La théorie

suspsension en CaTT

# Automatisation partielle de preuves dans CaTT l'exemple de la suspension

Samuel Mimram, Thibaut Benjamin

Ecole Polytechnique

JFLA - 31/01/2019

ightharpoonup Le langage CaTT

- ▶ Le langage CaTT
  - $\omega$ -categories : une opération donnée est-elle bien définie ?

- ▶ Le langage CaTT
  - $\omega$ -categories : une opération donnée est-elle bien définie ?
  - CaTT : langage basé sur un type checker

#### ▶ Le langage CaTT

- $\omega$ -categories : une opération donnée est-elle bien définie ?
- CaTT : langage basé sur un type checker
- Chaque expression correspond à une opération.
   L'expression typecheck si et seulement si l'opération est bien définie

- ▶ Le langage CaTT
  - $\omega$ -categories : une opération donnée est-elle bien définie ?
  - CaTT : langage basé sur un type checker
  - Chaque expression correspond à une opération.
     L'expression typecheck si et seulement si l'opération est bien définie
- ▶ Preuves en CaTT : très longues et redondantes

- ▶ Le langage CaTT
  - $\omega$ -categories : une opération donnée est-elle bien définie ?
  - CaTT : langage basé sur un type checker
  - Chaque expression correspond à une opération.
     L'expression typecheck si et seulement si l'opération est bien définie
- ▶ Preuves en CaTT : très longues et redondantes
  - On propose d'automatiser des parties : Suspension

coh comp 
$$(x:*)(y:*)(f:x->y)(z:*)(g:y->z):x->z$$

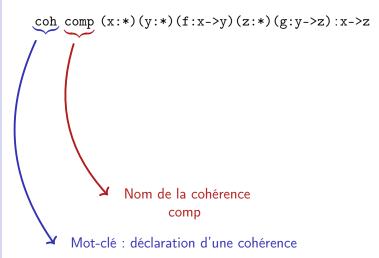
La théorie CaTT

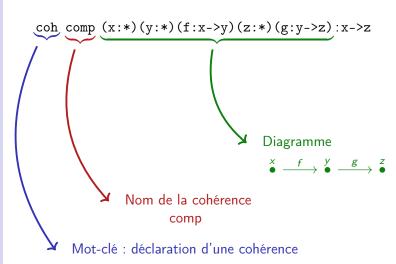
La suspsensio en CaTT

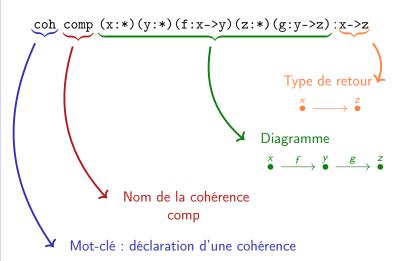
### Le langage CaTT

https://thiben.github.io/catt/

(x:\*)(y:\*)(f:x->y)(z:\*)(g:y->z):x->zMot-clé : déclaration d'une cohérence







$${\tt coh \ comp \ (x:*) (y:*) (f:x->y) (z:*) (g:y->z) : x->z}$$

$$\stackrel{x}{\bullet} \stackrel{f}{\longrightarrow} \stackrel{y}{\bullet} \stackrel{g}{\longrightarrow} \stackrel{z}{\bullet} \stackrel{comp}{\longrightarrow} \stackrel{z}{\bullet} \stackrel{comp}{\longrightarrow} \stackrel{z}{\bullet}$$

coh comp 
$$(x:*)(y:*)(f:x->y)(z:*)(g:y->z):x->z$$

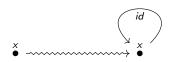
$$\stackrel{\mathsf{X}}{\bullet} \stackrel{f}{\longrightarrow} \stackrel{\mathsf{y}}{\bullet} \stackrel{\mathsf{g}}{\longrightarrow} \stackrel{\mathsf{z}}{\bullet} \stackrel{\mathsf{z}}{\longrightarrow} \stackrel{\mathsf{z}}{\bullet}$$

$$coh id (x:*) : x->x$$

coh comp 
$$(x:*)(y:*)(f:x->y)(z:*)(g:y->z):x->z$$

$$\stackrel{\chi}{\bullet} \stackrel{f}{\longrightarrow} \stackrel{y}{\bullet} \stackrel{g}{\longrightarrow} \stackrel{z}{\bullet} \stackrel{comp}{\longrightarrow} \stackrel{z}{\bullet} \stackrel{comp}{\longrightarrow} \stackrel{z}{\bullet}$$

$$coh\ id\ (x:*): x->x$$



Call

1  $\omega$ -catégories (faibles)

2 La théorie CaTT

3 La suspsension en CaTT

Une  $\omega$ -catégorie est une structure constituée

# $\begin{array}{l} \omega\text{-catégories} \\ \text{(faibles)} \end{array}$

La théorie CaTT

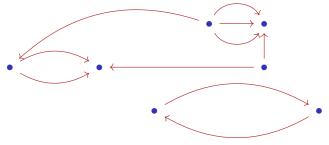
La suspsensio en CaTT

# Des points, des flèches, etc

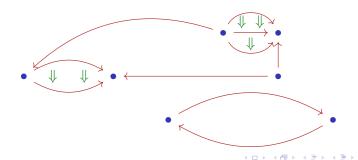
Une  $\omega$ -catégorie est une structure constituée de *points* 



