

項書換えシステム「Metis」における帰納的証明機能

5B-1

大須賀昭彦 坂井公

(新世代コンピュータ技術開発機構)

1. はじめに

HuetとHuilliotはHusser[5]らの仕事を拡張し、Knuth&Bendixの完備化手続き[4]が等式論理における帰納的定理の証明に利用できることを示した[3]。直接に帰納法を使わず帰納的定理を証明する方法は、潜在帰納法(inductionless induction)と呼ばれ、最近さかんにその応用が研究されている。これは、等式論理の公理系 E に証明すべき等式を加え新しい公理系 E' をつくったとき、 E と E' が等しい始代数モデルを持てば加えた等式は E 上の定理であるという考え方に基いた定理証明手法である。今回、項書換えシステム生成系Metis上に潜在帰納法を実現したので、その証明手続きについて報告する。

2. 項書換えシステム生成系 Metis

Metisは、TRSに関する技術研究を目的とした実験システムであり、現在DEC-2060とPSIに実装されている。基本機能として①等式の書換え規則化(停止性保証)機能、②完備化機能、③定理証明機能、④簡約機能等を備えている。これらの処理はすべて会話的に行われる[6]。

3. 潜在帰納法

通常の完備、簡約、既約等の概念は既知とする[7]。 E 、 E' に対応する完備なTRS R 、 R' に於いて始代数モデルが一致するとは、 R の基礎項(ground term)上の既約項が R' でも既約項であることを意味する。そこで、 R 上の帰納的定理は次の手順で証明可能となる。(1)完備なTRS R に証明すべき等式を追加して R' を得る(2) R' を完備化する(3)得られた完備なTRS R' が R の基礎項上の既約項を簡約しないことを確認する。これが潜在帰納法といわれる定理証明手法である[3][7]。

ここで、(3)の判定は一般に容易ではない。いくつかの判定方法が提案されているが、我々は実現の効率性を考慮して、定義原理に基づくものを採用した。

3.1. 定義原理[3][7]

F を関数記号の集合、 V を変数の集合、 $T(F, V)$ を F 、 V からつくられる項の集合、 $T(F)$ を F のみからつくられる変数を含まない基礎項の集合とする。 F は演算子 D と構成子 C に分割されているものとし、 $T(C, V)$ 、 $T(C)$ も同様に定義する。

定義. 完備なTRS R が定義原理をみたすとは、任意の基礎項 $t \in T(F)$ に対し、 t が R に於ける標準形となるのは $t \in T(C)$ のとき、かつこのときに限られることをいう。

この原理をみたす完備なTRS に関しては、次の定理に

より(3)の判定が可能となる。

定理. 新たな書換え規則が R の既約項を簡約しない $\Leftrightarrow$ 書換え規則の左辺 l が $l \in T(C, V)$ 。

また、完備なTRS が定義原理をみたすことを確認する十分条件として、次が知られている。

定理. 完備なTRS R に於て、任意の書換え規則の左辺が $d \in D$ を含み、かつ任意の $d \in D$ 、 $c_i \in C$ について、項 $d(c_1, \dots, c_n)$ が可約 $\Rightarrow R$ は定義原理をみたす。

3.2. 向付自由規則の導入

従来の潜在帰納法では、新たな等式に向付ができない場合 R' の停止性が保証できなくなり、証明は失敗に終わっていた。我々はこの問題に対し、向付自由規則の考え方を導入した。これは、 $>$ を適当な強単純化順序[2]としたとき、等式 $l \rightarrow r$ に対して、 $l > r$ ($r > l$)となるならば従来通り書換え規則として $l \rightarrow r$ ($r \rightarrow l$)を得るが、順序付できない場合は、それを両方向に適用可能な向付自由規則 $l \leftrightarrow r$ として扱うというものである。これに伴い、要対法、簡約等の概念が以下のように拡張される。

定義. 項 g が部分項 s を持つことを $g[s]$ と表すと、2つの書換え規則 $g[s] \rightarrow d$ 、 $l \rightarrow r$ が与えられ、 $\theta(s) = \theta(l)$ 、 $\theta(r) \geq \theta(l)$ かつ $\theta(d) \geq \theta(g[s])$ なる代入 θ が存在するとき、 $\theta(d) = \theta(g[r])$ を拡張要対という。

定義. $g[s]$ は、 $s = \theta(l)$ 、 $\theta(l) > \theta(r)$ なる代入 θ が存在するとき $l \leftrightarrow r$ によって、 $g[\theta(r)]$ に拡張簡約される。

