Validation d'algorithmes

Chapitre I

Preuve d'algorithmes : Variants et invariants.

Raphaël Charrondière raphael.charrondiere@inria.fr



Dans ce premier chapitre :

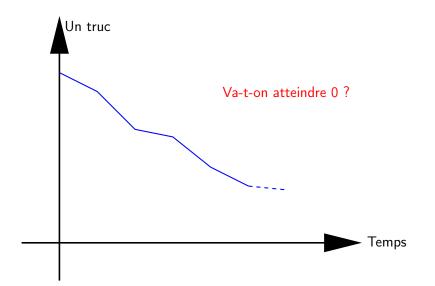
- Comment faire une preuve ?
- » Différencier : « ça termine » de « le résultat est correct »
- Gérer les boucles
- Les variants, les invariants
- Un peu de maths : ordre bien fondé.













Dans un espace E (exemple \mathbb{N}, \mathbb{R})

- ⊗ Ordre (≤)
 - \bullet réflexive $\forall x \in E, x \leqslant x$
 - antisymétrique $\forall x, y \in E, (x \leq y \land y \leq x) \implies x = y$
 - \bullet transitive $\forall x, y, z \in E$, $(x \leqslant y \land y \leqslant z) \implies x \leqslant z$
- Ordre total
 - $\forall x, y \in E, \ x \leqslant y \lor y \leqslant x$
- Ordre strict (<)</p>
 - **a** asymétrique $\forall x, y \in E, \ (x < y \lor x = y) \implies \neg (y < x)$
 - \bullet transitive $\forall x, y, z \in E$, $(x < y \land y < z) \implies x < z$







Relation d'ordre bien fondée

Une relation d'ordre bien fondée est une relation d'ordre tel qu'il n'existe pas de suite infinie décroissante $\neg\exists (x_n)_n \in E^{\mathbb{N}}, \ \forall k \in \mathbb{N}, \ x_{k+1} < x_k$

À vous de jouer



Exemples de relation d'ordre ?



Comment passer d'un ordre à un ordre strict ?



Pourquoi doit-on avoir un ordre bien fondé et pas seulement un ordre strict ?



Exemples et contre-exemples d'ordres bien fondés ?



lci on confondra programme, algorithme même si en pratique on peut les différencier.

On note M l'ensemble des états mémoires.

? Comment décrivez-vous un programme de manière générale ?



On considère qu'un programme est constitué d'une séquence d'instructions élémentaires

- Des instructions élémentaires qui n'agissent que sur la mémoire, les entrées/sorties
- De sauts conditionnels

On appellera **bloc d'instructions** un ensemble d'instructions élémentaires autonomes (aucun saut conditionnel ne sort du bloc).

```
int i=0;
int l=length(a);
bool found=false;
while(!found&&i<1)
  if (a[i]==E) {
    found=true;
    s=i;
  i++;
```

```
☆int i=0; 🗚
tint l=length(a); B
bool found = false; c
                !found&&i<1D
             a[i] == E[E]
  found=true; F
  📆 s=i; 🜀
            А̂i++; Н
```

Un programme termine ssi pour tout état mémoire en entrée, l'exécution termine.

On décompose un programme en bloc d'instructions et sauts conditionnels.

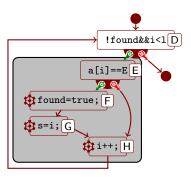
Hypothèse : Chaque bloc termine.

Soit E un espace muni d'un ordre bien fondé, soit $\phi : \mathbb{M} \to E$ une fonction (nommée . . . fonction potentielle ou variant).

Si l'on parvient à prouver que ϕ diminue (au sens de l'ordre bien fondé) entre le début et la fin de chaque bloc, alors le programme termine.

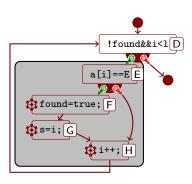






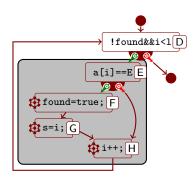


 ${
m iny ext{On se place dans l'ensemble \mathbb{N}, et}}$ on utilise la relation ${
m < classique}.$

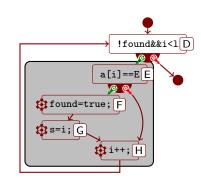




- No on se place dans l'ensemble N, et on utilise la relation < classique.</p>
- * On définit $\phi(m) = m(I) m(i)$. $\phi(m)$ est bien dans \mathbb{N} en début de boucle.



