



**Sistemas de reescritura desde el
punto de vista de la programación
funcional.**

Miguel Ángel Porras Naranjo



Sistemas de reescritura desde el punto de vista de la programación funcional.

Miguel Ángel Porras Naranjo

Memoria presentada como parte de los requisitos para la obtención del título de Grado en Matemáticas por la Universidad de Sevilla.

Tutorizada por

Prof. José A. Alonso

Prof. María José Hidalgo

Índice general

1. Sistemas de reducción abstractos	1
1.1. Equivalencia y reducción	1
1.2. Resultados básicos	4
1.3. Inducción bien fundada	5
1.4. Resultados sobre la terminación	6
1.5. Orden lexicográfico	7
1.6. Multiconjuntos y su orden	8
1.7. Implementación de los órdenes en Haskell	9
1.8. Resultados sobre la confluencia	11
2. Formalización del concepto de términos	13
2.1. Términos	13
2.2. Sustituciones	21
2.3. Caracterización de \leftrightarrow_E^*	24
3. El problema de la unificación y normalización de términos	27
3.1. Estudio de \approx_E	27
3.2. Sistemas de reescritura de terminos	28

II SISTEMAS DE REESCRITURA DESDE EL PUNTO DE VISTA DE LA PROGRAMACIÓN FUNCIONAL.

3.3. Unificación sintáctica	29
3.4. Unificación por transformación	30
3.5. Implementación de la unificación y la reescritura de términos en Haskell	32
3.5.1. Algoritmo de unificación	33
3.5.2. Equiparación de términos	35
3.5.3. Reescritura de términos	37
4. Terminación	41
4.1. El problema de decisión	41
4.1.1. La indecibilidad para el caso general	41
4.1.2. Sistemas de reescritura básicos hacia la derecha	45
4.2. Órdenes de reducción	46
4.3. Órdenes de simplificación	47
4.3.1. Órdenes de caminos lexicográficos	47
5. Confluencia	53
5.1. Estudio sobre el problema de decisión	53
5.2. Pares críticos	54
5.3. Implementación de los pares críticos	58
5.4. Ortogonalidad	59
Appendices	63
A. Funciones auxiliares para Haskell	63

Sistemas de reducción abstractos

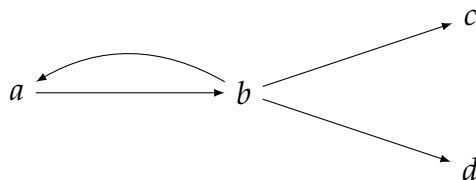
En este capítulo, definiremos que entendemos como un sistema de reducción abstracto, y a partir de este, daremos la definición de orden, que será imprescindible para capítulos posteriores. También veremos en qué consiste la inducción bien fundada, el orden lexicográfico y un poco de teoría de multi-conjuntos. Estas dos últimas incluirán una implementación en Haskell que se puede encontrar en `Orden.hs`

Equivalencia y reducción

El objetivo principal de esta sección es definir toda la estructura de los sistemas de reducción abstractos.

| Definición 1.1. Un *sistema de reducción abstracto* es un par (A, \rightarrow) donde la reducción \rightarrow , es una relación en el conjunto A ; es decir, $\rightarrow \subseteq A \times A$.

Para simplificar la notación, si $(a, b) \in \rightarrow$, escribiremos $a \rightarrow b$. Un sistema de reducción abstracto se puede entender como un grafo dirigido. Por ejemplo,



| Definición 1.2. Diremos que b es una *reducción* de a si $a \rightarrow a_0 \rightarrow a_1 \rightarrow \dots \rightarrow b$.

2 SISTEMAS DE REESCRITURA DESDE EL PUNTO DE VISTA DE LA PROGRAMACIÓN FUNCIONAL.

En el ejemplo anterior, c es una reducción de a . Pero d no es una reducción de c

| Definición 1.3. Diremos que a y b son *equivalentes*, y lo denotaremos por $a \xleftrightarrow{*} b$, si b es una reducción de a y a es una reducción de b .

En el ejemplo, a y b son equivalentes. También trabajaremos con el concepto de composición.

| Definición 1.4. Dadas dos relaciones $R \subseteq A \times B$, y $S \subseteq B \times C$, definimos su *composición* como

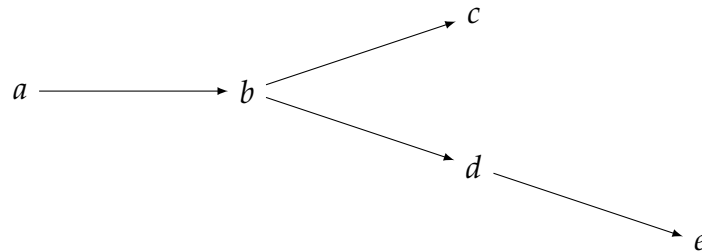
$$R \circ S := \{(x, z) \in A \times C \mid \exists y \in B. (x, y) \in R \wedge (y, z) \in S\}$$

A partir de una reducción \rightarrow se pueden calcular diferentes clausuras,

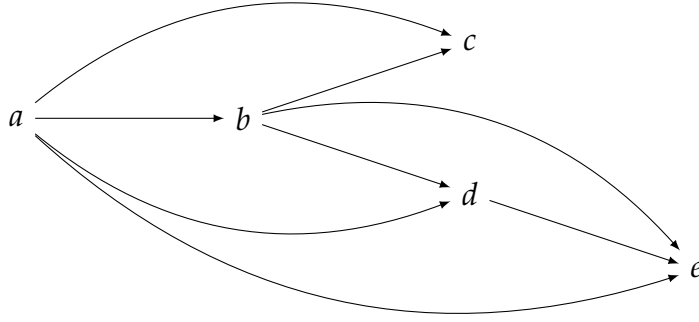
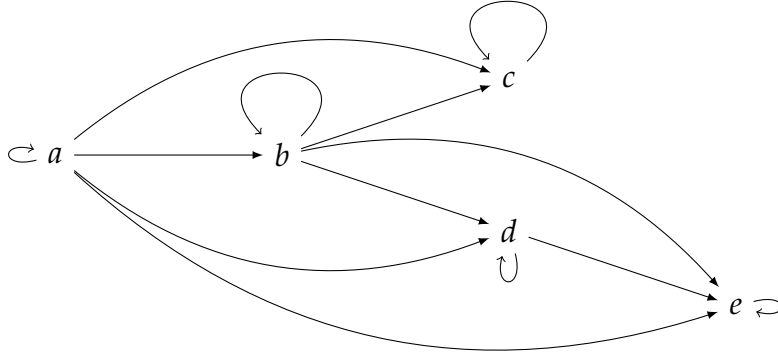
| Definición 1.5. A partir de la definición de reducción, consideraremos las siguientes nociones,

$\xrightarrow{0}$	$:= \{(x, x) \mid x \in A\}$	<i>Identidad</i>
$\xrightarrow{i+1}$	$:= \xrightarrow{i} \circ \rightarrow$	<i>(i+1)-plegado, $i \geq 0$</i>
$\xrightarrow{+}$	$:= \bigcup_{i \geq 0} \xrightarrow{i}$	<i>Clausura transitiva</i>
$\xrightarrow{*}$	$:= \xrightarrow{+} \cup \xrightarrow{0}$	<i>Clausura transitiva reflexiva</i>
$\xrightarrow{=}$	$:= \rightarrow \cup \xrightarrow{0}$	<i>Clausura reflexiva</i>
$\xrightarrow{-1}$	$:= \{(y, x) \mid x \rightarrow y\}$	<i>Inversa</i>
\leftarrow	$:= \xrightarrow{-1}$	<i>Inversa</i>
\leftrightarrow	$:= \rightarrow \cup \leftarrow$	<i>Clausura simétrica</i>
$\xleftrightarrow{+}$	$:= (\leftrightarrow)^+$	<i>Clausura transitiva simétrica</i>
$\xleftrightarrow{*}$	$:= (\leftrightarrow)^*$	<i>Clausura reflexiva transitiva simétrica</i>

Ejemplo 1.1. A partir de la reducción: Las relaciones según la definición an-



terior son,

Figura 1.1: $\xrightarrow{+}$ Figura 1.2: $\xrightarrow{*}$

A continuación, veremos una serie de definiciones que serán imprescindibles a la hora de estudiar los sistemas de reescritura.

| **Definición 1.6.** Diremos que P es la **clausura** de R si P es el menor conjunto con la propiedad P que contiene a R .

| **Definición 1.7.** Diremos que x es **reducible** si existe un y tal que $x \rightarrow y$.

| **Definición 1.8.** Diremos que x está en su **forma normal** si x no es reducible.

| **Definición 1.9.** Diremos que y es un **sucesor** de x si $x \xrightarrow{+} y$

| **Definición 1.10.** Diremos que x e y son **confluentes** si hay algún z tal que $x \xrightarrow{*} z \xleftarrow{*} y$. Lo denotaremos por $x \downarrow y$.

| **Definición 1.11.** Llamaremos a una reducción \rightarrow ,

4 SISTEMAS DE REESCRITURA DESDE EL PUNTO DE VISTA DE LA PROGRAMACIÓN FUNCIONAL.

Church-Rosser	si $x \xleftrightarrow{*} y \Leftrightarrow x \downarrow y$
confluente	si $y_1 \xleftarrow{*} x \xrightarrow{*} y_2 \Rightarrow y_1 \downarrow y_2$
semi-confluente	si $y_1 \leftarrow x \xrightarrow{*} y_2 \Rightarrow y_1 \downarrow y_2$
terminante	si no hay una cadena infinita $a_0 \rightarrow a_1 \rightarrow \dots$
normalizado	si cada elemento tiene forma normal
convergente	si es confluente y terminante

La línea discontinua en los siguientes diagramas representa la existencia de una reducción. Por ejemplo, en Church Rosser nos indica que si $x \xleftrightarrow{*} y$, entonces $\exists z$ tal que $x \xleftrightarrow{*} z$, e $y \xleftrightarrow{*} z$

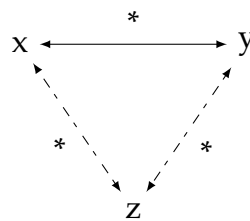


Figura 1.3: Church Rosser

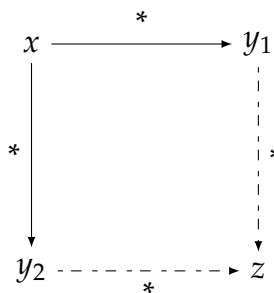


Figura 1.4: Confluente

Resultados básicos

A partir de las anteriores definiciones, vamos a demostrar una serie de propiedades que las relacionan entre sí.

| Teorema 1.1. Las siguientes condiciones son equivalentes,

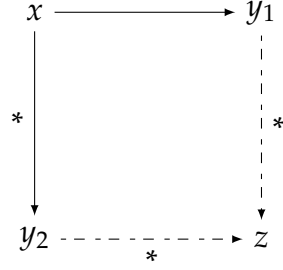


Figura 1.5: Semi-confluente

1. \rightarrow tiene la propiedad de Church–Rosser.
2. \rightarrow es confluente.
3. \rightarrow es semi-confluente.

Demostración. La implicación $(1 \Rightarrow 2)$ se prueba suponiendo $y_1 \xleftarrow{*} x \xrightarrow{*} y_2$ por tanto, $y_1 \xleftarrow{*} y_2$, y por la propiedad de Church–Rosser $y_1 \downarrow y_2$.

La implicación $(2 \Rightarrow 3)$ es trivial. |

Corolario 1.1. Si \rightarrow es confluente y $x \xleftrightarrow{*} y$ entonces,

1. $x \xrightarrow{*} y$, si y es una forma normal.
2. $x = y$, si x e y están en su forma normal.

| Teorema 1.2. Si \rightarrow es normalizado y confluente entonces $x \xleftrightarrow{*} y$ si y sólo si $x \downarrow = y \downarrow$. Es decir, cada elemento tiene una única forma normal.

Inducción bien fundada

El principio de la inducción bien fundada (IBF) se trata de una generalización de la inducción en $(\mathbb{N}, >)$ para (A, \rightarrow) . Formalmente, la expresaremos como la siguiente regla:

$$\frac{\forall x \in A. (\forall y \in A. x \xrightarrow{+} y \Rightarrow P(y)) \Rightarrow P(x)}{\forall x \in A. P(x)}$$

| Teorema 1.3. Si \rightarrow es terminante, entonces (IBF) se verifica.

| **Teorema 1.4.** Si (IBF) se verifica, entonces \rightarrow es terminante.

Hemos llegado a que la definición de una relación terminante, es equivalente a comprobar que verifica (IBF). Esta propiedad será importante a la hora de resolver el problema de la terminación, en el capítulo (??).

| **Definición 1.12.** Llamaremos a una relación \rightarrow ,
Ramificación finita Si cada elemento tiene algunos sucesores finitos directos.
Globalmente finita Si cada elemento tiene algunos sucesores finitos.
Acíclico Si no hay ningún elemento a , tal que $a \xrightarrow{+} a$.

Vamos a probar dos resultados de esta definición. Una relación globalmente finita es equivalente a decir que la relación $\xrightarrow{+}$ es una ramificación finita.

Lema 1.1. Una relación de ramificación finita es globalmente finita si es terminante.

Demostración. Usaremos la propiedad (IBM). Sea \rightarrow una relación de ramificación finita y terminante. Vamos a probar que cada elemento del conjunto de los sucesores es finito. Como es cierto para cada sucesor directo por hipótesis, aplicando (IBM) llegamos a que su conjunto de sucesores es finito, y por tanto globalmente finito. |

Lema 1.2. Una relación acíclica es terminante si es globalmente finita.

Resultados sobre la terminación

Uno de los métodos que estudiaremos para probar que \rightarrow es terminante, se basa en (IBF). A partir de (A, \rightarrow) , definiremos un sistema de reducción abstracto terminante $(B, >)$. Definiremos una función $\varphi : A \rightarrow B$ que debe tener la propiedad de monotonía, (ie $x \rightarrow x' \Rightarrow \varphi(x) > \varphi(x')$). En esta sección demostraremos que si esta aplicación existe, \rightarrow es terminante.

Fundamento: Sea \rightarrow terminante. Si no lo fuera, habría una cadena $x_0 \rightarrow x_1 \rightarrow \dots$, y esta induciría a $\varphi(x_0) > \varphi(x_1) > \dots$.

Lema 1.3. Una reducción de ramificación finita (A, \rightarrow) es terminante syss existe una aplicación $\varphi : A \rightarrow \mathbb{N}$, que verifique $x \rightarrow x' \Rightarrow \varphi(x) > \varphi(x')$.

Demostración. La implicación hacia la derecha es trivial. Al existir una aplicación φ que verifique la monotonía, nos da una cadena de x_i , y dicha cadena es trivialmente terminante.

Para la demostración de la implicación contraria, supondremos que $\varphi(x)$, es el número de sucesores de x . Debe ser finito por el lema 1.1. Como \rightarrow es terminante, y por tanto acíclico (ya que no debe tener ningún elemento que $x \xrightarrow{+} x$), para todo $x \rightarrow x' \Rightarrow \varphi(x) > \varphi(x')$ (ie, x' tiene menos sucesores que x). |

Orden lexicográfico

Definición 1.13. Dados dos órdenes estrictos $(A, >_A)$ y $(B, >_B)$, el producto lexicográfico $>_{A \times B}$ en $A \times B$ se define por

$$(x, y) >_{A \times B} (x', y') :\Leftrightarrow (x >_A x') \vee (x = x' \wedge y >_B y').$$

Lema 1.4. El producto lexicográfico de dos órdenes estrictos, es un orden estricto.