3.3. 無限実行の検出

潜在帰納法は、定理が成立する場合無限の要対を生成し続け停止しないことがある。しかし、多くの場合新たな補題(等式)を追加することによって、そのような無限実行は回避できる。そこで、この状況の検出が重要な問題となってくる。我々は無限実行の検出にHermannの結果[1]に類似の交差対の概念を導入した。

定義. 2つの書換え規則 $g[s] \rightarrow d$ 、 $l \rightarrow r[t]$ が与えられ、 $\theta(s) = \theta(l)$ 、 $\theta(r[t]) \geq \theta(l)$ かつ $\theta(d) \geq \theta(g[s])$ なる代入 θ が存在し、さらに、 $\theta(l)$ と l が単化可能かつ $\theta(d) \geq \theta(g[r[t]])$ であるときこの2つの規則を拡張交差対と呼ぶ。

拡張交差対は同時に拡張要対 $\theta(d) = \theta(g[r[t]])$ を生成する。必要とされる補題は、この要対をさらに一般化するような等式である。しかし、拡張交差対の存在は無無限実行の十分条件ではないため、現在の実現では、補題の必要性の判断はユーザに任される。

4. アルゴリズム

以下に潜在帰納法のアルゴリズムを与える。以降、拡張要対、拡張簡約、拡張交差対を単に要対、簡約、交差対と記す。また、 $>$ は適当な強単純化順序を表し、構成子は任意の演算子より小さいことを仮定する。

0. RO := 定義原理を満足する完備なTRS

E0 := 証明すべき等式の集合

Inductionless Induction by Metis

Akihiko OHSUGA, Ko SAKAI

Institute for New Generation Computer Technology

$i := 0$
 1. if $E_i = \phi$
 停止 [定理成立]
 else
 E_i 中の $H \rightarrow N$ を選択し、既約項 $H \downarrow, N \downarrow$ を求める
 if $H \downarrow = N \downarrow$
 $R_{i+1} := R_i, E_{i+1} := E_i - (H \rightarrow N), i := i+1$ とし1.へ戻る
 else
 2.へすすむ
 2. if $H \downarrow = c(N_1, \dots, N_n), N \downarrow = c(N_1, \dots, N_n), c \in C$
 $R_{i+1} := R_i, E_{i+1} := E_i - (H \rightarrow N) + (M_j \rightarrow N_j \mid 1 \leq j \leq n),$
 $i := i+1$ とし1.へ戻る
 elseif $H \downarrow = c_1(N_1, \dots, N_m), N \downarrow = c_2(N_1, \dots, N_n),$
 $c_1, c_2 \in C, c_1 \neq c_2$
 停止 [定理不成立]
 elseif $H \downarrow = c(N_1, \dots, N_n), c \in C, N \downarrow \in V$
 停止 [定理不成立]
 elseif $H \downarrow \in V, N \downarrow = c(N_1, \dots, N_n), c \in C$
 停止 [定理不成立]
 elseif $H \downarrow, N \downarrow \in V, H \downarrow \neq N \downarrow$
 停止 [定理不成立]
 elseif $H \downarrow > N \downarrow$
 $F := (H \downarrow \rightarrow N \downarrow)$ とし3.へすすむ
 elseif $H \downarrow < N \downarrow$
 $F := (N \downarrow \rightarrow H \downarrow)$ とし3.へすすむ
 else
 $F := (N \downarrow \rightarrow H \downarrow)$ とし3.へすすむ
 3. if R_i 中の規則と F との間に交差対が存在
 $E_{i+1} := E_i - (H \rightarrow N) + (\text{補題}) + (F \text{と} R_i \text{間の交差対})$
 else
 $E_{i+1} := E_i - (H \rightarrow N) + (F \text{と} R_i \text{間の交差対})$
 $R_{i+1} := R_i + (F), i := i+1$ とし1.へ戻る

5. 実行例

異なる定義を与えられたリストの反転プログラムが始代
 数モデル上で等価であることを証明する。以下のように
 R_0 として置換え規則による2種類のreverseの定義を与
 え、 E_0 を2つの定義が等価であることを示す等式の集合
 とする。演算子 D を{reverse, append, nrev}, 構成子 C を
 {[], [:]}として適当な順序を仮定すると、この R_0 は完備
 でありかつ定義原理を満足する。

$R_0 = \{ \text{reverse}([]) \rightarrow [], \quad (r1)$
 $\text{reverse}([X:Y]) \rightarrow \text{append}(\text{reverse}(Y), [X]), \quad (r2)$
 $\text{append}([], X) \rightarrow X, \quad (r3)$
 $\text{append}([X:Y], Z) \rightarrow [X:\text{append}(Y, Z)], \quad (r4)$
 $\text{nrev}([], X) \rightarrow X, \quad (r5)$
 $\text{nrev}([X:Y], Z) \rightarrow \text{nrev}(Y, [X:Z]) \quad (r6)$
 $E_0 = \{ \text{reverse}(X) = \text{nrev}(X, []) \} \quad (e1)$

