

Théorie de la démonstration

Examen final

23 avril 2013

Durée de l'épreuve : 3 heures.
Tous les documents sont autorisés.

Exercice 1. (Traduction de Krivine) On considère le langage de formules suivant :

$$A, B ::= X \mid \perp \mid A \Rightarrow B,$$

où X varie sur un ensemble quelconque d'atomes propositionnels. Comme d'habitude, on définit la négation par $\neg A := A \Rightarrow \perp$.

Si C est une formule du langage ci-dessus, on définit la formule C^K par induction, comme suit :

$$\begin{aligned} X^K &:= \neg X, \\ \perp^K &:= \perp, \\ (A \Rightarrow B)^K &:= A^K \Rightarrow B^K. \end{aligned}$$

En d'autres termes, C^K est obtenue à partir de C en rajoutant des négations à tous les atomes de C .

- a. Démontrer que, pour toute formule A , on a $\neg\neg A^K \vdash A^K$ en **NJ**.
- b. En déduire que si A est prouvable en **NK**, alors A^K est prouvable en **NJ**.

Exercice 2. (Une sémantique dénotationnelle du λ -calcul linéaire) Un λ -terme M est *linéaire* si :

- toute variable apparaît libre dans M au plus une fois ;
- pour tout sus-terme de M de la forme $\lambda x.N$, x apparaît libre dans N au plus une fois.

Les termes linéaires sont évidemment stables par β -réduction : si M est linéaire et $M \rightarrow_\beta M'$, M' est aussi linéaire.

On considère les types simples engendrés par la grammaire habituelle :

$$T, U ::= X \mid T \rightarrow U,$$

où X varie sur un ensemble de types de base.

On définit un *contexte* comme une suite de la forme

$$x_1 : T_1, \dots, x_n : T_n,$$

où les x_i sont des variables deux à deux distinctes et les T_i sont des types. On utilise Γ, Δ pour dénoter des contextes quelconques et on écrit $\Gamma \# \Delta$ dans le cas où Γ et Δ n'ont pas de variable en commun.

Un *jugement* est une expression de la forme

$$\Gamma \vdash M : T$$

où

- M est un λ -terme linéaire ;
- T est un type ;
- Γ est un contexte contenant exactement les variables libres de M .

Les jugements peuvent être dérivés à partir des règles suivantes :

$$\frac{}{x : T \vdash x : T} \quad \frac{\Gamma, x : T \vdash M : U}{\Gamma \vdash \lambda x.M : T \rightarrow U} \quad \frac{\Gamma \vdash M : T \rightarrow U \quad \Delta \vdash N : T \quad \Gamma \# \Delta}{\Gamma, \Delta \vdash MN : U}$$

Soit M linéaire, dont les variables libres sont x_1, \dots, x_n . On définit l'ensemble

$$\llbracket M \rrbracket := \{ T_1 \rightarrow \dots \rightarrow T_n \rightarrow T \mid x_1 : T_1, \dots, x_n : T_n \vdash M : T \text{ est dérivable} \}.$$

Le but de cet exercice est de démontrer que $\llbracket M \rrbracket$ est invariante par β -réduction, c'est-à-dire, l'ensemble des types que l'on peut donner à un terme linéaire est une sémantique dénotationnelle.

- a.** Démontrer le *lemme de substitution* suivant : pour tous λ -termes linéaires M et N , si les jugements

$$\begin{aligned} \Gamma, x : T \vdash M : U, \\ \Delta \vdash N : T \end{aligned}$$

sont dérivables, avec $\Gamma \# \Delta$, alors

$$\Gamma, \Delta \vdash M[N/x] : U$$

est dérivable.

- b.** En déduire la propriété de *réduction du sujet* : pour tous λ -termes linéaires M, M' tels que $M \rightarrow_\beta M'$, si

$$\Gamma \vdash M : T$$

est dérivable, alors

$$\Gamma \vdash M' : T$$

est dérivable (autrement dit, $\llbracket M \rrbracket \subseteq \llbracket M' \rrbracket$).

- c.** Démontrer le *lemme d'expansion* suivant : pour tout λ -terme linéaire P contenant la variable libre y et pour tout λ -terme linéaire Q , si

$$\Gamma \vdash P[Q/y] : T$$

est dérivable, alors

$$\Gamma \vdash (\lambda y.P)Q : T$$

est dérivable. (*La preuve est par induction sur P*).

- d. En déduire la propriété d'*expansion du sujet* : pour tous λ -termes linéaires M, M' tels que $M \rightarrow_{\beta} M'$, si

$$\Gamma \vdash M' : T$$

est dérivable, alors

$$\Gamma \vdash M : T$$

est dérivable (autrement dit, $\llbracket M' \rrbracket \subseteq \llbracket M \rrbracket$).

Exercice 3. (Opérateurs « ou » séquentiel et parallèle) Soit

$$\mathbf{B} = \{\perp, \mathbf{t}, \mathbf{f}\}$$

avec l'ordre partiel $\perp \leq \mathbf{t}, \perp \leq \mathbf{f}$ (plus les relations réflexives). (\mathbf{B}, \leq) est trivialement un dI-domain (et donc un domaine de Scott). On définit aussi le dI-domain $\mathbf{B} \times \mathbf{B}$ avec l'ordre défini point par point, c'est-à-dire,

$$(x, x') \leq (y, y') \text{ ssi } x \leq y \text{ et } x' \leq y'.$$

On considère les deux fonctions monotones $G, P : \mathbf{B} \times \mathbf{B} \rightarrow \mathbf{B}$ définies comme suit :

$$G(\perp, x) = \perp$$

$$G(\mathbf{t}, x) = \mathbf{t}$$

$$G(\mathbf{f}, x) = x$$

pour tout $x \in \mathbf{B}$, et

$$P(\perp, \perp) = \perp$$

$$P(\mathbf{t}, x) = \mathbf{t}$$

$$P(x, \mathbf{t}) = \mathbf{t}$$

$$P(\mathbf{f}, x) = x$$

$$P(x, \mathbf{f}) = x$$

Évidemment, G et P représentent toutes les deux la fonction « ou » sur les Booléens mais elles se comportent différemment par rapport à l'absence d'information, c'est-à-dire, le point \perp (par exemple, $G(\perp, \mathbf{t}) = \perp$ tandis que $P(\perp, \mathbf{t}) = \mathbf{t}$).

- a. Est-ce que G et P sont continues? (*Ne vous lancez surtout pas dans une vérification de propriétés spécifiques de G et P ! Pensez plutôt à qui sont les points compacts d'un domaine fini...*)
- b. On rappelle que, si $f : D \rightarrow E$ est une fonction continue entre deux domaines D, E , pour tout $x \in D$ et $e \leq f(x)$ compact, on définit

$$\text{apx}_f(x, e) = \{d \in \mathcal{K}(D) \mid d \leq x, e \leq f(d)\},$$

où l'on dénote par $\mathcal{K}(D)$ l'ensemble des points compacts de D .

Calculer $\text{apx}_G((\mathbf{t}, \mathbf{t}), \mathbf{t})$ et $\text{apx}_P((\mathbf{t}, \mathbf{t}), \mathbf{t})$.

- c. Que peut-on en déduire sur la stabilité de G et/ou P ?