

Coercitions de types

$$iter_A = \lambda f x n. (n f x) : !(A \multimap A) \multimap \S A \multimap N \multimap \S A$$

On peut définir une coercition de N vers $\S N$:

$$coerc_1 = \lambda n. (iter_N succ \mathbb{Q}) : N \multimap \S N.$$

Plus généralement: $coerc_{i,j} : N \multimap \S^{i+1}!^j N$, avec $i, j \geq 0$.

De $mult' : !N \multimap N \multimap \S N$, on obtient

$$mult'' : N \multimap N \multimap \S^2 N,$$

puis:

$$square'' : !N \multimap \S^3 N,$$

Même chose pour le type W . Ceci nous permet alors de nous ramener à des types de la forme $W \multimap \S^k W$.



Représentation de fonctions

pour le calcul Ptime le choix de la représentation des données est important: listes binaires.

Π preuve de $x : W \vdash t : \S^k W$.

On dit que Π représente la fonction $f : \{0, 1\}^* \rightarrow \{0, 1\}^*$ si:

pour tout w de $\{0, 1\}^*$, la preuve obtenue en coupant $\vdash \underline{w} : W$ avec Π se réduit en $\vdash \underline{w'} : \S^k W$, où $w' = f(w)$.



Complexité de ILAL

Theorem 20 Si $f : \{0, 1\}^* \rightarrow \{0, 1\}^*$ appartient à FP, alors il existe un entier k et une preuve Π de $x : W \vdash t : \S^k W$ qui représente f .

Corollary 21 Les fonctions représentables dans ILAL sont exactement les fonctions de FP, c'est-à-dire calculables en temps polynomial sur une machine de Turing.

Remarques:

- même si un terme t est typable dans ILAL, pour l'exécuter avec la borne de complexité attendue on doit le compiler en un réseau de preuve;
- attention: un terme peut représenter une fonction Ptime et ne pas être typable dans ILAL.



Un système de types light plus simple : DLAL

DLAL: *Dual Light Affine Logic*

langage de types de DLAL :

$$A, B ::= \alpha \mid A \multimap B \mid A \Rightarrow B \mid \S A \mid \forall \alpha. A$$

traduction $(.)^* : DLAL \rightarrow LAL$:

- $(A \Rightarrow B)^* = !A^* \multimap B^*$,
- $(.)^*$ commute aux autres connecteurs.

Remarquer que les types suivants ne sont pas dans l'image de DLAL :

$$A \multimap !B, \quad \S !A \multimap B, \quad !A.$$

Pour typer dans DLAL : jugements mixtes $\Gamma; \Delta \vdash t : C$, où Δ contexte *affine-linéaire*, Γ *non linéaire*.



DLAL

$$\begin{array}{c}
 \frac{}{;x:A \vdash x:A} \text{ (Id)} \qquad \frac{\Gamma_1; \Delta_1 \vdash u:A \quad \Gamma_2; x:A, \Delta_2 \vdash t:C}{\Gamma_1, \Gamma_2; \Delta_1, \Delta_2 \vdash t\{x/u\}:C} \text{ (Cut)} \\
 \\
 \frac{\Gamma_1; \Delta_1 \vdash u:A \quad \Gamma_2; x:B, \Delta_2 \vdash t:C}{\Gamma_1, \Gamma_2; y:A \multimap B, \Delta_1, \Delta_2 \vdash t\{x/(y u)\}:C} \text{ (-ol)} \qquad \frac{\Gamma; x:A, \Delta \vdash t:B}{\Gamma; \Delta \vdash \lambda x.t:A \multimap B} \text{ (-or)} \\
 \\
 \frac{;z:D \vdash u:A \quad \Gamma; x:B, \Delta \vdash t:C}{z:D, \Gamma; y:A \Rightarrow B, \Delta \vdash t\{x/(y u)\}:C} \text{ (\Rightarrow l)(*)} \qquad \frac{x:A, \Gamma; \Delta \vdash t:B}{\Gamma; \Delta \vdash \lambda x.t:A \Rightarrow B} \text{ (\Rightarrow r)} \\
 \\
 \frac{\Gamma; x:A\{\alpha/B\}, \Delta \vdash t:C}{\Gamma; x:\forall\alpha.A, \Delta \vdash t:C} \text{ (\forall l)} \qquad \frac{\Gamma; \Delta \vdash t:A}{\Gamma; \Delta \vdash t:\forall\alpha.A} \text{ (\forall r), } \alpha \text{ non libre dans } \Gamma, \Delta \\
 \\
 \frac{\Gamma; \Delta \vdash t:C}{\Sigma, \Gamma; \Pi, \Delta \vdash t:C} \text{ (Weak)} \qquad \frac{x:A, y:A, \Gamma; \Delta \vdash t:C}{z:A, \Gamma; \Delta \vdash t\{x/z, y/z\}:C} \text{ (Cntr)} \\
 \\
 \frac{; \Gamma, x_1:B_1, \dots, x_n:B_n \vdash t:A}{\Gamma; x_1:\S B_1, \dots, x_n:\S B_n \vdash t:\S A} \text{ (\S)} \\
 \\
 \text{(*) } z : D \text{ peut être absent.}
 \end{array}$$