手続きを開始すると、 E_0 から等式(e1)が選択される。
 左辺 $\downarrow >$ 右辺 $\downarrow$ により、 R_1, E_1 は
 $R_1 = R_0 + \{ \text{reverse}(X) \rightarrow \text{nrev}(X, []) \} \quad (r7)$
 $E_1 = \{ \text{append}(\text{reverse}(Y), [X]) \rightarrow \text{nrev}([X:Y], []) \} \quad (e2)$
 となる。ここで、(e2)は(r2)と(r7)間の要対である。
 E_1 から(e2)を選択し両辺を簡約すると、等式
 $\text{append}(\text{nrev}(Y, []), [X]) \rightarrow \text{nrev}(Y, [X]) \quad (e2) \downarrow$
 が得られる。左辺 $\downarrow >$ 右辺 $\downarrow$ により、 $\downarrow$ として、

$\text{append}(\text{nrev}(Y, []), [X]) \rightarrow \text{nrev}(Y, [X]) \quad (r8)$
 が得られるが、(r6)と(r8)は交差対になっており、無限
 実行の可能性がでてくる。そこで、補題を獲得し併せて
 E_2 へ追加する。
 $R_2 = R_1 + \{ (r8) \}$
 $E_2 = \{ \text{append}(\text{nrev}(X, Y), Z) \rightarrow \text{nrev}(X, \text{append}(Y, Z)), (e3)$
 $\text{append}(\text{nrev}(X, [Y]), [Z]) \rightarrow \text{nrev}([Y:X], [Z]) \} \quad (e4)$
 ここで、(e3)は補題、(e4)は(r6)と(r8)間の要対である。
 E_2 から(e3)を選択すると、左辺 $\downarrow >$ 右辺 $\downarrow$ により、
 $R_3 = R_2 + \{ \text{append}(\text{nrev}(X, Y), Z) \rightarrow \text{nrev}(X, \text{append}(Y, Z)) \} \quad (r9)$
 $E_3 = \{ (e4) \}$
 となる。続けて E_3 から(e4)を選択し、両辺を簡約すると、
 $\text{nrev}(X, [Y:Z]) \rightarrow \text{nrev}(X, [Y, Z]) \quad (e4) \downarrow$
 が得られ、左辺 $\downarrow =$ 右辺 $\downarrow$ により、
 $R_4 = R_3$
 $E_4 = E_3 - \{ (e4) \} = \phi$
 となる。これにより手続きは停止し、最初に与えた等式
 が帰納的定理であることが確認される。

6. おわりに

Metis上の置換え帰納法について説明した。従来の手続き
 には、①結果(成立・不成立)と共に停止する②証明に
 失敗して停止する③停止しないの3つの場合があったの
 に対し、我々の方法は、(1)向付自由規則の導入によって
 ②の場合を防ぎ、また、(2)無限実行の検出基準により、
 ユーザの介入によって③の多くの場合を回避することに
 も成功した。

今後はさらに定理証明能力の向上を目指していく予定
 であるが、今のところ以下の課題について検討している。
 ・基礎項上に限定された合流性の判定
 ・補題の自動獲得

参考文献

- [1] Hermann, H. and Privara, I.: "On nontermination of Knuth-Bendix algorithm", Research Report VUSEI-AR-OPS-3/85, Institute of Socio-Economic Information and Automation, CS-842 21, 1985.
- [2] Hsiang, J.: "On word problems in equational theories", private communication (1985).
- [3] Huet, G. and Hullot, J.M.: "Proofs by induction in equational theories with constructors", J. Comput. Syst. Sci., Vol. 25, No. 2 (1982), pp. 239-266.
- [4] Knuth, D.E. and Bendix, P.B.: "Simple Word Problems in Universal Algebras", Computational Problems in Abstract Algebra (J. Leech eds.), Pergamon Press, Oxford (1970), pp. 263-297.
- [5] Musser, D.R.: "On proving inductive properties of abstract data types", 7th ACH Symposium on Principle of Programming Language (1980), pp. 154-162.
- [6] Ohsuga, A. and Sakai, K.: "Metis: A Term Rewriting System generator", RIMS Symposium on Software Science and Engineering (1986).
- [7] 坂井公: "Knuth-Bendixの完備化手続きとその応用", コンピュータソフトウェア, Vol. 4, No. 1 (1987), pp. 2-22.