Teorema 1.5. El producto lexicográfico de dos relaciones terminantes, es terminante.

Demostración. Por reducción a lo absurdo. Supondremos que $>_A$ y $>_B$ es terminante y que la cadena $(a_0, b_0) > (a_1, b_1) > \dots$ es infinita. Como $>_A$ es terminante, debe existir un k , tal que $a_i = a_{i+1}$ con $i \geq k$. Pero esto indica que $>_B$ tiene una cadena infinita, y esto contradice la terminación de $>_B$. |

A continuación, extrapolaremos la idea del producto lexicográfico de dos elementos, a n elementos.

Definición 1.14. Dado n órdenes estrictos $(A_i, >_i)$, $i = 1, \dots, n$ su producto lexicográfico $>_{1..n}$ se define por

$$(x_1, \dots, x_n) >_{1..n} (y_1, \dots, y_n) :\Leftrightarrow \exists k \geq n. (\forall i < k. x_i = y_i) \wedge x_k >_k y_k.$$

Notación 1.1. Si todos los $(A_i, >_i)$ son iguales, denotaremos el producto lexicográfico como $>_{lex}^n$.

| Definición 1.15. Dado un orden estricto $(A, >)$, el orden lexicográfico $>_{lex}^*$ en A^* se define por

$$x >_{lex}^* y :\Leftrightarrow (|x| > |y|) \vee (|x| = |y| \wedge x >_{lex}^{|x|} y).$$

Donde $|x|$ es la longitud de x .

Lema 1.5. Si $>$ es un orden estricto, entonces $>_{lex}^*$ es un orden estricto. Si $>$ es terminante, $>_{lex}^*$ también lo es.

Otra variación del orden lexicográfico será la siguiente.

| Definición 1.16. Diremos que $a >_{Lex} b$ si b es un prefijo de a , ó si $a = x\alpha y$, $b = x\beta y$ y $\alpha > \beta$.

Ejemplo 1.2. Si $a > b$, $aaaa >_{Lex} aaa >_{Lex} abba$.

Lema 1.6. Si $>$ es un orden estricto, también lo es $>_{Lex}$.

Multiconjuntos y su orden

Una manera de construir órdenes terminantes es mediante los multiconjuntos. La definición totalmente informal es que se tratan de conjuntos con elementos repetidos. Formalmente, los definiremos como sigue,

| Definición 1.17. Un multiconjunto M sobre un conjunto A es una función $M : A \rightarrow \mathbb{N}$, tal que $M(x)$ es el número de veces que aparece repetido x . Un multiconjunto es finito si $\{x \in A : M(x) > 0\}$ es finito. Mediante $\mathcal{M}(A)$ se denotará el conjunto de todos los multiconjuntos finitos sobre A .

Como uno de nuestros principales problemas es la terminación, nos interesan que los multiconjuntos con los que trabajemos sean finitos.

Ejemplo 1.3. $M = \{a, b, c, b\}$ es un multiconjunto, y es equivalente a $\{c, b, b, a\}$. También podemos expresarlo como $\{a \mapsto 1, b \mapsto 2, c \mapsto 1\}$

| Definición 1.18. Algunas operaciones básicas y relaciones en $\mathcal{M}(A)$ son,

Elemento en M $x \in M :\Leftrightarrow M(x) > 0$.

Inclusión $M \subseteq N :\Leftrightarrow \forall x \in A. M(x) \leq N(x)$.

Unión $(M \cup N)(x) := M(x) + N(x)$.

Diferencia $(M - N)(x) := M(x) \dot{-} N(x)$,
donde $n \dot{-} m$ es $n - m$ si $m \leq n$, 0 en caso contrario.

Ya podemos definir un orden para los multiconjuntos a partir de la anterior definición.

| Definición 1.19. Dado un orden estricto $>$ en un conjunto A , definimos el orden de los multiconjuntos $>_{mul}$ en $\mathcal{M}(A)$ como, $M >_{mul} N$ syss existe $X, Y \in \mathcal{M}(A)$, tales que,

- $\emptyset \neq X \subseteq M$,
- $N = (M - X) \cup Y$, y
- $\forall y \in Y. \exists x \in X. x > y$.

Aunque la definición a primera vista puede resultar un poco compleja, lo que viene a decir es que si x_1, \dots, x_m son elementos de M , y y_1, \dots, y_n son elementos de N , X e Y vienen definidos como

$$\underbrace{x_1, \dots, x_i}_{X} \underbrace{x_{i+1}, \dots, x_m, \dots, y_1, \dots, y_n}_{Y}$$

y deben cumplir que para todo $y \in Y. \exists x \in X. x > y$. Nótese que X e Y se pueden determinar de varias formas.

Lema 1.7. Si $>$ es un orden estricto, $>_{mul}$ también lo es.

La propiedad más importante de este capítulo es la siguiente.

| Teorema 1.6. $>_{mul}$ es terminante syss $>$ es terminante

Lema 1.8. Si $>$ es un orden estricto y $M, N \in \mathcal{M}(A)$, entonces

$$M >_{mul} N \Leftrightarrow M \neq N \wedge \forall n \in N - M. \exists m \in M - N. m > n.$$

Implementación de los órdenes en Haskell

En esta sección vamos a implementar en el lenguaje de programación funcional Haskell, algunas de las definiciones que hemos estudiado en los anteriores apartados. En el apéndice A se definirán una lista de funciones básicas de la librería `Data.List`, en caso de que el lector no este afianzado con el lenguaje.

Hay que destacar el tipo de dato `Ordering`, que ya viene predefinido.

10 SISTEMAS DE REESCRITURA DESDE EL PUNTO DE VISTA DE LA PROGRAMACIÓN FUNCIONAL.

```
----- Prelude -----  
data Ordering = EQ | LT | GT
```

Consideramos EQ si $a = b$, LT si $a < b$, y GT si $a > b$.

- (`ordLex r xs ys`) es el orden lexicográfico inducido por `r` sobre `xs` e `ys`.

```
> ordLex compare [1,2] [1,5]  
LT  
> ordLex compare [1,2] [1,2]  
EQ  
> ordLex compare [3,1] [2,4]  
GT  
> ordLex compare [1] [1,3]  
LT  
> ordLex compare [1,3] [1]  
GT  
> let r x y = compare (abs x) (abs y)  
> ordLex compare [-4,3] [2,5]  
LT  
> ordLex r      [-4,3] [2,5]  
GT
```

La definición de la función es,

```
ordLex :: (a -> b -> Ordering) -> [a] -> [b] -> Ordering  
ordLex _ [] [] = EQ  
ordLex _ [] _ = LT  
ordLex _ _ [] = GT  
ordLex r (x:xs) (y:ys) =  
  case a of  
    EQ -> ordLex r xs ys  
    _   -> a  
  where a = r x y
```

- (`ordenMulticonj r xs ys`) es la comparación de los multiconjuntos `xs` e `ys`. Por ejemplo,


```

> ordenMulticonj (M.fromOccurList [(7,2)])
(M.fromOccurList [(7,2)])
EQ
> ordenMulticonj (lista2Multiconj [1,2,3,2,5])
(lista2Multiconj [4,5,6,3])
LT
> ordenMulticonj (lista2Multiconj [4,5,6,3])
(lista2Multiconj [1,2,3,2,5])
GT

```

La definición de la función es

```

ordenMulticonj :: Ord a => M.MultiSet a -> M.MultiSet a
                -> Ordering
ordenMulticonj = compare

```

Resultados sobre la confluencia

| Definición 1.20. Diremos que una relación \rightarrow es localmente confluyente si

$$y_1 \leftarrow x \rightarrow y_2 \Rightarrow y_1 \downarrow y_2$$

La definición de localmente confluyente es mucho mas débil que la de confluyente. No obstante, nos da un resultado importante en relación con la terminación.

Lema 1.9. Una relación terminante es confluyente, si es localmente confluyente.

| Definición 1.21. Una relación \rightarrow es fuertemente confluyente si,

$$y_1 \leftarrow x \rightarrow y_2 \Rightarrow \exists z. y_1 \xrightarrow{*} z \xleftarrow{=} y_2$$

Hay que tener en cuenta, que para $y_1 \leftarrow x \rightarrow y_2$, debe verificarse tanto $y_1 \xrightarrow{*} z_1 \xleftarrow{=} y_2$, como $y_1 \xrightarrow{*} z_2 \xleftarrow{=} y_2$

Lema 1.10. Una relación fuertemente confluyente es confluyente.

Lema 1.11. Si $\xrightarrow{*}_1 = \xrightarrow{*}_2$, entonces \rightarrow_1 es confluyente syss \rightarrow_2 es confluyente.

12 SISTEMAS DE REESCRITURA DESDE EL PUNTO DE VISTA DE LA PROGRAMACIÓN FUNCIONAL.

Lema 1.12. Si $\rightarrow_1 \subseteq \rightarrow_2 \subseteq \rightarrow_1^*$ entonces $\rightarrow_1^* = \rightarrow_2^*$

Corolario 1.2. Si $\rightarrow_1 \subseteq \rightarrow_2 \subseteq \rightarrow_1^*$ y \rightarrow_2 es fuertemente confluente, entonces \rightarrow_1 es confluente.

| Definición 1.22. Una relación \rightarrow tiene la propiedad del diamante si

$$y_1 \leftarrow x \rightarrow y_2 \Rightarrow \exists z. y_1 \rightarrow z \leftarrow y_2.$$

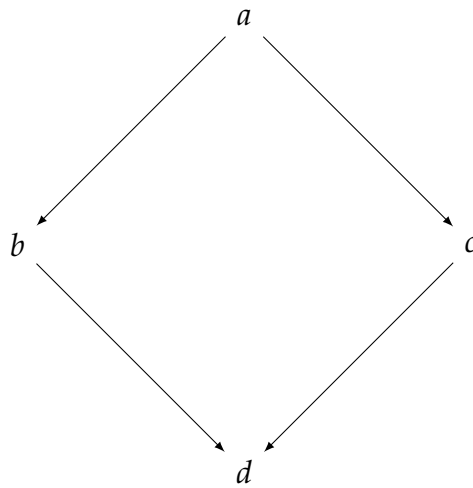


Figura 1.6: Propiedad del diamante

Formalización del concepto de términos

En este capítulo definiremos el concepto de términos y sustitución. Este estudio sobre el álgebra universal, es el principal objeto de estudio de este trabajo. Dedicaremos una sección para cada definición y propiedades básicas de cada una, incluyendo en ellas su implementación en Haskell. Dicho código se puede encontrar en `Terminos.hs`

Términos

En esta sección vamos a definir formalmente el concepto intuitivo que entendemos por término. Por ejemplo, si consideramos f una función de aridad 1, x una variable, entonces $f(x)$ es un término. Para formalizar qué funciones podemos usar en cada contexto y qué aridad tienen, introducimos el concepto de signatura.

| Definición 2.1. Una signatura Σ es una familia de conjuntos de símbolos de funciones $\{\Sigma_n\}$, donde para cada símbolo $f \in \Sigma_n$, f tiene aridad n . Los elementos $\Sigma^{(0)}$ se llaman símbolos constantes.

Por ejemplo en álgebra, el concepto de signatura de grupo es $\Sigma_G = \{e, i, f\}$, donde e es la identidad con aridad 0, i es la inversa con aridad 1 y f es la suma con aridad 2.

Con esta idea, podemos introducir el concepto de términos.

| Definición 2.2. Sea Σ una signatura, y X un conjunto numerable de variables tal

14 SISTEMAS DE REESCRITURA DESDE EL PUNTO DE VISTA DE LA PROGRAMACIÓN FUNCIONAL.

que, $\Sigma \cap X = \emptyset$. El conjunto de los términos de primer orden denotado por $T(\Sigma, X)$ de los Σ -términos en X se define inductivamente como,

- $X \subseteq T(\Sigma, X)$
- Si $n \geq 0$, $f \in \Sigma^{(n)}$ y $t_1, \dots, t_n \in T(\Sigma, X)$ entonces $f(t_1, \dots, t_n) \in T(\Sigma, X)$

Obsérvese que una variable es un término. Por ejemplo con el Σ_G anterior, $e, i, f(e, i(e))$ son ejemplos de términos de Σ_G .

Para su implementación en Haskell necesitamos definir qué entendemos por una variable.

- En primer lugar, definimos los símbolos o nombres como,

```
type Nombre = String
```

- Los índices son números naturales.

```
type Indice = Int
```

- Los nombres de variables son pares formados por un nombre y un índice.

```
type Nvariable = (Nombre,Indice)
```

Por ejemplo, x_3 se representa como $(\text{"x"}, 3)$.

Como un término es una variable o un término compuesto, definimos el tipo de dato Termino de la siguiente manera,

```
data Termino = V Nvariable
              | T String [Termino]
              deriving (Eq, Show)
```

Por ejemplo,

- x_2 se representa por $(V (\text{"x"}, 2))$
- a se representa por $(T \text{"a"} [])$
- $f(x_2, g(x_2))$ se representa por $(T \text{"f"} [V \text{"x"} 2, T \text{"g"} [V \text{"x"} 2]])$

A continuación definimos algunos conceptos importantes sobre los términos.

Definición 2.3. El conjunto de variables de un término t , denotado por $V(t)$, se define de manera recursiva como,

$$V(t) = \begin{cases} \{t\} & \text{si } t \in X \\ \bigcup_{i=1}^n V(t_i) & \text{si } t = f(t_1, \dots, t_n) \end{cases}$$

Por ejemplo el término $f(i(i(e)), f(i(e), x)) \in \Sigma_G$, tiene como conjunto de variables $\{x\}$.

Para su implementación en Haskell definiremos la función `conjuntoVar t` que devuelve la lista de variables del término t .

```
ghci> conjuntoVar (V ("x",2))
[("x",2)]
ghci> conjuntoVar (T "f" [T "e" []])
[]
ghci> conjuntoVar (T "f" [T "g" [V ("x",1)], T "h" [], V ("y",1)])
[("x",1), ("y",1)]
```

Su definición es,

```
conjuntoVar :: Termino -> [Nvariable]
conjuntoVar (V x)    = [x]
conjuntoVar (T _ ts) = concatMap conjuntoVar ts
```

Definición 2.4. La longitud de un término t , denotado por $l(t)$, se define de manera recursiva como,

$$l(t) = \begin{cases} 1 & \text{si } t \in X \\ 1 + \sum_{i=1}^n l(t_i) & \text{si } t = f(t_1, \dots, t_n) \end{cases}$$

Por ejemplo el término $f(i(i(e)), f(i(e), x)) \in \Sigma_G$, tiene longitud 8. En Haskell, creamos la función `longitudTerm t` que calcula la longitud del término t

16 SISTEMAS DE REESCRITURA DESDE EL PUNTO DE VISTA DE LA PROGRAMACIÓN FUNCIONAL.

```
ghci> longitudTerm (V ("x",2))
1
ghci> longitudTerm (T "f" [T "e" []])
2
ghci> longitudTerm (T "f" [T "g" [V ("x",1)], T "h" [], V ("y",1)])
5
```

Su definición es,

```
longitudTerm :: Termino -> Int
longitudTerm (V _) = 1
longitudTerm (T _ xs) = 1 + sum (map longitudTerm xs)
```

Definición 2.5. El tamaño de un término t , denotado por $|t|$, se define de manera recursiva como,

$$|t| = \begin{cases} 0 & \text{si } t \in X \\ 0 & \text{si } t = a \\ 1 + \sum_{i=1}^n |t_i| & \text{si } t = f(t_1, \dots, t_n) \end{cases}$$

Por ejemplo el término $f(i(i(e)), f(i(e), x)) \in \Sigma_G$, tiene tamaño 5. La función que calcula el tamaño de un término t , la llamaremos `tamanoTerm t`.

```
ghci> tamanoTerm (V ("x",2))
0
ghci> tamanoTerm (T "f" [T "e" []])
1
ghci> tamanoTerm (T "f" [T "g" [V ("x",1)], T "h" [], V ("y",1)])
2
```

Su definición es,

```
tamanoTerm :: Termino -> Int
tamanoTerm (V _) = 0
tamanoTerm (T _ []) = 0
tamanoTerm (T _ xs) = 1 + sum (map tamanoTerm xs)
```

Una representación interesante de los términos compuestos es mediante árboles como se observa en la figura 2.1.