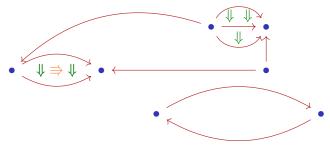
Une  $\omega$ -catégorie est une structure constituée de *points* , de *flèches* 



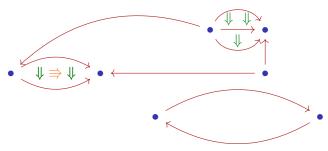
Une  $\omega$ -catégorie est une structure constituée de *points* , de *flèches* , de 2-cellules



Une  $\omega$ -catégorie est une structure constituée de *points* , de *flèches* , de 2-cellules , de 3-cellules



Une  $\omega$ -catégorie est une structure constituée de *points* , de *flèches* , de 2-cellules , de 3-cellules etc



Ces cellules doivent pouvoir se composer

Ces cellules doivent pouvoir se composer

▶ flèches :



#### Ces cellules doivent pouvoir se composer

▶ flèches :



▶ 2-cellules :



#### Ces cellules doivent pouvoir se composer

▶ flèches :



▶ 2-cellules :



▶ etc

Les compositions doivent vérifier des conditions d'associativité

Les compositions doivent vérifier des conditions d'associativité

▶ flèches :

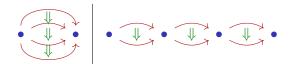


Les compositions doivent vérifier des conditions d'associativité

▶ flèches :



▶ 2-cellules :

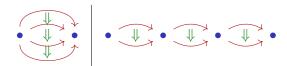


Les compositions doivent vérifier des conditions d'associativité

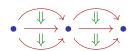
▶ flèches :



▶ 2-cellules :



▶ loi d'échange :

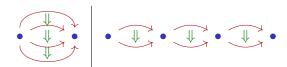


Les compositions doivent vérifier des conditions d'associativité

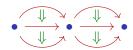
▶ flèches :



▶ 2-cellules :



▶ loi d'échange :



etc

### ... faiblement!

Toutes les "égalités", mentionnées précédemment sont faibles

# $\begin{array}{l} \omega\text{-catégories} \\ \text{(faibles)} \end{array}$

La théorie CaTT

La suspsensio en CaTT

### Diagrammes de composition

 ${\scriptstyle \triangleright} \ \ {\sf Diagrammes} \ {\sf entièrement} \ {\sf composables}$ 

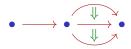
### Diagrammes de composition

- Diagrammes entièrement composables
- ▷ Ils sont acycliques et sans trous

### Diagrammes de composition

- ▶ Diagrammes entièrement composables
- ▷ Ils sont acycliques et sans trous

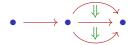
#### **Exemple**



### Diagrammes de composition

- Diagrammes entièrement composables
- ▷ Ils sont acycliques et sans trous

#### **Exemple**



#### Contre-exemple







#### Reformulation

▷ Existence des compositions : Tout diagramme de composition est composable

#### Reformulation

- Existence des compositions :Tout diagramme de composition est composable
- ▶ "Associativités" générales :
   Toutes les façons de composer un même diagramme de composition sont faiblement égales

### CaTT

1  $\omega$ -catégories (faibles)

2 La théorie CaTT

3 La suspsension en CaTT

La suspsensio en CaTT

# Des types pour les cellules

L'objectif est de manipuler des  $\omega\text{-catégories}$  à l'aide de la théorie est types. On a donc besoin

L'objectif est de manipuler des  $\omega$ -catégories à l'aide de la théorie est types. On a donc besoin

▷ d'un type \* pour les objets :

$$\frac{\Gamma \vdash}{\Gamma \vdash \star}$$

L'objectif est de manipuler des  $\omega$ -catégories à l'aide de la théorie est types. On a donc besoin

▷ d'un type \* pour les objets :

$$\frac{\Gamma \vdash}{\Gamma \vdash \star}$$

 $\triangleright$  d'un type  $\rightarrow$  pour les flèches :

$$\frac{\Gamma \vdash t : \star \qquad \Gamma \vdash u : \star}{\Gamma \vdash t \to u}$$

L'objectif est de manipuler des  $\omega$ -catégories à l'aide de la théorie est types. On a donc besoin

▷ d'un type \* pour les objets :

$$\frac{\Gamma \vdash}{\Gamma \vdash \star}$$

▷ d'un type → pour les flèches :

$$\frac{\Gamma \vdash t : \star \qquad \Gamma \vdash u : \star}{\Gamma \vdash t \to u}$$

 $\triangleright$  d'un type  $\Rightarrow$  pour les 2-cellules :

$$\frac{\Gamma \vdash f : t \rightarrow u \qquad \Gamma \vdash g : t \rightarrow u}{\Gamma \vdash f \Rightarrow g}$$

L'objectif est de manipuler des  $\omega$ -catégories à l'aide de la théorie est types. On a donc besoin

▷ d'un type \* pour les objets :

$$\frac{\Gamma \vdash}{\Gamma \vdash \star}$$

▷ d'un type → pour les flèches :

$$\frac{\Gamma \vdash t : \star \qquad \Gamma \vdash u : \star}{\Gamma \vdash t \to u}$$

