Terminaison et correction

Informatique commune - TP nº 2.1 - Olivier Reynet

```
À la fin de ce chapitre, je sais :

programmer les algorithmes donnés en exemples.

prouver la terminaison d'un algorithme simple.
```

A Terminaison

A1. Prouver la terminaison de l'algorithme 1 puis le traduire en Python.

prouver la correction d'un algorithme simple.

Algorithme 1 Palindrome

```
1: Fonction PALINDROME(w)
2:
        n \leftarrow la taille de la chaîne de caractères w
        i \leftarrow 0
3:
        j \leftarrow n-1
4:
        tant que i < j répéter
5:
            \mathbf{si} \ w[i] = w[j] \mathbf{alors}
7:
                 i \leftarrow i + 1
                 j \leftarrow j - 1
8:
            sinon
9:
10:
                 renvoyer Faux
         renvoyer Vrai
11:
```

Solution : Si la condition en ligne 6 est invalidée, l'algorithme se termine. Si ce n'est pas le cas, on utilise le variant de boucle v(i,j) = j-i. On vérifie qu'il est bien initialement positif (n-1), à valeurs entières (i et j sont des entiers) et qu'il décroît strictement (de deux unités à chaque tour de boucle car i est incrémenté de 1 et j décrémenté de 1). Nécessairement, v va donc atteindre ou dépasser la valeur 0. Dans ce cas, la condition i < j est invalidée et la boucle se termine. L'algorithme palindrome se termine.

```
def palindrome(s):
    deb = 0
    fin = len(s) - 1
    v = fin -deb
    while v > 0:
    v_prec = fin - deb
```

A2. Prouver la terminaison de l'algorithme 2 puis le traduire en Python.

Algorithme 2 Est une puissance de deux

```
1: Fonction EST_PUISSANCE_DE_DEUX(n)
      si n < 2 alors
2:
          renvoyer Faux
3:
4:
      sinon
          m \leftarrow n \mod 2
          tant que m = 0 répéter
6:
7:
              n \leftarrow n//2
              m \leftarrow n \mod 2
8:
          renvoyer n = 1
9:
```

Solution : Si la condition en ligne 2 est validée, l'algorithme se termine. Si le nombre n est impair, l'algorithme se termine également trivialement. Si ce n'est pas le cas, on utilise le variant de boucle v=n. On vérifie qu'il est bien initialement positif, à valeurs entières et qu'il décroît strictement (car divisé par deux en division entière) à chaque tour de boucle. Nécessairement, v va donc atteindre la valeur 1 (car n est pair et 2//2 vaut 1). La condition m=0 est donc invalidée car v mod v = 1 et la boucle se termine. L'algorithme est_puissance_de_deux se termine.

```
def is_power_of_two(n):
    m = n % 2
    while m == 0:
        n = n // 2
        m = n % 2
    return n == 1
```

A3. Prouver la terminaison de l'algorithme récursif 3 puis le traduire en Python.

Algorithme 3 Somme des *n* premiers entiers

```
1: Fonction INT_SUM(n)
2: si n=0 alors
3: renvoyer 0
4: sinon
5: renvoyer n + INT_SUM(n-1)
```

```
Solution: On procède par récurrence sur n.

Initialisation: pour n = 0, l'algorithme se termine en renvoyant 0.

Hérédité: On suppose que l'algorithme se termine pour le paramètre n - 1. L'opération n + \inf_{\text{sum}(n-1)} n'est qu'une addition et donc se termine.

Conclusion: l'algorithme se termine pour toute valeur de n.

1 def int_sum(n):
2     if n = 0:
3         return 0
4     else:
5         return n + \inf_{\text{sum}(n-1)}
```

B Correction

B1. Prouver la correction partielle de l'algorithme 4 puis le traduire en Python en matérialisant l'invariant utilisé par des assertions.