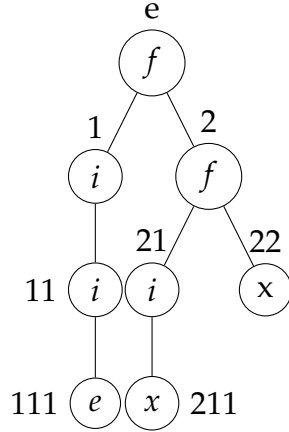


Figura 2.1: Representación de $f(i(i(e)), f(i(x), x))$ en forma de árbol.

Las definiciones anteriores se pueden ver más claras con esta representación. El conjunto de variables de un término t son las hojas del árbol, la longitud es el número de nodos del árbol, y el tamaño es el número de nodos del árbol menos sus hojas. Las variables que se encuentren en las hojas de este árbol, las llamaremos variables suelo.

En la figura 2.1 cada nodo lleva una numeración. Esto es lo que conocemos en términos como la posición. Nos resultará útil a la hora de definir subtérminos y de dotar de cierta estructura al concepto de término.

Definición 2.6. Sea Σ una signatura, X un conjunto de variables disjuntas de Σ , y $s \in T(\Sigma, X)$. El conjunto posiciones $Pos(s)$ se define de manera recursiva como,

- Si $s \in X$, entonces $Pos(s) := \epsilon$, donde ϵ es la cadena vacía.
- Si $s = f(s_1, \dots, s_n)$ entonces,

$$Pos(s) := \{\epsilon\} \cup \{1p \mid p \in Pos(s_1)\} \cup \dots \cup \{np \mid p \in Pos(s_n)\}$$

El conjunto de $Pos(s)$ serán cadenas de números naturales positivos. Por ejemplo, $Pos f(f(i(i(e)), f(i(x), x))) = \{\epsilon, 1, 11, 111, 2, 21, 211, 22\}$.

La implementaremos en Haskell bajo el nombre de la función `conjuntoPos t`.

18 SISTEMAS DE REESCRITURA DESDE EL PUNTO DE VISTA DE LA PROGRAMACIÓN FUNCIONAL.

```
ghci> conjuntoPos (V ("x",1))
[[]]
ghci> conjuntoPos (T "f" [V("x",1)])
[[],[1]]
ghci> conjuntoPos (T "f" [T "i" [T "i" [T "e" []]],
                        T "f" [T "i" [V("x",1)], V("x",1)]])
[[],[1],[1,1],[1,1,1],[2],[2,1],[2,1,1],[2,2]]
```

Su definición es,

```
conjuntoPos :: Termino -> [[Int]]
conjuntoPos (V _) = [[]]
conjuntoPos (T _ (xs)) = conjuntoPos' (reverse zs)
  where zs = (zip xs [1..])
        conjuntoPos' [] = [[]]
        conjuntoPos' ((t,n):ts) = (conjuntoPos' ts) ++
                                   (map (n:) (conjuntoPos t))
```

A continuación, introducimos la noción de subtérmino.

Definición 2.7. Sea $s \in T(\Sigma, X)$ y $p \in \text{Pos}(s)$. El subtérmino de s en la posición p , denotado por $s|_p$ se define por inducción

$$\begin{aligned} s|_\epsilon &:= s \\ f(s_1, \dots, s_n)|_{iq} &:= s_i|_q \end{aligned}$$

De la misma manera, podemos extrapolar este concepto a los árboles. Un término t es subtérmino del término s , si el árbol generado por el término t es un subárbol para el árbol generado por s .

Implementamos la función `esSubtermino t s` que comprueba si t es subtérmino de s . Por ejemplo,

```
ghci> esSubtermino (V ("x",1)) (T "f" [V("x",1)])
True
ghci> esSubtermino (V ("x",2)) (T "f" [V("x",1)])
False
```


Queda implementada de la siguiente manera,

```
esSubtermino :: Termino -> Termino -> Bool
esSubtermino t s@(T _ xs)
    | t == s = True
    | otherwise = or (map (esSubtermino t) xs)
esSubtermino t s = t == s
```

Una función que usaremos en los capítulos siguientes es `ocurre v t`, que es la función `esSubtermino` restringido a variables. A partir de ahora diremos que v ocurre en t si la variable v es subtérmino de t . Por ejemplo,

```
ghci> ocurre ("x",2) (V ("x",2))
True
ghci> ocurre ("x",3) (V ("x",2))
False
ghci> ocurre ("x",2) (T "f" [V ("x",2), T "g" [V ("x",2)]])
True
ghci> ocurre ("y",5) (T "f" [V ("x",2), T "g" [V ("x",2)]])
False
```

Dado la naturaleza de la restricción a variables, podríamos definir `ocurre` como,

```
ocurre :: Nvariable -> Termino -> Bool
ocurre v t = esSubtermino (V v) t
```

Sin embargo, podemos mejorar la definición sin usar la función `esSubtermino`,

```
ocurre :: Nvariable -> Termino -> Bool
ocurre a (V x)      = a == x
ocurre a (T _ ts) = any (ocurre a) ts
```

20 SISTEMAS DE REESCRITURA DESDE EL PUNTO DE VISTA DE LA PROGRAMACIÓN FUNCIONAL.

Con la noción de subtérmino, introducimos una nueva función de términos en términos. La idea es, a partir de $p \in \text{Pos}(s)$ y de dos términos s, t sustituir el subtérmino $s|_p$ por t . En la noción de árbol, sería cambiar todo el subárbol $s|_p$ por t , dejando el resto de s intacto.

Formalmente lo definimos como sigue,

Definición 2.8. Sea $p \in \text{Pos}(s)$. Denotamos $s[t]_p$ como,

$$\begin{aligned} s[t]_\epsilon &:= t \\ f(s_1, \dots, s_n)[t]_{iq} &:= f(s_1, \dots, s_i[t]_q, \dots, s_n) \end{aligned}$$

La función que calcule el término resultante la llamaremos `sustPosSubtermino`. Debemos tener en cuenta que la de definición depende de la posición, por ello añadiremos una excepción si p no está bien definido. Por ejemplo,

```
ghci> sustPosSubtermino (T "f" [V ("s",1),V ("s",2),V ("s",3)])
      (V ("t",1)) [2,1]
T "f" [V ("s",1),V ("t",1),V ("s",3)]
sustPosSubtermino (T "f" [V ("s",1),V ("s",2),V ("s",3)])
      (V ("t",1)) []
(V ("t",1))
sustPosSubtermino (V ("s",1)) (V ("t",1)) [2]
*** Exception: No se ha definido bien la lista de posiciones
ghci> sustPosSubtermino (T "f" [V ("s",1),V ("s",2),V ("s",3)])
      (V ("t",1)) [2,2]
T "f" [V ("s",1),*** Exception: No se ha definido bien la
      lista de posiciones
```

Su definición es,

```
sustPosSubtermino :: Termino -> Termino -> [Int] -> Termino
sustPosSubtermino _ t [] = t
sustPosSubtermino (V _) t [1] = t
sustPosSubtermino (V _) _ _ = error("No se ha definido bien la
                                     lista de posiciones")
sustPosSubtermino (T f xs) t (i:is) = (T f
    ((take (i-1) xs) ++
```

```
(sustPosSubtermino (xs!!(i-1)) t is) :
(drop i xs))
```

Sustituciones

En esta sección vamos a introducir el concepto de sustituciones entre términos. De manera general, una sustitución será una aplicación desde un conjunto de las variables hacia el de los términos. Por ejemplo, sea $f(x)$ un término t y $\{x \mapsto i(x)\}$ la sustitución $\tilde{\sigma}$. Si aplicamos $\tilde{\sigma}$ a t obtenemos $\tilde{\sigma}(t) = f(i(x))$. Formalmente la definiremos como sigue,

Definición 2.9. Sea Σ una signatura y X un conjunto infinito numerable de variables. Una $T(\Sigma, X)$ -sustitución, es una función $\sigma : X \rightarrow T(\Sigma, X)$ tal que $\sigma(x) \neq x$ para un número finito de variables $x \in X$. El conjunto de variables donde $\sigma(x) \neq x$ se le llama dominio de σ . Lo denotaremos por $\text{Dom}(\sigma)$.

En definitiva, las sustituciones son de la forma

$$\sigma = \{x_1 \mapsto \sigma(x_1), \dots, x_n \mapsto \sigma(x_n)\}$$

entendiendo que las restantes variables se aplican en ellas mismas.

La implementación del tipo de dato Sustitucion en Haskell es,

```
type Sustitucion = [(Nvariable, Termino)]
```

Por ejemplo, la sustitución $\sigma = \{x_2 \mapsto a, y_4 \mapsto z_5, v_1 \mapsto f(w_2)\}$ se representa por

```
[(("x",2),T "a" []),
  (("y",4),(V ("z",5))),
  (("v",1),T "f" [V ("w",2)])]
```

Para comprobar si una variable está en el dominio de una sustitución, definimos la función `enDominio`, tal que `(enDominio x s)` se verifica si x está en el dominio de s . Por ejemplo,

22 SISTEMAS DE REESCRITURA DESDE EL PUNTO DE VISTA DE LA PROGRAMACIÓN FUNCIONAL.

```
ghci> let s = [(("x",2),T "a" []),(("y",4),(V ("z",5)))]
ghci> enDominio ("x",2) s
True
ghci> enDominio ("x",3) s
False
ghci> enDominio ("y",2) s
False
ghci> enDominio ("y",4) s
True
ghci> enDominio ("z",5) s
False
```

Su definición es:

```
enDominio :: Nvariable -> Sustitucion -> Bool
enDominio v = any (\(x,_) -> v == x)
```

Con la función (`aplicaVar s v`), calculamos el término obtenido tras aplicar una sustitución `s` a una variable `v`. Por ejemplo,

```
let s = [(("x",2),T "a" []),(("y",4),(V ("z",5)))]
ghci> aplicaVar s ("x",2)
T "a" []
ghci> aplicaVar s ("x",3)
V ("x",3)
ghci> aplicaVar s ("y",2)
V ("y",2)
ghci> aplicaVar s ("y",4)
V ("z",5)
ghci> aplicaVar s ("z",5)
V ("z",5)
```

Su definición es:

```
aplicaVar :: Sustitucion -> Nvariable -> Termino
aplicaVar [] z = V z
```

```

aplicaVar ((x,y):s) z
  | x == z      = y
  | otherwise = aplicaVar s z

```

La definición de sustitución se puede extender para términos $t \in T(\Sigma, X)$. Sea la extensión $\tilde{\sigma}$ definida como,

$$\tilde{\sigma}(t) = \begin{cases} \tilde{\sigma}(x) = \sigma(x) & \text{si } t \in X \\ \tilde{\sigma}(f(t_1, \dots, t_n)) = f(\tilde{\sigma}(t_1), \dots, \tilde{\sigma}(t_n)) & \text{si } t = f(t_1, \dots, t_n) \end{cases}$$

A partir de ahora, entenderemos σ como una sustitución extendida, a menos que se indique lo contrario.

Para la computación de esta definición usamos la función (`aplicaTerm s t`), que es el término obtenido tras aplicar la sustitución s al término t . Por ejemplo,

```

ghci> let s = [(("x",2),T "a" []),(("y",4),(V ("z",5)))]
ghci> aplicaTerm s (T "s" [V ("x",2), T "m" [V ("y",4)]])
T "s" [T "a" [],T "m" [V ("z",5)]]
ghci> aplicaTerm s (T "s" [V ("x",4), T "m" [V ("y",2)]])
T "s" [V ("x",4),T "m" [V ("y",2)]]

```

Su definición es:

```

aplicaTerm :: Sustitucion -> Termino -> Termino
aplicaTerm s (V x)      = aplicaVar s x
aplicaTerm s (T f ts) = T f (map (aplicaTerm s) ts)

```

Como la sustituciones son muy parecidas a las funciones, podemos plantearnos la composición entre ellas. Definiéndolas como $\sigma\tau(x) := \tilde{\sigma}(\tau(x))$. Veamos que $\sigma\tau(x)$ es una sustitución

Lema 2.1. La composición de sustituciones es una sustitución.

24 SISTEMAS DE REESCRITURA DESDE EL PUNTO DE VISTA DE LA PROGRAMACIÓN FUNCIONAL.

Demostración. $\sigma\tau(x)$ es una función de X a $T(\Sigma, X)$. Como $\sigma\tau(x) = x$ ocurre para todas las variables $x \in V - (\text{Dom}(\sigma) \cup \text{Dom}(\tau))$, por definición, es una sustitución. |

A continuación, introducimos un nuevo concepto imprescindible para la reescritura.

| Definición 2.10. Sea Σ una signatura y X un conjunto finito numerable de variables disjuntas de σ . Una identidad es un par $(s, t) \in T(\Sigma, X) \times T(\Sigma, X)$. Las denotaremos por $s \approx t$, donde s lo denominaremos el lado izquierdo y t el lado derecho.

La idea de esta definición es similar a lo que entendemos por equivalencia. Por ejemplo, en la definición de grupos tenemos la propiedad asociativa, $(a + b) + c = a + (b + c)$. De la misma manera podemos representar la propiedad como una identidad de Σ_G , $f(f(a, b), c) \approx f(a, f(b, c))$.

Podemos relacionar este concepto con lo que hemos visto en el capítulo 1.

| Definición 2.11. Sea E un conjunto de identidades de Σ . La relación de reducción $\rightarrow_E \subseteq T(\Sigma, V) \times T(\Sigma, V)$ se define como,

$$s \rightarrow_E t \text{ syss } \exists(l, r) \in E, p \in \text{Pos}(s), \sigma \text{ una sustitución tal que } s|_p = \sigma(l) \text{ y } t = s[\sigma(r)]_p.$$

Volviendo al ejemplo de grupos, su conjunto de identidades es,

$$G := \{f(x, f(y, z)) \approx f(f(x, y), z), f(e, x) \approx x, f(i(x), x) \approx e\}$$

El término $f(i(a), f(a, e))$, con a una constante, tiene una reducción en la posición e con la sustitución $\sigma = \{x \mapsto i(a), y \mapsto a, z \mapsto e\}$, y es $f(f(i(a), a), e)$. Podemos afirmar nuevamente que $f(f(i(a), a), e) \rightarrow_G f(e, e)$, en la posición 1 y la sustitución $\sigma = \{x \mapsto a\}$.