 $\triangleright$  d'un type  $\Rightarrow$  pour les 2-cellules :

$$\frac{\Gamma \vdash f : t \rightarrow u \qquad \Gamma \vdash g : t \rightarrow u}{\Gamma \vdash f \Rightarrow g}$$

etc



L'objectif est de manipuler des  $\omega$ -catégories à l'aide de la théorie est types. On a donc besoin

▷ d'un type \* pour les objets :

$$\frac{\Gamma \vdash}{\Gamma \vdash \star}$$

ightharpoonup d'un type ightarrow pour les ightharpoonup 1-cellules

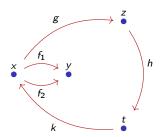
$$\frac{\Gamma \vdash t : A \qquad \Gamma \vdash u : A}{\Gamma \vdash t \xrightarrow{A} u}$$

# Les contextes sont des diagrammes!



La suspsensior en CaTT

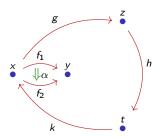
# Les contextes sont des diagrammes!



La suspsensior en CaTT

# Les contextes sont des diagrammes!

$$\Gamma \left\{ \begin{array}{ll}
x : \star, & y : \star, & z : \star, & t : \star \\
f_1 : x \xrightarrow{\longrightarrow} y, & f_2 : x \xrightarrow{\longrightarrow} y, & g : x \xrightarrow{\longrightarrow} z, & h : z \xrightarrow{\longrightarrow} t, & k : t \xrightarrow{\longrightarrow} x \\
\alpha : f_1 \xrightarrow{\longrightarrow} f_2 & & \star & \star \\
x \xrightarrow{\longrightarrow} y & & & & & & \\
\end{array} \right.$$



La suspsensio en CaTT

## Contextes de composition

▶ Ce sont les contextes qui correspondent à des diagrammes de composition

## Contextes de composition

- ▶ Ce sont les contextes qui correspondent à des diagrammes de composition
- $\triangleright$  Décidable, avec une jugement  $\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}}$

$$\frac{\Gamma \vdash_{ps} x : A}{\Gamma, y : A, f : x \xrightarrow{A} y \vdash_{ps} f : x \xrightarrow{A} y}$$

$$\frac{\Gamma \vdash_{ps} f : x \xrightarrow{A} y}{\Gamma \vdash_{ps} y : A}$$

$$\frac{\Gamma \vdash_{ps} x : A}{\Gamma \vdash_{ps} x : \star}$$

$$\frac{\Gamma \vdash_{ps} x : \star}{\Gamma \vdash_{ps}}$$



$$\Gamma \left\{ \begin{array}{cccc} x : \star, & y : \star, & \underline{f_1} : x \xrightarrow{\star} y, \\ & & \end{array} \right.$$



$$\begin{cases}
x : \star, \quad y : \star, \quad f_1 : x \xrightarrow{} y, \\
f_2 : x \xrightarrow{} y, \quad \underline{\alpha} : f_1 \xrightarrow{} x \xrightarrow{} f_2, \\
\star
\end{cases}$$

$$x \xrightarrow{f_1} y$$

$$\begin{cases}
x : \star, \quad y : \star, \quad f_1 : x \xrightarrow{} y, \\
\underline{f_2} : x \xrightarrow{} y, \quad \alpha : f_1 \xrightarrow{} x \xrightarrow{} f_2, \\
& \xrightarrow{} x \xrightarrow{} y
\end{cases}$$

$$x \xrightarrow{f_1} x \xrightarrow{\varphi} y$$

$$\begin{cases}
x : \star, \quad y : \star, \quad f_1 : x \xrightarrow{} y, \\
f_2 : x \xrightarrow{} y, \quad \alpha : f_1 \xrightarrow{} f_2, \\
x \xrightarrow{} y
\end{cases}$$

$$f_3 : x \xrightarrow{} y, \quad \underline{\beta} : f_2 \xrightarrow{} f_3, \\
x \xrightarrow{} y$$



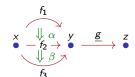
$$\Gamma \left\{ \begin{array}{cccc}
x : \star, & y : \star, & f_1 : x \xrightarrow{} y, \\
& f_2 : x \xrightarrow{} y, & \alpha : f_1 \xrightarrow{} f_2, \\
& \underbrace{f_3} : x \xrightarrow{} y, & \beta : f_2 \xrightarrow{} f_3, \\
& \star \xrightarrow{} y
\end{array} \right.$$



$$\begin{cases}
x : \star, & \underline{y} : \star, & f_1 : x \xrightarrow{y} y, \\
f_2 : x \xrightarrow{\psi} y, & \alpha : f_1 \xrightarrow{\chi \xrightarrow{y} y} f_2, \\
f_3 : x \xrightarrow{\psi} y, & \beta : f_2 \xrightarrow{\chi \xrightarrow{\psi} y} f_3,
\end{cases}$$

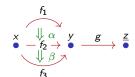


$$\begin{cases}
x : \star, \quad y : \star, \quad f_1 : x \xrightarrow{y}, \\
f_2 : x \xrightarrow{y}, \quad \alpha : f_1 \xrightarrow{\longrightarrow} f_2, \\
f_3 : x \xrightarrow{y}, \quad \beta : f_2 \xrightarrow{\xrightarrow{x \xrightarrow{y}}} f_3, \\
z : \star, \quad \underline{g} : y \xrightarrow{\chi} z
\end{cases}$$



