	4.4.3		54
	4 4 4	Propriété de préservation.	55

Questions en lien avec la relation de typage. . .

58

4.4.5

4.4.6

### Introduction.

Dans ce cours, on étudie la sémantique des langages de programmation. On présente des approches pour

- ▷ définir rigoureusement ce qu'est/ce que fait un programme;
- $\,\triangleright\,$ établir mathématiquement des propriétés sur des programmes.

### Par exemple,

- ▷ démontrer l'absence de bug dans un programme;
- démontrer des propriétés sur des programmes de transformation de programme;
- ▷ l'étude des nouveaux langages de programmation.

Dans ce cours, les langages fonctionnels (OCaml, Haskell, Scheme, . . .) auront un rôle central.

### 1 Induction.

#### Sommaire.

1.1	Définitions inductives d'ensembles	5
1.2	Preuves par induction sur un ensemble in-	
	ductif	7
1.3	Définitions inductives de relations	8
1.4	Preuves par induction sur une relation in-	
	ductive.	12

### 1.1 Définitions inductives d'ensembles.

Dans ce cours, les ensembles définis par induction représenteront les données utilisées par les programmes. De plus, les notions d'ensembles et de types seront identiques : on identifiera :

$$\underbrace{n \in \mathsf{nat}}_{\mathsf{ensemble}} \longleftrightarrow \underbrace{n : \mathsf{nat}}_{\mathsf{type}}.$$

**Exemple 1.1** (Types définis inductivement). Dans le code cidessous, on définit trois types : le type nat représentant les entiers naturels (construction de Peano); le type nlist représentant les listes d'entiers naturels; et le type t représentant les arbres binaires étiquetés par des entiers aux nœuds.

```
type nat = Z | S of nat

type nlist = Nil | Const of nat * nlist

type t_1 = F | N \text{ of } t_1 * \text{nat} * t_1

Code 1.1 | Trois types définis inductivement
```

**Définition 1.1.** La définition inductive d'un ensemble t est la donnée de k constructeurs  $C_1, \ldots, C_k$ , où chaque  $C_i$  a pour argument un  $n_i$ -uplet dont le type est  $\mathsf{u}_1^i * \mathsf{u}_2^i * \cdots * \mathsf{u}_{n_i}^i$ . L'opération « \* » représente le produit cartésien, avec une notation « à la OCaml ». De plus, chaque  $\mathsf{u}_i^i$  est, soit t, soit un type pré-existant.

### Exemple 1.2.

**Définition 1.2.** Les *types algébriques* sont définis en se limitant à deux opérations :

- ▷ le produit cartésien « \* »;
- $\,\triangleright\,$  le « ou », noté « | » ou « + », qui correspond à la somme disjointe ;

et un type:

▷ le type unit, noté 1.

## **Exemple 1.3** (Quelques types algébriques...). $\triangleright$ Le type bool est alors défini par 1+1.

- $\triangleright$  Le type « jour de la semaine » est alors défini par l'expression 1+1+1+1+1+1+1.
- $\triangleright$  Le type nat vérifie l'équation X = 1 + X.
- $\triangleright$  Le type nlist vérifie l'équation  $X = 1 + \mathsf{nat} * X$ .
- $\triangleright$  Le type t option est alors défini par 1+t.

Ces ensembles définis inductivement nous intéresse pour deux raisons :

- ▷ pour pouvoir calculer, c'est à dire définir des fonctions de t vers t' en faisant du filtrage (i.e. avec match ... with)
- $\triangleright$  raisonner / prouver des propriétés sur les éléments de t : « des preuves par induction ».

# 1.2 Preuves par induction sur un ensemble inductif.

**Exemple 1.4.** Intéressons nous à nat. Pour prouver  $\forall x \in \mathsf{nat}, \mathscr{P}(x)$ , il suffit de prouver deux choses (parce que l'on a deux constructeurs à l'ensemble  $\mathsf{nat}$ ):

- 1. on doit montrer  $\mathcal{P}(0)$ ;
- 2. et on doit montrer  $\mathcal{P}(S n)$  en supposant l'hypothèse d'induction  $\mathcal{P}(n)$ .

Remarque 1.1. Dans le cas général, pour prouver  $\forall x \in \mathsf{t}, \mathscr{P}(x)$ , il suffit de prouver les n propriétés (n est le nombre de constructeurs de l'ensemble  $\mathsf{t}$ ), où la i-ème propriété s'écrit :

On montre  $\mathcal{P}(C_i(x_1,\ldots,x_n))$  avec les hypothèses d'inductions  $\mathcal{P}(x_j)$  lorsque  $u_i^i = t$ .

**Exemple 1.5.** Avec le type  $\mathbf{t}_2$  défini dans l'exemple 1.2, on a trois constructeurs, donc trois cas à traiter dans une preuve par induction. Le second cas s'écrit :

On suppose  $\mathcal{P}(x_1)$  et  $\mathcal{P}(x_3)$  comme hypothèses d'induction, et on montre  $\mathcal{P}(N2(x_1, k, x_3))$ , où l'on se donne  $k \in \mathsf{nat}$ .

**Exemple 1.6.** On pose la fonction **red** définie par le code cidessous.

let rec red 
$$k$$
  $\ell$  = match  $\ell$  with   
| Nil -> Nil   
| Cons $(x$ ,  $\ell$ ) -> let  $\ell''$  = red  $k$   $\ell''$  in if  $x$  =  $k$  then  $\ell''$  else Cons $(x$ ,  $\ell''$ )

Code 1.3 | Fonction de filtrage d'une liste

Cette fonction permet de supprimer toutes les occurrences de k dans une liste  $\ell$ .

Démontrons ainsi la propriété

$$\forall \ell \in \mathsf{nlist}, \underbrace{\forall k \in \mathsf{nat}, \mathtt{size}(\mathtt{red}\ k\ \ell) \leq \mathtt{size}\ \ell}_{\mathscr{P}(\ell)}.$$

Pour cela, on procède par induction. On a deux cas.

- 1. Cas Nil:  $\forall k \in \mathsf{nat}$ , size(red k Nil)  $\leq$  size Nil;
- 2. Cas  $Cons(x, \ell')$ : on suppose

$$\forall k \in \mathsf{nat}, \mathsf{size}(\mathsf{red}\ k\ \ell) \leq \mathsf{size}\ \ell,$$

et on veut montrer que

$$\forall k \in \mathsf{nat}, \mathtt{size}(\mathtt{red}\ k\ \mathtt{Cons}(x,\ell')) \leq \mathtt{size}\ \mathtt{Cons}(x,\ell'),$$

ce qui demandera deux sous-cas : si x = k et si  $x \neq k$ .

### 1.3 Définitions inductives de relations.

Dans ce cours, les relations définies par inductions représenterons des propriétés sur des programmes.

### Un premier exemple : notations et terminologies.

Une relation est un sous-ensemble d'un produit cartésien. Par exemple, la relation  $le \subseteq nat * nat$  est une relation binaire. Cette relation re-

Théorie de la programmation

présente ≤, « lesser than or equal to » en anglais.

**Notation.** On note le(n, k) dès lors que l'on a  $(n, k) \in le$ .

Pour définir cette relation, on peut écrire :

Soit  $le \subseteq nat * nat$  la relation qui vérifie :

- 1.  $\forall n \in \mathsf{nat}, \mathsf{le}(n,n)$ ;
- **2.**  $\forall (n,k) \in \mathsf{nat} * \mathsf{nat}, \, \mathsf{si} \, \mathsf{le}(n,k) \, \mathsf{alors} \, \mathsf{le}(n,\mathsf{S} \, k).$

mais, on écrira plutôt:

Soit  $le \subseteq nat * nat$  la relation définie (inductivement) à partir des règles d'inférence suivantes :

$$\frac{1}{\mathsf{le}(n,n)} \, \mathscr{L}_1 \qquad \frac{\mathsf{le}(n,k)}{\mathsf{le}(n,\mathsf{S}\;k)} \, \mathscr{L}_2$$

**Remarque 1.2.**  $\triangleright$  Dans la définition par règle d'inférence, chaque règle a *une* conclusion de la forme  $le(\cdot, \cdot)$ .

ightharpoonup Les  $m\acute{e}tavariables~n$  et k sont quantifiées universellement de façon implicite.

**Définition 1.3.** On appelle *dérivation* ou *preuve* un arbre construit en appliquant les règles d'inférence (ce qui fait intervenir l'*instantiation des métavariables*) avec des axiomes aux feuilles.

**Exemple 1.7.** Pour démontrer le(2,4), on réalise la dérivation cidessous.

$$\frac{\overline{\mathsf{le}(2,2)}}{\overline{\mathsf{le}(2,3)}} \, \mathcal{L}_2$$

$$\frac{\mathsf{le}(2,3)}{\mathsf{le}(2,4)} \, \mathcal{L}_2$$

Exemple 1.8. On souhaite définir une relation triée sur nlist. Pour

cela, on pose les trois règles ci-dessous :

$$\frac{}{\operatorname{tri\acute{e}e\ Nil}}\,\, \mathcal{T}_1 \qquad \frac{}{\operatorname{tri\acute{e}e\ Cons}(x,\operatorname{Nil})}\,\, \mathcal{T}_2 \; ,$$
 
$$\frac{\operatorname{le}(x,y) \qquad \operatorname{tri\acute{e}e\ Cons}(x,\operatorname{Nil})}{\operatorname{tri\acute{e}e\ Cons}(x,\operatorname{Cons}(y,\ell))}\,\, \mathcal{T}_3 \; .$$

Ceci permet de dériver, modulo quelques abus de notations, que la liste [1;3;4] est triée :

$$\frac{\frac{1 \leq 1}{1 \leq 2} \, \mathcal{L}_1}{\frac{1 \leq 2}{1 \leq 3} \, \mathcal{L}_2} \quad \frac{\frac{3 \leq 3}{3 \leq 4} \, \mathcal{L}_2}{\frac{3 \leq 4}{1 \leq 3} \, \mathcal{R}_3} \cdot \frac{\mathcal{R}_2}{\text{tri\'ee [3;4]}} \, \mathcal{R}_3}{\text{tri\'ee [1;3;4]}} \cdot \mathcal{R}_3$$

Les parties en bleu de l'arbre ne concernent pas la relation triée, mais la relation le.

**Exemple 1.9.** On définit la relation mem d'appartenance à une liste. Pour cela, on définit mem  $\subseteq$  nat \* nlist par les règles d'inférences :

$$\frac{\mathsf{mem}(k,\mathsf{Cons}(k,\ell))}{\mathsf{mem}(k,\mathsf{Cons}(k,\ell))} \; \mathscr{M}_1 \qquad \frac{\mathsf{mem}(k,\ell)}{\mathsf{mem}(k,\mathsf{Cons}(x,\ell))} \; \mathscr{M}_2$$

On peut constater qu'il y a plusieurs manières de démontrer

Ceci est notamment dû au fait qu'il y a deux '0' dans la liste.

**Remarque 1.3. Attention!** Dans les prémisses d'une règle, on ne peut pas avoir «  $\neg r(...)$  ». Les règles ne peuvent qu'être « constructive », donc pas de négation.

**Exemple 1.10.** On définit la relation  $ne \subseteq nat*nat$  de non égalité entre deux entiers.

On pourrait imaginer créer une relation d'égalité et de définir ne comme sa négation. Mais non, c'est ce que nous dit la remarque 1.3.

On peut cependant définir la relation ne par :

$$\frac{1}{\mathsf{ne}(\mathsf{Z},\mathsf{S}\;k)}\;\;\mathcal{N}_1 \qquad \frac{1}{\mathsf{ne}(\mathsf{S}\;n,\mathsf{Z})}\;\;\mathcal{N}_2 \qquad \frac{\mathsf{ne}(n,k)}{\mathsf{ne}(\mathsf{S}\;n,\mathsf{S}\;k)}\;\;\mathcal{N}_3.$$

Il est également possible de définir ne à partir de la relation le.

**Exemple 1.11.** En utilisant la relation ne (définie dans l'exemple 1.10), on peut revenir sur la relation d'appartenance et définir une relation alternative à celle de l'exemple 1.9. En effet, soit la relation mem' définie par les règles d'inférences ci-dessous :

$$\frac{}{\mathsf{mem'}(n,\mathsf{Cons}(n,\ell))} \; \mathscr{M}_1' \qquad \frac{\mathsf{mem'}(n,\ell) \quad \mathsf{ne}(k,n)}{\mathsf{mem'}(n,\mathsf{Cons}(k,\ell))} \; \mathscr{M}_2'$$

Il est  $(sans\ doute\ ?)$  possible de montrer que :

$$\forall (n,\ell) \in \mathsf{nat} * \mathsf{nlist}, \mathsf{mem}(n,\ell) \iff \mathsf{mem}'(n,\ell).$$

**Remarque 1.4.** Dans le cas général, une définition inductive d'une relation Rel, c'est k règles d'inférences de la forme :

$$\frac{H_1 \cdots H_n}{\mathsf{Rel}(x_1, \dots, x_m)} \, \mathcal{R}_i,$$

où chaque  $H_i$  est :

 $\triangleright$  soit une autre relation pré-existante (c.f. la définition de triée dans l'exemple 1.8).

On appelle les  $H_j$  les prémisses, et  $Rel(x_1, ..., x_m)$  la conclusion. Elles peuvent faire intervenir des  $m\acute{e}tavariables$ .

# 1.4 Preuves par induction sur une relation inductive.

On souhaite établir une propriété de la forme

$$\forall (x_1,\ldots,x_m), \ \mathsf{Rel}(x_1,\ldots,x_m) \implies \mathscr{P}(x_1,\ldots,x_m).$$

Pour cela, on établit autant de propriétés qu'il y a de règles d'inférences sur la relation Rel. Pour chacune de ces propriétés, on a une hypothèse d'induction pour chaque prémisse de la forme Rel(...).

**Exemple 1.12** (Induction sur la relation le.). Pour prouver une propriété

$$\forall (n,k) \in \mathsf{nat} * \mathsf{nat}, \quad \mathsf{le}(n,k) \implies \mathscr{P}(n,k),$$

il suffit d'établir deux propriétés :

- 1.  $\forall n, \mathcal{P}(n,n)$ ;
- 2. pour tout (n, k), montrer  $\mathcal{P}(n, S k)$  en supposant  $\mathcal{P}(n, k)$ .

**Exemple 1.13.** Supposons que l'on ait une fonction ayant pour signature  $sort: nlist \rightarrow nlist$  qui trie une nlist. On souhaite démontrer la propriété :

$$\forall \ell \in \mathsf{nlist}, \mathsf{tri\acute{e}e}(\ell) \implies \mathsf{sort}(\ell) = \ell.$$

On considère deux approches pour la démonstration : par induction sur  $\ell$  et par induction sur la relation triée.

1. par induction sur la liste  $\ell$ , il y a deux cas à traiter :

- □ montrer que triée(Nil) ⇒ sort(Nil) = Nil,
- ▶ montrer que :

$$\mathsf{tri\acute{e}e}(\mathsf{Cons}(n,\ell)) \implies \mathsf{sort}(\mathsf{Cons}(n,\ell)) = \mathsf{Cons}(n,\ell);$$

- 2. par induction sur la relation  $\mathsf{tri\acute{e}e}(\ell),$  il y a  $\mathit{trois}$  cas à traiter :
  - ▷ montrer sort(Nil) = Nil,
  - $\triangleright$  montrer sort(Cons(n, Nil)) = Cons(n, Nil),
  - $\qquad \qquad \text{montrer} \ \mathtt{sort}(\mathtt{Cons}(x,\mathtt{Cons}(y,\ell)) = \mathtt{Cons}(x,\mathtt{Cons}(y,\ell))), \\ \text{en supposant} :$ 
    - triée( $\mathsf{Cons}(y,\ell)$ ) et  $\mathscr{P}(\mathsf{Cons}(y,\ell))$ , pour la première prémisse ;
    - le(x, y), pour la seconde prémisse.

### 2 Théorèmes de point fixe.

#### Sommaire.

	Définitions inductives de relations.	16 19		
2.2	Définitions inductives d'ensembles			
2.3	Preuves par induction sur un ensemble inductif.	20		
2.4	Preuves par induction sur une relation in-			
	ductive.	21		
	2.4.1 Une première approche	21		
	2.4.2 Une approche plus astucieuse	22		
2.5	Domaines et points fixes	23		

Dans cette section, on va formaliser les raisonnements que l'on a réalisé en section 1 à l'aide du théorème de Knaster-Tarksi.

