

Automates, jetons & logiques

(introduction aux automates cheminants)

Thomas Colcombet

Séminaire 68NQRT
Rennes, le 3 octobre 2006

CONTEXTE

Automates d'arbres? automates à branchement.

Automates cheminants: modèle séquentiel d'automates d'arbres.

Automates à jetons: extension des automates cheminants.

Permet d'exprimer la sémantique de XPath.

Blocs de base des transformations XML.

(Engelfriet&Hogeboom99,Milo&Suciu&Vianu03).

⇒ étude dans le cas non borné.

Relation avec la logique: FO+TC.

Objectif: identifier des classes d'automates avec des langages logiques et séparer les logiques en séparant l'expressivité des familles d'automates.

PLAN

- **Automates** cheminants
- Automates à **jetons**
- **Logiques** FO+TC, FO+posTC, FO+DTC

Automates cheminants

ARBRES FINIS/TERMES

DEF: Un **arbre** (binaire fini) $t : dom(t) \rightarrow \Sigma$, avec:

- $dom(t)$ l'ensemble des **nœuds** de l'arbre,
- Σ un ensemble fini d'**étiquettes**,
- $fg, fd : dom(t) \rightarrow dom(t)$ applications partielles «**fil gauche**»/«**fil droit**»,
- convention: pour tout nœud x , $fg(x)$ est défini ssi $fd(x)$ l'est,
- un nœud x est une **feuille** si ni $fg(x)$ ni $fd(x)$ n'est défini,
- la **racine** $racine(t)$...

AUTOMATES À BRANCHEMENTS

DEF: $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, F, \delta)$ avec:

- Ensemble fini d'états Q ,
- Ensemble d'états finaux $F \subseteq Q$,
- Relation de transition $\delta \subseteq (Q \times Q \times \Sigma \times Q) \uplus (\Sigma \times Q)$.

AUTOMATES À BRANCHEMENTS

DEF: $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, F, \delta)$ avec:

- Ensemble fini d'états Q ,
- Ensemble d'états finaux $F \subseteq Q$,
- Relation de transition $\delta \subseteq (Q \times Q \times \Sigma \times Q) \uplus (\Sigma \times Q)$.

DEF: Une *exécution* $\rho : \text{dom}(t) \rightarrow Q$ avec pour tout $x \in \text{dom}(t)$:

- si x est une feuille, $(t(x), \rho(x)) \in \delta$,
- sinon $(\rho(\text{fg}(x)), \rho(\text{fd}(x)), t(x), \rho(x)) \in \delta$.

AUTOMATES À BRANCHEMENTS

DEF: $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, F, \delta)$ avec:

- Ensemble fini d'états Q ,
- Ensemble d'états finaux $F \subseteq Q$,
- Relation de transition $\delta \subseteq (Q \times Q \times \Sigma \times Q) \uplus (\Sigma \times Q)$.

DEF: Une exécution $\rho : \text{dom}(t) \rightarrow Q$ avec pour tout $x \in \text{dom}(t)$:

- si x est une feuille, $(t(x), \rho(x)) \in \delta$,
- sinon $(\rho(\text{fg}(x)), \rho(\text{fd}(x)), t(x), \rho(x)) \in \delta$.

DEF: Un arbre t est accepté par \mathcal{A} s'il existe une exécution ρ de \mathcal{A} sur t telle que $\rho(\text{racine}(t)) \in F$. **REG** est l'ensemble des langages acceptés par un automate à branchements.

AUTOMATES À BRANCHEMENTS

DEF: $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, F, \delta)$ avec:

- Ensemble fini d'états Q ,
- Ensemble d'états finaux $F \subseteq Q$,
- Relation de transition $\delta \subseteq (Q \times Q \times \Sigma \times Q) \uplus (\Sigma \times Q)$.

DEF: Une exécution $\rho : \text{dom}(t) \rightarrow Q$ avec pour tout $x \in \text{dom}(t)$:

- si x est une feuille, $(t(x), \rho(x)) \in \delta$,
- sinon $(\rho(\text{fg}(x)), \rho(\text{fd}(x)), t(x), \rho(x)) \in \delta$.

DEF: Un arbre t est **accepté** par \mathcal{A} s'il existe une exécution ρ de \mathcal{A} sur t telle que $\rho(\text{racine}(t)) \in F$. **REG** est l'ensemble des langages acceptés par un automate à branchements.