Caracterización de $\overset{*}{\longleftrightarrow}_E$

Como hemos visto en el capítulo 1, la clausura transitiva reflexiva de \rightarrow_E la denotamos por $\overset{*}{\rightarrow}_E$, y la clausura simétrica transitiva reflexiva por $\overset{*}{\longleftrightarrow}_E$. En la última parte de este capítulo, vamos a dar una caracterización de $\overset{*}{\longleftrightarrow}_E$ que usaremos en capítulos posteriores.

Definición 2.12. Sea \equiv una relación binaria en $T(\Sigma, V)$

1. La relación \equiv es cerrada bajo sustituciones syss $s \equiv t$ implica $\sigma(s) \equiv \sigma(t)$, para todo s, t y σ .
2. La relación \equiv es cerrada bajo Σ -operaciones syss $s_1 \equiv t_1, \dots, s_n \equiv t_n$ implica $f(s_1, \dots, s_n) \equiv f(t_1, \dots, t_n)$, para todo $n \geq 0, f, s_1, \dots, s_n, t_1, \dots, t_n$.
3. La relación \equiv es compatible con Σ -operaciones syss $s \equiv t$ implica $f(s_1, \dots, s_{i-1}, s, s_{i+1}, \dots, s_n) \equiv f(s_1, \dots, s_{i-1}, t, s_{i+1}, \dots, s_n)$ para todo $n \geq 0, f, i = 1, \dots, n$, y $s_1, \dots, s_{i-1}, s, t, s_{i+1}, \dots, s_n$.
4. La relación \equiv es compatible con el Σ -contexto syss $s \equiv s'$ implica $t[s]_p \equiv t[s']_p$ para todo t y p .

Una consecuencia directa a partir de la definición de \rightarrow_E es,

Lema 2.2. Sea E un conjunto de Σ -identidades. La relación de reducción de \rightarrow_E es cerrada bajo sustitución y compatible con las Σ -operaciones.

Demostración. Es trivial pues si sabemos que $s_i \equiv t_i \forall i$, entonces $\sigma(s_i) \equiv \sigma(t_i) \forall i$, y $f(s_1, \dots, s_n) \equiv f(t_1, \dots, t_n)$ por la propia definición de relación de reducción. |

Otro lema importante para la caracterización es,

Lema 2.3. Sea \equiv una relación binaria en $T(\Sigma, V)$.

1. La relación \equiv es compatible con las Σ -operaciones syss es compatible con el Σ -contexto.
2. Si \equiv es reflexiva y transitiva, entonces es compatible con las Σ -operaciones syss es cerrado bajo las Σ -operaciones.

Demostración. La primera propiedad de derecha a izquierda es trivial por la definición de posición. De izquierda a derecha se realiza mediante una inducción de p , como para $p = \epsilon$ la afirmación es cierta, también lo será para $p = p_1$, por tanto también para $p = p_1 p_2 \dots$. La segunda propiedad de izquierda a derecha es cierta por la transitividad de \equiv . De derecha a izquierda se usa que la relación es reflexiva. |

Teorema 2.1. Sea E un conjunto de Σ -identidades. La relación \leftrightarrow_E^* es la relación de equivalencia más pequeña en $T(\Sigma, V)$ que contiene E que es cerrada bajo sustituciones y Σ -operaciones.

Demostración. \leftrightarrow_E^* es una relación de equivalencia reflexiva y transitiva. Con el lema 2.2 tras aplicar inducción, se puede ver que es cerrada bajo sustituciones y compatible con Σ -operaciones. Por el lema 2.3, también es cerrada bajo Σ -operaciones.

Vamos a suponer que existe \equiv relación de equivalencia en $T(\Sigma, v)$ que contiene a E , y es cerrada bajo sustituciones y Σ -operaciones. Nuestro objetivo es comprobar que $\leftrightarrow_E^* \subseteq \equiv$, para ello, demostraremos que si $s \rightarrow_E t$ entonces $s \equiv t$.

Partiendo de $s \rightarrow_E$, por la definición de relación de reducción, existe $(l, r) \in E$, p posición de s , y σ una sustitución tal que $s|_p = \sigma(l)$ y $t = s[\sigma(r)]_p$.

Como \equiv contiene a E entonces $l \equiv r$, por tanto, $\sigma(l) \equiv \sigma(r)$ por ser cerrada bajo sustituciones. Al ser \equiv reflexiva y cerrada bajo Σ -operaciones y compatible con Σ -operaciones, por el lema 2.3 también es compatible con Σ -contexto y por la definición de la propiedad, $s = s[\sigma(l)]|_p \equiv s[\sigma(r)]|_p = t$. |

La demostración del teorema 2.1, nos indica una manera de calcular \leftrightarrow_E^* a partir de E mediante las relaciones de reflexividad, simetría, transitividad, sustituciones, y Σ -operaciones. La aplicación de estas reglas en este contexto, es lo que llamamos lógica ecuacional. Las reglas se pueden escribir así,

Reflexiva	$\frac{}{E \vdash t \approx t}$
Simétrica	$\frac{E \vdash s \approx t}{E \vdash t \approx s}$
Transitiva	$\frac{E \vdash s \approx t \quad E \vdash t \approx u}{E \vdash s \approx u}$
Sustitución	$\frac{E \vdash s \approx t}{E \vdash \sigma(s) \approx \sigma(t)}$
Σ -operaciones	$\frac{E \vdash s_1 \approx t_1 \quad \dots \quad E \vdash s_n \approx t_n}{E \vdash f(s_1, \dots, s_n) \approx f(t_1, \dots, t_n)}$

El problema de la unificación y normalización de términos

En este capítulo vamos definir los problemas de decisión en el razonamiento ecuacional. Nos centraremos en los sistemas de reescritura de términos y la unificación. Para ello consideraremos la siguiente definición.

| Definición 3.1. Dado un conjunto de identidades E y una ecuación $s \approx t$, diremos que la ecuación es,

Válida en E si $s \approx_E t$

Satisfacible en E si hay una sustitución σ tal que $\sigma(s) \approx_E \sigma(t)$

En la siguiente sección obtendremos varias propiedades interesantes sobre \approx_E .

Estudio de \approx_E

En el teorema 1.2, vimos que \leftrightarrow^* era decidible si \rightarrow_E es convergente. De esta manera podíamos computar \downarrow_E . Por ello es importante saber si podemos decidir si un término implica a otro término. Esto se llama el problema del emparejamiento, dado dos términos s y t , ver si existe una sustitución σ tal que $\sigma(s) = t$, y computar σ si existe.

Comprobaremos que el problema del emparejamiento y de la satisfacibilidad están muy relacionados.

| Teorema 3.1. Si E es finito y \rightarrow_E es convergente, entonces \approx_E es decidible.

Demostración. Por el teorema 1.2, sabemos que $s \xleftrightarrow{*}_E t$ si y sólo si $s \downarrow_E = t \downarrow_E$. La forma normal del operador \downarrow_E es computable, pues podemos decidir si un término u es forma normal, y si no lo fuese, podemos computar un u' tal que $u \rightarrow_E u'$, y u' fuese una forma normal.

Para ver si u es una forma normal, tenemos que comprobar para todas las identidades de E y todas las posiciones $p \in \text{Pos}(u)$ si hay una sustitución σ tal que $u|_p = \sigma l$. Como el problema del emparejamiento es decidible y E es finito, u es una forma normal o podemos reducir u en un proceso iterativo finito a una forma normal. Este proceso termina pues \rightarrow_E es terminante. |

Por este resultado, surge un interés en las reducciones convergentes. El problema de la palabra para E trata de decidir $s \approx t$ para arbitrarios $s, t \in T(\Sigma, V)$. También tenemos el problema de las palabras básicas para E , que no es más que el problema de la palabra restringido a términos básicos s, t .

Ejemplo 3.1. Considerando la signatura $\Sigma = \{*, S, K\}$ donde $*$ es una función binaria y S y K son constantes. El conjunto de identidades considerado es,

$$E := \{((S \cdot x) \cdot y) \cdot z \approx (x \cdot z) \cdot (y \cdot z), (K \cdot x) \cdot y \approx x\}$$

Como se puede dar cualquier término a partir de uno básico, esto implica que el problema de la palabra para E sea indecidible.

Sistemas de reescritura de terminos

En esta sección vamos a introducir la definición de regla y sistema de reescritura, así como una propiedad.

| Definición 3.2. Una regla de reescritura es una identidad $l \approx r$ tal que l no es una variable y $\text{Var}(l) \supseteq \text{Var}(r)$. En ese caso, escribiremos $l \rightarrow r$. Un sistema de reescritura de términos (SRT) es un conjunto de reglas de escritura. Una expresión reducible es una instancia del lado derecho de una regla de reescritura. Contraer la expresión reducible significa sustituirla por la instancia del lado derecho de la regla.

Como cualquier SRT es un conjunto de identidades, \rightarrow_R está bien definido.

A partir del teorema 3.1, deducimos el siguiente resultado,

| Teorema 3.2. *Si R es un SRT convergente finito, \approx_R es decidible: $s \approx_R t$ si y sólo si $s \downarrow_R = t \downarrow_R$.*

Veamos ahora una de las propiedades básicas de \rightarrow_R .

| Definición 3.3. *Una relación en $T(\Sigma, V)$ es una relación de reescritura si es compatible con las Σ -operaciones y cerrada bajo sustitución.*

Por el 2.3, sabemos que \rightarrow_R es una relación de reescritura. Por inducción de las reglas de derivación, $\xrightarrow{*}_R$ y $\xrightarrow{+}_R$ también son relaciones de reescritura. Para $\xleftrightarrow{*}_R$ lo demuestra el teorema 2.1

Unificación sintáctica

En esta sección nos centraremos en estudiar la unificación. La unificación es el proceso de resolver la satisfacibilidad de un problema. Dado E, s y t , hay que encontrar una sustitución σ tal que $\sigma s \approx_E \sigma t$. Si s y t son básicos, el problema pasaría a ser un problema de palabras básicas. En esta sección estudiaremos el caso especial $E = \emptyset$ que es importante para algunos algoritmos simbólicos de computación. El que especialmente nos importa es un algoritmo que comprueba la confluencia a partir de pares críticos, que veremos mas adelante.

La sustitución o el unificador que busquemos va a depender del caso en el que nos encontremos. Por ejemplo $x \approx^? f(y)$ tiene varios unificadores $\{x \mapsto f(y)\}$, $\{x \mapsto f(a), y \mapsto a\}$. No siempre puede existir uno o varios unificadores por ejemplo, $f(x) \approx^? g(x)$ no tiene unificador. Para el caso en el que existan varios unificadores, nos gustaría encontrar el más general,

| Definición 3.4. *Una sustitución σ es mas general que una sustitución σ' si hay una sustitución δ tal que $\sigma' = \delta\sigma$. En este caso escribimos $\sigma \lesssim \sigma'$. Diremos que σ' es una instancia de σ .*

En el ejemplo anterior, si $\sigma = \{x \mapsto f(y)\}$ y $\sigma' = \{x \mapsto f(a), y \mapsto a\}$ entonces $\sigma \lesssim \sigma'$ porque $\sigma' = \delta\sigma$ donde $\delta = \{y \mapsto a\}$.

Una propiedad inmediata de la definición es,

30 SISTEMAS DE REESCRITURA DESDE EL PUNTO DE VISTA DE LA PROGRAMACIÓN FUNCIONAL.

Lema 3.1. $\sigma \sim \sigma'$ syss existe una sustitución inyectiva p que sea biyectiva para las variables tal que $\sigma = p\sigma'$

Como nuestro objetivo es resolver conjuntos de ecuaciones, formalizaremos el problema de la unificación con la siguiente definición,

Definición 3.5. Un **unificador** de un conjunto finito de ecuaciones $S = \{s_1 = t_1, \dots, s_n = t_n\}$ es una sustitución σ tal que $\sigma s_i = \sigma t_i$ para $i = 1, \dots, n$. Por $U(S)$ se denota el conjunto de todos los unificadores de S . Se dice que S es **unificable** si $U(S) \neq \emptyset$. El **problema de la unificación** de S consiste en calcular sus unificadores.

Otra definición importante es,

Definición 3.6. Una sustitución σ es el **unificador de máxima generalidad (UMG)** de S si σ es el menor elemento de $U(S)$; es decir,

1. $\sigma \in U(S)$
2. $\forall \sigma' \in U(S) \sigma \preceq \sigma'$

Por ejemplo, $\sigma' := \{x \mapsto z, y \mapsto z\}$ es un unificador de $x = f \ y$, pero no es UMG, pues es menos general que $\sigma = x \mapsto y$.

Definición 3.7. Una sustitución σ es **idempotente** si $\sigma = \sigma\sigma$.

Lema 3.2. Una sustitución σ es idempotente syss $\text{Dom}(\sigma) \cap \text{VRan}(\sigma) = \emptyset$

El ultimo resultado de este capítulo se usará en la implementación del problema de la unificación.

Teorema 3.3. Si un problema de unificación S tiene solución, entonces tiene un UMG idempotente.

Demostración. El lema 3.1 nos dice que los UMG son unicos respecto a una sustitución p inyectiva y biyectiva para las variables. Por ello, incluso para los idempotentes UMGs no serán únicos. |

Unificación por transformación

La unificación puede ser representada como la aplicación iterada de transformaciones en un conjunto de ecuaciones. Por ejemplo el algoritmo que seguimos para resolver sistemas lineales,

Definición 3.8. El problema de la unificación de $S = \{x_1 =? t_1, \dots, x_n =? t_n\}$ está en su **forma resuelta**, si las variables x_i son distintas entre sí y ninguna x_i ocurre en t_i . En este caso definimos, $\vec{S} := \{x_1 \mapsto t_1, \dots, x_n \mapsto t_n\}$.

Varias propiedades básicas de \vec{S} son,

Lema 3.3. Si S está en su forma resuelta entonces, $\sigma = \sigma\vec{S}$ para todo $\sigma \in U(S)$.

Demostración. Sea $S = \{x_1 =? t_1, \dots, x_n =? t_n\}$. Probaremos por casos que $\forall x \in V. \sigma x = \sigma\vec{S}x$

Para el caso $x \in \{x_1, \dots, x_n\}$, supongamos sin pérdida de generalidad que $x = x_m$. Entonces $\sigma x = \sigma t_m = \sigma\vec{S}x$ pues $\sigma \in U(S)$.

Para el caso $x \notin \{x_1, \dots, x_n\}$. Entonces $\sigma x = \sigma\vec{S}x$, pues $\vec{S}x = x$. |

Lema 3.4. Si S está en su forma resuelta entonces \vec{S} es un UMG idempotente de S .

Demostración. Usando el lema 3.2, deducimos que ninguno de los x_i ocurren en t_i . Por la misma razón tenemos que $\vec{S}x_i = t_i = \vec{S}t_i$, es decir $\vec{S} \in U(S)$. Finalmente \vec{S} es un UMG por el lema 3.3, $\vec{S} \lesssim \sigma$ para todo $\sigma \in U(S)$. |

Es decir, una vez que tengamos la forma resuelta de S , podemos extraer un UMG idempotente.

Vamos a dar una serie de reglas de transformación para conseguirlo.