**Définition 2.1.** Soit E un ensemble, une relation  $\mathcal{R}\subseteq E^2$  est un ordre partiel si  $\mathcal{R}$  est :

- $\triangleright$  réflexive :  $\forall x \in E, x \Re x$ ;
- $\triangleright$  transitive :  $\forall x, y, z \in E$ ,  $(x \Re y \text{ et } y \Re z) \implies x \Re z$ ;
- $\triangleright$  antisymétrique :  $\forall x, y \in E, (x \Re y \text{ et } y \Re x) \implies x = y.$

**Exemple 2.1.** Dans l'ensemble  $E = \mathbb{N}$ , les relations  $\leq$  et | (division) sont des ordres partiels.

**Définition 2.2.** Soit  $(E, \sqsubseteq)$  un ordre partiel.

Théorie de la programmation

 $\triangleright$  Un *minorant* d'une partie  $A \subseteq E$  est un  $m \in E$  tel que

$$\forall x \in A, \ m \sqsubseteq x.$$

 $\,\,\,\,$  Un majorant d'une partie  $A\subseteq E$  est un  $m'\in E$  tel que

$$\forall x \in A, \ x \sqsubseteq m'.$$

ightharpoonup Un treillis complet est un ordre partiel  $(E, \sqsubseteq)$  tel que toute partie  $A \subseteq E$  admet un plus petit majorant, noté  $\bigsqcup A$ , et un plus grand minorant, noté  $\bigsqcup A$ .

**Remarque 2.1.**  $\triangleright$  Pour tout minorant  $m \operatorname{de} A$ , on a  $m \sqsubseteq \bigcap A$ .

- $\triangleright$  Pour tout majorant m' de A, on a  $\bigsqcup A \sqsubseteq m'$ .
- $\triangleright$  Un minorant/majorant de A n'est pas nécessairement dans l'ensemble A. Ceci est notamment vrai pour  $\square A$  et  $\square A$ .

**Notation.** On note généralement  $\bot = \prod E$ , et  $\top = \bigsqcup E$ .

**Exemple 2.2.**  $\triangleright$  L'ensemble  $(\mathbb{N}, \leq)$  n'est pas un treillis complet : si A est infini, il n'admet pas de plus petit majorant.

- ▷ L'ensemble ( $\mathbb{N} \cup \{\infty\}, \leq$ ) est un treillis complet avec la convention  $\forall n \in \mathbb{N}, n \leq \infty$ .
- $\triangleright$  L'ensemble ( $\mathbb{N}$ , |) est un treillis complet :
  - pour  $A \subseteq \mathbb{N}$  fini, on a

$$\bigsqcup A = \operatorname{ppcm} A$$
 et  $\bigcap A = \operatorname{pgcd} A$ ;

– pour  $A \subseteq \mathbb{N}$  infini, les relations ci-dessus restent valables avec la convention :

$$\forall n \in \mathbb{N}, \quad n \mid 0.$$

Exemple 2.3 (Exemple *très* important de treillis complet). Soit  $E_0$  un ensemble. Alors l'ensemble ( $\wp(E_0), \subseteq$ ) des parties de  $E_0$  est un treillis complet. En particulier, on a :

$$\square = \bigcap$$
,  $\bot = \bigcup$ ,  $\bot = \emptyset$  et  $\top = E_0$ .

**Théorème 2.1** (Knaster-Tarski). Soit  $(E, \sqsubseteq)$  un treillis complet. Soit f une fonction croissante de E dans E. On considère l'ensemble

$$F_f = \{ x \in E \mid f(x) \sqsubseteq x \},\$$

l'ensemble des prépoints fixes de f. Posons  $m = \prod F_f$ . Alors, m est un point fixe de f, i.e. f(m) = m.

**Preuve.** Soit  $y \in F_f$ , alors  $m \sqsubseteq y$ , et par croissance de f, on a ainsi  $f(m) \sqsubseteq f(y)$ , ce qui implique  $f(m) \sqsubseteq y$  par transitivité (et car  $y \in F_f$ ). D'où, f(m) est un minorant de  $F_f$ .

Or, par définition,  $f(m) \sqsubseteq m$ , et par croissance  $f(f(m)) \sqsubseteq f(m)$ , ce qui signifie que  $f(m) \in F_f$ . On en déduit  $m \sqsubseteq f(m)$ .

Par antisymétrie, on en conclut que f(m) = m.

À la suite de ce théorème, on peut formaliser les raisonnements que l'on a réalisé en section 1. Pour cela, il nous suffit d'appliquer le théorème 2.1 de Knaster-Tarksi (abrégé en « théorème K-T »).

### 2.1 Définitions inductives de relations.

Remarque 2.2. Pour justifier la définition des relations, on applique le théorème K-T. En effet, on part de  $E = E_1 * \cdots * E_n$ . Les relations sont des sous-ensembles de E, on travaille donc dans le treillis complet  $(\wp(E),\subseteq)$ . On se donné une définition inductive d'une relation Rel  $\subseteq E$ . Pour cela, on s'appuie sur les règles

<sup>1.</sup> Ceci signifie que  $\forall a,b \in E, \quad a \sqsubseteq b \implies f(a) \sqsubseteq f(b).$ - 16/72 –

Théorie de la programmation

d'inférences et on associe à chaque  $\Re_i$  une fonction

$$f_i: \wp(E) \to \wp(E).$$

On montre (constate) que les  $f_i$  définies sont croissantes. Enfin, on pose pour  $A \subseteq E$ ,

$$f(A) = f_1(A) \cup \cdots \cup f_k(A).$$

La fonction  $f \mapsto f(A)$  est croissante.

Par définition, Rel est défini comme le plus petit (pré)-point fixe de la fonction f, qui existe par le théorème K-T (théorème 2.1).

**Exemple 2.4.** Définissons  $le \subseteq nat * nat$ . On rappelle les règles d'inférences pour cette relation :

$$\frac{1}{\mathsf{le}(n,n)} \,\, \mathscr{L}_1 \qquad \frac{\mathsf{le}(n,k)}{\mathsf{le}(n,\mathsf{S}\,\,k)} \,\, \mathscr{L}_2$$

Avec un ensemble  $A \subseteq \mathsf{nat} * \mathsf{nat}$ , on définit

$$f_1(A) = \{(n, n) \mid n \in \mathsf{nat}\},\$$

$$f_2(A) = \{(n, S \ k) \mid (n, k) \in A\};$$

et on pose enfin

$$f(A) = f_1(A) \cup f_2(A).$$

La définition formelle de la relation le est le plus petit point fixe de f.

**Exemple 2.5** (Suite de l'exemple 1.8). Définissons triée ⊆ nlist. On rappelle les règles d'inférences pour cette relation :

$$\frac{}{\mathsf{tri\acute{e}e\ Nil}}\ \mathcal{T}_1 \qquad \frac{}{\mathsf{tri\acute{e}e\ Cons}(x,\mathtt{Nil})}\ \mathcal{T}_2$$

$$\frac{\mathsf{le}(x,y) \quad \mathsf{tri\acute{e}e} \ \mathsf{Cons}(x,\mathtt{Nil})}{\mathsf{tri\acute{e}e} \ \mathsf{Cons}(x,\mathtt{Cons}(y,\ell))} \ \mathcal{T}_3$$

Avec un ensemble  $A \subseteq \mathsf{nlist}$ , on définit

$$\begin{split} f_1(A) &= \{ \texttt{Nil} \}, \\ f_2(A) &= \{ \texttt{Cons}(k, \texttt{Nil}) \mid k \in \texttt{nat} \}, \\ f_3(A) &= \left\{ \left. \texttt{Cons}(x, \texttt{Cons}(y, \ell)) \right| \begin{array}{c} \texttt{Cons}(y, \ell) \in A \\ \texttt{le}(x, y) \end{array} \right\}, \end{split}$$

et on pose enfin

$$f(A) = f_1(A) \cup f_2(A).$$

La définition formelle de la relation le est le plus petit point fixe de f.

**Remarque 2.3.** Dans les exemples ci-avant, même si l'on ne l'a pas précisé, les fonctions  $f_i$  sont bien croissantes pour l'inclusion  $\subseteq$ . C'est ceci qui assure l'application du théorème K-T (théorème 2.1).

Comme dit dans la remarque 1.3, on ne définit pas de règles d'induction de la forme

$$\frac{\neg \text{Rel}(x_1', \dots, x_n')}{\neg \text{Rel}(x_1, \dots, x_n)} \longrightarrow \text{C'est interdit!}$$

En effet, la fonction f définie n'est donc plus croissante.

**Remarque 2.4.** Une relation R définie comme le plus petit point fixe d'une fonction f vérifie, mais on ne demande en rien que l'on ait  $A \subseteq f(A)$  quel que soit  $A \subseteq E$ . En effet, pour

$$f(\{(3,2)\}) = \{(n,n) \mid n \in \mathsf{nat}\} \cup \{(3,1)\}$$

ne vérifie pas cette propriété.

### 2.2 Définitions inductives d'ensembles.

**Exemple 2.6.** On reprend le type  $t_2$  défini à l'exemple 1.2 :

On le définit en utilisant le théorème K-T (théorème 2.1) en posant :

$$\begin{split} f_1(A) &= \{ \mathbb{F} \} \\ f_2(A) &= \{ (x,\ell,y) \mid \ell \in \mathsf{nlist} \ \mathrm{et} \ (x,y) \in A^2 \} \\ f_3(A) &= \left\{ \left. (x,k_1,y,k_2,z) \, \right| \, \begin{array}{l} (x,y,z) \in A^3 \\ (k_1,k_2) \in \mathsf{nat}^2 \end{array} \right\}, \end{split}$$

puis, quel que soit A,

$$f(A) = f_1(A) \cup f_2(A) \cup f_3(A).$$

On pose ensuite  $t_2$  comme le plus petit point fixe de f.

**Exemple 2.7.** Avec nat =  $\{Z, S, Z, S, S, Z, \ldots\}$ , on utilise

$$f(A) = \{\mathtt{Z}\} \cup \{\mathtt{S} \ n \mid n \in A\},\$$

et on pose nat le plus petit point fixe de f.

Et si on retire le cas de base? Que se passe-t-il? On pose la fonction

$$f'(A) = \{ S \ n \mid n \in A \}.$$

Le plus petit point fixe de f est l'ensemble vide  $\emptyset$ . On ne définit donc pas les entiers naturels.

Remarque 2.5. Après quelques exemples, il est important de se demander comment f est définie. C'est une fonction de la forme

$$f: \wp(?) \to \wp(?).$$

Quel est l'ensemble noté « ? »? Quel est l'ensemble ambiant?

La réponse est : c'est l'ensemble des arbres étiquetés par des chaînes de caractères.

Remarque 2.6. Pour définir inductivement un relation, on peut considérer qu'on construit un ensemble de dérivation.

Par exemple, pour le, on aurait

$$f_2(A) = \left\{ \frac{\delta}{\mathsf{le}(n, \mathsf{S}\ k)} \middle| \begin{array}{c} \delta \text{ est une d\'erivation de } \mathsf{le}(n, k) \ i.e., \\ \delta \text{ est une d\'erivation dont } \mathsf{le}(n, k) \text{ est} \\ \grave{\mathsf{a}} \text{ la racine} \end{array} \right\}.$$

# 2.3 Preuves par induction sur un ensemble inductif.

**Remarque 2.7.** Soit t un ensemble défini par induction par les constructeurs  $C_1, \ldots, C_n$ . On pose f tel que t est le plus petit pré-point fixe de f.

On veut montrer  $\forall x \in \mathsf{t}, \mathcal{P}(x)$ . Pour cela, on pose

$$A = \{ x \in \mathsf{t} \mid \mathscr{P}(x) \},\$$

et on montre que  $f(A) \subseteq A$ , *i.e.* A est un pré-point fixe de f. Ceci implique, par définition de t, que  $t \subseteq A$ , d'où

$$\forall x, x \in \mathsf{t} \implies \mathscr{P}(x).$$

**Exemple 2.8.** Expliquons ce que veut dire « montrer  $f(A) \subseteq A$  » sur un exemple.

Pour nlist, on pose deux fonctions

$$\begin{split} f_1(A) &= \{ \texttt{Nil} \} \\ f_2(A) &= \{ \texttt{Cons}(k,\ell) \mid \ell \in A \} \end{split}$$

Pour montrer  $f(A) \subseteq A$ , il y a deux cas :

- $\triangleright$  (pour  $f_1$ ) montrer  $\mathcal{P}(\text{Nil})$ ;
- $\triangleright$  (pour  $f_2$ ) avec l'hypothèse d'induction  $\mathcal{P}(\ell)$ , et  $k \in \mathsf{nat}$ , montrer  $\mathcal{P}(\mathsf{Cons}(n,\ell))$ .

# 2.4 Preuves par induction sur une relation inductive.

### 2.4.1 Une première approche...

**Remarque 2.8.** Soit Rel une relation définie comme le plus petit (pré)point fixe d'une fonction f, associée aux k règles d'inférences  $\mathcal{R}_1, \ldots, \mathcal{R}_k$ . On veut montrer que

$$\forall (x_1, \dots, x_m) \in E, \quad \mathsf{Rel}(x_1, \dots, x_m) \implies \mathcal{P}(x_1, \dots, x_m).$$

Pour cela, on pose  $A = \{(x_1, \ldots, x_m) \in E \mid \mathcal{P}(x_1, \ldots, x_m)\}$ , et on montre que  $f(A) \subseteq A$ , *i.e.* que A est un prépoint fixe de f. Ainsi, on aura Rel  $\subseteq A$  et on aura donc montré

$$\forall (x_1,\ldots,x_m)\in E, \quad \mathsf{Rel}(x_1,\ldots,x_m) \implies \mathscr{P}(x_1,\ldots,x_m).$$

**Exemple 2.9.** Pour le, prouver  $f(A) \subseteq A$  signifie prouver deux propriétés :

- 1.  $\forall n \in \mathsf{nat}, \mathfrak{P}(n)$ ;
- $2. \ \forall (n,k) \in \mathsf{nat}^2, \underbrace{\mathscr{P}(n,k)}_{\mathsf{hyp. ind.}} \implies \mathscr{P}(n,\mathsf{S}\ k)$

#### **Exemple 2.10.** Pour triée, on a trois propriétés à prouver :

- 1.  $\mathcal{P}(Nil)$ ;
- 2.  $\forall k \in \mathsf{nat}, \mathscr{P}(\mathsf{Cons}(k, \mathsf{Nil}));$
- 3.  $\forall (x,y) \in \mathsf{nat}^2, \forall \ell \in \mathsf{nlist},$

$$\underbrace{\mathcal{P}(\mathsf{Cons}(y,\ell))}_{\mathsf{hyp.ind}} \land \mathsf{le}(x,y) \implies \mathcal{P}(\mathsf{Cons}(x,\mathsf{Cons}(y,\ell))).$$

Remarque 2.9. Remarquons que dans l'exemple 2.10 ci-dessus, dans le 3ème cas, on n'a pas d'hypothèse  $\mathsf{tri\acute{e}}(\mathsf{Cons}(y,\ell))$ . Ceci vient du fait que, dans la remarque 2.7, l'ensemble A ne contient pas que des listes triées. La contrainte de la relation n'a pas été appliquée, on n'a donc pas accès à cette hypothèse.

### 2.4.2 Une approche plus astucieuse...

Remarque 2.10. On modifie légèrement le raisonnement présenté en remarque 2.7. On pose

$$A' = \{(x_1, \dots, x_m) \in E \mid \text{Rel}(x_1, \dots, x_m) \land \mathcal{P}(x_1, \dots, x_m)\}.$$

On montre  $f(A') \subseteq A'$  et donc, par définition de Rel, on aura l'inclusion Rel  $\subseteq A'$ . Avec ce raisonnement, on peut utiliser des hypothèses, comme montré dans les exemples 2.11 et 2.12. Le but de la preuve n'est donc plus  $\mathcal{P}(...)$  mais Rel $(...) \land \mathcal{P}(...)$ .

En rouge sont écrits les différences avec le raisonnement précédent.

