

Ça dépend, ça dépasse

Une monade dépendante de contrôle délimité

Pierre-Marie Pédrot

$PPS/\pi r^2$

14 novembre 2012

- 1 Contrôle délimité
- 2 Délimitation
- 3 Dépendances
- 4 Et la linéarité dans tout ça ?

- Le manège enchanté de la correspondance de Curry-Howard
 - ↪ Prendre le contenu calculatoire des preuves au sérieux
 - ↪ Transposer les structures des langages de programmation à la logique

- Le manège enchanté de la correspondance de Curry-Howard
 - ↪ Prendre le contenu calculatoire des preuves au sérieux
 - ↪ Transposer les structures des langages de programmation à la logique
- Des systèmes intuitionnistes puissants
 - ↪ Des vrais morceaux de mathématiques !
 - ↪ Renouveau des fondations (MLTT, CIC, etc.)

- Le manège enchanté de la correspondance de Curry-Howard
 - ↪ Prendre le contenu calculatoire des preuves au sérieux
 - ↪ Transposer les structures des langages de programmation à la logique
- Des systèmes intuitionnistes puissants
 - ↪ Des vrais morceaux de mathématiques !
 - ↪ Renouveau des fondations (MLTT, CIC, etc.)
- ... mais les mathématiciens vivent dans un monde classique
 - ↪ On y travaille depuis Griffin '90...

- Les sages enseignements de la **logique linéaire**
 - ↪ Po-la-ri-sa-tion
 - ↪ Analyse de la CPS en style direct
 - ↪ Linéarité

- Les sages enseignements de la **logique linéaire**
 - ↪ Po-la-ri-sa-tion
 - ↪ Analyse de la CPS en style direct
 - ↪ Linéarité

- Des types riches
 - ↪ Ordre supérieur
 - ↪ (Co-)Inductifs
 - ↪ **Élimination dépendante**

Typi adfingendi sunt

Partir d'un encodage monadique bien connu : la non-non-traduction



Introduire la délimitation



Introduire la dépendance



Retrouver la linéarité ?

Au commencement était le contrôle non-délimité (« double négation »).

$$TA := (A \Rightarrow R) \Rightarrow R$$

avec les opérations monadiques habituelles :

$$\begin{aligned} \text{return} &: A \Rightarrow TA \\ &:= \lambda x. \lambda k. kx \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{bind} &: TA \Rightarrow (A \Rightarrow TB) \Rightarrow TB \\ &:= \lambda m. \lambda f. \lambda k. m(\lambda x. f x k) \end{aligned}$$

Opérateurs non-délimités

Peu d'intérêt, parce qu'un seul type de retour.

$$\begin{aligned} \text{callcc} &: ((A \Rightarrow TB) \Rightarrow TA) \Rightarrow TA \\ &:= \lambda f. \lambda k. f(\lambda x. \lambda - . kx) \end{aligned}$$
$$\begin{aligned} \text{em} &: T(A \oplus (A \Rightarrow TB)) \\ &:= \lambda k. \text{inr}(\lambda x. \lambda - . k(\text{inl } x)) \end{aligned}$$
$$\begin{aligned} \text{absurd} &: ((A \Rightarrow T0) \Rightarrow T0) \Rightarrow TA \\ &:= \lambda f. \lambda k. f(\lambda x. \lambda - . kx) (\lambda p. \text{case } p \text{ with } []) \end{aligned}$$

Peu d'expressivité dans cette monade :

- Dans le cas monomorphe, type de retour essentiel
- Dans le cas polymorphe, aucune garantie sur le contenu
 - Pas de propriété de la disjonction ni de l'existentielle
 - Voire existence de monstres

Le contrôle délimité peut se percevoir de deux manières :

- Du côté dynamique :
 - Les continuations ne rendent pas la main
 - Elles sont réutilisables et composables
 - Présence d'une évaluation locale (`run`)
- Du côté statique :
 - Des types de retour différents
 - Une différence nette entre calculs et valeurs

Contrôle délimité (définitions)

Un nouvel encodage de « monade indicée » :

$$TA :: I \triangleright O := (A \Rightarrow I) \Rightarrow O$$

et des combinateurs plus fins :

return : $A \Rightarrow TA :: R \triangleright R$

$:= \lambda x. \lambda k. kx$

bind : $TA :: M \triangleright O \Rightarrow (A \Rightarrow TB :: I \triangleright M) \Rightarrow TB :: I \triangleright O$