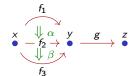
$$\begin{cases}
x : \star, \quad y : \star, \quad f_1 : x \xrightarrow{} y, \\
f_2 : x \xrightarrow{} y, \quad \alpha : f_1 \xrightarrow{} f_2, \\
x \xrightarrow{} y
\end{cases}$$

$$f_3 : x \xrightarrow{} y, \quad \beta : f_2 \xrightarrow{} f_3, \\
\underline{z} : \star, \quad g : y \xrightarrow{} z$$



$$\begin{cases}
x : \star, \quad y : \star, \quad f_1 : x \xrightarrow{\searrow} y, \\
f_2 : x \xrightarrow{\searrow} y, \quad \alpha : f_1 \xrightarrow{\longrightarrow} f_2, \\
x \xrightarrow{\searrow} y
\end{cases}$$

$$f_3 : x \xrightarrow{\searrow} y, \quad \beta : f_2 \xrightarrow{\longrightarrow} f_3, \\
z : \star, \quad g : y \xrightarrow{\searrow} z$$

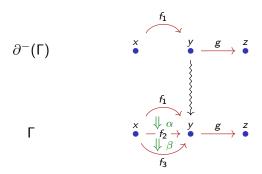


### Source et but

Tout contexte de composition  $\Gamma$  vient avec une source  $\partial^-(\Gamma)$  et un but  $\partial^+(\Gamma)$  (eux-même des contextes de composition) Exemple :

### Source et but

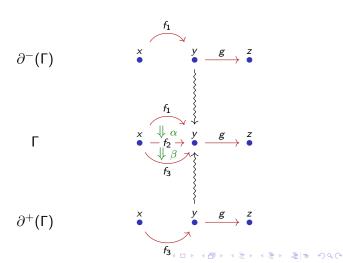
Tout contexte de composition  $\Gamma$  vient avec une source  $\partial^-(\Gamma)$  et un but  $\partial^+(\Gamma)$  (eux-même des contextes de composition) Exemple :



La suspsension en CaTT

### Source et but

Tout contexte de composition  $\Gamma$  vient avec une source  $\partial^-(\Gamma)$  et un but  $\partial^+(\Gamma)$  (eux-même des contextes de composition) Exemple :



La suspsensio en CaTT

#### Cohérences

▶ Existence des compositions : Tout diagramme de composition est composable

▷ Existence des compositions : Tout diagramme de composition est composable

Règle pour générer les témoins de telles compositions :

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \partial^{-}(\Gamma) \vdash t : A \quad \partial^{+}(\Gamma) \vdash u : A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{A} u} : t \xrightarrow{A} u}$$

Existence des compositions : Tout diagramme de composition est composable

Règle pour générer les témoins de telles compositions :

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \partial^{-}(\Gamma) \vdash t : A \quad \partial^{+}(\Gamma) \vdash u : A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{A} u} : t \xrightarrow{A} u}$$

$$\Gamma = x : \star, y : \star, f : x \xrightarrow{} y, z : \star, g : y \xrightarrow{} z$$
$$\Gamma \vdash \text{comp} : x \rightarrow z$$

▷ Existence des compositions : Tout diagramme de composition est composable

Règle pour générer les témoins de telles compositions :

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \partial^{-}(\Gamma) \vdash t : A \quad \partial^{+}(\Gamma) \vdash u : A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{A} u} : t \xrightarrow{A} u}$$

Exemple:

$$\Gamma = x : \star, y : \star, f : x \xrightarrow{}_{\star} y, z : \star, g : y \xrightarrow{}_{\star} z$$
$$\Gamma \vdash \text{comp} : x \rightarrow z$$

NB : Condition de bord sur l'utilisation des variables

- Existence des compositions :
   Tout diagramme de composition est composable
- "Associativités" générales : Toutes les façons de composer un même diagramme de composition sont faiblement égales

- Existence des compositions :
   Tout diagramme de composition est composable
- "Associativités" générales : Toutes les façons de composer un même diagramme de composition sont faiblement égales

Règle pour générer les témoins de telles associativités :

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \Gamma \vdash A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma,A} : A}$$

- ▶ Existence des compositions : Tout diagramme de composition est composable
- "Associativités" générales : Toutes les façons de composer un même diagramme de composition sont faiblement égales

Règle pour générer les témoins de telles associativités :

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \Gamma \vdash A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma,A} : A}$$

$$\Gamma = x : \star, y : \star, f : x \xrightarrow{\star} y, z : \star, g : y \xrightarrow{\star} z, w : \star, h : z \xrightarrow{\star} w$$

$$\Gamma \vdash \texttt{assoc} : \texttt{comp f (comp g h)} \! \to \! \texttt{comp (comp f g) h}$$

- Existence des compositions : Tout diagramme de composition est composable
- ▶ "Associativités" générales : Toutes les façons de composer un même diagramme de composition sont faiblement égales

Règle pour générer les témoins de telles associativités :

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \Gamma \vdash A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma,A} : A}$$