Dérivations de type dans DLAL

Proposition 22 si $\Gamma; \Delta \vdash_{DLAL} t : A$ et $x \in \Delta$, alors x a au plus 1 occurrence dans t (x linéaire).

Proposition 23 si $\Gamma; \Delta \vdash_{DLAL} t : A$ alors $! \Gamma^*, \Delta^* \vdash_{ILAL} t : A^*$. On obtient ainsi une simulation de DLAL dans ILAL.

La profondeur d'une dérivation DLAL est la profondeur de la dérivation ILAL correspondante.



Types de données DLAL

entiers unaires

$$\begin{array}{cc}
 \text{ILAL:} & \text{DLAL} \\
 N^{ILAL} & N^{DLAL} \\
 \forall\alpha.!(\alpha \multimap \alpha) \multimap \S(\alpha \multimap \alpha), & \forall\alpha.(\alpha \multimap \alpha) \Rightarrow \S(\alpha \multimap \alpha).
 \end{array}$$

listes binaires

$$\begin{array}{cc}
 \text{ILAL:} & \text{DLAL} \\
 W^{ILAL} & W^{DLAL} \\
 \forall\alpha.!(\alpha \multimap \alpha) \multimap !(\alpha \multimap \alpha) \multimap \S(\alpha \multimap \alpha), & \forall\alpha.(\alpha \multimap \alpha) \Rightarrow (\alpha \multimap \alpha) \Rightarrow \S(\alpha \multimap \alpha).
 \end{array}$$



Types dans DLAL

exemples de types:

$$\begin{array}{l}
 \vdash \text{addition} : N \multimap N \multimap N \\
 \vdash \text{double}' : N \Rightarrow \S N \\
 \vdash \text{length} : W \multimap N
 \end{array}$$

Les fonctions représentables dans DLAL sont données par les types $W \multimap \S^k W$.

Typage de l'itérateur:

$$\text{iter}_A = \lambda f x n. (n \ f \ x) : (A \multimap A) \Rightarrow \S A \multimap N \multimap \S A$$

Exemple: soit $\text{Bool} = \forall\alpha. \alpha \multimap \alpha \multimap \alpha$
 $\text{parite} = (\text{iter}_{\text{Bool}} \ \text{neg} \ \text{true}) : N \multimap \S \text{Bool}$



Coercitions dans DLAL

dans ILAL: $coer^{p,q} : N \multimap \S^{p+1!^q} N$

dans DLAL, les règles suivantes sont dérivables:

$$\frac{n : N; \Delta \vdash t : A}{; m : N, \S \Delta \vdash C_1[t] : \S A} \text{ (coerc1)} \quad \frac{\Gamma; n : \S N, \Delta \vdash t : A}{\Gamma; m : N, \Delta \vdash C_2[t] : A} \text{ (coerc2)}$$

avec C_i des contextes tels que $C_i[t]$ est extensionnellement équivalent à t (représente la même fonction)

exemple:

$$mult : N \Rightarrow (N \multimap \S N)$$

$$mult' : N \multimap \S(N \multimap \S N) \quad \text{par (coerc1)}$$

$$mult'' : N \multimap N \multimap \S \S N \quad \text{par (coerc2)}$$

Proposition 24 Si $P \in \mathbb{N}[X]$, alors il existe un terme t_P représentant P et un entier k tels que: $\vdash_{DLAL} t_P : N \multimap \S^k N$.