$:= \lambda m. \lambda f. \lambda k. m(\lambda x. f x k)$

Opérateurs délimités

Quelques opérateurs sympathiques absents du cas non-délimité :

$$\begin{aligned} \text{run} &: (TA :: A \triangleright R) \Rightarrow R \\ &:= \lambda m.m(\lambda x.x) \\ \text{catch} &: TA :: I \triangleright (TA :: I \triangleright O) \Rightarrow TA :: I \triangleright O \\ &:= \lambda m.\lambda k.mkk \\ \text{abort} &: O \Rightarrow (TA :: I \triangleright O) \\ &:= \lambda v.\lambda - .v \end{aligned}$$

Et les opérateurs délimités fondateurs :

$$\begin{aligned} \text{reset} &: TI :: I \triangleright M \Rightarrow TM :: O \triangleright O \\ &:= \lambda m.\text{return}(\text{run } m) \\ \text{shift} &: \dots \\ &:= \dots \end{aligned}$$

Les grands classiques :

`callcc` : $((A \Rightarrow TB :: I \triangleright M) \Rightarrow TA :: M \triangleright O) \Rightarrow TA :: M \triangleright O$
:= ...

`em` : $T(A \oplus (A \Rightarrow TB :: I \triangleright O)) :: O \triangleright O$
:= ...

`absurd` : $((A \Rightarrow T0 :: M \triangleright I) \Rightarrow T0 :: R \triangleright O) \Rightarrow TA :: I \triangleright O$
:= ...

Nettement meilleure expressivité que le contrôle non-délimité :

- Capacité de sortir de la monade ;
- Informations plus riches sur ce que renvoie le calcul
 - ... mais ça n'est pas aussi puissant que les types linéaires
- Grâce à la paramétricité, résultats métag
 - ... mais ça n'est pas interne

Prendre la polarisation au sérieux I

En logique linéaire polarisée, dualité fondamentale :

- Positifs : constructeurs \rightsquigarrow valeurs

$$P ::= 1 \mid P \otimes Q \mid 0 \mid P \oplus Q \mid !N$$

- Négatifs : destructeurs \rightsquigarrow calculs

$$N ::= \perp \mid M \wp N \mid \top \mid M \& N \mid ?P$$

Pendant, l'orthogonalité est asymétrique.

- $P^\perp := P \multimap \perp$ est bien polarisé
- $N^\perp := N \multimap \perp$ ne l'est pas

Prendre la polarisation au sérieux II

- Dans CIC, l'élimination dépendante provient des inductifs (i.e. positifs)
- Le type associé à un connecteur négatif mime son terme de preuve

Terme	Type
$\lambda x : A.M$	$\forall x : A.B$
$\text{case } (p : A \otimes B) \text{ with } (x, y) \Rightarrow M$	$\text{case } (p : A \otimes B) \text{ with } (x, y) \Rightarrow C$
$\text{case } (s : A \oplus B) \text{ with}$ $\text{inl } x \Rightarrow M_1$ $\text{inr } y \Rightarrow M_2$	$\text{case } (s : A \oplus B) \text{ with}$ $\text{inl } x \Rightarrow C_1$ $\text{inr } y \Rightarrow C_2$

Prendre la polarisation au sérieux III

À cause de la nature de l'élimination dépendante, on restreint la dépendance au **positifs** (\cong *value restriction*).

La monade de continuation délimitée devient :

$$\frac{I : A \Rightarrow \text{Type} \quad O : \text{Type} \quad A \text{ positif}}{TA :: I \triangleright O := (\forall x : A. Ix) \Rightarrow O}$$

Et le `return` passe naturellement :

$$\frac{R : A \Rightarrow \text{Type} \quad A \text{ positif}}{\text{return } (v : A) : (\forall x : A. Rx) \Rightarrow Rv}$$

Le problème du bind

Comment raffiner dans un monde dépendant :

$$\text{bind} : TA \Rightarrow (A \Rightarrow TB) \Rightarrow TB$$

En effet, on voudrait :

$$\frac{A : \text{Type} \quad B : A \Rightarrow \text{Type} \quad A \text{ positif}}{\text{bind}(m : TA) : (\forall x : A. T(Bx)) \Rightarrow T(B \star)}$$

Mais m est une monade, et on ne peut pas en sortir aussi facilement !
Que met-on dans \star ?