PROP: **REG** est fermé par intersection, union, complémentation, et projection. Le vide est décidable.

AUTOMATES CHEMINANTS

DEF(Aho,Ullman71): $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, I, F, \delta)$ avec:

- états Q , états initiaux I , états finaux $F \subseteq Q$,
- relation de transition $\delta \subseteq Q \times \text{Types} \times \Sigma \times \text{Dirs} \times Q$,
- $\text{Types} = \{\text{racine}, \text{fils_gauche}, \text{fils_droit}\} \times \{\text{feuille}, \text{interieur}\}$,
- $\text{Dirs} = \{\text{haut}, \text{bas_gauche}, \text{bas_droite}, \text{sur_place}\}$.

AUTOMATES CHEMINANTS

DEF(Aho,Ullman71): $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, I, F, \delta)$ avec:

- états Q , états initiaux I , états finaux $F \subseteq Q$,
- relation de transition $\delta \subseteq Q \times \text{Types} \times \Sigma \times \text{Dirs} \times Q$,
- $\text{Types} = \{\text{racine}, \text{fils_gauche}, \text{fils_droit}\} \times \{\text{feuille}, \text{interieur}\}$,
- $\text{Dirs} = \{\text{haut}, \text{bas_gauche}, \text{bas_droite}, \text{sur_place}\}$.

DEF: Une configuration $(q, x) \in Q \times \text{dom}(t)$.

Une exécution $(q_0, x_0) \dots (q_n, x_n) \in (Q \times \text{dom}(t))^+$ avec:

- $q_0 \in I, x_0 = \text{racine}(t)$,
- pour tout $k < n, (q_k, \text{type}(x_k), t(x_k), \text{dir}(x_k, x_{k+1}), q_{k+1}) \in \delta$.

AUTOMATES CHEMINANTS

DEF(Aho,Ullman71): $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, I, F, \delta)$ avec:

- états Q , états initiaux I , états finaux $F \subseteq Q$,
- relation de transition $\delta \subseteq Q \times \text{Types} \times \Sigma \times \text{Dirs} \times Q$,
- $\text{Types} = \{\text{racine}, \text{fils_gauche}, \text{fils_droit}\} \times \{\text{feuille}, \text{interieur}\}$,
- $\text{Dirs} = \{\text{haut}, \text{bas_gauche}, \text{bas_droite}, \text{sur_place}\}$.

DEF: Une configuration $(q, x) \in Q \times \text{dom}(t)$.

Une exécution $(q_0, x_0) \dots (q_n, x_n) \in (Q \times \text{dom}(t))^+$ avec:

- $q_0 \in I, x_0 = \text{racine}(t)$,
- pour tout $k < n, (q_k, \text{type}(x_k), t(x_k), \text{dir}(x_k, x_{k+1}), q_{k+1}) \in \delta$.

DEF: Un arbre t est **accepté** par \mathcal{A} s'il existe une exécution de \mathcal{A} sur t telle que le dernier état appartienne à F . **TWA** est l'ensemble des langages acceptés par un automate cheminant.

AUTOMATES CHEMINANTS

DEF(Aho,Ullman71): $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, I, F, \delta)$ avec:

- états Q , états initiaux I , états finaux $F \subseteq Q$,
- relation de transition $\delta \subseteq Q \times \text{Types} \times \Sigma \times \text{Dirs} \times Q$,
- $\text{Types} = \{\text{racine}, \text{fils_gauche}, \text{fils_droit}\} \times \{\text{feuille}, \text{interieur}\}$,
- $\text{Dirs} = \{\text{haut}, \text{bas_gauche}, \text{bas_droite}, \text{sur_place}\}$.

DEF: Une configuration $(q, x) \in Q \times \text{dom}(t)$.

Une exécution $(q_0, x_0) \dots (q_n, x_n) \in (Q \times \text{dom}(t))^+$ avec:

- $q_0 \in I, x_0 = \text{racine}(t)$,
- pour tout $k < n, (q_k, \text{type}(x_k), t(x_k), \text{dir}(x_k, x_{k+1}), q_{k+1}) \in \delta$.

DEF: Un arbre t est **accepté** par \mathcal{A} s'il existe une exécution de \mathcal{A} sur t telle que le dernier état appartienne à F . **TWA** est l'ensemble des langages acceptés par un automate cheminant.

