

Constraint Programming

CPL - Kurzvortrag - 09.12.2025

Einführung

- deklaratives Programmierparadigma
- Programmierer definiert, **was** gelöst werden muss und nicht **wie**
- Funktionen & Zuweisungen sind gerichtet
 - $\text{velocity}(d,t) = d/t$
 - $\text{distance}(v,t) = v*t$
- stattdessen Constraints (ungerichtet)
 - $v == d/t$

$$v = \frac{d}{t}$$

Constraints

- Constraints = Bedingungen / Einschränkungen
 - z.B. $X < 5$, $A \neq B$, $X+Z=Y$
- logische Aussage, die Werte von Variablen einschränken
- Beschreibt eine Relation zwischen Variablen, keinen Rechenschritt
 - $R \subseteq D_1 \times \dots \times D_n$
- Definiert die Menge aller erlaubten Werte
 - $X, Y \in \mathbb{N}$, $X+Y=5$, $R = \{(1,4), (2,3), (3,2), (4,1)\}$

Constraint Satisfaction Problem

- **V**: endliche Menge von Variablen $V = \{x_1, \dots, x_n\}$
D: Menge von Domänen $D = \{D_1, \dots, D_n\}$ D_i ist der Wertebereich für x_i
C: Menge von Constraints $C = \{C_1, \dots, C_m\}$
- Eine Lösung ist ein Tupel (d_1, \dots, d_n) von Werten, die alle Constraints erfüllen. $d_i \in D_i$ ist der Wert für x_i

CSP: Beispiel

Kartenfärbungsproblem:

Färbe die Regionen Mittelitaliens (Toscana, Marche, Umbria, Lazio, Abruzzo) mit den Farben Rot, Grün oder Blau so, dass keine zwei benachbarten Regionen dieselbe Farbe erhalten.

$$\mathbf{V} = \{T, M, U, L, A\}$$

$$\mathbf{D} = \{D_T = \{\text{red, green, blue}\}, D_M = \{\text{red, green, blue}\}, \dots, D_A = \{\text{red, green, blue}\}\}$$

$$\mathbf{C} = \{T \neq M, T \neq U, T \neq L, M \neq L, M \neq U, M \neq A, U \neq L, L \neq A\}$$

Keine Lösung

Constraint Optimization Problem

- CSP mit
 - Variablen $V = \{x_1, \dots, x_n\}$
 - Domänen $D = \{D_1, \dots, D_n\}$
 - Constraints $C = \{C_1, \dots, C_m\}$
- Zusätzlich Zielfunktion $f: D_1 \times \dots \times D_n \rightarrow D$
- Lösung für ein COP ist die Lösung vom CSP, bei der die Zielfunktion maximal bzw. minimal ist

Constraint Solver

- sucht Werte, die alle Constraints erfüllen
- Solver ist Domänen-spezifisch
- bereitgestellt von der Host-Programmiersprache
- Typische Arbeitsschritte:
 - Constraint Propagation: verkleinern der Domänen durch bestehende Constraints
 - Backtracking / Suche: ausprobieren von verschiedenen Kombinationen
 - Konsistenzprüfung: frühzeitiges Erkennen von Widersprüchen (spart Rechenzeit)

Constraint Logic Programming

- CLP = logische Programmierung + Constraint-Satisfaction
- In Prolog bestehen Constraints nur aus Gleichungen (Unifikation über dem Herbrand-Universum)
- CLP ersetzt/erweitert das Herbrand-Universum durch andere Domänen
- CLP fügt zu der Unifikation einen Constraint-Solver hinzu
 - ermöglicht effiziente Lösung von Gleichungen, Ungleichungen, linearen Problemen usw.

Definition CLP

- Signatur (Σ, Π) gegeben
 - Σ : Menge aller Funktionssymbole und Konstanten
 - Π : Menge aller Prädikatssymbole
 - $\Pi_c \subseteq \Pi$: Menge aller Constraintsymbole (Erweiterung von Π z.B. $<$, \geq , usw.)
- Seien t_1, \dots, t_n Terme über Σ und $c \in \Pi_c$ ein Constraintsymbol mit Arität n , dann ist $c(t_1, \dots, t_n)$ ein Constraint
- true und false sind Constraints
- Wenn C und D Constraints sind, dann ist $C \wedge D$ ein Constraint

Definition CLP-Programm

- Sei H, A_1, \dots, A_n eine atomare Formel über $(\Sigma, \Pi / \Pi_c)$ und C ein Constraint über (Σ, Π_c)
- Eine CLP Klausel ist eine Formel der Form: $H :- C, A_1, \dots, A_n$
- Ein CLP Programm ist eine Menge von CLP Klauseln

Definition CLP-Übergangssystem

- Ein Zustand ist ein Paar $\langle G; D \rangle$
 - G : aktuelles Ziel (noch abzuarbeitenden Atome und Constraints)
 - D : alle bisher gesammelten Constraints
- Ein CLP-Übergangssystem ist eine Paar $(S; \rightarrow)$
 - S : Menge an Zuständen
 - \rightarrow : Übergangsrelation
- CT ist eine Constraint Theorie, die die Bedeutung von Constraintsymbolen definiert (z.B. was bedeutet $>$ oder \neq)

Definition Übergangsrelation

- **Unfold:**

- Wenn eine Klausel $H :- C, A_1, \dots, A_n$ existiert und $CT \models \exists((A = H) \wedge C)$ gilt
- dann $\langle A \wedge G; D \rangle \rightarrow \langle G \wedge C \wedge A_1 \wedge \dots \wedge A_n; (A = H) \wedge D \rangle$.