Une monade généralisée

La solution consiste à généraliser le type de la monade délimitée en y incluant un **télescope** entier.

$$\mathcal{T} ::= \emptyset : \mathcal{T} \mid (::) : \forall A : \text{Type}. (A \Rightarrow \mathcal{T}) \Rightarrow \mathcal{T}$$

On définit inductivement l'habitant d'un télescope :

$$\frac{I : \text{Type}}{I \in \emptyset} \quad \frac{A : \text{Type} \quad \mathfrak{t} : A \Rightarrow \mathcal{T} \quad \forall x : A. (Ix \in \mathfrak{t} x)}{\forall x : A. Ix \in A :: \mathfrak{t}}$$

En pratique, l'habitant d'un télescope est un type de la forme :

$$\forall x_1 : A_1. \dots x_n : A_n. Ix_1 \dots x_n$$

C'est un peu plus compliqué...

Enfin, la monade généralisée

La forme complète de la monade dépendante délimitée devient :

$$\frac{t : \mathcal{T} \quad I \in t \quad O : \text{Type}}{I \triangleright O := I \Rightarrow O}$$

et les combinateurs de base deviennent :

$$\frac{R \in A :: \emptyset}{\text{return } (v : A) : R \triangleright Rv}$$
$$\frac{I \in A :: t \quad M \in A :: \emptyset \quad O : \text{Type}}{\text{bind } (m : M \triangleright O)(f : \forall x : A. (I \triangleright Mx)) : I \triangleright O}$$

if not understood then raise WTF

Une version lisible par les humains¹ de la slide précédente :

$$\frac{R : A \Rightarrow \text{Type}}{\text{return } (v : A) : (\forall x : A. Rx) \Rightarrow Rv}$$
$$\frac{\begin{array}{l} O : \text{Type} \qquad M : A \Rightarrow \text{Type} \\ I : \forall x : A. \forall \vec{y} : \vec{B} x. \text{Type} \\ m : (\forall x : A. Mx) \Rightarrow O \quad f : \forall x : A. [(\forall \vec{y} : \vec{B}. I x \vec{y}) \Rightarrow Mx] \end{array}}{\text{bind } m f : (\forall x : A. \forall \vec{y} : \vec{B} x. I x \vec{y}) \Rightarrow O}$$

1. Photo non contractuelle.

D'autres combinateurs

Le fait d'utiliser des monades variadiques élimine certains artefacts :

$$\begin{array}{l} \text{callcc} : \quad ((\forall x : A. (\forall y : B. M \ x \ y) \Rightarrow I \ x) \Rightarrow (\forall x : A. I \ x) \Rightarrow O) \Rightarrow (\forall x : A. I \ x) \Rightarrow O \\ \text{callcc}' : \quad ((\forall x : A. I \ x) \Rightarrow (\forall x : A. I \ x) \Rightarrow O) \Rightarrow (\forall x : A. I \ x) \Rightarrow O \end{array}$$
$$\begin{array}{l} \text{run} : \quad ((A \Rightarrow A) \Rightarrow O) \Rightarrow O \\ \text{run}' : \quad (\forall p : 1. \text{case } p \text{ with } ()) \Rightarrow O \Rightarrow O \end{array}$$

Quelques remarques

- Cette définition fait un usage implicite de règles de conversions
- On peut tout à fait l'internaliser en CIC
- Sur le fragment \forall , les termes de preuve sont **inchangés**
 - En particulier `return` et `bind`
 - Mais aussi `run`, `abort` et `callcc`
- Le cas du type de m dans `bind` peut être aisément généralisé
- Le type de `bind` ressemble furieusement au *double negation shift*

$$\begin{array}{c} O : \text{Type} \qquad M : A \Rightarrow \text{Type} \\ I : \forall x : A. \forall \vec{y} : \vec{B}. \text{Type} \\ m : (\forall x : A. Mx) \Rightarrow O \quad f : \forall x : A. [(\forall \vec{y} : \vec{B} x. I x \vec{y}) \Rightarrow Mx] \\ \hline \text{bind } m f : (\forall x : A. \forall \vec{y} : \vec{B} x. I x \vec{y}) \Rightarrow O \end{array}$$

On peut déjà construire deux combinateurs sympathiques sur les habitants de télescopes.

$$\overline{\top : \forall s : 0. \text{case } s \text{ with } [] \in 0 :: \emptyset}$$

$$M := \forall p : P. \hat{M}p \quad N := \forall q : Q. \hat{N}q$$

$$\overline{M \& N := \forall s : P \oplus Q. \text{case } s \text{ with } [\text{inl } x \Rightarrow \hat{M}x \mid \text{inr } y \Rightarrow \hat{N}y]}$$

Les principes classiques

Voici enfin deux principes classiques auxquels on est habitués :

$$\text{em} : ((\forall x : A. I x) \& ((\forall x : A. I x) \Rightarrow O)) \Rightarrow O$$

$$\text{em} : (\forall (s : A \oplus (\forall x : A. I x)). \text{case } s \text{ with} \\ [\text{inl } x \Rightarrow I x \mid \text{inr } - \Rightarrow O]) \Rightarrow O$$

$$\text{absurd}' : ((\forall x : A. I x) \Rightarrow \top \Rightarrow O) \Rightarrow (\forall x : A. I x) \Rightarrow O$$

Termes de preuve laissés au lecteur.