DLAL: bornes de complexité

Proposition 25 DLAL satisfait la propriété de subject-reduction pour la β réduction.

Theorem 26 (borne polynomiale forte) Si t est typable dans DLAL avec une dérivation de profondeur d , alors toute suite de β -réduits de t est de longueur majorée par $O((d+1) \cdot |t|^{2^{d+1}})$.

Remarques:

- il s'agit ici de β -réduction, et plus de réduction des réseaux;
- cette borne s'applique pour toutes les stratégies de réduction;
- en particulier, si $\vdash t : W \multimap \S^k W$ alors on peut normaliser $(t \underline{w})$ en un nombre d'étapes polynomial en $longueur(w)$.

Theorem 27 Les fonctions représentables par des termes typables dans DLAL sont exactement les fonctions de FP.



Simulation machines de Turing Ptime dans DLAL (esquisse)

(voir [AspertiRoversi02] pour une démonstration complète, pour ILAL).
 $Config$: type de données pour configurations d'une machine de Turing (bande et état).

$$\vdash init : W \multimap Config$$

$$\vdash length : W \multimap N : \text{ longueur d'une liste binaire}$$

étant donnée une machine \mathcal{M} avec polynôme de temps P , on construit alors:

$$\vdash step : Config \multimap Config \quad \text{représentant 1 pas de la machine}$$

$$\vdash t_P : N \multimap \S^k N$$

puis, avec $c_0 : Config$ on définit: $s = (iter_{Config} step c_0)$.

alors on a:

$$; c_0 : \S Config \vdash s : N \multimap \S Config$$

ainsi $(s \underline{n})$ calcule la configuration obtenue après n pas de \mathcal{M} à partir de c_0 .



Simulation machines de Turing (2/3)

On a:

$$; c_0 : \S Config \vdash s : N \multimap \S Config$$

$$; c_0 : \S^{k+1} Config \vdash s : \S^k N \multimap \S^{k+1} Config$$

$$\text{par ailleurs: } \vdash t_P : N \multimap \S^k N$$

d'où:

$$; w_1 : W, c_0 : \S^{k+1} Config \vdash [s (t_P (length w_1))] : \S^{k+1} Config$$

en utilisant $init : W \multimap Config$ on obtient alors un terme s' :

$$; w_1 : W, w_0 : \S^{k+1} W \vdash s' : \S^{k+1} Config$$



Simulation machines de Turing (3/3)

$$; w_1 : W, w_0 : \xi^{k+1}W \vdash s' : \xi^{k+1}Config$$

avec les coercitions: $; w_1 : W, w_0 : W \vdash s'' : \xi^{k+1}Config$

puis par contraction et abstraction:

$$\vdash M : W \Rightarrow \xi^{k+2}Config$$

en composant avec $\vdash extract : Config \multimap W$ et coercition on a

finalement: $\vdash M' : W \multimap \xi^{k+3}W$

Ce terme M' simule notre machine M de départ.



Conclusion et discussion

- la LL offre une approche logique de la complexité;
- cette approche fait un lien entre théorie de la complexité d'une part, et programmation fonctionnelle, typage, preuve formelle de l'autre...
- cependant, une limitation pratique : toutes les *fonctions* de FP sont représentables, mais certains termes/algorithmes (polynomiaux) courants ne sont pas typables. problème: le typage empêche certaines imbrications d'itérations. → d'autres systèmes plus flexibles ?



Exemple

on considère 2 exemples de programmes définis par itérations successives:

double / **exponentiation**, puis **insertion** / **tri**:

$$\begin{array}{l} \text{double} : L(A) \rightarrow L(A) \\ \left\{ \begin{array}{l} \text{double}(\text{nil}) = \text{nil} \\ \text{double}(a :: l) = a :: a :: \text{double}(l) \end{array} \right. \\ \\ \text{insert} : L(A) \rightarrow A \rightarrow L(A) \\ \left\{ \begin{array}{l} \text{insert}(\text{nil}, a) = [a] \\ \text{insert}(a' :: l', a) = \text{if } a' \leq a \text{ then } \\ \quad \quad \quad a' :: (\text{insert}(l', a)) \\ \quad \quad \quad \text{else } a :: (\text{insert}(l', a')) \end{array} \right. \end{array}$$