Borrar	Elimina ecuaciones triviales
Descomponer	Reemplaza ecuaciones entre términos por ecuaciones entre sus subtérminos
Orientar	Mueve variables hacia el lado izquierdo
Resuelve	Afianza las soluciones, eliminando la variable resuelta en el resto del problema

Que formalmente significan,

Borrar	$\{t =? t\} \sqcup S$	$\implies S$
Descomponer	$\{f(\overline{t_n}) =? f(\overline{u_n})\} \sqcup S$	$\implies \{t_1 =? u_1, \dots, t_n =? u_n\} \cup S$
Orientar	$\{t =? x\} \sqcup S$	$\implies \{x =? t\} \cup S$ si $t \notin V$
Resuelve	$\{x =? t\} \sqcup S$	$\implies \{x =? t\} \cup \{x \mapsto t\}(S)$ si $x \in \text{Var}(S) - \text{Var}(t)$

Donde \sqcup denota la unión disjunta.

| Definición 3.9. La función $\text{Unificar}(S)$ devuelve un unificador de máxima generalidad si existe, y falla si no. Tiene la siguiente definición,

$\text{Unificar}(S) = \text{Mientras exista un } T \text{ tal que } S \implies T, S := T.$

Si S es una forma resuelta entonces devuelve \vec{S} , si no, falla.

Este algoritmo es no determinista, pues siempre se puede aplicar más de una regla de transformación. Por ello, el algoritmo escogerá una regla arbitraria. La terminación de Unificar dependerá de la terminación de \implies .

Lema 3.5. Unificar termina para todas las entradas.

Lema 3.6. Si $S \implies T$ entonces $U(S) = U(T)$

Lema 3.7. Si $\text{Unificar}(S)$ devuelve una sustitución σ , σ es un UMG idempotente de S

Lema 3.8. Una ecuación $f(\sigma(\overline{s_m})) =? g(\overline{t_n})$ donde $f \neq g$, no tiene solución.

Lema 3.9. Una ecuación $x =^t$, donde $x \in \text{Var}(t)$ y $x \neq t$, no tiene solución.

Lema 3.10. Si S es resoluble, $\text{Unificar}(S)$ no falla.

Implementación de la unificación y la reescritura de términos en Haskell

En esta sección vamos a implementar en el lenguaje de programación funcional Haskell los algoritmos de este capítulo. Usaremos algunas funciones del capítulo anterior, que se encuentran en la librería `Terminos.hs`.

Empezamos implementando los errores. Estos son causados por `UNIFICACION` (si el sistema no tiene solución) o `REGLA` (si durante la reescritura no se puede aplicar ninguna regla más).

```
data ERROR = UNIFICACION
           | REGLA
           deriving (Eq, Show)
```

Una ecuación es un par de términos

```
type Ecuacion = (Termino, Termino)
```

Un sistema de ecuaciones es una lista de ecuaciones

```
type Sistema = [Ecuacion]
```

Algoritmo de unificación

(unificacion t1 t2) es

- (Right s) si los términos t1 y t2 son unificables y s es un unificador de máxima generalidad de t1 y t2.
- (Left UNIFICACION) si t1 y t2 no son unificables.

Por ejemplo,

```
ghci> unificacion (T "f" [V ("x",0), T "g" [V ("z",0)]])
(T "f" [T "g" [V ("y",0)], V ("x",0)])
Right [((("z",0),V ("y",0)),(("x",0),T "g" [V ("y",0)]))
ghci> unificacion (T "f" [V ("x",0),T "b" []])
(T "f" [T "a" [],V ("y",0)])
Right [((("y",0),T "b" []),(("x",0),T "a" []))
ghci> unificacion (T "f" [V ("x",0),V ("x",0)])
(T "f" [T "a" [],T "b" []])
Left UNIFICACION
ghci> unificacion (T "f" [V ("x",0),T "g" [V ("y",0)]])
(T "f" [V ("y",0),V ("x",0)])
Left UNIFICACION
```

Su código es,

```
unificacion :: Termino -> Termino -> Either ERROR Sustitucion
unificacion t1 t2 = unificacionS [(t1,t2)] []
```

34 SISTEMAS DE REESCRITURA DESDE EL PUNTO DE VISTA DE LA PROGRAMACIÓN FUNCIONAL.

(unificacionS es s) es

- (Right s') si el sistema s(es), obtenido aplicando la sustitución s a la ecuaciones de es, es unificable y s' es un unificador del máxima generalidad de s(es).
- (Left UNIFICACION) si s(es) no es unificable.

Por ejemplo,

```
ghci> unificacionS [(T "f" [V ("x",0), T "g" [V ("z",0)]],
                    T "f" [T "g" [V ("y",0)], V ("x",0)])]
[]
Right [((("z",0),V ("y",0)),(("x",0),T "g" [V ("y",0)]))
ghci> unificacionS [(T "f" [V ("x",0),T "b" []],
                    T "f" [T "a" [],V ("y",0)])]
[]
Right [((("y",0),T "b" []),(("x",0),T "a" []))
ghci> unificacionS [(T "f" [V ("x",0),V ("x",0)],
                    T "f" [T "a" [],T "b" []])]
[]
Left UNIFICACION
ghci> unificacionS [(T "f" [V ("x",0),T "g" [V ("y",0)]],
                    T "f" [V ("y",0),V ("x",0)])]
[]
Left UNIFICACION
```

Su código es,

```
unificacionS :: Sistema -> Sustitucion -> Either ERROR Sustitucion
unificacionS [] s = Right s
unificacionS ((V x,t):ts) s
  | V x == t  = unificacionS ts s
  | otherwise = reglaElimina x t ts s
unificacionS ((t,V x):ts) s =
  reglaElimina x t ts s
unificacionS ((T f ts1, T g ts2):ts) s
  | f == g    = unificacionS (zip ts1 ts2 ++ ts) s
  | otherwise = Left UNIFICACION
```


(reglaElimina x t es s) es

- (Left UNIFICACION), si x ocurre en t.
- (Right s') es la solución del sistema obtenido al aplicarle a es la sustitución $[x/t]$ en el entorno obtenido componiendo la sustitución s con $[x/t]$, en caso contrario.

Por ejemplo,

```
ghci> reglaElimina ("x",0) (T "f" [V ("x",0)]) [] []
Left UNIFICACION
ghci> reglaElimina ("x",0) (T "f" [V ("x",1)]) [] []
Right [(("x",0),T "f" [V ("x",1)])]
ghci> reglaElimina ("x",0) (T "f" [V ("x",1)]) [] [(("y",2),V ("x",0))]
Right [(("x",0),T "f" [V ("x",1)]),(("y",2),T "f" [V ("x",1)])]
ghci> reglaElimina ("x",0) (T "f" [V ("x",1)]) [(V ("x",1),V ("x",0))] []
Left UNIFICACION
ghci> reglaElimina ("x",0) (T "f" [V ("x",1)]) [(V ("x",1),V ("y",0))] []
Right [(("x",1),V ("y",0)),(("x",0),T "f" [V ("y",0)])]
ghci> reglaElimina ("x",0) (T "f" [V ("x",1)]) [(V ("y",1),V ("x",0))] []
Right [(("y",1),T "f" [V ("x",1)]),(("x",0),T "f" [V ("x",1)])]
```

Su código es,

```
reglaElimina :: Nvariable -> Termino -> Sistema -> Sustitucion
              -> Either ERROR Sustitucion
reglaElimina x t es s
  | ocurre x t = Left UNIFICACION
  | otherwise  = unificacionS es' s'
  where es' = [(aplicaTerm [(x,t)] t1, aplicaTerm [(x,t)] t2)
               | (t1,t2) <- es]
        s'  = (x,t) : map \(y,u) -> (y, aplicaTerm [(x,t)] u) s
```

Equiparación de términos

(equiparacion t1 t2) es

36 SISTEMAS DE REESCRITURA DESDE EL PUNTO DE VISTA DE LA PROGRAMACIÓN FUNCIONAL.

- (Right s) si t1 y es una instancia de t1 y s es un equiparador del máxima generalidad de t1 con t2.
- (Left UNIFICACION) en caso contrario.

Por ejemplo,

```
ghci> let t1 = T "f" [V ("x",0), T "a" []]
ghci> let t2 = T "f" [T "b" [], T "a" []]
ghci> equiparacion t1 t2
Right [(("x",0),T "b" [])]
ghci> equiparacion t2 t1
Left UNIFICACION
ghci> let t3 = T "f" [V ("x",0), V ("y",0)]
ghci> equiparacion t1 t3
Left UNIFICACION
```

Su código es,

```
equiparacion :: Termino -> Termino -> Either ERROR Sustitucion
equiparacion t1 t2 = equiparacionS [(t1,t2)] []
```

(equiparacionS es s) es

- (Right s') si la derecha de las ecuaciones de s(es) y es una instancia de la izquierda y s' es un equiparador de máxima generalidad de la izquierda con la derecha
- (Left UNIFICACION) en caso contrario.

Por ejemplo,

```
ghci> let t1 = T "f" [V ("x",0), T "a" []]
ghci> let t2 = T "f" [T "b" [], T "a" []]
ghci> equiparacionS [(t1,t2)] []
Right [(("x",0),T "b" [])]
ghci> equiparacionS [(t2,t1)] []
```

```
Left UNIFICACION
ghci> let t3 = T "f" [V ("x",0), V ("y",0)]
ghci> equiparacionS [(t1,t3)] []
Left UNIFICACION
```

Su código es,

```
equiparacionS :: Sistema -> Sustitucion -> Either ERROR Sustitucion
equiparacionS [] s = Right s
equiparacionS ((V x,t):es) s
  | not (enDominio x s)    = equiparacionS es ((x,t):s)
  | aplicaVar s x == t     = equiparacionS es s
  | otherwise               = Left UNIFICACION
equiparacionS ((_,V _):_) _ = Left UNIFICACION
equiparacionS ((T f ts1, T g ts2):es) s
  | f == g               = equiparacionS (zip ts1 ts2 ++ es) s
  | otherwise             = Left UNIFICACION
```

Reescritura de términos

(reescribe es t) es

- (Right s'), donde s' es el término obtenido reescribiendo t con la primera regla de es que con la que se pueda reescribir.
- (Left REGLA) en caso contrario.

Por ejemplo,

```
ghci> reescribe [(V ("x",1), V ("y",1)),
                (V ("x",2), V ("y",2))]
                (V("x",2))
Right (V ("y",2))
ghci> reescribe [(V ("x",1), V ("y",1)),
                (V ("x",1), V ("y",2))]
                (V("x",2))
```

38 SISTEMAS DE REESCRITURA DESDE EL PUNTO DE VISTA DE LA PROGRAMACIÓN FUNCIONAL.

```
Left REGLA
ghci> reescribe [(V ("x",2),T "f" [V ("x",3)]),
                (V ("x",3),T "f" [V ("x",4)])]
                (V("x",2))
Right (T "f" [V ("x",3)])
ghci> reescribe [(V ("x",1),T "a" [])]
                (T "f" [V ("x",1), T "b" []])
Right (T "f" [T "a" [],T "b" []])
```

Su código es,

```
reescribe :: Sistema -> Termino -> Either ERROR Termino
reescribe [] _ = Left REGLA
reescribe ((l,r):es) t
  | a == Left UNIFICACION = reescribe es t
  | b == t = reescribe es t
  | otherwise = Right b
where a = equiparacion l r
      b = aplicaTerm (elimR a) t
      elimR (Right x) = x
```

(formaNormal es t) es la forma normal de t respecto de es. Por ejemplo,

```
ghci> formaNormal [(V ("x",1), V ("y",1)),
                  (V ("x",2), V ("y",2))]
                  (V("x",2))
V ("y",2)
ghci> formaNormal [(V ("x",1), V ("y",1)),
                  (V ("x",2), V ("y",2))]
                  (V("x",3))
V ("x",3)
ghci> formaNormal [(V ("z",1), V ("a",1)),
                  (V ("x",1), T "g" [V ("z",1)])]
                  (T "f" [V ("x",1)])
T "f" [T "g" [V ("a",1)]]
```

Su código es,

```
formaNormal :: Sistema -> Termino -> Termino
formaNormal es (V x)
  | isRight a = elimR a
  | otherwise = V x
  where a = reescribe es (V x)
        elimR (Right r) = r
formaNormal es (T f ts)
  | a == Left REGLA = u
  | otherwise       = formaNormal es (elimR a)
  where u = T f (map (formaNormal es) ts)
        a = reescribe es u
        elimR (Right r) = r
```


Terminación

Como hemos podido comprobar en los anteriores capítulos, es importante que nuestros sistemas de reescritura tengan la propiedad de la terminación. Sin embargo, en la primera sección de este capítulo demostraremos que el problema de decidir si un sistema de reescritura es terminante, es indecidible. Aunque en casos mas restringidos si podremos decidir sobre la terminación del sistema de reescritura. En la segunda sección definiremos los órdenes de reducción, obteniendo una propiedad con ellos para verificar la terminación. En el resto daremos diferentes maneras de definir los órdenes de reducción.

El problema de decisión

La indecidibilidad para el caso general

En esta sección vamos a introducir conceptos generales de las Ciencias de la Computación, aplicados a los sistemas de reescritura. Uno de los problemas generales de las Ciencias de la Computación es afirmar si un problema es decidable. Usaremos algunos de sus resultados sobre máquinas de Turing. Supondremos, sin perdida de generalidad, que el modelo es no determinista de una banda finita en ambas direcciones.

| Definición 4.1. Una máquina de Turing no determinista M viene dada por,

1. Un alfabeto $\Gamma := \{s_0, \dots, s_n\}$ de símbolos, donde s_0 es considerado el espacio en blanco.
2. Un conjunto finito $Q = \{q_0, \dots, q_p\}$ de estados.
3. Una relación de transición $\Delta \subseteq Q \times \Gamma \times Q \times \Gamma \times \{l, r\}$.

Una maquina de Turing se puede interpretar de la siguiente manera. Imaginemos que tenemos una tira de papel dividida en infinitos cuadrados en ambas direcciones, y en cada cuadrado se encuentra un símbolo del alfabeto. Además de la tira de papel, se encuentra un marcador en uno de los cuadrados. A partir de la relación de transición que escojamos, el marcador se moverá de un lado a otro y cambiará los símbolos del papel.

Un ejemplo de relación de transición es $\{q_1, s_1, q_2, s_2, l\}$. El marcador empieza por el cuadrado inicial de la tira de papel. Si el marcador posee el estado q_1 y en ese cuadrado de papel se encuentra s_1 , procedemos a aplicar el algoritmo. Cambiamos el estado del marcador por q_2 y el símbolo del trozo de papel por s_1 . A continuación movemos el marcador a la izquierda (si fuera l) o derecha (si fuera r).

Llamaremos a un estado de la computación de la máquina, configuración. En la configuración de una máquina se incluye, la tira de papel, la posición y el estado del marcador. Podemos expresar $K \vdash_M K'$ si la configuración de K' se puede obtener mediante K con una computación de la máquina de Turing M .

De aquí surge el problema de la parada. Nos interesa saber si dado una maquina de Turing M y una configuración de la máquina K , termina. Es decir, que no ocurre $K \vdash_M K_1 \vdash_M K_2 \dots$.

Volviendo al tema de la reescritura, en nuestro caso el problema es un poco más difícil. Como podemos aplicar toda regla en cada momento, no tenemos una configuración K como en el problema de la parada. Pero si planteamos el problema suponiendo que no partimos de una configuración inicial K , la pregunta pasa a ser; ¿qué configuraciones K hace que el problema termine o no? A esto se le denota por el problema de la parada uniforme.