**Exemple 2.11** (Version améliorée de l'exemple 2.9). Pour le, prouver  $f(A) \subseteq A$  signifie prouver deux propriétés :

- 1.  $\forall n \in \mathsf{nat}, \mathsf{le}(n, n) \land \mathscr{P}(n);$
- $2. \ \forall (n,k) \in \mathsf{nat}^2, \underbrace{\frac{\mathsf{le}(n,k) \land \mathscr{P}(n,k)}{\mathsf{hyp. ind.}}} \implies \underbrace{\mathsf{le}(n,\mathtt{S}\ k) \land \mathscr{P}(n,\mathtt{S}\ k)}_{\mathsf{hyp. ind.}}$

**Exemple 2.12** (Version améliorée de l'exemple 2.10). Pour triée, on a *trois* propriétés à prouver :

- 1.  $tri\acute{e}e(Nil) \wedge \mathcal{P}(Nil)$ ;
- 2.  $\forall k \in \mathsf{nat}, \mathsf{tri\acute{e}e}(\mathsf{Cons}(k, \mathsf{Nil})) \land \mathscr{P}(\mathsf{Cons}(k, \mathsf{Nil}));$
- 3.  $\forall (x,y) \in \mathsf{nat}^2, \forall \ell \in \mathsf{nlist},$

$$\overbrace{\mathsf{tri\acute{e}e}(\mathsf{Cons}(y,\ell)) \land \mathscr{P}(\mathsf{Cons}(y,\ell))}^{\mathsf{hyp.ind}} \land \mathsf{le}(x,y) \\ \qquad \qquad \qquad \downarrow \\ \\ \mathsf{tri\acute{e}e}(\mathsf{Cons}(x,\mathsf{Cons}(y,\ell))) \land \mathscr{P}(\mathsf{Cons}(x,\mathsf{Cons}(y,\ell))) \\$$

### 2.5 Domaines et points fixes.

**Définition 2.3.** Soit  $(E, \sqsubseteq)$  un ordre partiel. Une *chaîne infinie* dans l'ensemble ordonné  $(E, \sqsubseteq)$  est une suite  $(e_n)_{n>0}$  telle que

$$e_0 \sqsubseteq e_1 \sqsubseteq e_2 \sqsubseteq \cdots$$
.

On dit que  $(E, \sqsubseteq)$  est *complet* si pour toute chaîne infinie, il existe  $\bigsqcup_{n>0} e_n \in E$ , un plus petit majorant dans E.

Si, de plus, E a un plus petit élément  $\bot$ , alors  $(E, \sqsubseteq)$  est un domaine.

Remarque 2.11. Un treillis complet est un domaine.

**Théorème 2.2.** Soit  $(E, \sqsubseteq)$  un domaine. Soit  $f: E \to E$  continue:

- $\triangleright$  f est croissante;
- $\triangleright$  pour toute chaîne infinie  $(e_n)_{n>0}$ ,

$$f\bigg(\bigsqcup_{n>0} e_n\bigg) = \bigsqcup_{n>0} f(e_n).$$

Les  $(f(e_n))_{n\geq 0}$  forment une chaîne infinie par croissance de la fonction f.

On pose, quel que soit  $x \in E$ ,  $f^0(x) = x$ , et pour tout entier  $i \ge 0$ , on définit  $f^{i+1}(x) = f(f^i(x))$ .

On pose enfin

$$\operatorname{fix}(f) = \bigsqcup_{n \ge 0} f^n(\bot)$$
$$= \bot \sqcup f(\bot) \sqcup f^2(\bot) \sqcup \cdots.$$

Alors, fix(f) est le plus petit point fixe de f.

Preuve. La preuve viendra plus tard.

Les définitions inductives par constructeurs ou règles d'inférences peuvent être définis par des fonctions continues. Et, on peut se placer dans le domaine  $(\wp(E),\subseteq)$  pour définir les ensembles définis par inductions.

**Exemple 2.13.** Avec les listes d'entiers, on définit

$$\mathsf{nat} = \underbrace{\emptyset}_{\bot} \cup \underbrace{\{\mathsf{Nil}\}}_{f(\bot)} \cup \underbrace{\{\mathsf{Cons}(k,\mathsf{Nil}) \mid k \in \mathsf{nat}\}}_{f^2(\bot)} \cup \cdots.$$

### 3 Les bases de Rocq.

### 3.1 Les définitions par induction : Inductive.

En Rocq (anciennement Coq), on peut définir des ensembles par induction. Pour cela, on utilise le mot Inductive.

Par exemple, pour définir un type de liste d'entiers, on utilise le code ci-dessous.

```
Inductive nlist : Set:=
| Nil : nlist
| Cons : nat → nlist → nlist.
| Code 3.1 | Définition du type nlist en Rocq
```

En Rocq, au lieu de définir la fonction Cons comme une « fonction » de la forme Cons :  $nat*nlist \rightarrow nlist$ , on la curryfie en une « fonction » de la forme Cons :  $nat \rightarrow nlist \rightarrow nlist$ . Les types définis par les deux versions sont isomorphes.

Pour définir une relation, on utilise aussi le mot clé Inductive :

```
Inductive le : nat \rightarrow nat \rightarrow Prop := 
 | le_refl : forall n, le n n 
 | le_S : forall n k, le n k \rightarrow le (S n) (S k). 
 Code 3.2 | Définition de la relation le
```

Aux types définis par induction, on associe un principe d'induction (qu'on voir avec Print le\_ind. ou Print nlist\_ind.). Ce principe d'induction permet de démontrer une propriété  $\mathcal{P}$  sur un ensemble/une relation définie par induction.

### 3.2 Quelques preuves avec Rocq.

On décide de prouver le lemme suivant avec Rocq.

**"Lemme" 3.1.** Soit  $\ell$  une liste triée, et soient a et b deux entiers tels que  $a \leq b$ . Alors la liste  $a :: b :: \ell$  est triée.

Pour cela, on écrit en Rocq:

```
Lemma exemple_triee : forall 1, triée 1 \rightarrow forall a b, le a b \rightarrow triée (Cons a (Cons b 1)).
```

Il ne reste plus qu'à prouver ce lemme. On commence la démonstration par introduire les variables et hypothèses : les variables 1, a, b, et les hypothèses (H1) : triée 1, et (H2) : le a b. On commence par introduire la liste 1 et l'hypothèse H1 et on s'occupera des autres un peu après.

```
Proof. intros 1 H1.
```

On décide de réaliser une preuve par induction sur la relation triée, qui est en hypothèse (H1).

```
induction H1.
```

Dans le cas d'une preuve par induction sur triée, on a trois cas.

▷ Cas 1. On se trouve dans le cas 1 = Nil. Pas trop de problèmes pour prouver que [a;b] est triée avec l'hypothèse a ≤ b. On introduit les variables et hypothèses a, b et H2.

```
- intros a b H2.
```

À ce moment de la preuve, l'objectif est de montrer :

```
triée Cons(a, Cons(b, Nil)).
```

Pour cela, on utilise deux fois les propriétés de la relation triée :

```
apply t_cons.
apply t_singl.
```

Notre objectif a changé, on doit maintenant démontrer le a b. C'est une de nos hypothèses, on peut donc utiliser :

```
assumption.
```

Ceci termine le cas 1.

 $\triangleright$  Cas 2. On se trouve dans le cas 1 = [k]. On doit de démontrer que la liste [a;b;k] est triée. On a l'hypothèse  $a \le b$ , mais aucune hypothèse de la forme  $b \le k$ . On est un peu coincé pour ce cas...

(Un jour je finirai d'écrire cette partie... Malheureusement, ce n'est pas aujourd'hui...)

### 4 Sémantique opérationnelle.

### Sommaire.

4.1		ntique opérationnelle pour les expres-	90			
		arithmétiques simples (EA).	29			
	4.1.1	Sémantique à grands pas sur EA	30			
	4.1.2	Sémantique à petits pas sur EA	31			
	4.1.3	Coïncidence entre grands pas et petits pas.	32			
	4.1.4	L'ensemble EA avec des erreurs à l'exécu-	0.4			
		tion	34			
	4.1.5	Sémantique contextuelle pour EA	35			
4.2	Sémantique opérationnelle des expressions					
		métiques avec déclarations locales				
	(LEA)	•	<b>37</b>			
	4.2.1	Sémantique à grands pas sur LEA	38			
	4.2.2	Sémantique à petits pas sur LEA	39			
	4.2.3	Sémantique contextuelle pour LEA	40			
	4.2.4	Sémantique sur LEA avec environnement.	40			
4.3	Un petit langage fonctionnel: FUN					
	4.3.1	Sémantique opérationnelle « informelle-				
		ment »	42			
	4.3.2	Sémantique opérationnelle de FUN (ver-				
		sion 1)	43			
	4.3.3	Ajout des déclarations locales ( $FUN + let$ ).	48			
4.4	Typag	ge en FUN	<b>52</b>			
	4.4.1	Définition du système de types	52			
	4.4.2	Propriétés du système de types	54			
	4.4.3	Propriété de progrès	54			
	4.4.4	Propriété de préservation	55			
	4.4.5	Questions en lien avec la relation de typage.	58			
		- 28/72 -				

Depuis le début du cours, on s'est intéressé à la  $m\acute{e}thode$  inductive. On essaie d'appliquer cette méthode à « l'exécution » des « programmes ».

On définira un programme comme un ensemble inductif : un programme est donc une structure de donnée. L'exécution d'un programme sera décrit comme des relations inductives (essentiellement binaires) sur les programmes. Définir ces relations, cela s'appelle la sémantique opérationnelle.

On considèrera deux sémantiques opérationnelles

- ▷ la sémantique à grands pas, où l'on associe un résultat à un programme;
- ▷ la sémantique à petits pas, où l'on associe un programme « un peu plus tard » à un programme.

Notre objectif, dans un premier temps, est de définir OCaml, ou plutôt un plus petit langage fonctionnel inclus dans OCaml.

# 4.1 Sémantique opérationnelle pour les expressions arithmétiques simples (EA).

On se donne l'ensemble  $\mathbb Z$  (on le prend comme un postulat). On définit l'ensemble  $\mathsf{EA}$  en Rocq par :

Inductive EA : Set :=

 $\texttt{|Cst} \; : \; \mathbb{Z} \; \to \mathsf{EA}$ 

 $|\texttt{Add} : \texttt{EA} \to \texttt{EA} \to \texttt{EA}.$ 

Code 4.1 Définition des expressions arithmétiques simples

**Note 4.1.** On se donne  $\mathbb{Z}$  et on note  $k \in \mathbb{Z}$  (vu comme une métavariable). On définit (inductivement) l'ensemble EA des ex-

Théorie de la programmation

pressions arithmétiques, notées  $a, a', a_1, \ldots$  par la grammaire

$$a ::= \underline{k} \mid a_1 \oplus a_2.$$

**Exemple 4.1.** L'expression  $\underline{1} \oplus (\underline{3} \oplus \underline{7})$  représente l'expression Rocq

$$\mathtt{Add}(\mathtt{Cst}\ 1,\mathtt{Add}\ (\mathtt{Cst}\ 3)\ (\mathtt{Cst}\ 7)),$$

que l'on peut représenter comme l'arbre de syntaxe...

**Remarque 4.1.** Dans le but de définir un langage minimal, il n'y a donc pas d'intérêt à ajoute  $\ominus$  et  $\otimes$ , représentant la soustraction et la multiplication.

### 4.1.1 Sémantique à grands pas sur EA.

On définit la sémantique opérationnelle à grands pas pour EA. L'intuition est d'associer l'exécution d'un programme avec le résultat. On définit la relation d'évaluation  $\Downarrow \subseteq \mathsf{EA} * \mathbb{Z}$ , avec une notation infixe, définie par les règles d'inférences suivantes :

$$\underline{\underline{k} \Downarrow k}$$
 et  $\underline{a_1 \Downarrow k_1 \quad a_2 \Downarrow k_2},$ 

où, dans la seconde règle d'inférence,  $k = k_1 + k_2$ . Attention, le + est la somme dans  $\mathbb{Z}$ , c'est une opération externalisée. Vu qu'on ne sait pas comment la somme a été définie dans  $\mathbb{Z}$  (on ne sait pas si elle est définie par induction/point fixe, ou pas du tout), on ne l'écrit pas dans la règle d'inférence.

La forme générale des règles d'inférences est la suivante :

Cond. App. 
$$\frac{P_1 \quad \dots \quad P_m}{C} \, \Re_i$$

où l'on donne les conditions d'application (ou side condition en anglais). Les  $P_1, \ldots, P_m, C$  sont des relations inductives, mais les conditions d'applications **ne sont pas** forcément inductives.

#### Exemple 4.2.

$$3+7=10 \quad \frac{3 \downarrow 3}{3 \oplus (2 \oplus 5) \downarrow 7} \quad \frac{2 \downarrow 2 \quad 5 \downarrow 5}{(2 \oplus 5) \downarrow 7}$$

### 4.1.2 Sémantique à petits pas sur EA.

On définit ensuite la sémantique opérationnelle à *petits pas* pour EA. L'intuition est de faire un pas exactement (la relation n'est donc pas réflexive) dans l'exécution d'un programme et, si possible, qu'elle soit déterministe.

Une relation  $d\acute{e}terministe$  (ou fonctionnelle) est une relation  $\mathcal R$  telle que, si  $a \mathcal R$  b et  $a \mathcal R$  c alors b=c.

La relation de réduction  $\rightarrow \subseteq \mathsf{EA} \ast \mathsf{EA}$ , notée infixe, par les règles d'inférences suivantes

$$\frac{a_2 \to a_2'}{a_1 \oplus a_2 \to a_1 \oplus a_2'} \, \mathcal{C}_{\mathbf{d}} \quad \underbrace{\frac{a_1 \to \underline{k}_2 \to \underline{k}}{a_1 \oplus \underline{k}_2 \to a_1' \oplus \underline{k}}}_{\mathbf{d}} \, \mathcal{C}_{\mathbf{g}}.$$

Il faut le comprendre par « quand c'est fini à droite, on passe à gauche ».

Les règles  $\mathcal{C}_g$  et  $\mathcal{C}_d$  sont nommées respectivement règle contextuelle droite et règle contextuelle gauche. Quand  $a \to a'$ , on dit que a se réduit à a'.

**Remarque 4.2.** La notation  $\underline{k} \not\to$  indique que, quelle que soit l'expression  $a \in \mathsf{EA}$  ,on n'a pas  $\underline{k} \to a$ . Les constantes ne peuvent pas être exécutées.

Exercice 4.1. Et si on ajoute la règle

$$\frac{a_1 \to a_1' \quad a_2 \to a_2'}{a_1 \oplus a_2 \to a_1' \oplus a_2'},$$

appelée réduction parallèle, que se passe-t-il?

**Remarque 4.3.** Il n'est pas possible de démontrer  $2 \oplus (3 \oplus 4) \rightarrow 9$ . En effet, on réalise deux pas.

### 4.1.3 Coïncidence entre grands pas et petits pas.

On définit la clôture réflexive et transitive d'une relation binaire  $\mathcal{R}$  sur un ensemble E, notée  $\mathcal{R}^*$ . On la définit par les règles d'inférences suivantes :

$$\frac{x \, \mathcal{R} \, y \quad y \, \mathcal{R}^{\star} \, z}{x \, \mathcal{R}^{\star} \, x} \quad \text{et} \quad \frac{x \, \mathcal{R} \, y \quad y \, \mathcal{R}^{\star} \, z}{x \, \mathcal{R}^{\star} \, z}.$$

#### **Lemme 4.1.** La relation $\Re^*$ est transitive.

Preuve. On démontre

$$\forall x, y \in E$$
, si  $x \mathcal{R}^* y$  alors  $\underbrace{\forall z, y \mathcal{R}^* z \Longrightarrow x \mathcal{R}^* z}_{\mathcal{P}(x,y)}$ 

par induction sur  $x \mathcal{R}^* y$ . Il y a deux cas.

- $\triangleright$  Réflexivité. On a donc x=y et, par hypothèse,  $y \mathcal{R}^* z$ .
- $\triangleright$  Transitivité. On sait que  $x \mathcal{R}$  a et  $a \mathcal{R}^*$  y. De plus, on a l'hypothèse d'induction

$$\mathscr{P}(a,y): \forall z,y \ \Re^{\star} \ z \implies a \ \Re^{\star} \ z.$$

Montrons  $\mathcal{P}(x,y)$ . Soit z tel que  $y \mathcal{R}^* z$ . Il faut donc montrer  $x \mathcal{R}^* z$ . On sait que  $x \mathcal{R} a$  et, par hypothèse d'in-

Théorie de la programmation

duction,  $a \, \Re^* z$ . Ceci nous donne  $x \, \Re^* z$  en appliquant la seconde règle d'inférence.

**Lemme 4.2.** Quelles que soient  $a_2$  et  $a_2'$ , si  $a_2 \to^* a_2'$ , alors pour tout  $a_1$ , on a  $a_1 \oplus a_2 \to^* a_1 \oplus a_2'$ .