Algorithme 4 Élément maximum d'un tableau

```
1: Fonction MAX(t)
       si t est vide alors
2:
3:
           renvoyer Ø
4:
       sinon
5:
           n \leftarrow la taille du tableau
6:
           m = t[0]
           pour i = 1 à n - 1 répéter
7:
              si m < t[i] alors
8:
9:
                  m \leftarrow t[i]
10:
           renvover m
```

Solution : On choisit l'invariant \mathcal{I} : m est le plus grand élément de t[0:i].

Initialisation : à l'entrée de la boucle, i = 0 et m = t[0]. L'invariant est trivialement vérifié puisque le tableau possède un seul élément.

Hérédité : On suppose que l'invariant est vérifié pour l'itération k-1, c'est à dire que m est le plus grand élément de t[0:k-1]. À la fin de l'itération k, si t[k] est plus grand que m, alors celui-ci est affecté à m. Donc, m est le plus grand élément de t[0:k] à la fin de l'itération k. La propriété $\mathfrak I$ est invariante par les instructions de la boucle.

Conclusion : \Im est vérifié à l'entrée de la boucle et est invariant par les instructions de la boucle. À la sortie de la boucle, on a parcouru tout le tableau, i vaut n-1 et m est le plus grand élément du tableau. L'algorithme est correct.

```
1 def max_val(L):
2    if len(L) > 0:
3         maxi = L[0]
```

B2. Prouver la correction partielle de l'algorithme de tri par sélection 5

Algorithme 5 Tri par sélection

```
1: Fonction TRIER SELECTION(t)
2:
      n \leftarrow \text{taille}(t)
      pour i de 0 à n-1 répéter
3:
         min index ← i
                                                                     4:
         pour j de i + 1 à n - 1 répéter
5:
                                                                  > pour tous les éléments non triés
            sit[j] < t[min index] alors
6:
               min_index ← j
                                                                ▷ c'est l'indice du plus petit non trié!
7:
         échanger(t[i], t[min_index])
                                                                       ▷ c'est le plus grand des triés!
8:
```

Solution: On choisit les invariants suivants:

- 1. J_1 : t[0:i] est trié et ses éléments sont plus petits que les autres éléments de t. pour la boucle sur i
- 2. \Im_2 : $t[min_index]$ est le plus petit élément de t[i:j]. pour la boucle sur j.

On commence par prouver la correction de la boucle sur j, avec l'invariant \mathcal{I}_2 .

Initialisation : à l'entrée de la boucle, min_index vaut i et j = i. t[min_index] est bien le plus petit élément de t[i].

Hérédité: supposons que l'invariant est vérifié à l'entrée de l'itération k, c'est à dire que t[min_index] est le plus petit élément de t[i:k-1]. À la fin de l'itération, t[min_index] est nécessairement le plus petit élément de t[k-1:k] et donc de t[i:k].

Conclusion : J_2 est vérifié à l'entrée de la boucle et est invariant par les instructions de la boucle. À la fin de la boucle, $t[min_index]$ est le plus petit élément de t[i:n-1].

Pour l'invariant \mathcal{I}_1 :

Initialisation : avant la boucle, on considère le tableau pour lequel on ne prend aucun éléments. Il est vide et donc trivialement trié. Comme il ne possède pas d'éléments, l'invariant \mathcal{I}_1 est vérifié avant la boucle.

Hérédité : supposons que \mathcal{I}_1 soit vérifié à l'entrée de la kième itération. Alors t[0:k-1] est correctement trié et tous les éléments du restant du tableau (à droite de k-1) sont plus grands que t[k-1]. Le minimum du restant du tableau de droite restant est alors placé à l'indice k. Comme il est plus grand que t[k-1], le tableau t[0:k] est correctement trié. L'invariant \mathcal{I}_1 n'est pas modifié par les instructions de la boucle.