Para extrapolar lo que ya sabemos sobre máquinas de Turing a la reescritura, vamos a codificar las configuraciones como términos con una signatura Σ_M .

| Definición 4.2. Sea M una máquina de Turing, definimos

$$\Sigma_M := \{\vec{s}_0, \dots, \vec{s}_n, \overleftarrow{s}_0, \dots, \overleftarrow{s}_n\} \cup \{q_0, \dots, q_p\} \cup \{\vec{l}, r\}$$

donde cada función es de aridad 1.

A continuación, enunciamos una definición que relaciona términos con máquinas de Turing.

| Definición 4.3. Sea x_0 una variable fija. Un término de configuración en Σ_M es cualquier término de la forma,

$$\overrightarrow{l}(\overrightarrow{s}_{i_k}(\dots \overrightarrow{s}_{i_1}(q(\overleftarrow{s}_{j_1}(\dots \overrightarrow{s}_{j_h}(\overleftarrow{r}(x_0))\dots)))\dots))$$

donde $k, h \geq 0$, $\{i_1, \dots, i_k, j_1, \dots, j_h\} \subseteq \{0, \dots, n\}$, y $q \in Q$.

Para entender mejor esta definición, debemos hacer las siguientes consideraciones. El marcador se encuentra en s_{j_1} con el estado q . Los elementos que se encuentran a la derecha del marcador son s_{j_2}, \dots, s_{j_h} , y los elementos que se encuentran a su derecha, son s_{i_1}, \dots, s_{i_k} .

Como la tira es infinita, $\overrightarrow{l}, \overleftarrow{r}$ nos ayudan a controlar los espacios vacíos. Si durante la computación de la máquina de Turing hiciese falta un espacio en blanco, estas funciones se lo proporcionan.

Acabamos de transformar una máquina de Turing en un término. En la siguiente definición, adaptaremos un sistema de reescritura para una máquina de Turing.

| Definición 4.4. Un sistema de reescritura R_M consiste en las siguientes reglas de reescritura,

- Para cada transición $(q, s_i, q', s_j, r) \in \Delta$, R_M contiene la regla,

$$q(\overleftarrow{s}_i(x)) \rightarrow \overrightarrow{s}_j(q'(x))$$

Si $i = 0$, entonces R_M contiene la siguiente regla,

$$q(\overleftarrow{r}(x)) \rightarrow \overrightarrow{s}_j(q'(\overleftarrow{r}(x)))$$

- Para cada transición $(q, s_i, q', s_j, l) \in \Delta$, R_M contiene la regla,

$$\overrightarrow{l}(q(\overleftarrow{s}_i(x))) \rightarrow \overrightarrow{l}(q'(\overleftarrow{s}_0(\overleftarrow{s}_j(x))))$$

y para cada $s_k \in \Gamma$ la regla,

$$\overrightarrow{s}_k(q(\overleftarrow{s}_i(x))) \rightarrow q'(\overleftarrow{s}_k(\overleftarrow{s}_j(x)))$$

Si $i = 0$, entonces R_M contiene una regla adicional,

$$\overrightarrow{l}(q(\overleftarrow{r}(x))) \rightarrow \overrightarrow{l}(q'(\overleftarrow{s}_0(\overleftarrow{s}_j(\overleftarrow{r}(x)))))$$

y para cada $s_k \in \Gamma$ la regla

$$\overrightarrow{s}_k(q(\overleftarrow{r}(x))) \rightarrow q'(\overleftarrow{s}_0(\overleftarrow{s}_j(\overleftarrow{r}(x)))))$$

Con estas reglas podemos llegar a la conclusión de que para todo par de términos de configuración t, t' , que verifiquen $t \rightarrow_{R_M} t'$, implica $K_t \vdash K_{t'}$. E igual ocurre en sentido contrario, si tenemos dos configuraciones K, K' y un término de configuración t , si $K \vdash K'$ y $K \equiv K_t$, esto implica que existe un término de configuración t' tal que $K' \equiv K_{t'}$ y $t \rightarrow_{R_M} t'$.

De aquí podemos razonar una propiedad. Como el problema de la parada de las máquinas de Turing es indecidible, y acabamos de probar que una máquina de Turing es equivalente a un sistema de reescritura (con las reglas que hemos pedido), aseguramos que dado un sistema de reescritura finito R y un término t , el problema de ver si todas las reducciones son terminantes empezando por t es indecidible.

Sin embargo, el problema que acabamos de resolver no es el original que queríamos. El problema de la terminación pide que todas las reducciones desde todos los posibles términos sean terminantes. Puede darse el caso que tengamos una configuración de términos que termine, pero una reducción no terminante que empiece por un término que no este en la configuración inicial. Por tanto el problema no esta resuelto todavía. El siguiente lema asegura que este caso no puede ocurrir.

Lema 4.1. Sea t un término de Σ_M . Si existe una reducción $t \rightarrow_{R_M} t_1 \rightarrow_{R_M} t_2 \rightarrow \dots$, entonces existe un término de configuración t' y una reducción infinita R_M empezando por t' .

Demostración. Vamos a considerar $\Sigma_M = \vec{\Gamma} \cup \overleftarrow{\Gamma} \cup Q\{\overleftarrow{r}, \vec{l}\}$, donde $\vec{\Gamma} := \{\vec{s}_1, \dots, \vec{s}_n\}$ y $\overleftarrow{\Gamma} := \{\overleftarrow{s}_1, \dots, \overleftarrow{s}_n\}$. Cualquier elemento w de Σ_M puede ser escrito como composición de funciones tal que, $w = u_1 v_1 u_2 v_2 \dots u_q v_q u_{q+1}$, ya que u_i, v_j son funciones de aridad 1.

Como todas las reglas de reescritura de R_M contienen un símbolo de Q , cualquier reducción aplicada a w , se hace dentro de las funciones v .

Es decir, que si tomamos $w(x) \rightarrow_{R_M} w'(x)$, entonces existe un índice j , $1 \leq j \leq q$, y una palabra $v'_j \in \vec{\Gamma}^* Q \overleftarrow{\Gamma}^*$ tal que $w' = u_1 v_1 u_2 v_2 \dots u_j v'_j u_{j+1} \dots u_q v_q u_{q+1}$, y que $\vec{l} v_j \overleftarrow{r}(x_0) \rightarrow_{R_M} \vec{l} v'_j \overleftarrow{r}$

Como q es finito, esto implica que la reducción infinita que empieza por $w(x)$ produce una reducción infinita empezando por $\vec{l} v_j \overleftarrow{r}(x_0)$. Como $\vec{l} v_j \overleftarrow{r}(x_0)$ es un término de configuración, queda demostrado el lema. █

Finalmente, por el lema 4.1, obtenemos el objetivo principal de esta sección, la indecidibilidad para el problema de terminación de los sistemas de reescritura.

Sistemas de reescritura básicos hacia la derecha

En esta subsección vamos a analizar un SRT particular R , donde sus reglas hacia la derecha son términos básicos. A estos SRT les llamaremos básicos hacia la derecha, y probaremos que son terminantes.

Lema 4.2. Sea R un SRT finito básico hacia la derecha. Entonces son equivalentes,

1. R no termina.
2. Existe una regla $l \rightarrow r \in R$ y un término t de manera que $r \xrightarrow{+}_R t$ y t contiene a r como subtérmino.

Demostración. $(2 \Rightarrow 1)$ es cierto pues obtenemos una reducción finita; $r \xrightarrow{+}_R t = t[r]_p \xrightarrow{+}_R t[t]_p = t[t[r]_p]_p \xrightarrow{+}_R \dots$, donde p es la posición $t|_p = r$.

$(1 \Rightarrow 2)$ se demuestra mediante inducción por el cardinal de R .

Suponemos que $|R| > 0$ y consideramos una reducción infinita $t_1 \rightarrow t_2 \rightarrow t_3 \rightarrow \dots$. Tenemos que probar que esta cadena no termina. Sin pérdida de generalidad al menos una reducción ocurre en la posición ϵ . Esto significa que existe un índice i , una regla $l \rightarrow r \in R$, y una sustitución σ , tal que $t_i = \sigma(l)$ y $t_{i+1} = \sigma(r) = r$. Luego hay una reducción infinita $r \rightarrow_R t_{i+2} \rightarrow_R t_{i+3} \rightarrow_R \dots$ que empieza por r .

Si la regla $l \rightarrow r$ no es usada en la reducción, entonces aplicamos la inducción a $R - \{l \rightarrow r\}$. En el caso en que sí sea usada, eso significa que existe j tal que r ocurre en t_{i+j} y por tanto, obtenemos la segunda proposición. |

Luego si R termina entonces \rightarrow_R es globalmente finita, ya que es una ramificación finita por el corolario ?? y el lema 1.1. Por tanto todas las reducciones terminarían y, al ser finitas, lo hacen en un número finito de pasos. Con esta idea, obtenemos el resultado clave de esta subsección.

| **Teorema 4.1.** Para un SRT finito básico hacia la derecha, el problema de la terminación es decidible.

Órdenes de reducción

En esta sección relacionaremos la definición de orden bien fundado con el problema de la terminación.

En la sección previa, hemos probado que el problema de la terminación es indecidible. Sin embargo podemos dar varios métodos para resolver el problema. Estos métodos no son totalmente automatizados.

La idea básica para probar la terminación, se hace mediante un orden bien fundado. Supongamos que R es un sistema de reescritura finito, $>$ es un orden estricto bien fundado en $T(\Sigma, X)$. Relacionando los sistemas de reescritura con los órdenes, si R es terminante, diremos que $s \rightarrow_R t$ implica $s > t$. En vez de decidir $s > t$, tan solo tendremos que comprobar las reglas de R . Para considerar este nuevo acercamiento al problema necesitamos pedir ciertas propiedades a $>$.

| Definición 4.5. Sea Σ una signature y V un conjunto numerable de variables. Un orden estricto $>$ es un orden de reescritura *syss*

1. Es compatible con las Sigma-operaciones: para todo $s_1, s_2 \in T(\Sigma, V)$, todo $n \geq 0$ y $f \in \Sigma^{(n)}$, $s_1 > s_2$ implica

$$f(t_1, \dots, t_{n-1}, s_1, t_{i+1}, \dots, t_n) > f(t_1, \dots, t_{n-1}, s_2, t_{i+1}, \dots, t_n)$$

$$\forall i, 1 \leq i \leq n \text{ y } \forall t_1, \dots, t_{i-1}, t_{i+1}, \dots, t_n \in T(\Sigma, V).$$

2. Es cerrado bajo sustituciones: $\forall \sigma \in \text{Sub}(T(\Sigma, V))$, si $s_1 > s_2$ entonces $\sigma(s_1) > \sigma(s_2)$.

Un orden de reducción es un orden de reescritura bien fundado.

El siguiente teorema es de especial importancia para los órdenes de reducción.

| Teorema 4.2. Un sistema de reescritura R termina *syss* existe un orden de reducción $>$ que satisface $l > r$ para toda regla $l \rightarrow r \in R$.

Demostración. (\Rightarrow) Suponiendo que R termina, entonces $\xrightarrow{+}_R$ es un orden de reducción ya que satisface $l \xrightarrow{x}_R r$ para todo $l \rightarrow r \in R$.

(\Leftarrow) Como $>$ es un orden de reescritura, para $l > r$ se verifica $t[\sigma(l)]_p > t[\sigma(r)]_p$ para todo término t , sustitución σ y posición p . Como $>$ esta bien fundada, y para toda regla de R , $s_1 \rightarrow_R s_2$ implica $s_1 > s_2$, entonces no puede ocurrir una reducción infinita $s_1 \rightarrow_R s_2 \rightarrow_R s_3 \dots$ |

A partir de aquí podemos dar varios métodos para dar una respuesta al problema. En las secciones posteriores nos centraremos en los ordenes de simplificación, orden de camino lexicográfico y orden de camino recursivo, y daremos una implementación de ambos.

Órdenes de simplificación

En esta sección definiremos que son los órdenes de simplificación y daremos dos órdenes contruidos a partir de estos a modo de ejemplo en las siguientes subsecciones. Empezamos por la definición,

| Definición 4.6. Sea $>$ un orden estricto en $T(\Sigma, V)$ es un orden de simplificación, syss es un orden de reescritura que para todo término $t \in T(\Sigma, V)$ y todas las posiciones $p \in \text{Pos}(t) - \{\epsilon\}$ entonces $t > t|_p$.

La definición es equivalente a pedir que, para todo $n \leq 1$, todos los símbolos de funciones $f \in \Sigma^{(n)}$, todas las variables $x_1, \dots, x_n \in V$, tenemos que $f(x_1, \dots, x_i, \dots, x_n) > x_i$. Usando esta nueva definición e introduciendo algunos conceptos de álgebra de homomorfismos, se puede demostrar que los órdenes de simplificación son equivalentes a los ordenes de reducción para Σ finito.

Órdenes de caminos lexicográficos

La idea de los caminos recursivos reside en comparar las raíces de los términos, y en comparar recursivamente sus subtérminos. Estos subtérminos se pueden comparar mediante multiconjuntos (orden de caminos de multiconjuntos), tuplas (orden de caminos lexicográficos), o una mezcla de ambos (orden de caminos recursivos). Nos interesaremos por estos dos últimos.

| Definición 4.7. Sea Σ una *signatura finita* y $>$ un *orden estricto* de Σ . El *orden de caminos lexicográficos* $>_{ocl}$, se define como, $s >_{ocl} t$ syss ocurre alguno de los siguientes casos,

- (OCL1) $t \in Var(s)$ y $s \neq t$ ó
- (OCL2) $s = f(s_1, \dots, s_m), t = g(t_1, \dots, t_n), y$
 - (OCL2a) existe $i, 1 \leq i \leq m$, con $s_i \geq_{lpo} t$ ó
 - (OCL2b) $f > g$ y $s >_{ocl} t_j$ para todo j en $1 \leq j \leq n$ ó
 - (OCL2c) $f = g, s >_{lpo} t_j$ para todo j en $1 \leq j \leq n$, y exista $i, 1 \leq i \leq m$ tal que $s_1 = t_1, \dots, s_{i-1} = t_{i-1}$ y $s_i >_{ocl} t_i$

La definición es recursiva y esta bien definida.