- No on se place dans l'ensemble N, et on utilise la relation < classique.</p>
- * On définit $\phi(m) = m(l) m(i)$. $\phi(m)$ est bien dans \mathbb{N} en début de boucle.
- % Si on a m_0 en début de boucle, m_1 après l'exécution du bloc gris alors $\phi(m_1) = m_1(I) m_1(i) = m_0(I) (m_0(i) + 1) = \phi(m_0) 1$ Ainsi, $\phi(m_1) < \phi(m_0)$, le "while" termine



On décompose un programme en bloc d'instructions et sauts conditionnels.

8

- On décompose un programme en bloc d'instructions et sauts conditionnels.
- On note m₀ l'état mémoire avant l'exécution et m la mémoire à l'état courant.



- On décompose un programme en bloc d'instructions et sauts conditionnels.
- On note m₀ l'état mémoire avant l'exécution et m la mémoire à l'état courant.
- Soit $P(m_0, m)$ une proposition logique.

8

- On décompose un programme en bloc d'instructions et sauts conditionnels.
- On note m₀ l'état mémoire avant l'exécution et m la mémoire à l'état courant.
- ∞ Soit $P(m_0, m)$ une proposition logique.
- * En supposant $P(m_0, m_0)$, P est un invariant si après l'exécution de chaque bloc on a $P(m_0, m)$

- On décompose un programme en bloc d'instructions et sauts conditionnels.
- On note m₀ l'état mémoire avant l'exécution et m la mémoire à l'état courant.
- ⋄ Soit $P(m_0, m)$ une proposition logique.
- En supposant $P(m_0, m_0)$, P est un invariant si après l'exécution de chaque bloc on a $P(m_0, m)$
- * En pratique: Il faut montrer que si en début d'un bloc on a l'état mémoire m_i , en fin m_f $P(m_0, m_i) \implies P(m_0, m_f)$, c'est une sorte de récurrence.

- On décompose un programme en bloc d'instructions et sauts conditionnels.
- On note m₀ l'état mémoire avant l'exécution et m la mémoire à l'état courant.
- ⋄ Soit $P(m_0, m)$ une proposition logique.
- * En supposant $P(m_0, m_0)$, P est un invariant si après l'exécution de chaque bloc on a $P(m_0, m)$
- * En pratique: Il faut montrer que si en début d'un bloc on a l'état mémoire m_i , en fin m_f $P(m_0, m_i) \implies P(m_0, m_f)$, c'est une sorte de récurrence.
- Attention, il faut cependant être flexible, on peut vouloir ajouter des contraintes sur m_i, s'il y a une condition avant (mais il faut justifier)



Définition

Une propriété sur l'ensemble des blocs : $P(m_0, m_f)$ "Si l'état mémoire en entré est m_0 , et l'état mémoire en sortie est m_f , alors $P(m_0, m_f)$ est vrai".

- Un invariant sert à prouver quelque chose : par exemple qu'une fonction trie une liste.
- Un invariant peut se compléter en une propriété. Par exemple l'invariant sera "les éléments de la liste sont les même que ceux de la liste donnée en entrée" et la propriété "La sortie est la liste d'entrée dont les éléments ont été triés".

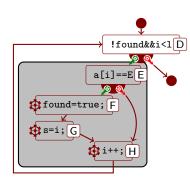


$$P(m_0, m) \equiv$$

$$\left(m(found) \land m_0(a)[m(s)] = E$$

$$\lor \forall j \in \llbracket m_0(i), m(i) - 1 \rrbracket, \ m_0(a)[j] \neq E\right)$$

$$\land m_0(a) = m(a)$$



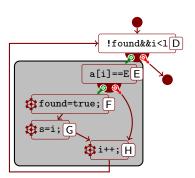
$$P(m_0, m) \equiv$$

$$\left(m(found) \land m_0(a)[m(s)] = E$$

$$\lor \forall j \in \llbracket m_0(i), m(i) - 1 \rrbracket, \ m_0(a)[j] \neq E \right)$$

$$\land m_0(a) = m(a)$$

« Soit on a trouvé, soit on n'a pas trouvé »



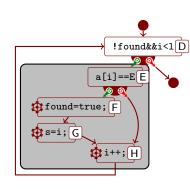
$$P(m_0, m) \equiv$$

$$\left(m(found) \land m_0(a)[m(s)] = E$$

$$\lor \forall j \in \llbracket m_0(i), m(i) - 1 \rrbracket, \ m_0(a)[j] \neq E \right)$$

$$\land m_0(a) = m(a)$$

- 8 « Soit on a trouvé, soit on n'a pas trouvé »
- « a reste identique »



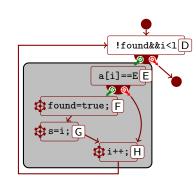
$$P(m_0, m) \equiv$$

$$\left(m(found) \land m_0(a)[m(s)] = E$$

$$\lor \forall j \in \llbracket m_0(i), m(i) - 1 \rrbracket, \ m_0(a)[j] \neq E\right)$$

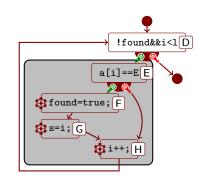
$$\land m_0(a) = m(a)$$

- « Soit on a trouvé, soit on n'a pas trouvé »
- « a reste identique »
- Pour le bloc gris on montre $(P(m_0, m_i)) \Rightarrow P(m_0, m_f) \Rightarrow On peut rajouter <math>\neg m_i(found)$ (condition en D), la preuve est assez immédiate.