Conclusion : L'invariant \mathcal{I}_1 est vérifié à l'entrée de la boucle et est invariant par les instructions de la boucle. À la fin de la boucle, i vaut n-1 et donc t[0:n-1], c'est à dire l'entièreté du tableau, est trié. L'algorithme de tri est correct.

```
1 def swap(t, i, j):
      t[i], t[j] = t[j], t[i]
3
5 def selection_sort(t):
6
      assert is_sorted(t[0:0]) # Invariant Ii -> t[0:0] is empty and sorted !
      for i in range(len(t)):
7
          min_index = i
8
           for j in range(i + 1, len(t)):
9
               if t[j] < t[min_index]:</pre>
10
                   min_index = j
11
               for k in range(i, j+1): # invariant Ij
12
                   assert t[min_index] <= t[k] # Invariant Ij</pre>
13
           swap(t, i, min_index)
14
           assert is_sorted(t[0:i + 1]) # Invariant Ii
15
           for k in range(i + 1, len(t)): # Invariant Ii
16
               assert t[i] <= t[k] # Invariant Ii</pre>
```

B3. Prouver la correction de l'algorithme du tri par insertion 6.

Algorithme 6 Tri par insertion

```
1: Fonction INSERTION(t, i)
       à insérer ← t[i]
2:
3:
       j \leftarrow i
       tant que t[j-1] > a_insérer et j>0 répéter
4:
           t[j] \leftarrow t[j-1]
                                                                                      ⊳ faire monter les éléments
5:
6:
           j ← j-1
                                                                                          ⊳ insertion de l'élément
7:
       t[i] ← à insérer
8: Fonction TRIER_INSERTION(t)
9:
       n \leftarrow taille(t)
10:
        pour i de 1 à n-1 répéter
           INSERTION(t,i)
11:
```

Solution: On choisit d'abord de prouver la correction de l'algorithme d'insertion.

La terminaison de la fonction est garantie par *j* qui est un variant de la boucle tant que.

On utilise l'invariant suivant pour la correction de la boucle tant que \mathfrak{I} : le tableau t[0:i-1] est correctement trié.

Initialisation : avant la boucle, *j* vaut *i*. Le tableau t[0:i-1] est supposé trié.

Hérédité: supposons que l'invariant est vérifié à l'entrée d'une certaine itération : t[0,i-1] est trié et on a t[j] = t[j+1]. À la fin de l'itération, on a fait monter (recopie) l'élément j-1 en j. Le tableau t[0,i-1] est toujours trié et t[j-1] = t[j]. L'invariant n'est pas modifié par ces instructions.

Conclusion : \Im est donc vérifié à l'entrée de la boucle et est invariant par les instructions de la boucle. À la fin de la boucle, on a $t[j-1] < \mathring{a}_{insérer}$ et t[j] = t[j+1]. L'élément $\mathring{a}_{insérer}$ se voit attribuer la place j: il n'écrase aucune valeur du tableau puisqu'on les a décalées. Cet élément est à sa place. Le tableau t[0:i] est donc correctement trié, l'insertion est correcte.

Pour la correction de la fonction $trier_insertion$, on choisit l'invariant de boucle suivant : \mathcal{I} : \dot{a} chaque itération, le tableau t[0:i] est $tri\acute{e}$.

Initialisation : avant la boucle, i vaut 0 et t[0] est un tableau trivialement trié.

Hérédité: supposons que l'invariant est vérifié pour l'itération k-1: t[0,k-1] est trié. À la fin de l'itération k, comme la fonction d'insertion est correcte, t[0:k] est correctement trié.

Conclusion : \Im est vérifié à chaque itération. C'est bien un invariant de boucle. À la fin de la boucle, on a parcouru tous les éléments du tableau et i vaut n-1. t est donc complètement trié. L'algorithme est donc correct.

```
1 def is_sorted(t):
      if len(t) == 0:
          return True
3
      else:
          for i in range(1, len(t)):
5
              if t[i - 1] > t[i]:
6
                   return False
          return True
11 def insert(t, i):
12
      to_insert = t[i]
      j = i
13
      assert is_sorted(t[0:i]) # before loop
14
      while t[j - 1] > to_insert and j > 0:
15
          t[j] = t[j - 1]
16
          j -= 1
17
          assert is_sorted(t[0:i + 1]) # invariant
18
          assert t[j] == t[j + 1] # invariant
19
      t[j] = to_insert
20
21
22
23 def insertion_sort(t):
      assert is_sorted(t[0:0]) # before loop
24
25
      for i in range(1, len(t)):
          insert(t, i)
26
          assert is_sorted(t[0:i + 1]) # loop invariant
27
```