**Preuve.** On procède par induction sur  $a_2 \to^* a'_2$ . Il y a deux cas.

1. On a  $a_2' = a_2$ . Il suffit donc de montrer que l'on a

$$a_1 \oplus a_2 \to^{\star} a_1 \oplus a_2,$$

ce qui est vrai par réflexivité.

2. On sait que  $a_2 \to a$  et  $a \to^* a'_2$ . On sait de plus que

$$\forall a_1, \quad a_1 \oplus a \to^* a_1 \oplus a_2'$$

par hypothèse d'induction. On veut montrer que

$$\forall a_1, \quad a_1 \oplus a_2 \to^* a_1 \oplus a_2'.$$

On se donne  $a_1$ . On déduit de  $a_2 \to a$  que  $a_1 \oplus a_2 \to a_1 \oplus a$  par  $\mathscr{C}_d$ . Par hypothèse d'induction, on a  $a_1 \oplus a \to^* a_1 \oplus a'_2$ . Par la seconde règle d'inférence, on conclut.

**Lemme 4.3.** Quelles que soient les expressions  $a_1$  et  $a'_1$ , si  $a_1 \to^* a'_1$  alors, pour tout k,  $a_1 \oplus \underline{k} \to^* a'_1 \oplus \underline{k}$ .

Attention, le lemme précédent est faux si l'on remplace  $\underline{k}$  par une expression  $a_2$ . En effet,  $a_2$  ne peut pas être « spectateur » du calcul de  $a_1$ .

**Proposition 4.1.** Soient a une expression et k un entier. On a

l'implication

$$a \Downarrow k \implies a \to^* \underline{k}.$$

**Preuve.** On le démontre par induction sur la relation  $a \downarrow k$ . Il y a deux cas.

- 1. Dans le cas  $a = \underline{k}$ , alors on a bien  $\underline{k} \to^* \underline{k}$ .
- 2. On sait que  $a_1 \Downarrow k_1$  et  $a_2 \Downarrow k_2$ , avec  $k = k_1 + k_2$ . On a également deux hypothèses d'induction :

$$\triangleright (H_1): a_1 \to^{\star} \underline{k}_1;$$

$$\triangleright (H_2): a_2 \to^* \underline{k}_2.$$

On veut montrer  $a_1 \oplus a_2 \to^* \underline{k}$ , ce que l'on peut faire par :

$$a_1 \oplus a_2 \xrightarrow{(H_2) + \text{lemme 4.2}} ^\star a_1 \oplus \underline{k}_2 \xrightarrow{(H_1) + \text{lemme 4.3}} ^\star \underline{k}_1 \oplus \underline{k}_2 \xrightarrow{\mathcal{A}} \underline{k}.$$

**Proposition 4.2.** Soient a une expression et k un entier. On a l'implication

$$a \to^{\star} \underline{k} \implies a \Downarrow k.$$

### 4.1.4 L'ensemble EA avec des erreurs à l'exécution.

On exécute des programmes de EA. On considère que  $\underline{k}_1\oplus\underline{k}_2$  s'évalue comme

$$\frac{(k_1+k_2)\times k_2}{k_2}.$$

Le cas  $k_2 = 0$  est une situation d'erreur, une « **situation catas-trophique** ». (C'est une convention : quand un ordinateur divise par zéro, il explose!)

### Relation à grands pas.

On note encore  $\Downarrow$  la relation d'évaluation sur  $\mathsf{EA} * \mathbb{Z}_{\perp}$ , où l'on définit l'ensemble  $\mathbb{Z}_{\perp} = \mathbb{Z} \cup \{\bot\}$ . Le symbole  $\bot$  est utilisé pour représenter -34/72 –

un cas d'erreur.

Les règles d'inférences définissant  $\downarrow$  sont :

$$\underline{\underline{k} \Downarrow k} \qquad \qquad \stackrel{k = k_1 + k_2}{\underset{k \neq 0}{\underline{k} \neq 0}} \qquad \frac{a_1 \Downarrow k_1 \qquad a_2 \Downarrow k_2}{a_1 \oplus a_2 \Downarrow k} \qquad \frac{a_1 \Downarrow k_1 \qquad a_2 \Downarrow 0}{a_1 \oplus a_2 \Downarrow \bot},$$

et les règles de propagation du  $\perp$  :

$$\frac{a_1 \Downarrow \bot \quad (a_2 \Downarrow r)}{a_1 \oplus a_2 \Downarrow \bot} \qquad \frac{(a_1 \Downarrow r) \quad a_2 \Downarrow \bot}{a_1 \oplus a_2 \Downarrow \bot}.$$

### Relation à petits pas.

On (re)-définit la relation  $\to \subseteq \mathsf{EA} * \mathsf{EA}_{\perp}$ , où  $\mathsf{EA}_{\perp} = \mathsf{EA} \cup \{\bot\}$ , par les règles d'inférences

$$\begin{array}{ccc}
 & a_{1} + k_{2} & a_{2} \to a'_{2} \\
 & \underline{k}_{1} \oplus \underline{k}_{2} \to \underline{k} & a_{2} \neq \bot & \underline{a}_{1} \oplus a_{2} \to a_{1} \oplus a'_{2} \\
 & a_{1} \neq \bot & \underline{a}_{1} \to a'_{1} & \underline{k}_{1} \oplus \underline{k} \to a'_{1} \oplus \underline{k} & \underline{k}_{1} \oplus \underline{0} \to \bot,
\end{array}$$

et les règles de propagation du  $\perp$  :

$$\frac{a_1 \to \bot}{a_1 \oplus k \to \bot} \quad \text{et} \quad \frac{a_2 \to \bot}{a_1 \oplus a_2 \to \bot}.$$

Pour démontrer l'équivalence des relations grand pas et petits pas, ça semble un peu plus compliqué...

### **4.1.5** Sémantique contextuelle pour EA.

On définit la relation  $\mapsto$  :  $\mathsf{EA} \times \mathsf{EA}$  par la règle :

$$k = k_1 + k_2$$
  $E[\underline{k}_1 \oplus \underline{k}_2] \mapsto E[\underline{k}],$ 

Théorie de la programmation

où E est un contexte d'évaluation que l'on peut définir par la grammaire

$$E ::= [] |$$
 ?.

Le trou est une constante, notée  $[\ ]$  qui n'apparaît qu'une fois par contexte d'évaluation. Pour E un contexte d'évaluation et  $a \in \mathsf{EA}$ , alors E[a] désigne l'expression arithmétique obtenue en remplaçant le trou par a dans E.

**Exemple 4.3.** On note 
$$E_0 = \underline{3} \oplus ([\ ] \oplus \underline{5})$$
 et  $a_0 = \underline{1} \oplus \underline{2}$ . Alors  $\underline{3} \oplus ((\underline{1} \oplus \underline{2}) \oplus \underline{5})$ .

### Que faut-il mettre à la place de ??

### Exemple 4.4 (Première tentative). On pose

$$E ::= [\ ] \mid \underline{k} \mid E_1 \oplus E_2.$$

Mais, ceci peut introduire *plusieurs* trous (voire aucun) dans un même contexte. C'est raté.

### **Exemple 4.5** (Seconde tentative). On pose

$$E ::= [\ ] \mid a \oplus E \mid E \oplus a.$$

Mais, on pourra réduire une expression à droite avant de réduire à gauche. C'est encore raté.

### Exemple 4.6 (Troisième (et dernière) tentative). On pose

$$E ::= [] \mid a \oplus E \mid E \oplus k.$$

Là, c'est réussi!

**Lemme 4.4.** Pour toute expression arithmétique  $a \in \mathsf{EA}$  qui n'est pas une constante, il existe un unique triplet  $(E, k_1, k_2)$  tel que

$$a = E[\underline{k}_1 \oplus \underline{k}_2].$$

Ceci permet de justifier la proposition suivante, notamment au niveau des notations.

**Proposition 4.3.** Pour tout a, a', on a

$$a \to a'$$
 si, et seulement si,  $a \mapsto a'$ .

Preuve. Pour démontrer cela, on procède par double implication :

- $\triangleright$  «  $\Longrightarrow$  » par induction sur  $a \to a'$ ;
- $\triangleright$  «  $\iff$  » par induction sur E.

4.2 Sémantique opérationnelle des expressions arithmétiques avec déclarations locales (LEA).

On suppose donnés  $\mathbb Z$  les entiers relatifs et  $\mathcal V$  un ensemble infini de variables (d'identifiants/d'identificateurs/de noms).

On définit LEA par la grammaire suivante :

$$a ::= \underline{k} \mid a_1 \oplus a_2 \mid \mathtt{let} \, x = a_1 \ \mathtt{in} \ a_2 \mid x,$$

où  $x \in \mathcal{V}$  et  $k \in \mathbb{Z}$ .

En Rocq, on peut définir:

Inductive LEA : Set :=

 $\mathsf{L} \mathsf{Cst} : \mathbb{Z} \to \mathsf{LEA}$ 

I Add : LEA ightarrow LEA ightarrow LEA

| Let :  $\mathcal{V} \to \mathsf{LEA} \to \mathsf{LEA} \to \mathsf{LEA}$ 

| Var :  $\mathscr{V} \to \mathsf{LEA}$ .

Code 4.2 Définition inductive de LEA

**Exemple 4.7.** Voici quelques exemples d'expressions avec déclarations locales :

- 1. let x = 3 in  $x \oplus x$ ;
- 2. let x = 2 in let  $y = x \oplus 2$  in  $x \oplus y$ ;
- 3. let  $x = (\text{let } y = \underline{5} \text{ in } y \oplus y) \text{ in } (\text{let } z = \underline{6} \text{ in } z \oplus \underline{2}) \oplus x;$
- 4. let  $x = \underline{7} \oplus \underline{2}$  in  $(\text{let } x = \underline{5} \text{ in } x \oplus x) \oplus x$ .

## 4.2.1 Sémantique à grands pas sur LEA.

On définit une relation d'évaluation  $\Downarrow$  : LEA \*  $\mathbb{Z}^1$  définie par :

$$\underline{\underline{k} \Downarrow k} \qquad {}^{k = k_1 + k_2} \ \frac{a_1 \Downarrow k_1 \quad a_2 \Downarrow k_2}{a_1 \oplus a_2 \Downarrow k},$$

et on ajoute une règle pour le let x = ... in ...:

$$\frac{a_1 \Downarrow k_1 \quad a_2 [\underline{k_1}/x] \Downarrow k_1}{(\text{let } x = a_1 \text{ in } a_2) \Downarrow k_2}.$$

On note ici a[k/x] la substitution de  $\underline{k}$  à la place de x dans l'expression a. Ceci sera défini après.

Attention : on n'a pas de règles de la forme

$$x \not \parallel ?$$

les variables sont censées disparaitre avant qu'on arrivent à elles.

**Définition 4.1.** Soit  $a \in \mathsf{LEA}$ . L'ensemble des *variables libres* d'une expression a noté  $\mathscr{V}\ell(a)$ , et est défini par induction sur a de la manière suivante :

$$\triangleright \, \mathcal{V}\!\ell(\underline{k}) = \emptyset \, ;$$

$$\triangleright \, \mathcal{V}\!\ell(x) = \{x\};$$

Théorie de la programmation

$$\bigvee \mathcal{V}\ell(a_1 \oplus a_2) = \mathcal{V}\ell(a_1) \cup \mathcal{V}\ell(a_2);$$

$$\bigvee \mathcal{V}\ell(\text{let } x = a_1 \text{ in } a_2) = \mathcal{V}\ell(a_1) \cup (\mathcal{V}\ell(a_2) \setminus \{x\}).$$

### Exemple 4.8.

$$\mathscr{V}\!\ell(\operatorname{let} x = \underline{3} \text{ in } \operatorname{let} y = x \oplus \underline{2} \text{ in } y \oplus (z \oplus \underline{15})) = \{z\}.$$

**Définition 4.2.** Une expression  $a \in \mathsf{LEA}$  est close si  $\mathscr{V}\ell(a) = \emptyset$ . On note  $\mathsf{LEA}_0 \subseteq \mathsf{LEA}$  l'ensemble des expressions arithmétiques de closes.

**Définition 4.3.** Soient  $a \in \mathsf{LEA}, \ x \in \mathcal{V}$  et  $k \in \mathbb{Z}$ . On définit par induction sur a (quatre cas) le résultat de la substitution de x par  $\underline{k}$  dans a, noté  $a[\underline{k}/x]$  de la manière suivante :

# 4.2.2 Sémantique à petits pas sur LEA.

On définit la relation  $\rightarrow \subseteq \mathsf{LEA} * \mathsf{LEA}$  inductivement par :

$$\frac{a_2 \to a_2'}{a_1 \oplus a_2 \to a_1 \oplus a_2'} \, \mathcal{C}_{\mathbf{d}} \quad \text{et} \quad \frac{a_1 \to a_1'}{a_1 \oplus \underline{k} \to a_1' \oplus \underline{k}} \, \mathcal{C}_{\mathbf{g}},$$

<sup>1.</sup> On surcharge encore les notations.

puis les nouvelles règles pour le let  $x = \dots$  in  $\dots$ :

$$\frac{a_1 \to a_1'}{\operatorname{let} x = a_1 \text{ in } a_2 \to \operatorname{let} x = a_1' \text{ in } a_2} \, \mathscr{C}_1$$

$$\frac{1}{\operatorname{let} x = \underline{k} \text{ in } a \to a[\underline{k}/x]}.$$

On peut démontrer l'équivalence des sémantiques à grands pas et à petits pas.

## 4.2.3 Sémantique contextuelle pour LEA.

On définit les contextes d'évaluations par la grammaire suivante :

$$\begin{split} E ::= & [ \ ] \\ & \mid a \oplus E \\ & \mid E \oplus \underline{k} \\ & \mid \text{let } x = E \text{ in } a. \end{split}$$

On définit deux relations  $\mapsto_a$  et  $\mapsto$  par les règles :

$$k = k_1 + k_2$$
  $\underline{\underline{k}_1 \oplus \underline{k}_2 \mapsto_a k_2}$   $\underline{\text{let } x = \underline{k} \text{ in } a \mapsto_a a[\underline{k}/x]},$ 

et

$$\frac{a \mapsto_{\mathbf{a}} a'}{E[a] \mapsto E[a']}.$$

## 4.2.4 Sémantique sur LEA avec environnement.

**Définition 4.4.** Soient A et B deux ensembles. Un dictionnaire sur (A, B) est une fonction partielle à domaine fini de A dans B.

Si D est un dictionnaire sur (A,B), on note D(x)=y lorsque D associe  $y\in B$  à  $x\in A$ .

Le domaine d'un dictionnaire  ${\cal D}$  est

$$dom(D) = \{x \in A \mid \exists y \in B, D(x) = y\}.$$

Hugo Salou – L3 ens lyon

On note  $\emptyset$  le dictionnaire vide.

Pour un dictionnaire D sur (A,B), deux éléments  $x\in A$  et  $y\in B$ , on note  $D[x\mapsto y]$  est le dictionnaire D' défini par

$$\triangleright D'(x) = y;$$

$$D'(z) = D(z)$$
 pour  $z \in dom(D)$  tel que  $z \neq x$ .

On ne s'intéresse pas à la construction d'un tel type de donné, mais juste son utilisation.

On se donne un ensemble Env d'environnements notés  $\mathscr{E}, \mathscr{E}', \ldots$  qui sont des dictionnaires sur  $(\mathscr{V}, \mathbb{Z})$ .

## Sémantique à grands pas sur LEA avec environnements.

On définit la relation  $\Downarrow \subseteq \mathsf{LEA} * \mathsf{Env} * \mathbb{Z}$ , noté  $a, \mathscr{E} \Downarrow k$  (« a s'évalue en k dans  $\mathscr{E} ») défini par$ 

$$\frac{\underline{k},\mathscr{E} \Downarrow k}{\underline{k}} \qquad \stackrel{k = k_1 + k_2}{=} \frac{a_1,\mathscr{E} \Downarrow k_1 \quad a_2,\mathscr{E} \Downarrow k_2}{a_1 \oplus a_2,\mathscr{E} \Downarrow k} \qquad \stackrel{\mathfrak{C}(x) = k}{=} \frac{1}{x,\mathscr{E} \Downarrow k_1} \frac{a_1,\mathscr{E} \Downarrow k_1 \quad a_2,\mathscr{E}[x \mapsto k_1] \Downarrow k_2}{\underline{let } x = a_1 \text{ in } a_2 \Downarrow k_2}.$$

Remarque 4.4. Dans cette définition, on n'a pas de substitutions (c'est donc plus facile à calculer).