$$\begin{array}{l} \text{exp} : L(A) \rightarrow L(A) \\ \left\{ \begin{array}{l} \text{exp}(\text{nil}) = [a_0] \\ \text{exp}(a :: l) = \text{double}(\text{exp}(l)) \end{array} \right. \\ \\ \text{sort} : L(A) \rightarrow L(A) \\ \left\{ \begin{array}{l} \text{sort}(\text{nil}) = \text{nil} \\ \text{sort}(a :: l) = \text{insert}(a, \text{sort}(l)) \end{array} \right. \end{array}$$

cependant: **exp** n'est pas de temps polynomial, mais **sort** l'est ...

dans ILAL, le codage *naturel* donne:

$$\text{double} : L(A) \multimap \xi L(A) \quad \text{insert} : L(A) \multimap \xi(A \multimap L(A))$$

et **exp**, **sort** non ILAL-typables.

→ ILAL exclue les 2 cas. comment les distinguer ?



Types linéaires pour le calcul en place

on va considérer un autre système de types pour le temps polynomial, moins général mais incluant plus d'algorithmes courants.

idée:

en général, l'itération d'une fonction f polynomiale en temps ne donne pas une fonction polynomiale en temps (ex: itération de la fonction *double*)

→ on va contrôler aussi l'espace de calcul des fonctions, et ne permettre l'itération que de fonctions calculant *en place* (n'utilisant que l'espace de l'argument)



Types linéaires pour le calcul *en place*

on considère un système de types linéaires pour le calcul *non-size-increasing* (calcul en place) [Hofmann03], qu'on va appeler NSI.

langage de types

$$A, B ::= \diamond \mid \text{Bool} \mid A \multimap B \mid A \otimes B \mid L(A)$$

langage de termes:

$$t, u ::= x \mid c \mid \lambda x.t \mid (t u) \mid t \otimes u \mid \text{let } t \text{ be } x \otimes y \text{ in } u \mid \text{if} \mid \text{iter}_B^{L(A)} t u$$

où c sont des constructeurs:

remarque: intuition pour type \diamond : $\text{true}, \text{false}, \text{nil}_A, \text{cons}_A$ pointe vers mémoire libre.



Règles de typage pour NSI

$$\frac{}{x:A \vdash x:A} \quad \frac{\Gamma \vdash t:C}{\Delta, \Gamma \vdash t:C}$$

$$\frac{\Gamma_1 \vdash t:A \multimap B \quad \Gamma_2 \vdash u:A}{\Gamma_1, \Gamma_2 \vdash (t u):B} \quad \frac{x:A, \Gamma \vdash t:B}{\Gamma \vdash \lambda x.t:A \multimap B}$$

$$\frac{\Gamma_1 \vdash t:A \otimes B \quad x:A, y:B, \Gamma_2 \vdash u:C}{\Gamma_1, \Gamma_2 \vdash \text{let } t \text{ be } x \otimes y \text{ in } u:C} \quad \frac{\Gamma_1 \vdash t:A \quad \Gamma_2 \vdash u:B}{\Gamma_1, \Gamma_2 \vdash t \otimes u:A \otimes B}$$

$$\frac{\vdash t:\diamond \multimap A \multimap B \multimap B \quad \vdash u:B}{\vdash \text{iter}_B^{L(A)} t u:L(A) \multimap B}$$

$$\frac{}{\vdash \text{true:Bool}} \quad \frac{}{\vdash \text{false:Bool}}$$

$$\frac{}{\vdash \text{cons}_A:\diamond \multimap A \multimap L(A) \multimap L(A)} \quad \frac{}{\vdash \text{nil}_A:L(A)}$$

$$\frac{}{\vdash \text{if:Bool} \multimap A \multimap A \multimap A}$$

condition pour les règles binaires: Γ_1 et Γ_2 n'ont pas de variable en commun.



Typage: remarques

notations: $|t|$ taille du terme t ;

$FV(t)$: occurrences de variables libres de t ;

$|FV(t)|$: nombre d'occurrences de variables libres.

■ Remarquer qu'il n'y a pas de contraction et:

Lemma 28 Si $x_1:A_1, \dots, x_n:A_n \vdash_{NSI} t:B$, alors x_i a au plus une occurrence dans t et $FV(t) \subseteq \{x_1, \dots, x_n\}$.