A continuación implementaremos el orden de caminos lexicográfico en Haskell. Para realizar los ejemplos de esta función, primero implementaremos `ordenPorLista xs a b`, que es el resultado de comparar a y b , tal que $a > b$ syss a aparece antes en xs que b . Por ejemplo,

```
ghci> ordenPorLista ["a","b","c"] "a" "c"
GT
ghci> ordenPorLista ["a","b","c"] "c" "b"
LT
ghci> ordenPorLista ["a","b","c"] "b" "b"
EQ
```

Su código es,

```
ordenPorLista :: Ord a => [a] -> a -> a -> Ordering
ordenPorLista [] _ _ =
  error("Ninguno de los dos elementos se encuentran
        en la lista")
ordenPorLista (x:xs) a b
  | a == x = if a == b
              then EQ
              else GT
  | b == x = LT
  | otherwise = ordenPorLista xs a b
```

Definiremos `ordenCamLex ord s t`, que es el resultado de comparar `s` y `t` términos, con el orden de caminos lexicográfico inducido por `ord`. Por ejemplo

```
ghci> let ord = ordenPorLista ["i","f","e"]
ghci> ordenCamLex ord (T "f" [V ("x",1), T "e" []]) (V ("x",1))
GT
ghci> ordenCamLex ord (T "i" [T "e" []]) (T "e" [])
GT
ghci> ordenCamLex ord (T "i" [T "f" [V("x",1),V("y",1)]])
                    (T "f" [T "i" [V("y",1)], T "i" [V("x",1)]])
GT
ghci> ordenCamLex ord (T "f" [V("y",1),V("z",1)])
                    (T "f" [T "f" [V("x",1),V("y",1)], V("z",1)])
LT
```

Su código es,

```
ordenCamLex:: ([Char] -> [Char] -> Ordering)
              -> Termino -> Termino -> Ordering
ordenCamLex _ s (V x)
  | s == (V x) = EQ
  | ocurre x s = GT --OCL1
  | otherwise = LT
ordenCamLex _ (V _) (T _ _) = LT
ordenCamLex ord s@(T f ss) t@(T g ts) --OCL2
  | all (\x -> ordenCamLex ord x t == LT) ss
  = case ord f g of
    GT -> if all (\x -> ordenCamLex ord s x == GT) ts
          then GT --OCL2b
          else LT
    EQ -> if all (\x -> ordenCamLex ord s x == GT) ts
          then ordLex (ordenCamLex ord) ss ts --OCL2c
          else LT
    LT -> LT
  | otherwise = GT --OCL1a
```

Órdenes de caminos recursivos

La implementación de la anterior sección se puede generalizar, a lo que llamaremos órdenes de caminos recursivos. Para mayor claridad crearemos la función `ordenTerminoLex t s`, que es el resultado de comparar el nombre de elemento de la posición vacía mediante el orden alfabético. Por ejemplo,

```
ghci> ordenTermino (V ("a",2)) (V ("b",1))
LT
ghci> ordenTermino (V ("x",2)) (T "f" [V ("b",1)])
GT
ghci> ordenTermino (T "g" [V("x",2)]) (T "f" [V("b",1)])
GT
```

Su código es,

```
ordenTermino:: Termino -> Termino -> Ordering
ordenTermino (V (a,_)) (V (b,_)) = compare a b
ordenTermino (V (a,_)) (T b _) = compare a b
ordenTermino (T a _) (V (b,_)) = compare a b
ordenTermino (T a _) (T b _) = compare a b
```

La generalización se basa en añadir un argumento adicional a la función, éste se encarga de especificar que orden se aplica en el apartado (OCL2c). Por ejemplo,

```
ghci> let stat f (ordenTermino) t s = ordLex ordenTermino t s
ghci> let ord = ordenPorLista ["i","f","e"]
ghci> ordenCamRec stat ord (T "f" [V ("x",1), T "e" []]) (V ("x",1))
GT
ghci> ordenCamRec stat ord (T "i" [T "e" []]) (T "e" [])
GT
ghci> ordenCamRec stat ord (T "i" [T "f" [V("x",1),V("y",1)]])
(T "f" [T "i" [V("y",1)], T "i" [V("x",1)]])
GT
```



```
ghci> ordenCamRec stat ord (T "f" [V("y",1),V("z",1)])
                                (T "f" [T "f" [V("x",1),V("y",1)], V("z",1)])
LT
```

Su código es,

```
ordenCamRec:: ([Char] -> (Termino -> Termino -> Ordering)
                -> [Termino] -> [Termino] -> Ordering)
                -> ([Char] -> [Char] -> Ordering)
                -> Termino
                -> Termino
                -> Ordering
ordenCamRec _ _ s (V x)
  | s == (V x) = EQ
  | ocurre x s = GT --OCR1
  | otherwise = LT
ordenCamRec _ _ (V _) (T _ _) = LT
ordenCamRec est ord s@(T f ss) t@(T g ts) --OCR2
  | all (\x -> ordenCamRec est ord x t == LT) ss
  = case ord f g of
    GT -> if all (\x -> ordenCamRec est ord s x == GT) ts
          then GT --OCR2b
          else LT
    EQ -> if all (\x -> ordenCamRec est ord s x == GT) ts
          then est f (ordenCamRec est ord) ss ts --OCR2c
          else LT
    LT -> LT
  | otherwise = GT --OCR2a
```


Confluencia

En este capítulo estudiaremos el problema de determinar si un sistema de reescritura es confluente. En la primera sección vamos a demostrar que este problema es indecidible para el caso general. Sin embargo en las secciones posteriores, estudiaremos que ocurre para un sistema terminante. Para este caso el problema será decidable. Por último veremos que podemos decir para los sistemas que no terminan.

Estudio sobre el problema de decisión

En esta sección veremos la indecidibilidad para comprobar si un sistema es confluente mediante el siguiente resultado,

| Teorema 5.1. *El problema de decidir si un sistema de reescritura finito R es confluente, es indecidible.*

Demostración. El objetivo de esta demostración es reducir el problema de las palabras básicas para E (que sabemos que es indecidible), a un sistema de reescritura de términos.

Sea un conjunto de identidades E tal que $\text{Var}(l) = \text{Var}(r)$ para todo $l \approx r \in E$. Sea $R := E \cup E^{-1}$, entonces al tener $\rightarrow_R = \leftrightarrow_E$ es confluente. Además R es un sistema de reescritura (por $\text{Var}(l) = \text{Var}(r)$).

Dados dos términos básicos s y t , y una constante a , vamos a probar que $R_{st} := R \cup \{a \rightarrow s, a \rightarrow t\}$ es confluente si y sólo si $s \approx_E t$.

- (\Rightarrow) Si R_{st} es confluente, entonces ni s , ni t poseen una constante a , luego $s \downarrow_{R_{st}} t$. Esto significa que las reglas $a \rightarrow s, a \rightarrow t$ no pueden ser usadas.

Por tanto $\rightarrow_R = \leftrightarrow_E$ y $s \approx_E t$.

- (\Rightarrow) Vamos a probar que para términos u, v , si $u \rightarrow_{R_{st}} v$ entonces $v^t \xrightarrow{*}_R u^t$, donde u^t denota el resultado de sustituir las constantes a en u por t . Supongamos que $u \rightarrow_{R_{st}} v$. Distinguimos que reglas se usan.
 - Si usamos $u \rightarrow_R v$, reemplazamos a por t para conseguir $u^t \rightarrow_R v^t$ y por tanto $v^t \rightarrow_R u^t$ al ser R simétrico.
 - Si usamos $a \rightarrow s$, entonces $u|_p = a$ y $v = u[s]_p$ para alguna posición p . Como $s \approx_E t$ entonces $s \xrightarrow{*}_R t$. Obtenemos $v \xrightarrow{*}_R u[t]_p$ que conlleva a $v^t \xrightarrow{*}_R (u[t]_p)^t$. Pero $(u[t]_p)^t = u^t[t]_p = u^t[t]_p = u^t$.
 - Si usamos $a \rightarrow t$ en la posición p , entonces $v^t = (u[t]_p)^t = u^t \xrightarrow{*}_R u^t$.

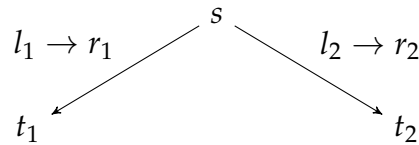
Por tanto, si $u \xrightarrow{*}_{R_{st}} u_i$, para $i = 1, 2$, entonces $u_i \xrightarrow{*}_{R_{st}} u_i^t \xrightarrow{*}_R u^t$ y obtenemos $u_1 \downarrow_{R_{st}}$

I

Pares críticos

En esta sección estudiaremos la decibilidad para sistemas de reescritura finitos que sean localmente confluente.

La necesidad de los pares críticos surge de la importancia a la hora de aplicar las reglas de un sistema de reescritura. Para entender mejor este concepto, plantearemos el siguiente ejemplo. Sea s un término, $R := \{l_1 \rightarrow r_1, l_2 \rightarrow r_2\}$ donde l_1, l_2 son subtérminos de s . Según apliquemos la primera regla o la segunda, obtendremos un nuevo término t .



Sea p_i las posiciones y σ_i las sustituciones tal que $s|_{p_i} = \sigma_i l_i$ y $t_i = s[\sigma_i r_i]_{p_i}$, $i = 1, 2$. Tenemos que estudiar como de relacionados están p_1 y p_2 .

- **Caso 1**, p_1 y p_2 están en árboles separados. En este caso, se da la convergencia local. Por ejemplo, supongamos que partimos de la figura 5.1.

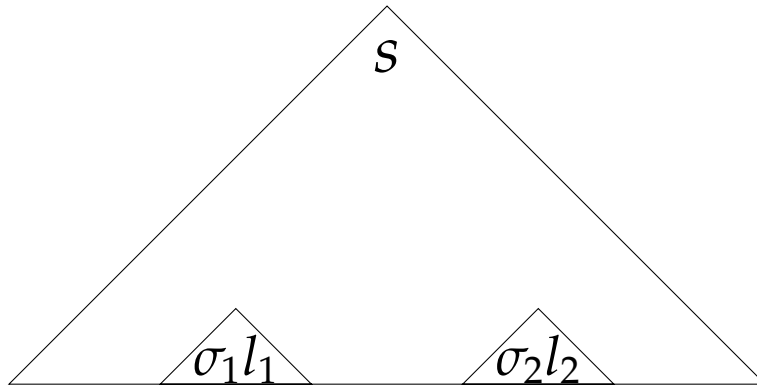


Figura 5.1: Término del caso 1 sin aplicar ninguna regla

Si aplicamos $l_1 \rightarrow r_1$ o $l_2 \rightarrow r_2$ obtenemos las figuras 5.2 y 5.3 respectivamente.

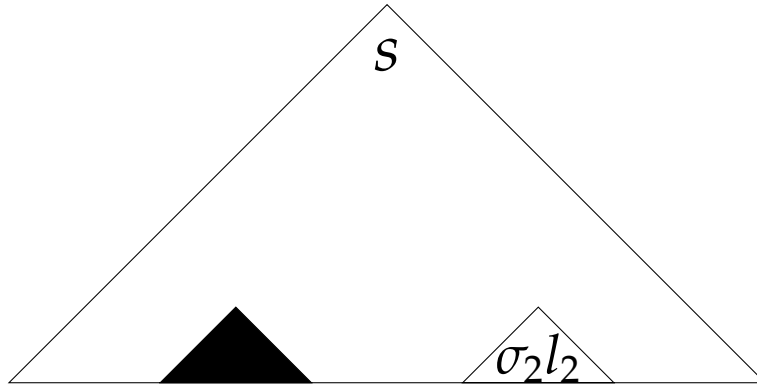


Figura 5.2: Término del caso 1 tras aplicar $l_1 \rightarrow r_1$

Y si usamos la regla que no se ha aplicado antes, para ambos términos llegamos a la figura 5.4.

- **Caso 2.** Si p_1 es un prefijo de p_2 , tal y como se muestra en la figura 5.2. A partir del dibujo, podemos distinguir dos casos según como de separadas estén los términos $\sigma_1 l_1$ y $\sigma_2 l_2$.
 - **Caso 2.1.** La reducción $\sigma_2 l_2$ no se solapa con l_1 pero está contenido en σ_1 (figura ??). A esta situación la llamaremos solapamiento no crítico, pues en esta situación ocurre una confluencia local.
 - **Caso 2.2.** En este caso l_1 y l_2 se solapan (figura ??). A este caso lo llamaremos solapamiento crítico, y es la peor situación que podemos

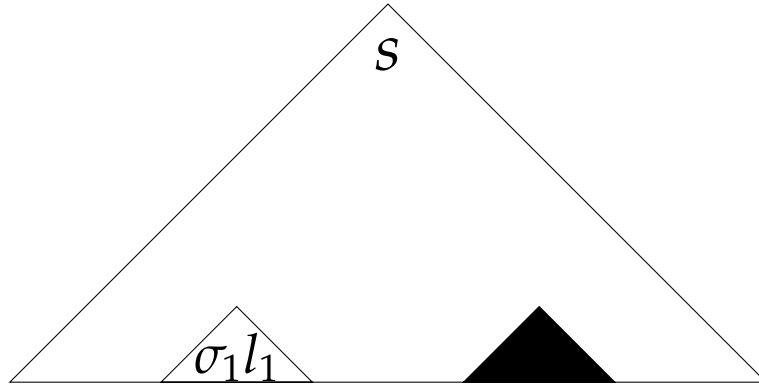


Figura 5.3: Término del caso 1 tras aplicar $l_2 \rightarrow r_2$

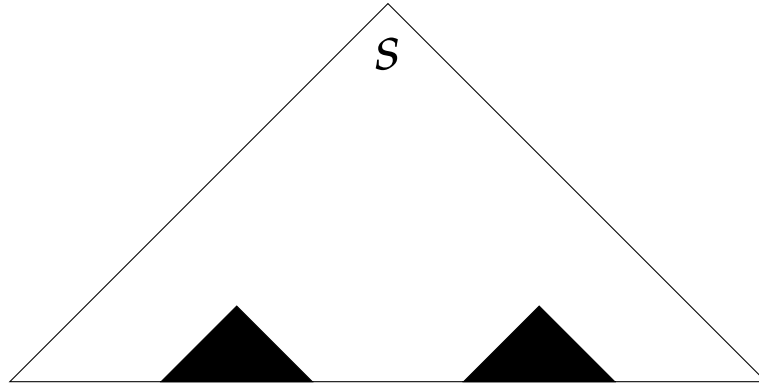


Figura 5.4: Término en el caso 1, donde no se produce solapamiento

tener.

| Definición 5.1. Sea $l_i \rightarrow r_i$, $i = 1, 2$ dos reglas cuyas variables han sido renombradas tal que $\text{Var}(l_1, r_1) \cap \text{Var}(l_2, r_2) = \emptyset$. Sea $p \in \text{Pos}(l_1)$ tal que $l_1|_p$ no es una variable, y θ un umg de $l_1|_p =^? l_2$. Esto determinará el par crítico $\langle \theta r_1, (\theta l_1)[\theta r_2]_p \rangle$. Si dos reglas dan lugar a un par crítico, diremos que se solapan.

A continuación enunciamos el Teorema de los Pares Críticos. Este resultado así como la idea de la demostración, también se usará en la siguiente sección.

| Teorema 5.2. Un sistema de reescritura es localmente confluente syss todos sus pares críticos se vuelven a unir.

Demostración. (\Leftarrow) Sabemos que si $s \rightarrow_R t$ para $i = 1, 2$, entonces es localmente confluente, ó $t_i = s[u_i]_p$, donde $\langle u_1, u_2 \rangle$ proviene de algún par crítico

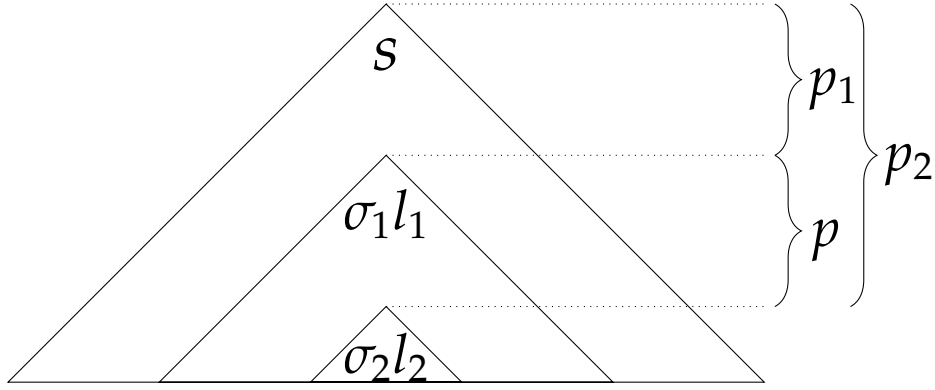


Figura 5.5: Situación del caso 2.