- $\quad \triangleright \ \mathrm{Si} \ \mathscr{V}\!\ell(a) \subseteq \mathrm{dom}(\mathscr{E}), \ \mathrm{alors} \ \mathrm{il} \ \mathrm{existe} \ k \in \mathbb{Z} \ \mathrm{tel} \ \mathrm{que} \ a, \mathscr{E} \Downarrow k.$
- $\triangleright$  On a  $a \downarrow k$  (sans environnement) si, et seulement si  $a, \emptyset \downarrow k$  (avec environnement).

Pour les petits pas avec environnements, c'est un peu plus compliqué...On verra ça en TD. (Écraser les valeurs dans un dictionnaire, ça peut être problématique avec les petits pas.)

# **4.3** Un petit langage fonctionnel : FUN.

On se rapproche de notre but final en considérant un petit langage fonctionnel, nommé FUN.

On se donne l'ensemble des entiers relatifs  $\mathbb{Z}$  et un ensemble infini de variables  $\mathscr{V}$ . L'ensemble des expressions de FUN, notées e, e' ou  $e_i$ , est défini par la grammaire suivante :

$$e ::= k \mid e_1 + e_2 \mid \underbrace{\operatorname{fun} x \rightarrow e}_{\text{Fonction / Abstraction}} \mid \underbrace{e_1 \mid e_2 \mid x}_{\text{Application}}.$$

**Note 4.2.** On simplifie la notation par rapport à EA ou LEA : on ne souligne plus les entiers, on n'entoure plus les plus.

On notera de plus  $e_1$   $e_2$   $e_3$  pour  $(e_1$   $e_2)$   $e_3$ . Aussi, l'expression  $\operatorname{fun} x \ y \to e$  représentera l'expression  $\operatorname{fun} x \to (\operatorname{fun} y \to e)$ . On n'a pas le droit à plusieurs arguments pour une fonction, mais on applique la curryfication.

## 4.3.1 Sémantique opérationnelle « informellement ».

**Exemple 4.9.** Comment s'évalue (fun  $x \rightarrow x + x$ )(7 + 7)?

- $\triangleright$  D'une part, 7+7 s'évalue en 14.
- $\triangleright$  D'autre part, (fun  $x \rightarrow x + x$ ) s'évalue en elle même.
- $\triangleright$  On procède à une substitution de (x+x)[14/x] qui s'évalue en 28.

### **Exemple 4.10.** Comment s'évalue l'expression

$$(\underbrace{(\operatorname{fun} f \to \underbrace{(\operatorname{fun} x \to x + (f \ x))}_{B})}^{A} \underbrace{(\operatorname{fun} y \to y + y)}_{C}) \ 7 ?$$

On commence par évaluer A et C qui s'évaluent en A et C res-

pectivement. On continue en calculant la substitution

$$(\operatorname{fun} x \to x + (f x))[\operatorname{fun} y \to y + y/f],$$

ce qui donne

$$(\operatorname{fun} x \to x + ((\operatorname{fun} y \to y + y) x)).$$

Là, on **ne simplifie pas**, car c'est du code *dans* une fonction. On calcule ensuite la substitution

$$(x + ((\operatorname{fun} y \to y + y) \ x))[7/x],$$

ce qui donne

$$7 + ((\operatorname{fun} y \to y + y) \ 7).$$

On termine par la substitution

$$(y+y)[7/y] = 7 + 7.$$

On conclut que l'expression originelle s'évalue en 21.

**Remarque 4.5.** Dans FUN, le résultat d'un calcul (qu'on appellera *valeur*) n'est plus forcément un entier, ça peut aussi être une fonction.

L'ensemble des valeurs, notées v, est défini par la grammaire

$$v := k \mid \text{fun } x \rightarrow e$$
.

LES FONCTIONS SONT DES VALEURS! Et, le « contenu » la fonction n'est pas forcément une valeur.

On peut remarquer que l'ensemble des valeurs est un sousensemble des expressions de FUN.

# 4.3.2 Sémantique opérationnelle de FUN (version 1).

**Définition 4.5.** On définit l'ensemble des variables libres  $\mathcal{V}\ell(e)$  d'une expression e par (on a 5 cas) :

**Définition 4.6.** Pour  $e \in \mathsf{FUN}, \ x \in \mathcal{V}$  et v une valeur **close**, on définit la *substitution* e[v/x] de x par v dans e par :

$$b \ k[v/x] = k;$$

$$b \ y[v/x] = \begin{cases} v & \text{si } x = y \\ y & \text{si } x \neq y; \end{cases}$$

$$b \ (\text{fun } y \to e)[v/x] = \begin{cases} \text{fun } y \to e & \text{si } x = y \\ \text{fun } y \to e[e/x] & \text{si } x \neq y; \end{cases}$$

$$b \ (e_1 + e_2)[v/x] = (e_1[v/x]) + (e_2[v/x]);$$

$$b \ (e_1 \ e_2)[v/x] = (e_1[v/x]) \ (e_2[v/x]).$$

# Grands pas pour FUN.

$$\frac{e_1 \Downarrow k_1 \qquad e_2 \Downarrow k_2}{e_1 + e_2 \Downarrow k} \qquad \frac{v \Downarrow v}{v \Downarrow v}$$

$$\frac{e_1 \Downarrow \operatorname{fun} x \to e \qquad e_2 \Downarrow v_2 \qquad e^{[v_2/x]} \Downarrow v}{e_1 e_2 \Downarrow v}$$

<sup>2.</sup> L'expression  $\operatorname{fun} x \to e$  est un  $\operatorname{lieur} : x$  est liée dans e.

Remarque 4.6. Certaines expressions ne s'évaluent pas :

$$x \not \Downarrow$$
 et  $z + (\operatorname{fun} x \to x) \not \Downarrow$ 

par exemple.

### Petits pas pour FUN.

On définit la relation  $\rightarrow \subseteq FUN * FUN par$ :

$$\frac{e_{1} + k_{2}}{k_{1} + k_{2} \to k} \, \mathcal{R}_{pk} \qquad \frac{e_{1} \to e_{1} \cdot v \to e[v/x]}{\left(\operatorname{fun} x \to e\right) \, v \to e[v/x]} \, \mathcal{R}_{\beta}$$

$$\frac{e_{2} \to e'_{2}}{e_{1} + e_{2} \to e_{1} + e'_{2}} \, \mathcal{R}_{pd} \qquad \frac{e_{1} \to e'_{1}}{e_{1} + k \to e'_{1} + k} \, \mathcal{R}_{pg}$$

$$\frac{e_{2} \to e'_{2}}{e_{1} \, e_{2} \to e_{1} \, e'_{2}} \, \mathcal{R}_{ad} \qquad \frac{e_{1} \to e'_{1}}{e_{1} \, v \to e'_{1} \, v} \, \mathcal{R}_{ag}.$$

Remarque 4.7. Il existe des expressions que l'on ne peut pas

- 1.  $k \not\rightarrow \quad ;$ 2.  $(\operatorname{fun} x \rightarrow x) \not\rightarrow \quad ;$ 3.  $e_1 + (\operatorname{fun} x \rightarrow x) \not\rightarrow \quad ;$ 4.  $3(5+7) \rightarrow 312 \not\rightarrow \quad .$

Dans les cas 1. et 2., c'est cohérent : on ne peut pas réduire des valeurs.

### Lemme 4.5. On a

 $e \Downarrow v$  si, et seulement si,  $e \to^* v$ .

**Remarque 4.8.** Soit  $e_0 = (\operatorname{fun} x \to x \ x) (\operatorname{fun} x \to x \ x)$ . On remarque que  $e_0 \to e_0$ .

Hugo Salou – L3 ens lyon

Théorie de la programmation

En FUN, il y a des divergences : il existe  $(e_n)_{n\in\mathbb{N}}$  telle que l'on ait  $e_n \to e_{n+1}$ .

La fonction  $^3$  définie par  $\downarrow$  est donc partielle.

**Remarque 4.9** (Problème avec la substitution). On a la chaîne de réductions :

$$((\operatorname{fun} y \to (\operatorname{fun} x \to x + y)) (x + 7)) 5$$

$$(\star) \qquad \to (\operatorname{fun} x \to x + (x + 7)) 5$$

$$\to 5 + (5 + 7)$$

$$\to^{\star} 17.$$

Attention! Ici, on a triché : on a substitué avec l'expression x+7 mais ce n'est pas une valeur (dans la réduction  $(\star)$ )!

Mais, on a la chaîne de réductions

$$\begin{aligned} & (\operatorname{fun} f \to (\operatorname{fun} x \to (f\ 3) + x)) \ (\operatorname{fun} t \to x + 7) \ 5 \\ & \to (\operatorname{fun} x \to ((\operatorname{fun} t \to x + 7)\ 3) + x) \ 5 \\ & \to (\operatorname{fun} x \to ((\operatorname{fun} t \to x + 7)\ 3) + x) \ 5. \end{aligned}$$

Et là, c'est le drame, on a **capturé la variable libre**. D'où l'hypothèse de v close dans la substitution.

**Remarque 4.10.** Les relations  $\Downarrow$  et  $\rightarrow$  sont définies sur des expressions **closes**. Et on a même  $\rightarrow \subseteq \mathsf{FUN}_0 * \mathsf{FUN}_0$ .

**Lemme 4.6.** 
$$\triangleright$$
 Si  $v$  est close et si  $x \notin \mathcal{V}\ell(e)$  alors  $e[v/x] = e$ .  $\triangleright$  Si  $v$  est close,  $\mathcal{V}\ell(e[v/x]) = \mathcal{V}\ell(e) \setminus \{x\}$ .

<sup>3.</sup> Pour indiquer cela, il faudrait démontrer que la relation  $\Downarrow$  est déterministe.

<sup>4.</sup> Il faudrait ici justifier que la réduction d'une formule close est close. C'est ce que nous allons justifier.

### **Lemme 4.7.** Si $e \in \mathsf{FUN}_0$ et $e \to e'$ alors $e' \in \mathsf{FUN}_0$ .

**Preuve.** Montrons que, quelles que soient e et e', on a : si  $e \to e'$  alors  $(e \in \mathsf{FUN}_0) \implies (e' \in \mathsf{FUN}_0)$  On procède par induction sur la relation  $e \to e'$ . Il y a 6 cas :

- 1. Pour  $\mathcal{R}_{\beta}$ , on suppose (fun  $x \to e$ ) v est close, alors
  - $\triangleright$  (fun  $x \rightarrow e$ ) est close;
  - $\triangleright v$  est close.

On sait donc que  $\mathcal{V}\ell(e)\subseteq\{x\}$ , d'où par le lemme précédent,  $\mathcal{V}\ell(e[v/x])=\emptyset$  et donc e[v/x] est close.

2-6. Pour les autres cas, on procède de la même manière.

**Remarque 4.11.** De même, si  $e \Downarrow v$  où e est close, alors v est close.

Les relations  $\Downarrow$  et  $\rightarrow$  sont définies sur les expressions et les valeurs closes.

**Définition 4.7** (Définition informelle de l' $\alpha$ -conversion). On définit l' $\alpha$ -conversion, notée  $e =_{\alpha} e'$ : on a fun  $x \to e =_{\alpha}$  fun  $y \to e'$  si, et seulement si, e' s'obtient en replaçant x par y dans e à condition que  $y \notin \mathcal{V}\ell(e)$ .  $^{5}$ 

On étend  $e =_{\alpha} e'$  à toutes les expressions : « on peut faire ça partout ».

### **Exemple 4.11** (Les variables liées sont muettes.). On a :

$$\begin{split} \operatorname{fun} x \to x + z &=_{\alpha} \operatorname{fun} y \to y + z \\ &=_{\alpha} \operatorname{fun} t \to t + z \\ &\neq_{\alpha} \operatorname{fun} z \to z + z. \end{split}$$

<sup>5.</sup> C'est une « variable fraîche ».

Théorie de la programmation

L'intuition est, quand on a fun  $x \to e$  et qu'on a besoin de renommer la variable x, pour cela on prend  $x' \notin \mathcal{V}\ell(e)$ .

"Lemme" 4.1. Si  $E_0 \subseteq \mathcal{V}$  est un ensemble fini de variables, alors il existe  $z \notin E_0$  et  $e' \in \mathsf{FUN}$  tel que  $\operatorname{fun} x \to e =_{\alpha} \operatorname{fun} z \to e'$ .

Remarque 4.12 (Fondamental). En fait FUN désigne l'ensemble des expressions décrites par la grammaire initiale quotient'ee par  $\alpha$ -conversion.

Remarque 4.13. On remarque que

$$(e =_{\alpha} e') \implies \mathcal{V}\ell(e) = \mathcal{V}\ell(e').$$

D'après le "lemme", on peut améliorer notre définition de la substitution.

**Définition 4.8.** Pour  $e \in \mathsf{FUN}, \ x \in \mathcal{V}$  et v une valeur **close**, on définit la *substitution*  $e^{[v/x]}$  de x par v dans e par :

$$b \ k[v/x] = k;$$

$$b \ y[v/x] = \begin{cases} v & \text{si } x = y \\ y & \text{si } x \neq y; \end{cases}$$

$$b \ (\text{fun } x \to e)[v/x] = (\text{fun } y \to e)[v/x] \text{ lorsque } x \neq y;$$

$$b \ (e_1 + e_2)[v/x] = (e_1[v/x]) + (e_2[v/x]);$$

$$b \ (e_1 e_2)[v/x] = (e_1[v/x]) \ (e_2[v/x]).$$

# **4.3.3** Ajout des déclarations locales (FUN + let).

On ajoute les déclarations locales (comme pour  $\mathsf{EA} \to \mathsf{LEA}$ ) à notre petit langage fonctionnel. Dans la grammaire des expressions de  $\mathsf{FUN}$ , on ajoute :

$$e ::= \cdots \mid \text{let } x = e_1 \text{ in } e_2.$$

Ceci implique d'ajouter quelques éléments aux différentes opérations sur les expressions définies ci-avant :

- $\triangleright$  on definit  $\mathcal{V}\ell(\text{let }x = e_1 \text{ in } e_2) = \mathcal{V}\ell(e_1) \cup (\mathcal{V}\ell(e_2) \setminus \{x\});$
- ▷ on ne change pas les valeurs : une déclaration locale n'est pas une valeur;
- $\triangleright$  on ajoute let  $x = e_1$  in  $e_2 =_{\alpha}$  let  $y = e_1$  in  $e'_2$ , où l'on remplace x par y dans  $e_2$  pour obtenir  $e'_2$ ;
- $\triangleright$  pour la substitution, on pose lorsque  $x \neq y$  (que l'on peut toujours supposer modulo  $\alpha$ -conversion)

$$(\text{let } y = e_1 \text{ in } e_2)[v/x] = (\text{let } y = e_1[v/x] \text{ in } e_2[v/x]).$$

- ▷ pour la sémantique à grands pas, c'est comme pour LEA;
- ▶ pour la sémantique à petits pas, on ajoute les deux règles :

$$\frac{}{ \text{let} \, x = v \text{ in } e_2 \to e_2[v/x] } \, \, \mathfrak{R}_{\mathrm{lv}}$$

et

$$\frac{e_1 \to e_1'}{\text{let } x = e_1 \text{ in } e_2 \to \text{let } x = e_1' \text{ in } e_2} \,\, \mathcal{R}_{\lg}.$$

Attention! On n'a pas de règle

$$\frac{e_2 \to e_2'}{\text{let } x = e_1 \text{ in } e_2 \to \text{let } x = e_1 \text{ in } e_2'} \; \Re_{\text{ld}}$$

on réduit d'abord l'expression  $e_1$  jusqu'à une valeur, avant de passer à  $e_2$ .

Le langage que l'on construit s'appelle FUN + let.

### Traduction de FUN + let vers FUN.

On définit une fonction qui, à toute expression de e dans  $\mathsf{FUN} + \mathsf{let}$  associe une expression notée  $\llbracket e \rrbracket$  dans  $\mathsf{FUN}$  (on supprime les expressions locales). L'expression  $\llbracket e \rrbracket$  est définie par induction sur e. Il y a 6 cas :

Théorie de la programmation

**Lemme 4.8.** Pour tout  $e \in (FUN + let)$ ,

- $\triangleright$   $\llbracket e \rrbracket$  est une expression de FUN<sup>6</sup>;
- $\triangleright$  on a  $\mathcal{V}\ell(\llbracket e \rrbracket) = \mathcal{V}\ell(e)$ ;
- $\, \triangleright \, \llbracket e \rrbracket \text{ est une valeur } ssi \,\, e \,\, \text{est une valeur} \, ;$

$$\triangleright \llbracket e[v/x] \rrbracket = \llbracket e \rrbracket \lceil \llbracket v \rrbracket/x \rceil^{7}.$$

Pour démontrer le lemme 4.8, on procède par induction sur e. C'est long et rébarbatif, mais la proposition ci-dessous est bien plus intéressante.