C Algorithme d'Euclide du PGCD

Algorithme 7 Algorithme d'Euclide (optimisé)

 \triangleright On suppose pour simplifier que $a \in \mathbb{N}$, $b \in \mathbb{N}^*$ et $b \le a$. 1: **Fonction** PGCD(a, b)2: $r \leftarrow a \bmod b$ tant que r > 0 répéter ⊳ On connaît la réponse si *r* est nul. 3: $a \leftarrow b$ 4: 5: $b \leftarrow r$ $r \leftarrow a \mod b$ 6: ▶ Le pgcd est b 7: renvoyer b

On cherche à prouver la terminaison et la correction de l'algorithme d'Euclide 7. Dans ce but, on rappelle quelques éléments mathématiques importants.

Théorème 1 — **Division euclidienne** . Soient $a \in \mathbb{Z}$ et $b \in \mathbb{N}^*$. Alors il existe un unique couple $(q, r) \in \mathbb{Z} \times \mathbb{N}$ tel que les deux critères suivants sont vérifiés :

$$\begin{cases} a = bq + r \\ 0 \leqslant r < b \end{cases}$$

Démonstration. 1. Existence : a et b étant donné, on pose $q = \lfloor \frac{a}{b} \rfloor$. Par définition de partie entière, on $a : 0 \leq \frac{a}{b} - \lfloor \frac{a}{b} \rfloor < 1$. En multipliant par b, on obtient : $0 \leq a - b \times \lfloor \frac{a}{b} \rfloor < b$. En choisissant donc $q = \lfloor \frac{a}{b} \rfloor$ et $r = a - b \times \lfloor \frac{a}{b} \rfloor$, on a bien :

$$\begin{cases} a = bq + r \\ 0 \leqslant r < b \end{cases}$$

2. Unicité : supposons que l'on ait deux couples (q,r) et (q',r') appartenant à $\mathbb{Z} \times \mathbb{N}$: a = bq + r = bq' + r' avec $0 \le r < b$ et $0 \le r' < b$. Cela peut également s'écrire : b(q'-q) = r - r'. Or, on a l'encadrement -b < r - r' < b. On en conclut que -b < b(q'-q) < b et donc que -1 < q' - q < 1. Mais q et q' sont des entiers d'après nos hypothèses de départ. Donc, on en déduit de q' - q = 0. Il s'en suit que q = q' et que r = r'. Il s'agit donc bien du même couple.

Théorème 2 — **Existence du PGCD.** Parmi tous les diviseurs communs de deux entiers a et b non nuls, il y en a **un** qui est le plus grand. Ce dernier est nommé plus grand commun diviseur de a et de b. On le note PGCD(a, b).

Démonstration. Soit $a \in \mathbb{N}^*$. Tous les diviseurs de a sont bornés par | a |. On peut tenir le même raisonnement pour ceux de b. Donc, parmi les diviseurs de a et de b, il y en a donc un plus grand. ■

Théorème 3 — **Propriété du** PGCD. Soit *a* et *b* deux entiers.

- 1. Si b = 0, alors PGCD(a, b) = a.
- 2. Si $b \neq 0$, alors PGCD(a, b) = PGCD(b, $a \mod b$).

Démonstration. Démonstration de l'égalité de l'ensemble \mathcal{D}_{ab} des diviseurs de a et de b et de l'ensemble \mathcal{D}_{br} des diviseurs de b et de r par double inclusion.