Et la propriété

$$\begin{split} Q(m_0, m_f) &\equiv \\ & (m_f(found) \land m_0(a)[m_f(s)] = E) \\ & \lor \left(\neg m_f(found) \right. \\ & \land \forall j \in \llbracket m_0(i), m_0(l) - 1 \rrbracket, \ m_0(a)[j] \neq E \right) \end{split}$$

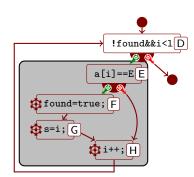


Ex

8 Et la propriété

$$\begin{split} Q(m_0, m_f) &\equiv \\ & (m_f(found) \land m_0(a)[m_f(s)] = E) \\ & \lor \left(\neg m_f(found) \right. \\ & \land \forall j \in \llbracket m_0(i), m_0(l) - 1 \rrbracket, \ m_0(a)[j] \neq E \right) \end{split}$$

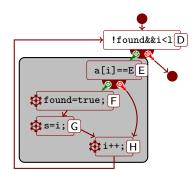
On doit montrer qu'en sortie Q est vérifiée, c-a-d :



Et la propriété

$$\begin{split} Q(m_0,m_f) &\equiv \\ & (m_f(found) \land m_0(a)[m_f(s)] = E) \\ & \lor \left(\neg m_f(found) \right. \\ & \land \forall j \in \llbracket m_0(i), m_0(l) - 1 \rrbracket, \ m_0(a)[j] \neq E \right) \end{split}$$

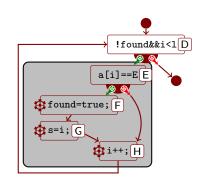
- On doit montrer qu'en sortie Q est vérifiée, c-a-d :
- $P(m_0, m_0) \land P(m_0, m_f) \land$ $(m_f(found) \lor i \geqslant I) \Longrightarrow Q(m_0, m_f)$



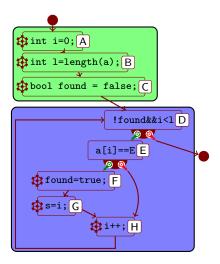
8 Et la propriété

$$\begin{aligned} Q(m_0, m_f) &\equiv \\ &(m_f(found) \land m_0(a)[m_f(s)] = E) \\ &\lor \left(\neg m_f(found) \right. \\ &\land \forall j \in \llbracket m_0(i), m_0(l) - 1 \rrbracket, \ m_0(a)[j] \neq E \right) \end{aligned}$$

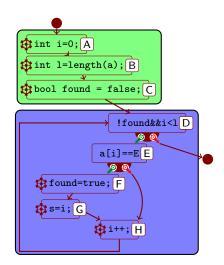
- On doit montrer qu'en sortie Q est vérifiée, c-a-d :
- $P(m_0, m_0) \land P(m_0, m_f) \land$ $(m_f(found) \lor i \geqslant l) \Longrightarrow Q(m_0, m_f)$
- Cette implication est triviale. Note: dans ce cas P(m₀, m₀) ≡ true, ce n'est pas très expressif



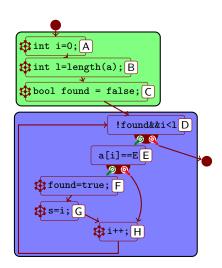
Sur le bloc bleu nous avons la propriété Q, ajoutons en une sur le bloc vert



- Sur le bloc bleu nous avons la propriété Q, ajoutons en une sur le bloc vert
- * $I(m_0, m_f) \equiv m_f(i) =$ $0 \land m_f(a) =$ $m_0(a) \land m_f(found) = false$



- Sur le bloc bleu nous avons la propriété Q, ajoutons en une sur le bloc vert
- * $I(m_0, m_f) \equiv m_f(i) =$ $0 \land m_f(a) =$ $m_0(a) \land m_f(found) = false$
 - On peut combiner les propriétés, comme les blocs verts et bleus sont séquentiels :