**Proposition 4.4.** Pour toutes expressions e, e' de FUN + let, si on a la réduction  $e \to_{\mathsf{FUN+let}} e'$  alors  $[\![e]\!] \to_{\mathsf{FUN}} [\![e']\!]$ .

**Preuve.** On procède par induction sur  $e \to e'$  dans FUN + let. Il y a 8 cas car il y a 8 règles d'inférences pour  $\to$  dans FUN + let.

 $ho Cas \mathcal{R}_{lv}$ . Il faut montrer que [let x = v in  $e_2$ ]  $\rightarrow_{\mathsf{FUN}}$  [e[v/x]]. Par définition, l'expression de droite vaut

$$(\operatorname{fun} x \to \llbracket e \rrbracket_2) \ \llbracket v \rrbracket \xrightarrow{\mathfrak{R}_\beta}_{\mathsf{FUN}} \ \llbracket e \rrbracket_2 \ [\llbracket v \rrbracket / x],$$

car  $\llbracket v \rrbracket$  est une valeur par le lemme 4.8, ce qui justifie  $\mathcal{R}_{\beta}$ . De plus, encore par le lemme 4.8, on a l'égalité entre  $\llbracket e \rrbracket_2 \llbracket v \rrbracket/x \rrbracket = \llbracket e \llbracket v/x \rrbracket \rrbracket$ .

 $ightharpoonup Cas\, \mathcal{R}_{lg}$ . On sait que  $e_1 \to e_1'$  et, par hypothèse d'induction,

<sup>6.</sup> i.e.  $\llbracket e \rrbracket$  n'a pas de déclarations locales

<sup>7.</sup> On le prouve par induction sur e, c'est une induction à 6 cas

on a  $\llbracket e_1 \rrbracket \to \llbracket e_1' \rrbracket$ . Il faut montrer que

$$\llbracket \mathtt{let} \ x = e_1 \ \mathtt{in} \ e_2 \rrbracket \to \llbracket \mathtt{let} \ x = e_1' \ \mathtt{in} \ e_2 \rrbracket \,.$$

L'expression de droite vaut

$$(\operatorname{\mathtt{fun}} x \to \llbracket e_2 \rrbracket) \ \llbracket e_1 \rrbracket \xrightarrow{\mathscr{R}_{\operatorname{ad}} \ \& \ \operatorname{hyp. \ ind.}} (\operatorname{\mathtt{fun}} x \to \llbracket e_2 \rrbracket) \ \llbracket e_1' \rrbracket \ .$$

Et, par définition de  $[\cdot]$ , on a l'égalité :

$$\llbracket \mathsf{let}\, x = e_1' \ \mathsf{in} \ e_2 \rrbracket = (\mathsf{fun}\, x \to \llbracket e_2 \rrbracket) \ \llbracket e_1' \rrbracket \,.$$

▶ Les autres cas sont laissées en exercice.

### **Proposition 4.5.** Si $[e] \rightarrow [e']$ alors $e \rightarrow e'$ .

**Preuve.** La proposition ci-dessus est mal formulée pour être prouvée par induction, on la ré-écrit. On démontre, par induction sur la relation  $f \to f'$  la propriété suivante :

« quel que soit e, si  $f = \llbracket e \rrbracket$  alors il existe e' une expression telle que  $f' = \llbracket e' \rrbracket$  et  $e \to e'$  (dans FUN + let) »,

qu'on notera  $\mathcal{P}(f, f')$ .

Pour l'induction sur  $f \to f'$ , il y a 6 cas.

- $ightharpoonup Cas de la règle <math>\mathcal{R}_{ad}$ . On suppose  $f_2 \to f_2'$  et par hypothèse d'induction  $\mathcal{P}(f_2, f_2')$ . On doit montrer  $\mathcal{P}(f_1 \ f_2, f_1 \ f_2')$ . On suppose donc  $[\![e]\!] = f_1 \ f_2$ . On a deux sous-cas.
  - $1^{er}$  sous-cas. On suppose  $e = e_1$   $e_2$  et  $\llbracket e_1 \rrbracket = f_1 = f_2$ . Par hypothèse d'induction et puisque  $\llbracket e_2 \rrbracket = f_2$ , il existe  $e_2'$  tel que  $e_2 \to e_2'$  et  $\llbracket e_2' \rrbracket = f_2'$ . De  $e_2 \to e_2'$ , on en déduit par  $\mathcal{R}_{ad}$  que  $e_1$   $e_2 \to e_1$   $e_2'$ . On pose  $e' = e_1$   $e_2'$  et on a bien  $\llbracket e' \rrbracket = \llbracket e_1 \rrbracket$   $\llbracket e_2' \rrbracket$ .

-  $2^{\grave{e}me}$  sous-cas. On suppose  $e = \mathtt{let}\,x = e_1$  in  $e_2$ . Alors,

$$\llbracket e \rrbracket = \underbrace{(\operatorname{fun} x \to \llbracket e_2 \rrbracket)}_{f_1} \underbrace{\llbracket e_1 \rrbracket}_{f_2}.$$

Par hypothèse d'induction, il existe  $e'_1$  tel que  $e_1 \to e'_1$  et  $\llbracket e'_1 \rrbracket = f'_2$ . Posons  $e' = (\text{let } x = e'_1 \text{ in } e_2)$ . On doit vérifier  $\llbracket e \rrbracket \to \llbracket e' \rrbracket$  ce qui est vrai par  $\Re_{\text{ad}}$  et que  $\llbracket e' \rrbracket = f_1 f'_2$ , ce qui est vrai par définition.

- $ightharpoonup Cas de la règle <math>\Re_{ag}$ . On suppose  $f_1 \to f'_1$  et l'hypothèse d'induction  $\mathscr{P}(f_1, f'_1)$ . On doit vérifier que  $\mathscr{P}(f_1 \ v, f'_1 \ v)$ . On suppose  $[\![e]\!] = f_1 \ v$  et on a deux sous-cas.
  - $-1^{er}$  sous-cas. On suppose  $e=e_1$   $e_2$  et alors  $\llbracket e \rrbracket = \llbracket e_1 \rrbracket$   $\llbracket e_2 \rrbracket$  par le lemme 4.8 et parce que  $e_2$  est une valeur (car  $\llbracket e_2 \rrbracket = v$ ). On raisonne comme pour la règle  $\mathcal{R}_{\rm ad}$  dans le premier sous-cas, en appliquant  $\mathcal{R}_{\rm ag}$ .
  - $2^{nd}$  sous-cas. On suppose  $e = (\text{let } x = e_1 \text{ in } e_2)$  alors

$$\llbracket e \rrbracket = \underbrace{\operatorname{fun} x \to \llbracket e_2 \rrbracket}_{f_1} \underbrace{\llbracket e_1 \rrbracket}_{f_2}.$$

On vérifie aisément ce que l'on doit montrer.

 $\triangleright$  Les autres cas se font de la même manière (attention à  $\Re_{\beta}$ ).

# 4.4 Typage en FUN.

# 4.4.1 Définition du système de types.

L'ensemble Typ des types, notés  $\tau, \tau_1, \tau', \ldots$ , est définit par la grammaire suivante :

$$\tau ::= \operatorname{int} \mid \tau_1 \to \tau_2.$$

Note 4.3. Attention! Le type  $\tau_1 \to \tau_2 \to \tau_3$  n'est pas égal au

Hugo Salou – L3 ens lyon

Théorie de la programmation

type  $(\tau_1 \to \tau_2) \to \tau_3$ . En effet, dans le premier cas, c'est une fonction qui renvoie une fonction; et, dans le second cas, c'est une fonction qui prend une fonction.

**Définition 4.9.** Un *environnent de typage*, noté  $\Gamma, \Gamma_1, \Gamma', \ldots$ , est un dictionnaire sur  $(\mathcal{V}, \mathsf{Typ})$ , où  $\mathsf{Typ}$  est l'ensemble des types.

Une hypothèse de typage, notée  $x:\tau$ , est un couple  $(x,\tau)$ .

On note  $\Gamma, x:\tau$  l'extension de  $\Gamma$  avec l'hypothèse de typage  $x:\tau$  qui n'est définie que lorsque  $x\not\in\mathrm{dom}\,\Gamma.$ <sup>8</sup>

**Remarque 4.14.** On peut voir/implémenter  $\Gamma$  comme des listes finies de couples  $(x, \tau)$ .

**Définition 4.10.** La relation de typage, notée  $\Gamma \vdash e : \tau$  (« sous les hypothèses  $\Gamma$ , l'expression e a le type  $\tau$  ») est définie par les règles d'inférences suivantes.

$$\frac{\Gamma \vdash k : \mathtt{int}}{\Gamma \vdash k : \mathtt{int}} \ \mathcal{T}_{\mathbf{k}} \quad \mathbf{x}^{\Gamma(x) \, = \, \tau} \ \frac{\Gamma, x : \tau_1 \, ^9 \vdash e_2}{\Gamma \vdash x : \tau} \ \mathcal{T}_{\mathbf{v}} \quad \frac{\Gamma, x : \tau_1 \, ^9 \vdash e_2}{\Gamma \vdash \mathtt{fun} \, x \, \rightarrow \, e : \tau_1 \rightarrow \tau_2} \ \mathcal{T}_{\mathbf{f}}$$

$$\frac{\Gamma \vdash e_1 : \mathtt{int} \quad \Gamma \vdash e_2 : \mathtt{int}}{\Gamma \vdash e_1 + e_2 : \mathtt{int}} \ \mathcal{T}_{\mathrm{p}} \qquad \frac{\Gamma \vdash e : \tau_1 \to \tau_2 \quad \Gamma \vdash e' : \tau_1}{\Gamma \vdash e \ e' : \tau_2} \ \mathcal{T}_{\mathrm{a}}$$

Remarque 4.15. Pour l'instant, on parle uniquement d'expressions et pas du tout de valeurs ou de sémantique opérationnelle.

<sup>8.</sup> La définition de  $\Gamma, x : \tau$  est « comme on le pense ».

<sup>9.</sup> On peut toujours étendre  $\Gamma$ ainsi, modulo  $\alpha\text{-conversion.}$ 

**Remarque 4.16.** 1. On dit que e est typable s'il existe  $\Gamma$  et  $\tau$  tel que  $\Gamma \vdash e : \tau$ .

2. Il y a une règle de typage par construction du langage des expressions.

**Exemple 4.12.** 1. L'expression  $\operatorname{fun} x \to x$  est particulière : on peut la typer avec  $\tau \to \tau$  quel que soit  $\tau$ . Par exemple,

$$\frac{\overline{x: \mathtt{int} \vdash x: \mathtt{int}} \ \mathfrak{T}_{\mathtt{v}}}{\emptyset \vdash \mathtt{fun} \ x \to x: \mathtt{int} \to \mathtt{int}} \ \mathfrak{T}_{\mathtt{f}}.$$

On aurait pu faire de même avec le type (int  $\rightarrow$  int)  $\rightarrow$  (int  $\rightarrow$  int).

2. Quel est le type de  $fun g \rightarrow g (g 7)$ ?

$$\frac{g: \mathtt{int} \to \mathtt{int} \vdash g: \mathtt{int} \to \mathtt{int}}{g: \mathtt{int} \to \mathtt{int}} \ \mathcal{T}_{\mathtt{v}} \quad \frac{\overline{\Gamma \vdash g: \mathtt{int} \to \mathtt{int}}}{g: \mathtt{int} \to \mathtt{int} \vdash g \ 7: \mathtt{int}} \ \mathcal{T}_{\mathtt{p}}}{g: \mathtt{int} \to \mathtt{int} \vdash g \ 7: \mathtt{int}} \ \mathcal{T}_{\mathtt{p}}} \\ \frac{g: \mathtt{int} \to \mathtt{int} \vdash g \ (g \ 7)}{\emptyset \vdash \mathtt{fun} \ g \to g \ (g \ 7): (\mathtt{int} \to \mathtt{int}) \to \mathtt{int}} \ \mathcal{T}_{\mathtt{f}}}{\emptyset \vdash \mathtt{fun} \ g \to g \ (g \ 7): (\mathtt{int} \to \mathtt{int}) \to \mathtt{int}} \ \mathcal{T}_{\mathtt{f}}}$$

# 4.4.2 Propriétés du système de types.

**Lemme 4.9.**  $\triangleright$  Si  $\Gamma \vdash e : \tau$  alors  $\mathcal{V}\ell(e) \subseteq \text{dom}(\Gamma)$ .

 $\triangleright$  Affaiblissement. Si  $\Gamma \vdash e : \tau$  alors

$$\forall x \notin \text{dom}(\Gamma), \ \forall \tau_0, \quad \Gamma, x : \tau_0 \vdash e : \tau.$$

ightharpoonup Renforcement. Si  $\Gamma, x : \tau_0 \vdash e : \tau$ , et si  $x \notin \mathcal{V}\ell(e)$  alors on a le typage  $\Gamma \vdash e : \tau$ .

**Preuve.** Par induction sur la relation de typage (5 cas).

# 4.4.3 Propriété de progrès.

**Lemme 4.10.** 1. Si  $\emptyset \vdash e$ : int et  $e \not\to$  alors, il existe  $k \in \mathbb{Z}$  tel que e = k.

2. Si  $\emptyset \vdash e : \tau_1 \to \tau_2$  et  $e \not\to$  alors il existe x et  $e_0$  tels que l'on ait  $e = \operatorname{fun} x \to e_0$ .

Preuve. Vu en TD.

**Proposition 4.6** (Propriété de progrès). Si  $\emptyset \vdash e : \tau$  alors on a la disjonction :

- 1. soit e est une valeur;
- 2. soit il existe e' telle que  $e \to e'$ .

### Remarque 4.17.

- $\triangleright$  Si  $\emptyset \vdash e_1 \ e_2 : \tau$  alors il existe e' tel que  $e_1 \ e_2 \rightarrow e'$ .
- $\triangleright$  Si  $\emptyset \vdash e_1 + e_2 : \tau$  alors il existe e' tel que  $e_1 + e_2 \rightarrow e'$ .

**Remarque 4.18.** Par le typage, on a exclu les expressions bloquées car « mal formées »  $(e.g. 3 2 \text{ ou } 3 + (\text{fun } x \rightarrow x))$ .

### 4.4.4 Propriété de préservation.

Cette propriété a plusieurs noms : préservation du typage, réduction assujettie, *subject reduction*.

**Lemme 4.11** (typage et substitution). Si l'on a le typage  $\emptyset \vdash v : \tau_0$  et  $\Gamma, x : \tau_0 \vdash e : \tau$  alors on a  $\Gamma \vdash e[v/x] : \tau$ 

**Preuve.** On prouve cette propriété par induction sur e. Il y a 5 cas.

- $\triangleright$  Cas e = y. On a deux sous-cas.
  - $1^{er}$  sous-cas  $x \neq y$ . Dans ce cas, e[v/x] = y. Il faut montrer  $\Gamma \vdash y : \tau$  sachant que  $\Gamma, x : \tau_0 \vdash y : \tau$ . On

applique le lemme de renforcement.

- $2^{nd}$  sous-cas x=y. Dans ce cas, e[v/x]=v. Il faut montrer que  $\Gamma \vdash v : \tau$ . Or, on sait que  $\Gamma, x : \tau_0 \vdash x : \tau$  (d'où  $\tau = \tau_0$ ) et  $\emptyset \vdash v : \tau_0$ . On conclut par affaiblissement.
- ▶ Les autres cas sont en exercice.

**Proposition 4.7** (Préservation du typage). Si  $\emptyset \vdash e : \tau$ , et  $e \rightarrow e'$  alors  $\emptyset \vdash e' : \tau$ .

**Preuve.** On montre la propriété par induction sur  $\emptyset \vdash e : \tau$ . Il y a 5 cas.

- $\triangleright$  Cas  $\mathcal{T}_{v}$ . C'est absurde! (On n'a pas  $\emptyset \vdash x : \tau$ .)
- $ightharpoonup Cas \, \mathcal{T}_f$ . Si  $(\operatorname{fun} x \to e) \to e'$  alors . . . On peut conclure immédiatement car les fonctions sont des valeurs, elles ne se réduisent donc pas.
- $\triangleright$  Cas  $\mathfrak{T}_k$ . C'est le même raisonnement.
- $ightharpoonup Cas \mathcal{T}_{\mathbf{a}}$ . On a  $e=e_1\ e_2$ . On sait qu'il existe  $\tau_0$  un type tel que  $\emptyset \vdash e_1 : \tau_0 \to \tau\ (H_1)$  et  $\emptyset \vdash e_2 : \tau_0\ (H_2)$ . On a également les hypothèses d'induction :
  - $-(H'_1)$ : si  $e_1 \to e'_1$  alors  $\emptyset \vdash e'_1 : \tau_0 \to \tau$ ;
  - $-(H_2')$ : si  $e_2 \to e_2'$  alors  $\emptyset \vdash e_2' : \tau_0$ .