■ Noter que le typage NSI impose que l'itérateur $\text{iter}_B^{L(A)}$ ait ses (2 premiers) arguments clos.



Listes

Représentation de la liste $\langle a_1, \dots, a_n \rangle$ de type $L(A)$:

$$l = (\text{cons}_A d_1 a_1 (\text{cons}_A d_2 a_2 \dots (\text{cons}_A d_n a_n \text{nil}_A) \dots))$$

où chaque d_i est une variable libre de type \diamond .

On a:

$$d_1:\diamond, \dots, d_n:\diamond \vdash_{NSI} l:L(A)$$

Pour représenter les listes binaires on utilise le type $L(\text{Bool})$.



Réduction

$$\begin{array}{lcl}
 (\lambda x.t)u & \xrightarrow{1} & t\{x/u\} \\
 (\text{iter}_B^{L(A)} t u) \text{ nil}_A & \xrightarrow{1} & u \\
 (\text{iter}_B^{L(A)} t u) (\text{cons}_A d a l) & \xrightarrow{1} & t d a (\text{iter}_B^{L(A)} t u l) \\
 \text{let } t_1 \otimes t_2 \text{ be } x \otimes y \text{ in } u & \xrightarrow{1} & u\{x/t_1, y/t_2\} \\
 \text{if true } u v & \xrightarrow{1} & u \\
 \text{if false } u v & \xrightarrow{1} & v
 \end{array}$$

clôture de $\xrightarrow{1}$ par tous contextes, sauf abstractions λx et $\text{let } t_1 \otimes t_2 \text{ be } x \otimes y \text{ in } (\cdot)$ (ie on ne réduit pas sous λ et sous in : réduction *paresseuse*).

Proposition 29 (Subject reduction) si $\Gamma \vdash_{NSI} t : A$ et $t \xrightarrow{1} t'$, alors $\Gamma \vdash_{NSI} t' : A$.



Exemples de programmes

Ex 1: concaténation de listes: défini par:

$$\text{append} = \text{iter}_B^{L(A)} t u \text{ avec } B = L(A) \multimap L(A)$$

et

$$u = \lambda l^{L(A)}. l$$

$$t = \lambda d^\diamond. \lambda a^A. \lambda f^B. \lambda l'^{L(A)}. \text{cons}_A d a (f l') : \diamond \multimap A \multimap B \multimap B$$

$$\vdash \text{append} : L(A) \multimap L(A) \multimap L(A)$$

Ex 2: Supposons qu'on ait un terme clos $\vdash f : A \multimap B$; on définit alors $\vdash F : L(A) \multimap L(B)$ ("mapf") par:

$$F = \text{iter}_B^{L(A)} t \text{ nil}_B$$

avec

$$t = \lambda d^\diamond. \lambda a^A. \lambda l'^{L(B)}. (\text{cons}_A d (f a)) l' : \diamond \multimap A \multimap L(B) \multimap L(B)$$



Exemples (suite)

Ex 3: tri par insertion

supp. que A représente un ens. totalement ordonné et qu'on ait

$\text{comp} : A \multimap A \multimap A \otimes A$ tq:

$\text{comp } a_1 a_2 \rightarrow a_1 \otimes a_2$ si $a_1 \leq a_2$, $\text{comp } a_1 a_2 \rightarrow a_2 \otimes a_1$ si $a_2 \leq a_1$.

On définit:

$$\text{insert} : L(A) \multimap \diamond \multimap A \multimap L(A)$$

$$\text{sort} : L(A) \multimap L(A)$$

par

$$\text{insert} = \text{iter}_B^{L(A)} t^{\diamond \multimap A \multimap B \multimap B} u^B \text{ avec } B = \diamond \multimap A \multimap L(A)$$

et

$$u = \lambda d^\diamond. \lambda a^A. \text{cons}_A d a \text{ nil}_A$$

$$t = \lambda d^\diamond. \lambda a^A. \lambda f^B. \lambda d'^\diamond. \lambda a'^A.$$

$$\text{let } \text{comp } a' \text{ be } a_1 \otimes a_2 \text{ in } \text{cons}_A d a_1 (f d' a_2)$$



Exemples (suite)

(Ex 3: tri par insertion, suite)