#### Exemple:

$$\Gamma = x : \star, y : \star, f : x \xrightarrow{} y, z : \star, g : y \xrightarrow{} z, w : \star, h : z \xrightarrow{} w$$

$$\Gamma \vdash assoc : comp f (comp g h) \rightarrow comp (comp f g) h$$

NB : Condition de bord sur l'utilisation des variables

Composition des morphismes

coh comp 
$$(x:*)(y:*)(f:x->y)(z:*)(g:y->z): x->z$$

$$\stackrel{\mathsf{X}}{\bullet} \stackrel{f}{\longrightarrow} \stackrel{\mathsf{Y}}{\bullet} \stackrel{g}{\longrightarrow} \stackrel{\mathsf{Z}}{\bullet} \stackrel{\mathsf{comp } f \ g}{\bullet} \stackrel{\mathsf{Z}}{\longrightarrow} \stackrel{\mathsf{comp } f \ g}{\bullet}$$

## Exemples

Composition des morphismes

coh comp 
$$(x:*)(y:*)(f:x->y)(z:*)(g:y->z) : x->z$$

$$\xrightarrow{x} \xrightarrow{f} \xrightarrow{y} \xrightarrow{g} \xrightarrow{z} \xrightarrow{comp \ f \ g} \xrightarrow{z}$$

▶ Identité coh id (x:\*) : x->x



#### La théorie CaTT

La suspsensio en CaTT

## Exemples

Composition des morphismes

coh comp 
$$(x:*)(y:*)(f:x->y)(z:*)(g:y->z) : x->z$$

$$\xrightarrow{x} \xrightarrow{f} \xrightarrow{y} \xrightarrow{g} \xrightarrow{z} \xrightarrow{x} \xrightarrow{comp \ f \ g} \xrightarrow{z}$$

▷ Identité
 coh id (x:\*) : x->x



Associativité

```
coh assoc (x:*)(y:*)(f:x-y)(z:*)(g:y-z)

(w:*)(h:z-w):

comp (comp f g) h -> comp f (comp g h)

comp(comp f g) h

comp(comp f g) h
```

La suspsension en CaTT

1  $\omega$ -catégories (faibles)

2 La théorie CaTT

3 La suspsension en CaTT

Avec le système que l'on vient de décrire, on peut introduire :

L'identité des objets :

```
\verb"coh" id0 (x:*) : x -> x
```

Avec le système que l'on vient de décrire, on peut introduire :

```
▶ L'identité des objets :
```

```
coh id0 (x:*) : x -> x
```

▷ L'identité des flèches :

```
coh id1 (x:*)(y:*)(f:x->y) : f->f
```

Avec le système que l'on vient de décrire, on peut introduire :

```
▷ L'identité des objets :
coh id0 (x:*) : x -> x
```

▷ L'identité des flèches :

```
coh id1 (x:*)(y:*)(f:x->y) : f->f
```

▶ L'identité des 2-cellules :

```
coh id2 (x:*) (y:*) (f:x->y) (g:x->y) (a:f->g) : a->a
```

Avec le système que l'on vient de décrire, on peut introduire :

```
▶ L'identité des objets :
```

$$coh id0 (x:*) : x \rightarrow x$$

▶ L'identité des flèches :

coh id1 
$$(x:*)(y:*)(f:x->y) : f->f$$

▶ L'identité des 2-cellules :

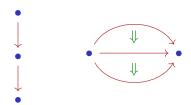
coh id2 (x:\*) (y:\*) (f:x->y) 
$$(g:x->y)$$
 (a:f->g) : a->a

> etc

### Idée

▶ Toutes les cohérences dérivables dans une dimension donnée sont aussi dérivables dans les dimensions supérieures.

#### Exemples:



### Idée

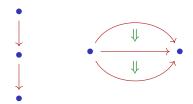
- ➤ Toutes les cohérences dérivables dans une dimension donnée sont aussi dérivables dans les dimensions supérieures.
- Cela mène à des preuves très redondantes : il faut refaire
   "les mêmes" développements en plusieurs dimension

#### Idée

- Toutes les cohérences dérivables dans une dimension donnée sont aussi dérivables dans les dimensions supérieures.
- ▷ Cela mène à des preuves très redondantes : il faut refaire "les mêmes" développements en plusieurs dimension
- ▶ La suspension résout ce problème en automatisant ce procédé

## Suspension des contextes

ightharpoonup Partant d'un contexte  $\Gamma$ , on définit un contexte  $\Sigma\Gamma$ . Toute cellule de dimension n dans  $\Gamma$  est donne une cellule de dimension n+1 dans  $\Sigma\Gamma$  Exemple :



### Suspension des contextes

- $\triangleright$  Partant d'un contexte  $\Gamma$ , on définit un contexte  $\Sigma\Gamma$ . Toute cellule de dimension n dans  $\Gamma$  est donne une cellule de dimension n+1 dans  $\Sigma\Gamma$
- Définition inductive contextes :

$$\Sigma \varnothing = a : \star, b : \star$$
  $\Sigma(\Gamma, x : A) = (\Sigma \Gamma, x : \Sigma A)$ 

types:

$$\Sigma \star = a \rightarrow b$$
  $\Sigma(t \rightarrow u) = \Sigma t \rightarrow \Sigma u$ 

termes:

$$\Sigma x = x$$
  $\Sigma \operatorname{coh}_{\Gamma, A} = \operatorname{coh}_{\Sigma \Gamma, \Sigma A}$ 