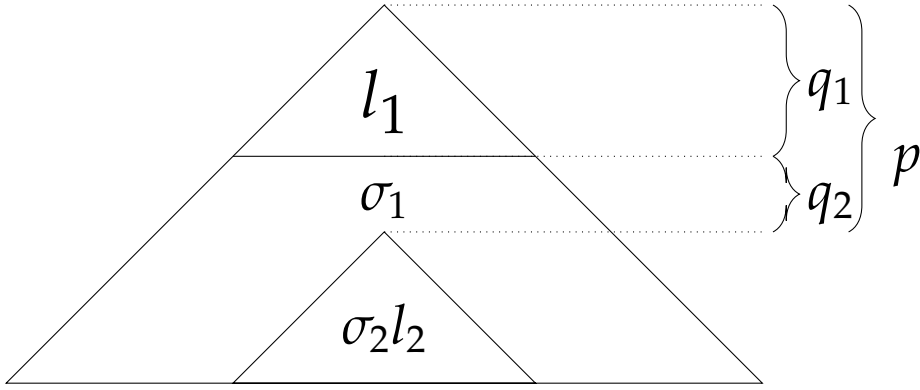


Figura 5.6: Caso 2.1.

$\langle v_1, v_2 \rangle$, es decir $u_1 = \delta v_i$. Entonces $\xrightarrow{*} t$ para algún término, y por tanto $u_i \xrightarrow{\delta} t$ es también cierto. Esto implica $t_i \xrightarrow{s} [\delta t]_p$ para $i = 1, 2$.

(\Rightarrow) Como el sistema de reescritura es localmente confluyente, esto significa que cuando lleguemos a un par crítico este volverá a converger a un término. Luego todos sus pares críticos se vuelven a unir. |

Algunas propiedades directas de este teorema,

Corolario 5.1. Un sistema de términos terminante es confluyente syss todos sus pares críticos se vuelven a unir

Pero si además pedimos que sea un sistema finito, obtenemos el siguiente resultado.

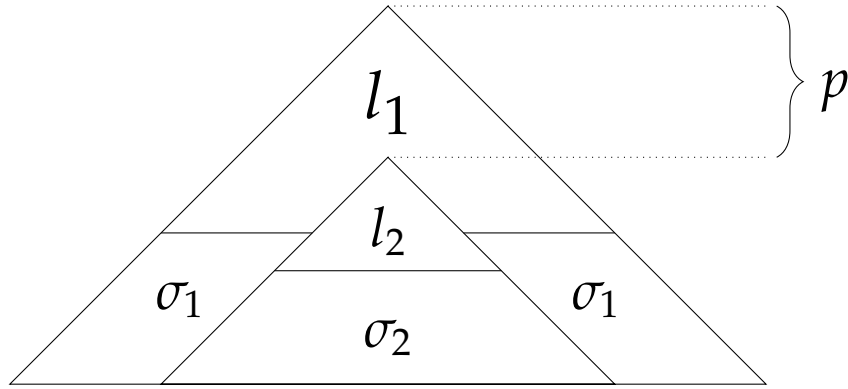


Figura 5.7: Caso 2.2.

Corolario 5.2. La confluencia de un sistema de reescritura finito y terminante es decidable.

Demostración. El algoritmo que seguiremos será el siguiente:

Para cada par de reglas $l_1 \rightarrow r_1$ y $l_2 \rightarrow r_2$, y para cada $p \in \text{Pos}(l_1)$, tal que $l_1|_p$ no es una variable, se genera un par crítico unificando las variables disjuntas de $l_1|_p$ y l_2 .

Para cada uno de esos pares críticos $\langle u_1, u_2 \rangle$ reducimos u_i a su forma normal \tilde{u}_i . Decimos que el sistema de reescritura es confluente syss $\tilde{u}_1 = \tilde{u}_2$ para todos sus pares críticos.

Si se verifica $\tilde{u}_1 = \tilde{u}_2$, entonces por el corolario 5.1, el sistema es confluente.

Si se da el caso de que existe algún par crítico no $\tilde{u}_1 = \tilde{u}_2$, entonces se da la situación $\tilde{u}_1 \xleftarrow{*} u_1 \leftarrow u \rightarrow u_2 \xrightarrow{*} \tilde{u}_2$, que demostraría que no es confluente. **|**

Implementación de los pares críticos

Se implementarán una función para calcular los pares críticos. Antes de poder definirla, se necesitarán varias funciones auxiliares. El código se puede encontrar en el fichero `ParesCriticos.hs`.

Vamos a necesitar la librería de términos.


```
import Terminos
```

- (`indiceMaximo t`) es el mayor índice que aparece en `t`. Por ejemplo,

```
ghci> indiceMaximo (V ("x",3))
3
ghci> indiceMaximo (T "w" [V("x",4), V("z", 200), V("y", 1)])
200
```

Su código es,

```
indiceMaximo :: Termino -> Indice
indiceMaximo (V (_,i)) = i
indiceMaximo (T _ ts) = maximum (map indiceMaximo ts)
```

- (`renombraTermino n t`) es el termino resultante tras sumar a todos los índices de `t` el entero `n`. Por ejemplo,

```
ghci> renombraTermino 5 (V ("x",3))
V ("x",8)
ghci> renombraTermino 3 (T "w" [V("x",4), V("z", 200), V("y", 1)])
T "w" [V ("x",7),V ("z",203),V ("y",4)]
```

Su código es,

```
renombraTermino :: Int -> Termino -> Termino
renombraTermino n (V (x,i)) = V(x,i+n)
renombraTermino n (T f ts) = T f (map (renombraTermino n) ts)
```

- (`parCritico c l1 r1 l2 r2`) calcula el par crítico de la regla $l1 \rightarrow r1$ y $l2 \rightarrow r2$. Por ejemplo,

Ortogonalidad

En la sección anterior hemos analizado una técnica para determinar la confluencia para sistemas terminantes. En esta nos dedicaremos a analizar el problema para sistemas no terminantes. Para ello la estudiaremos desde otra perspectiva usando nuevamente los pares críticos.

| Definición 5.2. Una regla de reescritura $l \rightarrow r$ es lineal por la izquierda (respectivamente lineal por la derecha) si ninguna variable ocurre dos veces en l (respectivamente r). Si una regla es lineal por la izquierda y por la derecha diremos que es lineal.

Y ampliamos la definición para sistemas de reescritura.

| Definición 5.3. Un sistema de reescritura es lineal por la izquierda (respectivamente por la derecha) si todas sus reglas son lineales por la izquierda (respectivamente por la derecha)

Por último, antes de dar el principal resultado de la sección, definimos una restricción que nos servirá para demostrar la confluencia fuerte.

| Definición 5.4. Los términos s_1 y s_2 es fuertemente unible respecto \rightarrow si existen términos t_1 y t_2 tal que $s_1 \xrightarrow{=}_\rightarrow t_1 \xleftarrow{*} s_2$ y $s_1 \xrightarrow{*} t_2 \xleftarrow{=}_\rightarrow s_2$

El siguiente resultado se conoce como el lema de confluencia fuerte.

| Definición 5.5. Si R es lineal y cada par crítico de R es fuertemente unible, entonces R es fuertemente confluente.

Demostración. La prueba se hará reduciendo cada uno de los casos que estudiamos en la sección anterior.

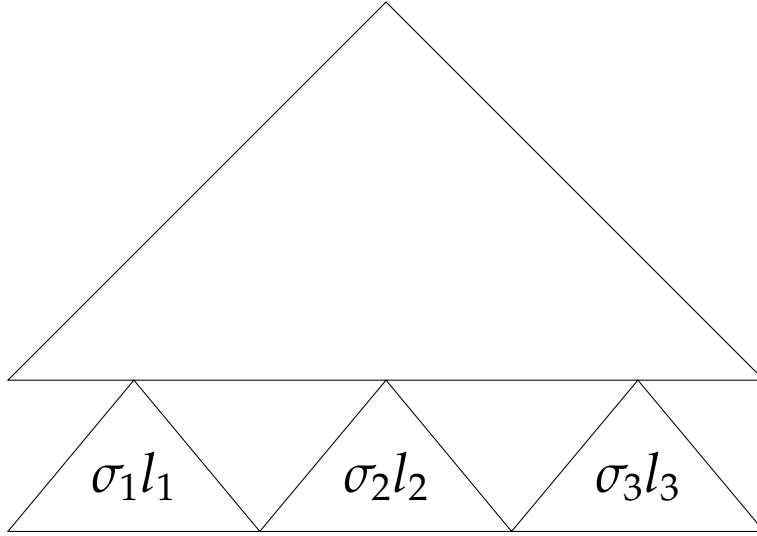
- Caso 1. Es trivial.
- Caso 2.1. Se simplifica mediante la restricción de linealidad
- Caso 2.2. Como todos los pares críticos son fuertemente unible, la instancia de un par crítico es fuertemente unible

|

Si un sistema es fuertemente confluente, en particular, también es confluente. Por tanto acabamos de probar una condición suficiente para la confluencia.

| Definición 5.6. Un sistema de reescritura es ortogonal si es lineal por la izquierda y no tiene pares críticos

Probar la confluencia para un sistema ortogonal posee el siguiente problema; al no poseer linealidad por la derecha, en el caso 2.1 es posible que se



aplique mas de una vez la reducción $l_2 \rightarrow r_2$, y por tanto, lo único que podemos deducir es la confluencia local. Para evitar este problema, usaremos una relación de reescritura que posea la propiedad del diamante, que recordemos que el cumplimiento de esta propiedad implica la confluencia.

Volviendo al caso 2.1, para conseguir la propiedad del diamante tenemos que arreglar el problema de aplicar repetidas veces la reducción $l_2 \rightarrow r_2$. Para ello vamos a considerar reducciones paralelas para los subárboles. Es decir, si tenemos la figura ??, consideramos la reducción \Rightarrow con la que obtenemos ??.

| Definición 5.7. Diremos que un conjunto de posiciones es paralelo si $p \parallel q$ para todo $p, q \in P$, donde P es un subconjunto de todas las posibles posiciones paralelas.

Dado un término t_p para cada $p \in P$, definimos la notación,

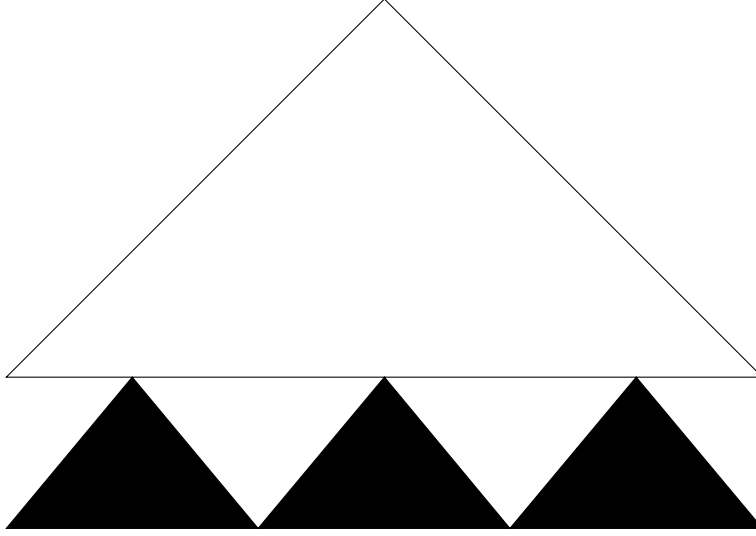
$$s[t_p]_{p \in P} := s[t_{p_1}]_{p_1} \dots [t_{p_n}]_{p_n}$$

| Definición 5.8. Si para cada $p \in P$ tenemos la regla $l_p \rightarrow r_p$ en R y para cada sustitución σ_p tal que $s|_p = \sigma_p l_p$ llamaremos reducción paralela a $s \Rightarrow_R^P s[\sigma_p r_p]_{p \in P}$

A partir de esta definición, enunciamos el teorema de los sistemas ortogonales

| Teorema 5.3. Si R es ortogonal entonces \Rightarrow_R tiene la propiedad del diamante

Demostración. Sea $s \Rightarrow^{P_i} t_i, i = 0, 1$. Para esta prueba vamos a considerar una partición de $P_i = A_i \cup B_i \cup C$ donde



- $A_i := \{p \in P_i \mid \nexists q \in P_{1-i}, q \leq p\}$
- $B_i := \{p \in P_i \mid \exists q \in P_{1-i}, q < p\}$
- $P_0 \cap P_1$

Analizamos que elementos hay en cada partición; A_i contiene todas las posiciones contraídas que estén por encima de $s \Rightarrow t_{1-i}$, B_i contiene las que están por debajo estrictamente de las contraídas en $s \Rightarrow t_{1-i}$, y C un conjunto de posiciones contraídas en ambas reducciones.

Como no tenemos pares críticos, todos los b_i son el resultado de aplicar una regla de reducción hacia la derecha a a_{1-i} .

La reducción $t_{1-i} \Rightarrow u$ tiene las mismas reglas que las posiciones B_i . Lo mismo ocurre para $s \Rightarrow t_i$. Nuestro objetivo es llegar a que $t_{1-i} \Rightarrow u$ también usa las posiciones de A_i , para llegar a formar el diamante.

Una reducción en la posición $a_i \in A_i$, no puede ser destruida por una reducción de algún $b_{1-i} \in B_{1-i}$ porque R es lineal por la izquierda. Por tanto la reducción $t_{1-i} \Rightarrow u$ usa las mismas reglas en las posiciones A_i en la reducción $s \Rightarrow t_i$ (que aplicadas en las posiciones de B_i). |

Y en particular, tenemos el siguiente corolario.

Corolario 5.3. Todo sistema de reescritura ortogonal es confluente.

Funciones auxiliares para Haskell

Usaremos las siguientes funciones de la librería Data.List

- `(xs ++ ys)` es la concatenación de `xs` e `ys`. Por ejemplo,

```
> [2,5] ++ [3,7,6]
[2,5,3,7,6]
```

- `(any p xs)` se verifica si algún elemento de `xs` cumple la propiedad `p`. Por ejemplo,

```
> any even [3,2,5]
True
> any even [3,1,5]
False
```

- `(all p xs)` se verifica si todos los elementos de `xs` cumplen la propiedad `p`. Por ejemplo,

```
> all even [2,6,8]
True
> all even [2,5,8]
False
```

- `(null xs)` se verifica si `xs` es la lista vacía. Por ejemplo,

```
> null []
True
> null [3]
False
```

- `(zip xs ys)` es la lista de pares formado por los correspondientes elementos de `xs` e `ys`.

64 SISTEMAS DE REESCRITURA DESDE EL PUNTO DE VISTA DE LA PROGRAMACIÓN FUNCIONAL.

```
> zip [3,5,2] [4,7]  
[(3,4),(5,7)]  
> zip [3,5] [4,7,2]  
[(3,4),(5,7)]
```