On a: $\vdash \text{insert} : L(A) \multimap \diamond \multimap A \multimap L(A)$

Soit $\text{insert}' = \lambda d^\diamond. \lambda a^A. \lambda l'^{L(A)}. (\text{insert } l d a)$

$$\vdash \text{insert}' : \diamond \multimap A \multimap L(A) \multimap L(A)$$

On pose:

$$\text{sort} = \text{iter}_{L(A)}^{L(A)} \text{insert}' \text{ nil}_{L(A)}$$

d'où:

$$\vdash \text{sort} : L(A) \multimap L(A).$$



Propriétés

Lemma 30 si $\Gamma \vdash t : \diamond$, alors t a au moins une variable libre ($\Gamma \neq \emptyset$).

Proposition 31 Si $\vdash t : L(A) \multimap L(A)$, alors t représente une fonction f telle que: si $f(l) = l'$ alors $\text{longueur}(l') \leq \text{longueur}(l)$.



Borne sur réduction

A chaque terme t on associe un polynôme P_t , avec en particulier:

$$\begin{aligned} P_{(t u)} &= P_t + P_u, \\ P_t &= 0 \quad \text{si } t = x \text{ ou } c. \end{aligned}$$

Theorem 32 Si t est typé et $t \rightarrow t'$ en N étapes, alors:

$$N \leq P_t(|FV(t)|) + |t|.$$

Corollary 33 Si $\vdash t : L(\text{Bool}) \multimap L(\text{Bool})$, alors il existe un polynôme P tel que: pour tout $l : L(\text{Bool})$, toute réduction de $(t l)$ a au plus $P(\text{longueur}(l))$ étapes.



Expressivité

toutes les fonctions de FP ne sont pas représentables dans ce système (contrairement à LLL), mais on a:

Theorem 34 soit $f : \{0, 1\}^* \rightarrow \{0, 1\}^*$ une fonction calculable par une machine de Turing en espace linéaire et en temps polynomial, et telle que pour tout x , $\text{longueur}(f(x)) \leq \text{longueur}(x)$, alors: il existe un terme t tel que $\vdash t : L(\text{Bool}) \multimap L(\text{Bool})$ qui représente f .



Conclusion

- le système de types linéaires NSI pour le calcul non-size-increasing donne un système plus flexible pour caractériser certains programmes de temps polynomial,
- cependant contrairement aux systèmes ELL, LLL il n'offre pas de correspondance avec les preuves, ni certains traits comme: la duplication (contraction), le polymorphisme . . .



- [Laf04] Y. Lafont. Soft linear logic and polynomial time. *Theoretical Computer Science*, 318(1–2):163–180, 2004.
- [Ter01] K. Terui. Light Affine Lambda-calculus and polytime strong normalization. In *Proceedings of LICS'01*, pages 209–220, 2001.
- [Ter04] K. Terui. Light affine set theory: a naive set theory of polynomial time. in *Studia Logica*, Vol. 77, pp. 9-40, 2004

76-2

References

- [AS02] K. Aehlig, H.Schwichtenberg. A syntactical analysis of non-size-increasing polynomial time computation. In *ACM Transactions on Computational Logic* 3(3): 383-401 (2002).
- [AR02] A. Asperti and L. Roversi. Intuitionistic light affine logic. *ACM Transactions on Computational Logic*, 3(1):1–39, 2002.
- [BM04] P. Baillot and V. Mogbil. Soft lambda-calculus: a language for polynomial time computation. In *Proceedings of FOSACS'04, LNCS*, Springer.
- [BT04b] P. Baillot and K. Terui. Light types for polynomial time computation in lambda-calculus. In *Proceedings of LICS'04*, pages 266–275, 2004.
- [DJ03] V. Danos and J.-B. Joinet. Linear logic & elementary time. 183(1):123–137, 2003. *Information and Computation*.
- [Gir98] J.-Y. Girard. Light linear logic. *Information and Computation*, 143:175–204, 1998.
- [GSS92] J.-Y. Girard, A. Scedrov, and P. Scott. Bounded linear logic: A modular approach to polynomial time computability. *Theoretical Computer Science*, 97:1–66, 1992.
- [H03] M. Hofmann. Linear types and non-size-increasing polynomial time computation. *Information and Computation* 183(1): 57-85 (2003)

76-1