### Théorème

La règle suivante est admissible

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, A} : A}{\Sigma \Gamma \vdash \Sigma(\mathsf{coh}_{\Gamma, A}) : \Sigma A}$$

Toute cohérence dérivable dans un contexte engendre une cohérence dans le contexte suspendu

### Théorème

La règle suivante est admissible

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, \mathcal{A}} : \mathcal{A}}{\Sigma\Gamma \vdash \Sigma(\mathsf{coh}_{\Gamma, \mathcal{A}}) : \Sigma\mathcal{A}}$$

Toute cohérence dérivable dans un contexte engendre une cohérence dans le contexte suspendu

Au passage : les règles suivantes sont aussi admissibles

$$\frac{\Gamma \vdash}{\Sigma \Gamma \vdash} \qquad \frac{\Gamma \vdash A}{\Sigma \Gamma \vdash \Sigma A}$$

# Utilisation pratique

ightharpoonup Supposons bien défini un terme  $t=\cosh_{\Gamma,\mathcal{A}}$  dans notre système.

 $\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, A}$  est dérivable

## Utilisation pratique

- ▷ Supposons bien défini un terme  $t = \cosh_{\Gamma, A}$  dans notre système.
  - $\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, \mathcal{A}} \text{ est dérivable}$
- ▷ Si l'on souhaite appliquer la cohérence suspendue, il suffit d'écrire t suivi des arguments que l'on veut mettre, et le système détectera automatiquement qu'il doit suspendre

## Utilisation pratique

- ▷ Supposons bien défini un terme  $t = \cosh_{\Gamma, A}$  dans notre système.
  - $\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, \mathcal{A}} \text{ est dérivable}$
- Si l'on souhaite appliquer la cohérence suspendue, il suffit d'écrire t suivi des arguments que l'on veut mettre, et le système détectera automatiquement qu'il doit suspendre
- ▶ Le calcul pour générer  $\Sigma t$  s'effectue, et une dérivation du jugement  $\Sigma \Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma \Gamma, \Sigma A}$  est calculée. Cela permet d'utiliser ce nouveau terme à la place de l'ancien.

## Pour aller plus loin...

Une autre automatisation a été envisagée : la *fonctorialisation* Une opération similaire, partiellement définie, prouvée et implémentée.

Pour la prouver d'une facon plus générale, des développements théoriques sont nécessaires

#### Théorème

L'objectif est de montrer la règle admissible

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, A} : A}{\Sigma \Gamma \vdash \Sigma(\mathsf{coh}_{\Gamma, A}) : \Sigma A}$$

Toute cohérence dérivable dans un contexte engendre une cohérence dans le contexte suspendu

#### Théorème

L'objectif est de montrer la règle admissible

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, A} : A}{\Sigma \Gamma \vdash \Sigma(\mathsf{coh}_{\Gamma, A}) : \Sigma A}$$

Toute cohérence dérivable dans un contexte engendre une cohérence dans le contexte suspendu

Au passage : les règles suivantes seront aussi montrées admissibles

$$\frac{\Gamma \vdash}{\Sigma \Gamma \vdash} \qquad \frac{\Gamma \vdash A}{\Sigma \Gamma \vdash \Sigma A}$$

#### Règle admissible

$$\frac{\Gamma \vdash_{ps}}{\Sigma \Gamma \vdash_{ps}}$$

Règle admissible

$$\frac{\Gamma \vdash_{ps}}{\Sigma \Gamma \vdash_{ps}}$$

**Idée de preuve** : Par induction sur l'arbre de dérivation, on montre la règle (plus générale)

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} x : A}{\Sigma \Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} x : \Sigma A}$$

Règle admissible

$$\frac{\Gamma \vdash_{ps}}{\Sigma \Gamma \vdash_{ps}}$$

**Idée de preuve** : Par induction sur l'arbre de dérivation, on montre la règle (plus générale)

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} x : A}{\Sigma \Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} x : \Sigma A}$$

▶ Initialisation :

$$\begin{array}{c}
x : \star \vdash_{\mathsf{ps}} x : \star \\
\Sigma(x : \star) = a : \star, b : \star, x : a \underset{\star}{\rightarrow} b, \text{ on peut construire à la} \\
\text{main une dérivation de } \Sigma(x : \star) \vdash_{\mathsf{ps}} x : a \underset{\star}{\rightarrow} b
\end{array}$$

Règle admissible

$$\frac{\Gamma \vdash_{ps}}{\Sigma \Gamma \vdash_{ps}}$$

**Idée de preuve** : Par induction sur l'arbre de dérivation, on montre la règle (plus générale)

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} x : A}{\Sigma \Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} x : \Sigma A}$$

▶ Itération (1) :

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} f : x \xrightarrow{A} y}{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} y : A}$$

On construit une dérivation de  $\Sigma\Gamma \vdash_{ps} y : \Sigma A$  à partir de la dérivation obtenue par induction de  $\Sigma\Gamma \vdash_{ps} f : x \xrightarrow{\Sigma A} y$ 

Règle admissible

$$\frac{\Gamma \vdash_{ps}}{\Sigma \Gamma \vdash_{ps}}$$

**Idée de preuve** : Par induction sur l'arbre de dérivation, on montre la règle (plus générale)

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} x : A}{\sum \Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} x : \sum A}$$