- **Failure:**

- Wenn keine solche Klausel existiert gilt
- dann $\langle A \wedge G; D \rangle \rightarrow \langle A \wedge G; \text{false} \rangle$.

- **Solve:**

- Wenn $CT \models \forall((C \wedge D_1) \leftrightarrow D_2)$ gilt
- dann $\langle C \wedge G; D_1 \rangle \rightarrow \langle G; D_2 \rangle$.

Definition CLP-Berechnungen

- Übergangssystem $(S; \rightarrow)$ gegeben
- Anfangszustand: $\langle G; true \rangle$
- Endzustand:
 - $\langle true; C \rangle$ (Erfolgreich)
 - $\langle G; false \rangle$ (Fehlgeschlagen)
- endliche Berechnung = Sequenz S_1, \dots, S_n , sodass gilt
 $S_i \rightarrow S_{i+1}$ mit $i \in [1, n-1]$
- S_1 ist der Anfangszustand und S_n ist einer der Endzustände

Gen. & Test vs. Constraint & Gen.

Gen. & Test Prinzip

`p(X):- Y =1, X is Y + 1.`

`=> 2`

`p(X):- X is Y + 1, Y =1.`

`=> Arguments are not sufficiently instantiated`

Gen. & Test vs. Constraint & Gen.

Gen. & Test Prinzip

- Generierung einer Menge an Variablen
- Zuweisen der Variablen
- Testen ob Variablen die Constraints erfüllen
- “brute-force” Ansatz

Problem: großer Wertebereich

Gen. & Test vs. Constraint & Gen.

Ansatz: Constraint & Generate

- Wertemenge durch die Constraints beschränken
- Generierung einer Menge an Variablen aus der Menge an möglichen Werten welche durch Constraints reduziert sind

Nutzen

=> Deutlich verbesserte Effizienz, da der Suchraum drastisch verkleinert wird

Gen. & Test vs. Constraint & Gen.

Beispiel

- Aufgabe: Lösen der Gleichung
- Jeder Buchstabe steht für eine andere Zahl

```
S E N D
+ M O R E
-----
= M O N E Y
```

Constraint & Gen.

Beispiel: Prolog (clpfd)

```
:- use_module(library(clpfd)).

send([S,E,N,D,M,O,R,Y]) :-
    gen_domains([S,E,N,D,M,O,R,Y],0..9),
    S #\= 0, M #\= 0,
    all_distinct([S,E,N,D,M,O,R,Y]),
    1000* S + 100* E + 10*N + D
    + 1000* M + 100* O + 10*R + E
    #= 10000* M + 1000* O + 100* N + 10*E + Y,
    labeling([], [S,E,N,D,M,O,R,Y]).

gen_domains([],_).
gen_domains([H|T],D) :- H in D, gen_domains(T,D).
```

=> S= 9, E=5, N=6, D=7, M=1, O=0, R=8, Y=2

Gen. & Test

Beispiel: Prolog (clpfd)

```
:- use_module(library(clpfd)).

send([S,E,N,D,M,O,R,Y]) :-
    gen_domains([S,E,N,D,M,O,R,Y],0..9),
    labeling([], [S,E,N,D,M,O,R,Y]),
    S #\= 0, M #\= 0,
    all_distinct([S,E,N,D,M,O,R,Y]),
    1000* S + 100* E + 10*N + D
    + 1000* M + 100* O + 10*R + E
    #= 10000* M + 1000* O + 100* N + 10*E + Y.

gen_domains([],_).
gen_domains([H|T],D) :- H in D, gen_domains(T,D).

=> Time limit exceeded
```

CP/CPL Sprachen

- Prolog (clpfd Extension)
- MiniZinc
- ChocoSolver
 - Gradle/Maven, Python
- OR-Tools
 - C++, C#, Java, Python

MiniZinc

- Open-Source constraint modeling language
- Unterstützt Modellierung von CSPs und COPs
- Modelle in High Level Language
- Kompilierung nach FlatZinc

Vorteil: Problem kann unabhängig vom Solver dargestellt werden

Beispiel

```
include "globals.mzn";

var 1..9: S;
var 0..9: E;
var 0..9: N;
var 0..9: D;
var 1..9: M;
var 0..9: O;
var 0..9: R;
var 0..9: Y;

constraint 1000 * S + 100 * E + 10 * N + D
+ 1000 * M + 100 * O + 10 * R + E
= 10000 * M + 1000 * O + 100 * N + 10 * E + Y;

constraint alldifferent ([S,E,N,D,M,O,R,Y]);

solve satisfy;

output [" \ (S)\ (E)\ (N)\ (D)\n",
"+ \ (M)\ (O)\ (R)\ (E)\n",
"= \ (M)\ (O)\ (N)\ (E)\ (Y)\n"];
```

Aufbau:

- Eingebundene Libraries
- Variablen und Parameter
- Constraints
- Solve-Ansatz
 - Satisfaction / Optimization

Anwendungsgebiete

Wann sollte man auf CP und CLP zurückgreifen?

- Kombinationsprobleme
- KI-Anwendungen
- Bioinformatik
- Industrieanwendungen

Literatur

Gabrielli, M., und S. Martini. 2023. *Programming Languages: Principles and Paradigms*. Springer Cham.
<https://doi.org/10.1007/978-3-031-34144-1>.