Les règles sur les positifs en logique linéaire sont problématiques d'un point de vue de la focalisation.

$$\frac{\vdash \Gamma, A}{\vdash \Gamma, A \oplus B}$$

Dans cette règle, rien ne garantit en effet que les règles suivantes porteront uniquement sur A (i.e. la preuve de A n'est pas nécessairement une valeur). Au niveau de la CPS, cela correspond à une commutation :

$$TA \oplus TB \Rightarrow T(A \oplus B)$$

Inversibilité du $\&$

En calcul délimité non-dépendant, cette commutation existe, mais seulement si le type d'entrée coïncide. De plus, elle perd de l'information sur le type de sortie : la fonction n'est pas **réversible**.

$$(TA_1 :: I \triangleright O_1) \oplus (TA_2 :: I \triangleright O_2) \Rightarrow T(A_1 \oplus A_2) :: I \triangleright (O_1 \oplus O_2)$$

$\lambda s. \lambda k. \text{case } s \text{ with } [\text{inl } x \Rightarrow \text{inl}(x k) \mid \text{inr } y \Rightarrow \text{inr}(y k)]$

Problème similaire avec \top : il faut choisir un type de retour.

$$\top_O := 0 \Rightarrow O$$

Ici, grâce aux types dépendants :

$$\begin{array}{l} M_i := (\forall x_i : A_i. I_i x_i) \Rightarrow O_i \\ I := \lambda p : (A_1 \oplus A_2). \text{case } p \text{ with } [\text{inl } x \Rightarrow I_1 x \mid \text{inr } y \Rightarrow I_2 y] \\ O := \lambda r : (M_1 \oplus M_2). \text{case } r \text{ with } [\text{inl } - \Rightarrow O_1 \mid \text{inr } - \Rightarrow O_2] \\ \hline \forall r : (M_1 \oplus M_2). (\forall p : (A_1 \oplus A_2). I p) \Rightarrow (O r) \end{array}$$

On récupère une commutation réversible.

Quid du \wp ?

On voudrait faire la même chose avec la règle :

$$\frac{\vdash \Gamma, A \quad \vdash \Delta, B}{\vdash \Gamma, \Delta, A \otimes B}$$

i.e. exhiber une commutation $TA \otimes TB \Rightarrow T(A \otimes B)$ réversible.

Quid du \otimes ?

On voudrait faire la même chose avec la règle :

$$\frac{\vdash \Gamma, A \quad \vdash \Delta, B}{\vdash \Gamma, \Delta, A \otimes B}$$

i.e. exhiber une commutation $TA \otimes TB \Rightarrow T(A \otimes B)$ réversible.

Échec

Mais les solutions habituelles ne marchent pas ! Il faut **orienter** le tenseur.

Selon l'orientation, la dépendance forcée fournit alors :

- $\exists x : A. B x$ (gauche-droite)
- $\exists y : B. A y$ (droite-gauche)

Dans les deux cas, c'est une forme dégénérée du bind.

Que faire ?

Cette solution n'est pas satisfaisante. Un petit détour par la logique linéaire nous permet d'y voir plus clair.

Proposition

$$(!A \multimap I) \multimap O \cong O^\perp \multimap !A \otimes I^\perp$$

La monade de continuation linéaire et d'état sont isomorphes...

...

Et ça, on sait faire :

$$\frac{O_i^\perp \multimap !A_i \otimes I_i^\perp}{O_1^\perp \otimes O_2^\perp \multimap !(A_1 \otimes A_2) \otimes (I_1^\perp \otimes I_2^\perp)}$$

C'est un calcul en parallèle des effets.

Problème, en redualisant, on trouve :

$$(! (A_1 \otimes A_2) \multimap (I_1 \wp I_2)) \multimap O_1 \wp O_2$$

Comment encoder \wp ?