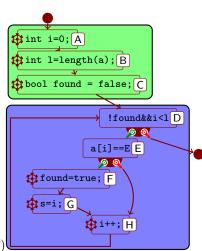


- Sur le bloc bleu nous avons la propriété Q, ajoutons en une sur le bloc vert
- * $I(m_0, m_f) \equiv m_f(i) =$ $0 \land m_f(a) =$ $m_0(a) \land m_f(found) = false$
- On peut combiner les propriétés, comme les blocs verts et bleus sont séquentiels :
- $I(m_0, m_1) \wedge Q(m_1, m_2) \Longrightarrow F(m_0, m_2)$ avec

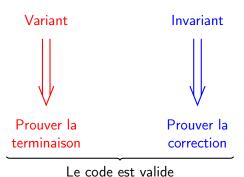
$$F(m_0, m_f) \equiv$$

$$(m_f(found) \land m_0(a)[m_f(s)] = E)$$

$$\lor (\neg m_f(found) \land \forall e \in m_0(a), e \neq E)$$









ATTENTION

- Si un exercice demande un invariant, l'invariant donné doit servir à justifier que la fonction est correcte. (Sinon il suffirait de répondre que l'invariant est "VRAI")
- Il n'y a pas de recette magique pour trouver un (in)variant
- Le passage invariant à "le programme est correct" n'est pas forcément évident.





- On a des blocs d'instructions ci
- * Pour un bloc c_i , on peut avoir une propriété $P_i(m_0, m_f)$ "Si l'état mémoire en entrant dans le bloc est m_0 , et l'état mémoire en sortie est m_f , alors $P_i(m_0, m_f)$ est vrai".
- On suppose que chaque bloc termine (c'est soit évident, soit on l'a prouvé)
- Pour une séquence c_1 ; c_2 la terminaison est évidente et une propriété est une simplification de $P(m_0, m_2) \equiv \exists m_1 \in \mathbb{M}, \ P_1(m_0, m_1) \land P_2(m_1, m_2)$
- Pour une boucle while(cond(m)) c_1 ; il faut trouver le variant et l'invariant
 - On doit s'aider de la propriété P₁ pour trouver le variant et l'invariant I.
 - **On** aura la propriété $P(m_1, m_2) \equiv I(m_1, m_2) \land \neg cond(m_2)$









Notation

$$\sigma[k/X] \text{ est l'état mémoire } \begin{array}{l} Y \mapsto \sigma(Y) \quad \textit{si } X \neq Y \\ X \mapsto k \end{array}$$

Si on note un état mémoire m_i , on notera a_i pour $m_i(a)$





x=f(x,y); où f est un calcul mathématique

Terminaison : évidente

Correction : on a la propriété $P(m_0, m_1) \equiv m_1 = m_0[f(x_0, y_0)/x]$



x=f(x,y); où f est un calcul mathématique

Terminaison: évidente

Correction : on a la propriété $P(m_0, m_1) \equiv m_1 = m_0[f(x_0, y_0)/x]$

Note : si f est un appel à une fonction, il faudrait se servir d'une propriété existante Q sur cette fonction, on aurait alors la propriété $P(m_0,m_1)\equiv \exists m_t, Q(m_0,m_t)m_1=m_t[f(x_0,y_0)/x]$, qui est plus digeste une fois simplifiée.





while $(N>0) \{r++; N--; \}$

Terminaison : On prend le variant $\phi(m)=m(N)$ "Ok, mais là le résultat n'est pas dans $\mathbb Z$? Non, car la condition impose N>0 en entrée de boucle"

Correction:

- st Invariant $I(m_0,m_1)\equiv r_0=0 \land N_1\geqslant 0 \land N_1+r_1=N_0$
- st Propriété $P(m_0,m_1)\equiv r_0=0 \land m_1=m_0[0/N][N_0/r_1]$





while
$$(N>0) \{r++; N--; \}$$

Terminaison : On prend le variant $\phi(m)=m(N)$ "Ok, mais là le résultat n'est pas dans $\mathbb Z$? Non, car la condition impose N>0 en entrée de boucle"

Correction:

- st Invariant $I(m_0,m_1)\equiv \mathit{r}_0=0\land \mathit{N}_1\geqslant 0\land \mathit{N}_1+\mathit{r}_1=\mathit{N}_0$
- st Propriété $P(m_0,m_1)\equiv r_0=0 \wedge m_1=m_0[0/N][N_0/r_1]$

Correction (variante):

- st Invariant $I(m_0,m_1)\equiv N_1\geqslant 0\land N_1+r_1=N_0$
- ⊗ Propriété $P(m_0, m_1) \equiv ∧m_1 = m_0[0/N][N_0 + r_0/r_1]$