▶ Itération (2) :

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} x : A}{\Gamma, y : A, f : x \xrightarrow{} y \vdash_{\mathsf{ps}} f : x \xrightarrow{} y}$$

$$\Sigma(\Gamma, y : A, f : x \xrightarrow{} y) = \Sigma\Gamma, y : \Sigma A, f : x \xrightarrow{} y, \text{ et on}$$

$$\mathsf{construit} \ \Sigma(\Gamma, y : A, f : x \xrightarrow{} y) \vdash_{\mathsf{ps}} f : x \xrightarrow{} y \ \mathsf{a} \ \mathsf{partir} \ \mathsf{de}$$

$$\Sigma\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} x : \Sigma A$$

### Suspension et bords

Les équations suivantes peuvent aussi être prouvées

$$\partial^-(\Sigma\Gamma) = \Sigma(\partial^-(\Gamma)) \qquad \qquad \partial^+(\Sigma\Gamma) = \Sigma(\partial^+(\Gamma))$$

#### Preuve mutuellement inductive

Finalement, on prouve par induction mutuelle les règles admissibles

$$\frac{\Gamma \vdash}{\Sigma \Gamma \vdash}$$

$$\frac{\Gamma \vdash A}{\Sigma \Gamma \vdash \Sigma A}$$

$$\frac{\Gamma \vdash A}{\Sigma \Gamma \vdash \Sigma A} \qquad \frac{\Gamma \vdash \nu : A}{\Sigma \Gamma \vdash \Sigma \nu : \Sigma A}$$

#### Preuve mutuellement inductive

Finalement, on prouve par induction mutuelle les règles admissibles

$$\frac{\Gamma \vdash}{\Sigma \Gamma \vdash} \qquad \frac{\Gamma \vdash A}{\Sigma \Gamma \vdash \Sigma A} \qquad \frac{\Gamma \vdash v : A}{\Sigma \Gamma \vdash \Sigma v : \Sigma A}$$

lci, on ne s'intéressera qu'à la dernière règle, avec  $\nu$  une cohérence

#### Preuve mutuellement inductive

Finalement, on prouve par induction mutuelle les règles admissibles

$$\frac{\Gamma \vdash}{\Sigma \Gamma \vdash} \qquad \frac{\Gamma \vdash A}{\Sigma \Gamma \vdash \Sigma A} \qquad \frac{\Gamma \vdash v : A}{\Sigma \Gamma \vdash \Sigma v : \Sigma A}$$

lci, on ne s'intéressera qu'à la dernière règle, avec  $\nu$  une cohérence

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma,A} : A}{\Sigma \Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma \Gamma, \Sigma A} : \Sigma A}$$

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, A} : A}{\Sigma \Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma \Gamma, \Sigma A} : \Sigma A}$$

 $\triangleright \ v = \operatorname{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{\Delta} u}$ , obtenu par la première règle

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \partial^{-}(\Gamma) \vdash t : A \quad \partial^{+}(\Gamma) \vdash u : A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{A} u} : t \xrightarrow{A} u}$$

Par la preuve sur les contextes de composition  $\Sigma\Gamma \vdash_{ps}$ 

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, A} : A}{\Sigma \Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma \Gamma, \Sigma A} : \Sigma A}$$

 $\triangleright v = \operatorname{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{\Delta} u}$ , obtenu par la première règle

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \partial^{-}(\Gamma) \vdash t : A \quad \partial^{+}(\Gamma) \vdash u : A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{A} u} : t \xrightarrow{A} u}$$

$$\Sigma\Gamma\vdash_{ps}$$

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, A} : A}{\Sigma \Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma \Gamma, \Sigma A} : \Sigma A}$$

 $\triangleright \ v = \operatorname{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{\Delta} u}$ , obtenu par la première règle

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \partial^{-}(\Gamma) \vdash t : A \quad \partial^{+}(\Gamma) \vdash u : A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{A} u} : t \xrightarrow{A} u}$$

$$\begin{array}{c|c} \Sigma\Gamma\vdash_{\mathsf{ps}} & \qquad & \mathsf{Par} \; \mathsf{induction, \; on \; d\acute{e}rive} \\ & \Sigma(\partial^-(\Gamma))\vdash\Sigma t:\Sigma A \\ & \Sigma(\partial^+(\Gamma))\vdash\Sigma u:\Sigma A \end{array}$$

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, \mathcal{A}} : \mathcal{A}}{\Sigma \Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma \Gamma, \Sigma \mathcal{A}} : \Sigma \mathcal{A}}$$

 $\triangleright \ v = \operatorname{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{\Delta} u}$ , obtenu par la première règle

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \partial^{-}(\Gamma) \vdash t : A \quad \partial^{+}(\Gamma) \vdash u : A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{A} u} : t \xrightarrow{A} u}$$

$$\Sigma\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \Sigma(\partial^{-}(\Gamma)) \vdash \Sigma t : \Sigma A \Sigma(\partial^{+}(\Gamma)) \vdash \Sigma u : \Sigma A$$

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, \mathcal{A}} : \mathcal{A}}{\Sigma \Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma \Gamma, \Sigma \mathcal{A}} : \Sigma \mathcal{A}}$$