On doit montrer que si  $e_1 e_2 \to e'$  alors  $\emptyset \vdash e' : \tau$ . Supposons que  $e_1 e_2 \to e'$ , il y a 3 sous-cas.

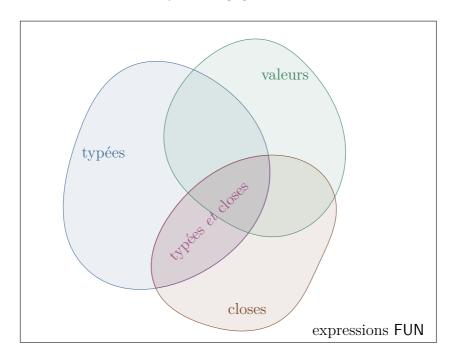
- Sous-cas  $\Re_{\mathrm{ad}}$ . Cela veut dire que  $e_2 \to e_2'$  et  $e' = e_1 e_2'$ . On conclut  $\emptyset \vdash e_1 e_2' : \tau$  par  $(H_2')$  et  $(H_1)$ .
- Sous-cas  $\Re_{ag}$ . Cela veut dire que  $e_1 \to e'_1$  et  $e' = e'_1 \ e_2$ . On conclut  $\emptyset \vdash e'_1 \ e_2 : \tau \text{ par } (H'_1) \text{ et } (H_2)$ .
- Sous-cas  $\Re_{\beta}$ . On a  $e_1 = \operatorname{fun} x \to e_0$ ,  $e_2 = v$  et finalement  $e' = e_0[v/x]$ . On doit montrer  $\emptyset \vdash e_0[v/x] : \tau$ . De plus,  $(H_1)$  s'énonce par  $\emptyset \vdash \operatorname{fun} x \to e_0 : \tau_0 \to \tau$ . Nécessairement (c'est un « inversion » en Rocq), cela

Théorie de la programmation

provient de  $x : \tau_0 \vdash e_0 : \tau$ . On en conclut par le lemme de substitution.

 $\triangleright$  Cas  $\mathfrak{T}_{p}$ . Laissé en exercice.

Remarque 4.19. Avec les propriétés de progrès et préservation implique qu'il n'y a pas de « mauvaises surprises » à l'exécution. On a, en un sens, nettoyé le langage FUN.



C'est la considération d'un langage *statiquement typé*. On aime savoir qu'OCaml ou Rust ont, pour la sémantique et le système de types, une propriété de progrès et de préservation.

**Exercice 4.2.** Trouver e et e' deux expressions telles que  $\emptyset$  : e' :  $\tau$  et  $e \to e'$  mais que l'on ait pas  $\emptyset \vdash e$  :  $\tau$ .

**Solution.** Il suffit de trouver une valeur non typable  $e_1$ , par exemple  $\operatorname{fun} x \to (x \ x)$  ou  $\operatorname{fun} x \to (19 \ 27)$ , puis de considérer

$$e = (\operatorname{fun} x \to 3) \ e_1 \to 3.$$

Or, 3 est typable mais e non.

## 4.4.5 Questions en lien avec la relation de typage.

- $\triangleright$  Typabilité. Pour e donné, existe-t-il  $\Gamma, \tau$  tels que  $\Gamma \vdash e : \tau$ ?
- $ightharpoonup V\'{e}rification/Inf\'{e}rence de types.$  Pour  $\Gamma$  et e donnés, existe-t-il  $\tau$  tel que l'on ait  $\Gamma \vdash e : \tau$ ? (ightharpoonup OCaml)
- ▷ Habitation. Pour  $\tau$  donné, existe-t-il e tel que  $\emptyset$   $\vdash$  e :  $\tau$ ? (▷ Rocq  $^{10}$ )

### 4.4.6 Inférence de types.

### Typage et contraintes.

**Exemple 4.13.** Dans une version étendue de FUN (on se rapproche plus au OCaml), si l'on considère le programme :

let rec 
$$f$$
  $x$   $g$ =  $\dots g$   $x$   $\dots$  ... if  $g$   $f$  then  $\dots$  else  $\dots$  ... let  $h$  =  $x$   $7$  in  $\dots$ 

On remarque que

- $\triangleright x$  et f ont le même type;
- $\triangleright g$  a un type ?  $\rightarrow$  bool;
- $\triangleright x$  a un type int  $\rightarrow$ ?.

<sup>10.</sup> On peut voir une preuve d'un théorème en Rocq comme fournir une preuve qu'il existe une expression e avec type  $\tau$ .

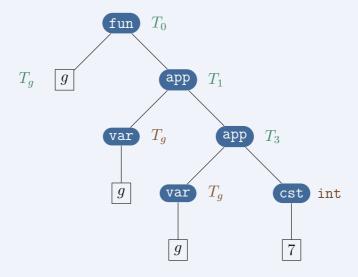
On doit donc lire le programme, et « prendre des notes ». Ces « notes » sont des contraintes que doivent vérifier le programme.

### **Exemple 4.14.** On souhaite déterminer le type $\tau$ tel que

$$\emptyset \vdash \text{fun } g \rightarrow g \ (g \ 7) : \tau.$$

(On sait que  $\tau = (\text{int} \rightarrow \text{int}) \rightarrow \text{int.}$ )

On construit l'arbre de l'expression (l'AST) :



On procède en plusieurs étapes :

- 1. On ajoute des inconnues de types  $T_1$ ,  $T_2$   $T_3$ , etc (en vert).
- 2. On écrit des contraintes faisant intervenir les  $T_i$  (en orange/marron).

$$T_0 = T_g \rightarrow T_1$$
  
 $T_g = T_2 \rightarrow T_1$   
 $T_g = \text{int} \rightarrow T_1$ .

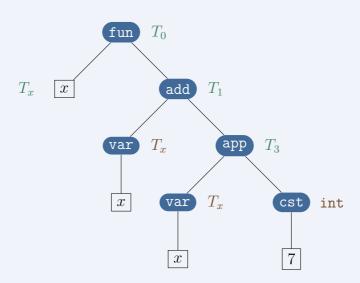
3. On résout les contraintes pour obtenir

$$T_0 = (\mathtt{int} \to \mathtt{int}) \to \mathtt{int}.$$

- **Exemple 4.15** (Cas limites).  $\triangleright$  L'expression  $\operatorname{fun} x \to 7$  admet une infinité de types  $(T_x \to \operatorname{int})$ .
  - ▷ L'expression ( $\operatorname{fun} x \to 7$ ) ( $\operatorname{fun} z \to z$ ) a toujours le type int mais admet une infinité de dérivations.

**Exemple 4.16** (Et quand ça ne marche pas?). On essaie d'inférer le type de l'expression

$$fun x \rightarrow x + (x 2).$$



Les contraintes sont :

$$T_0 = T_x \rightarrow T_1$$
 
$$T_1 = T_x = T_2 = \text{int}$$
 
$$T_x = \text{int} \rightarrow T_2.$$

**Catastrophe!** On ne peut pas résoudre ce système de contraintes (on ne peut pas avoir  $T_x = \text{int}$  et  $T_x = \text{int} \to T_2$  en même temps). L'expression n'est donc pas typable.

- **Définition 4.11.**  $\triangleright$  On se donne un ensemble infini IType d'inconnues de type, notées  $T, T_1, T', etc$ .
  - $\triangleright$  On définit les types étendus, notés  $\hat{\tau}$ , par la grammaire :

$$\hat{\tau} ::= \operatorname{int} \mid \hat{\tau}_1 \to \hat{\tau}_2 \mid T.$$

- $\triangleright$  L'ensemble des types (resp. étendus) est noté Typ (resp.  $\widehat{\mathsf{Typ}}$ ).
- $\triangleright$  Les environnement de types étendus sont notés  $\widehat{\Gamma}$ .
- $\triangleright$  Ainsi défini, tout  $\tau$  est un  $\hat{\tau}$ , tout  $\Gamma$  est un  $\hat{\Gamma}$ .
- $\triangleright$  Un  $\hat{\tau}$  est dit *constant* s'il ne contient pas d'inconnue de type (*i.e.* si c'est un  $\tau$ ).

**Définition 4.12.** Une *contrainte de typage* est une paire de types étendus <sup>11</sup>, notée  $\hat{\tau}_1 \stackrel{?}{=} \hat{\tau}_2$ , ou parfois  $\hat{\tau}_1 = \hat{\tau}_2$ .

On se donne  $e \in \mathsf{FUN}.$  On suppose que toutes les variables liées de e sont :

- ▷ distinctes deux à deux;
- $\triangleright$  différentes de toutes les variables libres de e.

On se donne  $\widehat{\Gamma}$  tel que  $\mathscr{V}\ell(e)\subseteq \mathrm{dom}(\widehat{\Gamma}).$  On choisit  $T\in \mathrm{IType}.$ 

On définit un ensemble de contraintes, notée  $\mathsf{CT}(e,\widehat{\Gamma},T)$  par induction sur e, il y a 5 cas :

$$\mathsf{CT}(e_1 + e_2, \widehat{\Gamma}, T) = \mathsf{CT}(e_1, \widehat{\Gamma}, T_1) \cup \mathsf{CT}(e_2, \widehat{\Gamma}, T_2)$$

$$\cup \{T_1 \stackrel{?}{=} \mathsf{int}, T_2 \stackrel{?}{=} \mathsf{int}, T \stackrel{?}{=} \mathsf{int}\}$$

$$\mathsf{CT}(e_1\ e_2,\widehat{\Gamma},T) = \ \mathsf{CT}(e_1,\widehat{\Gamma},T_1) \cup \mathsf{CT}(e_2,\widehat{\Gamma},T_2) \\
\cup \{T_1 \stackrel{?}{=} T_2 \to T\}$$

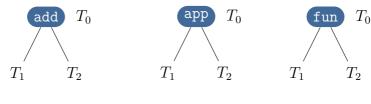
$$\triangleright \mathsf{CT}(x,\widehat{\Gamma},T) = \{ T \stackrel{?}{=} \widehat{\Gamma}(x) \}$$

$$hd \ \ \mathsf{CT}(k,\widehat{\Gamma},T) = \{T \stackrel{?}{=} \mathtt{int}\}$$

$$\mathsf{CT}(\operatorname{fun} x \to e, \widehat{\Gamma}, T) = \operatorname{CT}(e, (\widehat{\Gamma}, x : T_x), T_2)$$
 
$$\cup \{T \stackrel{?}{=} T_1 \to T_2\}$$

où les variables  $T_1, T_2, T_x$  sont fraîches (on notera par la suite M  $T_1, T_2, T_x$ ).

**Remarque 4.20.** On peut résumer les cas « plus », « application » et « abstraction ».



$$T_0=T_1=T_2= ext{int} \qquad T_1=T_2 o T_0 \qquad T_0=T_1 o T_2$$

**Définition 4.13.** Soit C un ensemble de contraintes de typage. On note  $\mathrm{Supp}(C)$ , le support de C, l'ensemble des inconnues de type mentionnées dans C.

Une solution  $\sigma$  de C est un dictionnaire sur (ITyp, Typ) tel que dom $(\sigma) \supseteq \operatorname{Supp}(C)$  et que  $\sigma$  égalise toutes les contraintes de C.

Pour  $(\hat{\tau}_1 \stackrel{?}{=} \hat{\tau}_2) \in C$ , on dit que  $\sigma$  égalise  $\hat{\tau}_1 \stackrel{?}{=} \hat{\tau}_2$  signifie que  $\sigma(\hat{\tau}_1)$  et  $\sigma(\hat{\tau}_2)$  sont le même type étendu.

Il reste à définir  $\sigma(\hat{\tau})$ , le résultat de l'application de  $\sigma$  à  $\hat{\tau}$ , par induction sur  $\hat{\tau}$ , il y a trois cas :

$$\qquad \qquad \triangleright \ \sigma(\hat{\tau}_1 \to \hat{\tau}_2) = \sigma(\hat{\tau}_1) \to \sigma(\hat{\tau}_2) ;$$

<sup>11.</sup> Attention c'est une paire, pas un couple.

- $\triangleright \ \sigma(\text{int}) = \text{int};$
- $\triangleright \sigma(T)$  est le type étendu associé à T dans  $\sigma$ .

**Exemple 4.17.** Avec  $\sigma = [T_1 \mapsto \text{int}, T_2 \mapsto (\text{int} \to T_3)]$ , on a donc

$$\sigma(T_1 \to T_2) = \text{int} \to (\text{int} \to T_3).$$

**Exemple 4.18.** La contrainte  $T_1 \stackrel{?}{=} T_2 \to T_3$  est égalisée par la solution  $\sigma = [T_1 \mapsto T_2 \to \text{int}, T_3 \mapsto \text{int}].$ 

**Définition 4.14.** Une solution constante de C est un dictionnaire sur (ITyp, Typ) (et pas (ITyp,  $\overline{\text{Typ}}$ )) qui est une solution de C.

**Proposition 4.8.** Soit  $e \in \mathsf{FUN}$  et soit  $\Gamma$  tel que  $\mathcal{V}\ell(e) \subseteq \mathrm{dom}(\Gamma)$ . Soit  $T \in \mathsf{ITyp}$ . Si  $\sigma$  est une solution constante de  $\mathsf{CT}(e,\Gamma,T)$ , alors  $\Gamma \vdash e : \tau$  où  $\tau = \sigma(T)$ .

**Preuve.** On procède par induction sur e; il y a 5 cas.

 $\triangleright$  Dans le cas  $e = e_1 \ e_2$ , on écrit

$$\mathsf{CT}(e,\Gamma,T) = \mathsf{CT}(e_1,\Gamma,T_1) \cup \mathsf{CT}(e_2,\Gamma,T_2) \cup \{T_1 \stackrel{?}{=} T_2 \to T\},\$$

оù И  $T_1$ ,  $T_2$ . Soit  $\sigma$  une solution constante de  $\mathsf{CT}(e,\Gamma,T)$ . Alors,

- $-\sigma$  est une solution constante de  $\mathsf{CT}(e_1,\Gamma,T_1)$ ;
- $-\sigma$  est une solution constante de  $\mathsf{CT}(e_2,\Gamma,T_1)$ .

Et, par induction, on sait que

- $-\Gamma \vdash e_1 : \sigma(T_1)$ ;
- $-\Gamma \vdash e_2 : \sigma(T_2).$

Par ailleurs,  $\sigma(T_1) = \sigma(T_2) \to \sigma(T)$ . On en conclut en appliquant  $\mathcal{T}_a$ .

▶ Les autres cas se traitent similairement.

**Proposition 4.9.** Supposons  $\Gamma \vdash e : \tau$ . Alors, pour tout  $T \in ITyp$ , il existe  $\sigma$  une solution constante de  $CT(e, \Gamma, T)$  telle que l'on ait l'égalité  $\sigma(T) = \tau$ .

**Preuve.** On procède par induction sur e. Il y a 5 cas.

Dans le cas  $e = e_1$   $e_2$ , supposons  $\Gamma \vdash e_1$   $e_2$ :  $\tau$ . Nécessairement, cette dérivation provient de  $\Gamma \vdash e_1$ :  $\tau_2 \to \tau$  et aussi  $\Gamma \vdash e_2$ :  $\tau_2$ .

Soit  $T_0 \in ITyp$ , on a

$$\mathsf{CT}(e,\Gamma,T_0) = \mathsf{CT}(e_1,\Gamma,T_1) \cup \mathsf{CT}(e_2,\Gamma,T_2) \cup \{T_1 \stackrel{?}{=} T_2 \to T_0\}.$$

Et, par induction, on a  $\sigma_1$  et  $\sigma_2$  des solutions constantes de  $\mathsf{CT}(e_1,\Gamma,T_1)$  et  $\mathsf{CT}(e_2,\Gamma,T_2)$  avec  $\sigma_1(T_1)=\tau_2\to\tau$  et  $\sigma_2(T_2)=\tau_2$ .