- $\mathcal{D}_{ab} \subset \mathcal{D}_{br}$: La division euclidienne étant unique comme nous l'avons montré au théorème 1, il existe un entier q tel que a = qb + r. Ce qui peut s'écrire : a qb = r. Si γ est un diviseur de a et de b, alors on peut écrire : $a bq = \gamma a' + \gamma b'q = \gamma (a' b'q) = r$. On a donc montrer qu'un diviseur de a et de b est un diviseur de r.
- $\mathcal{D}_{br} \subset \mathcal{D}_{ab}$: De même, si η est un diviseur de b et de r, alors on a : $a = bq + r = \eta(b'q + r')$, ce qui signifie que η est un diviseur de a.

Donc, $\mathcal{D}_{ab} = \mathcal{D}_{br}$. Ceci est vrai, y compris pour le plus grand des diviseurs de a et de b.

■ Définition 1 — Suite des restes de la division euclidienne. Soient a et b des entiers. On définit la suite des restes de la division euclidienne comme suit :

$$r_0 = |a| \tag{1}$$

$$r_1 = |b| \tag{2}$$

$$q_k = \lfloor r_{k-1}/r_k \rfloor, 1 \leqslant k \leqslant n \tag{3}$$

Alors on a:

$$r_{k-1} = q_k r_k + r_{k+1} \tag{4}$$

$$r_{k+1} = r_{k-1} \bmod r_k \tag{5}$$

Théorème 4 — Stricte décroissance de $(r_n)_{n \in \mathbb{N}}$. La suite des restes de la division euclidienne est positive, strictement décroissante et minorée par zéro.

C1. Coder l'algorithme 7 en Python.

```
Solution:

1 def pgcd(a, b):
2    r = a % b
3    assert rec_pgcd(a, b) == rec_pgcd(b, r) # invariant (before loop)
4    while r > 0:
5         a = b
6         b = r
7         r = a % b
8         assert 0 <= r < b # loop variant
9         assert rec_pgcd(a,b) == rec_pgcd(b,r) # invariant inside loop
10    return b</pre>
```

C2. Grâce au théorème 3, coder une version récursive de l'algorithme du PGCD.

```
1 def rec_pgcd(a, b):
2     if b == 0:
3         return a
4     else:
5     return rec_pgcd(b, a % b)
```

C3. Donner une preuve du théorème 4.

Solution : D'après le théorème 1, le reste r de la division euclidienne de a et de b est tel que : $0 \le r < b$. Donc, la suite est minorée par zéro. Cette borne est atteinte lorsque r_k est un multiple de r_{k-1} . C'est une suite positive car elle est initialisée à des valeurs positives. Elle est strictement décroissante car $r_{k-1} < r_k$ d'après la définition de la division euclidienne 1.

C4. Montrer que *r* est un variant de boucle pour l'algorithme d'Euclide.

Solution : On observe qu'un élément de la suite des restes est calculé à chaque tour de boucle (cf. algorithme 7 ligne 6). D'après la question précédente, r est positif, **strictement** décroissant et minoré par zéro. r est donc un variant de boucle. La condition d'arrêt, r > 0, est donc invalidée au bout d'un certain nombre d'itérations. Le programme se termine.

C5. Prouver la correction de l'algorithme d'Euclide.

Solution : On choisit l'invariant \Im : le PGCD de b et r est le PGCD de a et de b.

Initialisation : L'invariant est vérifié à l'entrée de la boucle car $r = a \mod b$ et d'après le point 2 du théorème $\frac{3}{2}$ on a PGCD $(a, b) = \text{PGCD}(b, a \mod b)$.

Hérédité : Si l'invariant est vérifié à l'entrée de la boucle, la propriété du PGCD fait qu'il est vérifié à la fin de la boucle.

Conclusion : \Im n'a pas été modifié par les instructions de la boucle. Comme il est vérifié à l'entrée de a boucle, il est donc vérifié également à la fin de celle-ci. Le reste est nul (d'après la démonstration de la terminaison) et la propriété du PGCD nous indique que le PGCD de b et r est le PGCD recherché. Or PGCD(b,0) = b. Le PGCD vaut donc b, ce que renvoie la fonction. L'algorithme est correct.