 $\triangleright \ v = \operatorname{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{\Delta} u}$ , obtenu par la première règle

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \partial^{-}(\Gamma) \vdash t : A \quad \partial^{+}(\Gamma) \vdash u : A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{A} u} : t \xrightarrow{A} u}$$

$$\Sigma\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}}$$

$$\partial^{-}(\Sigma\Gamma) \vdash \Sigma t : \Sigma A$$

$$\partial^{+}(\Sigma\Gamma) \vdash \Sigma u : \Sigma A$$

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma,A} : A}{\Sigma\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma\Gamma,\Sigma A} : \Sigma A}$$

 $\triangleright \ v = \operatorname{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{\Lambda} u}$ , obtenu par la première règle

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \partial^{-}(\Gamma) \vdash t : A \quad \partial^{+}(\Gamma) \vdash u : A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{A} u} : t \xrightarrow{A} u}$$

$$\Sigma\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \\ \partial^{-}(\Sigma\Gamma) \vdash \Sigma t : \Sigma A \\ \partial^{+}(\Sigma\Gamma) \vdash \Sigma u : \Sigma A$$

Cela permet de dériver

$$\Sigma\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma\Gamma,\Sigma t \xrightarrow{\Sigma A} \Sigma u} : \Sigma t \xrightarrow{\Sigma A} \Sigma u$$

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma,A} : A}{\Sigma\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma\Gamma,\Sigma A} : \Sigma A}$$

 $\triangleright \ v = \operatorname{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{\Lambda} u}$ , obtenu par la première règle

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \partial^{-}(\Gamma) \vdash t : A \quad \partial^{+}(\Gamma) \vdash u : A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, t \xrightarrow{A} u} : t \xrightarrow{A} u}$$

$$\begin{array}{c|c} \Sigma\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} & \mathsf{Cela\ permet\ de\ d\acute{e}river} \\ \partial^{-}(\Sigma\Gamma) \vdash \Sigma t : \Sigma A & \mathsf{\Sigma}\Gamma \vdash \mathsf{coh} \\ \partial^{+}(\Sigma\Gamma) \vdash \Sigma u : \Sigma A & \mathsf{\Sigma}\Gamma, \Sigma t \xrightarrow{\Sigma A} \Sigma u \end{array} : \Sigma t \xrightarrow{\Sigma A} \Sigma u$$

NB : Condition de variables vérifiées

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, A} : A}{\Sigma \Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma \Gamma, \Sigma A} : \Sigma A}$$

 $\triangleright v = \operatorname{coh}_{\Gamma, A}$ , obtenu par la seconde règle

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \Gamma \vdash A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma,A} : A}$$

Par la preuve sur les contextes de composition  $\Sigma\Gamma \vdash_{\mathtt{ps}}$ 

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, \mathcal{A}} : \mathcal{A}}{\Sigma \Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma \Gamma, \Sigma \mathcal{A}} : \Sigma \mathcal{A}}$$

 $\triangleright v = \mathsf{coh}_{\Gamma,A}$ , obtenu par la seconde règle

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \Gamma \vdash A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma,A} : A}$$

$$\Sigma\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}}$$

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, A} : A}{\Sigma \Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma \Gamma, \Sigma A} : \Sigma A}$$

 $\triangleright v = \mathsf{coh}_{\Gamma,A}$ , obtenu par la seconde règle

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \Gamma \vdash A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma,A} : A}$$

$$\Sigma\Gamma\vdash_{\mathsf{ps}}$$

Par induction, on dérive  $\Sigma\Gamma \vdash \Sigma A$ 

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, A} : A}{\Sigma \Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma \Gamma, \Sigma A} : \Sigma A}$$

 $\triangleright v = \mathsf{coh}_{\Gamma,A}$ , obtenu par la seconde règle

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \Gamma \vdash A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma,A} : A}$$

$$\Sigma\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \Sigma\Gamma \vdash \Sigma A$$

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, A} : A}{\Sigma \Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma \Gamma, \Sigma A} : \Sigma A}$$

 $\triangleright v = \mathsf{coh}_{\Gamma,A}$ , obtenu par la seconde règle

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \Gamma \vdash A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma,A} : A}$$

$$\Sigma\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \Sigma\Gamma \vdash \Sigma A$$

Cela permet de dériver 
$$\Sigma\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma\Gamma,\Sigma A} : \Sigma A$$

$$\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, \mathcal{A}} : \mathcal{A}}{\Sigma \Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma \Gamma, \Sigma \mathcal{A}} : \Sigma \mathcal{A}}$$

 $\triangleright v = \mathsf{coh}_{\Gamma,A}$ , obtenu par la seconde règle

$$\frac{\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \quad \Gamma \vdash A}{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma,A} : A}$$

$$\Sigma\Gamma \vdash_{\mathsf{ps}} \Sigma\Gamma \vdash \Sigma A$$

Cela permet de dériver  $\Sigma\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma\Gamma,\Sigma A} : \Sigma A$ 

NB : Condition de variables vérifiées

### Résultat

 $\frac{\Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Gamma, A} : A}{\Sigma \Gamma \vdash \mathsf{coh}_{\Sigma \Gamma, \Sigma A} : \Sigma A}$