On définit  $\sigma$  en posant :

- $-\sigma(T) = \sigma_1(T) \text{ si } T \in \text{Supp}(\mathsf{CT}(e_1, \Gamma, T_1));$
- $\sigma(T) = \sigma_2(T) \text{ si } T \in \text{Supp}(\mathsf{CT}(e_2, \Gamma, T_2));$
- $\sigma(T_0) = \tau.$

On vérifie bien que  $\sigma$  est solution constante de  $\mathsf{CT}(e,\Gamma,T_0)$ .

▶ Les autres cas se traitent similairement.

**Théorème 4.1.** On a  $\Gamma \vdash e : \tau$  si, et seulement si  $\forall T \in \text{ITyp}$ , l'ensemble de contraintes  $\mathsf{CT}(e,\Gamma,T)$  admet une solution constante  $\sigma$  tel que  $\sigma(T) = \tau$ .

Remarque 4.21. On a caractérisé l'ensemble des dérivations de  $\Gamma \vdash e : \tau$  avec l'ensemble des solutions constantes de  $\mathsf{CT}(e, \Gamma, T)$ .

#### Termes et unification.

On va momentanément oublier FUN, pour généraliser à tout ensemble d'expressions. Ceci permet d'appliquer cet algorithme à une grande variété de « langages ».

#### **Définition 4.15.** On se donne

- $\triangleright$  un ensemble fini  $\Sigma$  de *constantes*, notées f, g, a, b où chaque constante  $f \in \Sigma$  a un entier naturel nommé arité;
- $\triangleright$  un ensemble infini V d'inconnues/de variables/de variables d'unification; notées X,Y,Z (mais parfois x,y,z).

L'ensemble  $\mathsf{T}(\Sigma,\mathsf{V})$  des termes sur  $(\Sigma,\mathsf{V})$ , notés  $t,\ u,\ etc,$  est défini de manière inductive, ce qui est décrit par la grammaire :

$$t ::= f^k(t_1, \dots, t_k) \mid X,$$

où f est une constante d'arité k.

Remarque 4.22. L'intuition est que l'on étend, comme lors du passage de Typ à  $\widehat{\text{Typ}}$ , un langage de départ pour ajouter des inconnues. La définition inductive a  $|\Sigma| + 1$  constructeurs.

Intuitivement, les  $X \in V$  ne fait pas partie du langage de départ. Il n'y a pas de liens pour X.

**Exemple 4.19.** Avec  $\Sigma = \{f^2, g^1, a^0, b^0\},\$ 

$$t_0 := f(g(a), f(X, f(Y, g(X)))) \in \mathsf{T}(\Sigma, V)$$

est un terme.

**Définition 4.16.** On définit Vars(t) l'ensemble des inconnues/variables de t par induction sur t. Il y a deux familles de cas :

$$\triangleright \ \mathsf{Vars}(f(t_1,\ldots,t_k)) = \mathsf{Vars}(t_1) \cup \cdots \cup \mathsf{Vars}(t_k);$$

Hugo Salou – L3 ens lyon

$$\triangleright \ \mathsf{Vars}(X) = \{X\}.$$

**Exemple 4.20.** Avec l'expression  $t_0$  précédente, on a

$$\mathsf{Vars}(t_0) = \{X, Y\}.$$

**Définition 4.17.** Une *substitution*, notée  $\sigma$ ,  $\sigma_1$ ,  $\sigma'$ , *etc*, est un dictionnaire sur  $(V, T(\Sigma, V))$ .

Si  $X \in \text{dom}(\sigma)$ , on dit que  $\sigma$  est définie en X.

Soit  $\sigma$  une substitution et  $t \in \mathsf{T}(\Sigma, \mathsf{V})$ . Le résultat de l'application de  $\sigma$  à t, noté  $\sigma(t)$ , est défini par induction sur t, il y a deux familles de cas :

- $\triangleright \ \sigma(X) = X \text{ si } X \notin \text{dom}(\sigma);$
- $\triangleright \ \sigma(X)$  est le terme associé à X dans  $\sigma$  si  $X \in \text{dom}(\sigma)$ .

**Exemple 4.21.** Avec  $\sigma = [X \mapsto g(Y), Y \mapsto b]$ , on a

$$\sigma(t_0) = f(g(a), f(\underline{g(Y)}, f(b, g(\underline{g(Y)})))).$$

 $\boldsymbol{Attention\:!}$  On n'a pas de terme en g(b) : c'est une substitution  $simultan\acute{e}e.$ 

**Note 4.4.** On rappelle qu'un dictionnaire peut être vu comme un ensemble fini de couples (X,t) avec  $X \in V$  et  $t \in T(\Sigma, V)$  tel que, pour toute variable  $X \in V$ , il y a au plus un couple de la forme (X,t) dans la liste.

On utilise la notation [t/x] pour représenter la notation  $[X \mapsto t]$ . Ceci est utiliser que lorsqu'on ne change qu'une variable.

**Définition 4.18.** Un problème d'unification est la donnée d'un ensemble fini de paires de termes (les contraintes) dans  $\mathsf{T}(\Sigma,\mathsf{V})$ .

On note un tel problème  $\mathcal{P} = \{t_1 \stackrel{?}{=} u_1, \dots, t_k \stackrel{?}{=} u_k\}.$ 

Une solution, un unificateur, d'un tel  $\mathcal{P}$  est une substitution  $\sigma$  telle que, pour toute contrainte  $t \stackrel{?}{=} u$  dans  $\mathcal{P}$ ,  $\sigma(t)$  et  $\sigma(u)$  sont le même terme, ce que l'on note  $\sigma(t) = \sigma(u)$ .

On note  $U(\mathcal{P})$  l'ensemble des unificateurs de P.

### Exemple 4.22. Avec le problème d'unification

$$\mathcal{P}_1 = \{ f(a, g(X)) \stackrel{?}{=} f(Z, Y), g(T) \stackrel{?}{=} g(Z) \},$$

les substitutions

sont des solutions de  $\mathcal{P}_1$ . Mais,

$$\sigma_3 = [Z \mapsto f(b,b), T \mapsto f(b,b), Y \mapsto g(b), X \mapsto b]$$

n'est pas une solution.

Laquelle des solutions  $\sigma_1$  et  $\sigma_2$  est meilleure? On remarque que  $\sigma_2 = [b/x] \circ \sigma_1$  (où la composition est définie « comme on le pense »  $^{12}$ ). Ainsi,  $\sigma_1$  est « plus général » que  $\sigma_2$ ;  $\sigma_2$  est un « cas particulier » de  $\sigma_1$ .

### **Exemple 4.23** (Aucune solution). Les problèmes

$$\triangleright \ \mathcal{P}_2 = \{ f(X,Y) \stackrel{?}{=} g(Z) \} \,;$$

$$\triangleright \mathcal{P}_3 = \{ f(X, Y) \stackrel{?}{=} X \}$$

n'ont aucune solution :  $U(\mathcal{P}_2) = U(\mathcal{P}_3) = \emptyset$ .

<sup>12.</sup> Elle sera définie formellement ci-après.

# Algorithme d'unification (du premier ordre).

**Définition 4.19.** Un état est soit un couple  $(\mathcal{P}, \sigma)$ , soit  $\perp$  (*l'état d'échec*).

Un état de la forme  $(\emptyset, \sigma)$  est appelé état de succès.

Un état qui n'est, ni échec, ni succès, peut s'écrire sous la forme ( $\{t\stackrel{?}{=}t'\}\sqcup\mathcal{P},\sigma$ ), la contrainte  $t\stackrel{?}{=}t'$  étant choisie de manière non-déterministe.

On définit une relation binaire  $\rightarrow$  entre états par :

- $\triangleright \perp \not \rightarrow$ ;
- $\triangleright (\emptyset, \sigma) \not\rightarrow ;$
- ▷ Il ne reste que les cas ni succès, ni échec, que l'on traite par la disjonction de cas :

1. 
$$(\{f(t_1,\ldots,t_k)\stackrel{?}{=} f(u_1,\ldots,u_n) \sqcup \mathcal{P},\sigma\}) \rightarrow (\{t_1\stackrel{?}{=} u_1,\ldots,t_k\stackrel{?}{=} u_k\} \cup \mathcal{P},\sigma)$$
;

2. 
$$(\{f(t_1,\ldots,t_k)\stackrel{?}{=}g(u_1,\ldots,u_n)\sqcup \mathcal{P},\sigma\})\to \perp \text{ si } f\neq g;$$

3. 
$$(\{X \stackrel{?}{=} t\} \sqcup \mathcal{P}, \sigma) \to (\mathcal{P}[t/X], [t/X] \circ \sigma)$$
 où

- $-X \notin \mathsf{Vars}(t)$ .
- $\mathcal{P}[t/X] = \{ u[t/X] \stackrel{?}{=} u'[t/X] \mid (u \stackrel{?}{=} u') \in \mathcal{P} \},$
- et  $[t/X] \circ \sigma$  est la substitution telle que, quel que soit  $Y \in V$ ,  $([t/X] \circ \sigma)(Y) = (\sigma(Y))[t/X]$ ;

4. 
$$(\{X \stackrel{?}{=} t\} \sqcup \mathcal{P}, \sigma) \to \bot \text{ si } X \in \mathsf{Vars}(t) \text{ et } t \neq X;$$

5. 
$$(\{X \stackrel{?}{=} X\} \sqcup \mathcal{P}, \sigma) \to (\mathcal{P}, \sigma).$$

L'état initial de l'algorithme correspond à  $(\mathcal{P}, \emptyset)$  : le problème  $\mathcal{P}$  muni de la substitution vide  $\emptyset$ .

**Exemple 4.24.** On applique l'algorithme d'unification comme

montré ci-dessous :

$$\underbrace{\{f(a,X) \stackrel{?}{=} f(Y,a), g(X) \stackrel{?}{=} g(Y)\}, \emptyset}_{\text{choix}}$$

$$\rightarrow \{\underbrace{a \stackrel{?}{=} Y, X \stackrel{?}{=} a, g(X) \stackrel{?}{=} g(Y)\}, \emptyset}_{\text{choix}}$$

$$\rightarrow \{\underbrace{X \stackrel{?}{=} a, g(X) \stackrel{?}{=} g(a)\}, [Y \mapsto a]}_{\text{choix}}$$

$$\rightarrow \{\underbrace{g(a) \stackrel{?}{=} g(a)}_{\text{choix}}\}, [Y \mapsto a, X \mapsto a]$$

$$\rightarrow \{\underbrace{a \stackrel{?}{=} a}_{\text{choix}}\}, [Y \mapsto a, X \mapsto a]$$

$$\rightarrow \emptyset, [Y \mapsto a, X \mapsto a]$$

On peut remarquer que l'ensemble des clés de  $\sigma$  n'apparaît pas dans le problème ni dans les autres termes de la substitution : lorsqu'on ajoute une clé, elle disparaît du problème.

**Définition 4.20.** Un état  $(\mathcal{P}, \sigma)$  est en *forme résolue* si, pour toute clé  $X \in \text{dom}(\sigma)$ , alors X n'apparaît pas dans  $\mathcal{P}$  et, quel que soit la clé  $Y \in \text{dom}(\sigma)$  alors  $X \notin \mathsf{Vars}(\sigma(Y))$ .

**Remarque 4.23** (Notation). Une substitution  $\sigma$  peut être vue comme un problème d'unification, que l'on note  $\mathring{\sigma}$ . (On passe d'un ensemble de couples à un ensemble de paires.)

**Proposition 4.10.** Si  $(\mathcal{P}_0, \sigma_0)$  est en forme résolue et  $(\mathcal{P}_0, \sigma_0) \to (\mathcal{P}_1, \sigma_1)$  alors  $(\mathcal{P}_1, \sigma_1)$  est en forme résolue et

$$U(\mathcal{P}_0 \cup \overset{?}{\sigma}_0) = U(\mathcal{P}_1 \cup \overset{?}{\sigma}_1).$$

Preuve. La vraie difficulté se trouve dans le 3ème cas (les cas 1 et 5 sont immédiats). Pour cela, on utilise le lemme « technique » ci-dessous.

**Lemme 4.12.** Si  $X \notin \text{dom}(\sigma)$  alors

$$[t/X] \circ \sigma = [X \mapsto t, Y_1 \mapsto (\sigma(Y_1))[t/X], \dots, Y_l \mapsto (\sigma(Y_k))[t/X]],$$
où dom $(\sigma) = \{Y_1, \dots, Y_k\}.$ 

où 
$$dom(\sigma) = \{Y_1, \dots, Y_k\}.$$

**Proposition 4.11.** On note  $\rightarrow^*$  la clôture réflexive et transitive de la relation  $\rightarrow$ .

1. Un unificateur le plus général (mgu <sup>13</sup> dans la littérature anglaise) est une solution  $\sigma \in U(\mathcal{P})$  telle que, quelle que soit  $\sigma' \in U(\mathcal{P})$ , il existe  $\sigma''$  telle que  $\sigma' = \sigma'' \circ \sigma$ .

Si  $(\mathcal{P}, \emptyset) \to^* (\emptyset, \sigma)$  alors  $\sigma$  est un unificateur le plus général de P.

- 2. Si  $(\mathcal{P}, \emptyset) \to^* \bot$  alors  $U(\mathcal{P}) = \emptyset$ .
- 1. On montre par induction sur  $(\mathcal{P}, \emptyset) \to^{\star} (\emptyset, \sigma)$ Preuve. l'égalité  $U(\mathcal{P}) = U(\hat{\sigma})$  à l'aide de la proposition précédente. Puis, on conclut avec le lemme suivant.

**Lemme 4.13.** Pour toute substitution  $\sigma$ , alors  $\sigma$  est un unificateur le plus général de  $\overset{?}{\sigma}$ .

<sup>13.</sup> Pour Most Général Unifier

**Preuve.** Soit  $\sigma' \in \mathrm{U}(\overset{?}{\sigma})$  et soit  $X \in \mathrm{V}$ . On montre que  $\sigma' \circ \sigma = \sigma'.$   $\triangleright \text{ Si } X \in \text{dom}(\sigma), \text{ alors } \sigma'(\sigma(X)) = \sigma'(X) \text{ car } \sigma'$ 

- satisfait la contrainte  $X \stackrel{?}{=} \sigma(X)$ .
- $\, \triangleright \, \operatorname{Si} \, X \not \in \operatorname{dom}(\sigma) \, \operatorname{alors} \, \sigma'(\sigma(X)) = \sigma'(X).$

Ainsi  $\sigma' \circ \sigma = \sigma'$ .

2. On montre que si  $(\mathcal{P}, \emptyset) \to \bot$  alors  $U(\mathcal{P} \cup \overset{?}{\sigma})$ . Pour le 2nd cas, c'est immédiat. Pour le 4ème cas, on procède par l'absurde. Soit  $\sigma_0$  qui satisfait  $X \stackrel{?}{=} t$  avec  $X \in \mathsf{Vars}(t)$ et  $X \neq t$ . Alors  $\sigma_0(X) = \sigma_0(t)$ , qui contient  $\sigma_0(X)$  et c'est un sous-ensemble strict. Absurde.

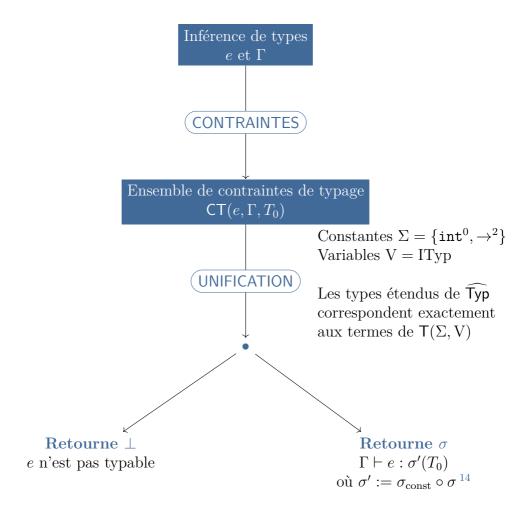
On raisonne ensuite par induction sur  $\rightarrow^*$  pour conclure que  $(\mathcal{P}, \emptyset) \to^{\star} (\mathcal{P}_0, \sigma_0) \to \bot$ .

**Lemme 4.14.** La relation  $\rightarrow$  est terminante (il n'y a pas de chaîne infinie avec cette relation).

**Preuve.** Vue plus tard.

Théorème 4.2. L'algorithme d'unification calcule un unificateur le plus général si, et seulement si le problème initial a une solution.

## Retour sur l'inférence de types pour FUN.



<sup>14.</sup> L'unificateur le plus général peut contenir des variables dans ses valeurs qui ne sont pas des clés (par exemple lors du typage de  $\operatorname{fun} x \to x$ ). Il faut donc composer  $\sigma$  avec une substitution « constante » pour effacer ces variables inutilisée.