« S'il n'y a pas de solution, il n'y a pas de problème »

Proverbe Shadok

Regardons le comportement du \mathfrak{X} sur deux télescopes linéaires.

$$(P \dashrightarrow M) \mathfrak{X} (Q \dashrightarrow N) \cong P \otimes Q \dashrightarrow M \mathfrak{X} N$$

La définition du \mathfrak{X} dépend d'elle-même. Comment s'en sortir ?

« S'il n'y a pas de solution, il n'y a pas de problème »

Proverbe Shadok

Regardons le comportement du \mathfrak{X} sur deux télescopes linéaires.

$$(P \multimap M) \mathfrak{X} (Q \multimap N) \cong P \otimes Q \multimap M \mathfrak{X} N$$

La définition du \mathfrak{X} dépend d'elle-même. Comment s'en sortir ?

Solution

L'équation ci-dessus est la définition du \mathfrak{X} , dont c'est le **plus grand** point fixe.

Généralisation de la monade délimitée dépendante

Pour pouvoir définir $M \mathfrak{A} N$, il faut alors généraliser la notion de télescope en les prenant comme **co-inductifs** (i.e. des listes dépendantes à l'infini).

Les habitants d'un télescope sont adaptés de même, et sont de la forme :

$$\forall x_1 : P_1. \dots \forall x_n : P_n. \dots$$

Les habitants d'un télescope représentent les **négatifs** de la logique linéaire.

Si I et O sont deux négatifs, la monade devient :

$$I \triangleright O := I \Rightarrow O$$

Connecteurs infinitaires

On peut définir des connecteurs sur nos télescopes infinis :

- Les connecteurs $\&$ et \top sont inchangés :

$$\begin{aligned}(\forall x : A. M x) \& (\forall y : B. N y) := \\ \forall s : (A \oplus B). \text{case } s \text{ with } [\text{inl } x \Rightarrow M x \mid \text{inr } y \Rightarrow N y]\end{aligned}$$

$$\top := \forall p : 0. \text{case } s \text{ with } []$$

- Comme défini précédemment :

$$\begin{aligned}(\forall x : A. M x) \wp (\forall y : B. N y) := \\ \forall p : (A \otimes B). \text{case } p \text{ with } (x, y) \Rightarrow (M x) \wp (N y)\end{aligned}$$

- Enfin, pour \perp :

$$\perp := \forall p : 1. \text{case } p \text{ with } () \Rightarrow \perp$$

On peut, dans ce formalisme, écrire la commutation réversible :

$$TA \otimes TB \Rightarrow T(A \otimes B)$$

Elle devient :

$$(I_1 \triangleright O_1) \otimes (I_2 \triangleright O_2) \Rightarrow (I_1 \bowtie I_2) \triangleright (O_1 \bowtie O_2)$$

Cela se prouve par coinduction.

- La différence essentielle entre \perp et 0 est éclairante :
 - ↪ une preuve de 0 est une contradiction ;
 - ↪ une preuve de \perp n'existe pas, car \perp est un type infini alors qu'une preuve est un objet fini (parapreuves?)
- Les négatifs n'existent pas *a priori* : les preuves se contentent de les prendre en argument et de les chaîner.
- L'égalité n'a pas le même statut :
 - ↪ Sur les positifs, c'est une élimination par cas ;
 - ↪ Sur les négatifs, elle se définit par coinduction.

Retrouver la logique linéaire

- Il nous manque les exponentielles (et les shifts)
- Pour l'instant, ça n'est pas encore très clair sur leur nécessité
- Ce qui a l'air de marchoter :

$$\uparrow(v : A) := R \triangleright Rv$$

$$?A := (\forall x : A. Ix) \triangleright O$$

$$!A = \downarrow A = A \quad (???)$$

- Le bang vu comme délimiteur (conversion implicite) ?
- Mettre des quantifications au bon endroit ?

La logique... linéaire ?

- La logique linéaire est une CPS en style direct
 - ↪ née des espaces de cohérence
- La linéarité est une contrainte implicite sur le type de retour
 - ↪ ... en particulier, rien à voir avec la duplication dans l'absolu
 - ↪ ... et la logique linéaire n'internalise pas : $\vdash ?P$ implique $\vdash P$
- Les exponentielles représentent une contrainte sur le contexte
 - ↪ Elles n'existent pas hors d'un séquent
 - ↪ Elles séquentialisent les dépendances
- Un mismatch fondamental entre \vdash et \multimap
 - ↪ mal reflété par les modèles catégoriques

Affirmation gratuite

La logique linéaire est le fragment propositionnel d'une logique « contextuelle » munie :

- de l'élimination dépendante
- d'objets co-inductifs

où la linéarité apparaît comme un artefact des dépendances.

Merci de votre attention