DEF: \mathcal{A} est **déterministe** si $I = \{q_0\}$ et $\delta : Q \times \text{Types} \times \Sigma \rightarrow \text{Dirs} \times Q$.

DTWA est l'ensemble des langages acceptés par un automate cheminant déterministe.

EXEMPLES DTWA: PARCOURS EN PROFONDEUR

PROP: Les langages suivants appartiennent à DTWA:

- les arbres contenant un nœud d'étiquette a ,
- les arbres ne contenant pas une étiquette a ,
- les arbres dont le mot de feuille (yield) appartient à L régulier.

EXEMPLES DTWA: PARCOURS EN PROFONDEUR

PROP: Les langages suivants appartiennent à DTWA:

- les arbres contenant un nœud d'étiquette a ,
- les arbres ne contenant pas une étiquette a ,
- les arbres dont le mot de feuille (yield) appartient à L régulier.

COEUR: (parcours en profondeur d'abord, de la gauche vers la droite)

$$Q = \{q, \bar{q}, r\}$$

$$I = \{q\}$$

$$\delta = \left\{ \begin{array}{llllll} (q, ?, & \textit{interieur}, & ?, & \textit{bas_gauche}, & q), \\ (q, ?, & \textit{feuille}, & ?, & \textit{sur_place}, & \bar{q}), \\ (\bar{q}, \textit{fils_gauche}, & ?, & ?, & \textit{haut}, & r), \\ (r, ?, & ?, & ?, & \textit{bas_droite}, & q), \\ (\bar{q}, \textit{fils_droit}, & ?, & ?, & \textit{haut}, & \bar{q}) \end{array} \right\}$$

EXEMPLES DTWA: PARCOURS EN PROFONDEUR

PROP: Les langages suivants appartiennent à DTWA:

- les arbres contenant un nœud d'étiquette a ,
- les arbres ne contenant pas une étiquette a ,
- les arbres dont le mot de feuille (yield) appartient à L régulier.

COEUR: (parcours en profondeur d'abord, de la gauche vers la droite)

$$Q = \{q, \bar{q}, r\}$$

$$I = \{q\}$$

$$\delta = \left\{ \begin{array}{l} (q, \quad ?, \quad \quad \quad \textit{interieur}, \quad ?, \quad \textit{bas_gauche}, \quad q), \\ (q, \quad ?, \quad \quad \quad \textit{feuille}, \quad ?, \quad \textit{sur_place}, \quad \bar{q}), \\ (\bar{q}, \quad \textit{fils_gauche}, \quad ?, \quad \quad \quad ?, \quad \textit{haut}, \quad r), \\ (r, \quad ?, \quad \quad \quad ?, \quad \quad \quad ?, \quad \textit{bas_droite}, \quad q), \\ (\bar{q}, \quad \textit{fils_droit}, \quad ?, \quad \quad \quad ?, \quad \textit{haut}, \quad \bar{q}) \end{array} \right\}$$

PREUVE: Par adaptation de la construction ci-dessus.

EXEMPLE DTWA AVANCÉ

PROP: Soit $\Sigma = \{\vee, \wedge\}$. L'ensemble des arbres s'évaluant à vrai dans l'algèbre de Boole à deux éléments est dans DTWA.
(Sur une feuille, par convention, \vee vaut «vrai», et \wedge vaut «faux»)

EXEMPLE DTWA AVANCÉ

PROP: Soit $\Sigma = \{\vee, \wedge\}$. L'ensemble des arbres s'évaluant à vrai dans l'algèbre de Boole à deux éléments est dans DTWA.
(Sur une feuille, par convention, \vee vaut «vrai», et \wedge vaut «faux»)

IDÉE: $u \vee v$ équivaut à «if u then vrai else v »
 $u \wedge v$ équivaut à «if u then v else faux»
 \Rightarrow Il n'est pas nécessaire de tout évaluer.

EXEMPLE DTWA AVANCÉ

PROP: Soit $\Sigma = \{\vee, \wedge\}$. L'ensemble des arbres s'évaluant à vrai dans l'algèbre de Boole à deux éléments est dans DTWA.

(Sur une feuille, par convention, \vee vaut «vrai», et \wedge vaut «faux»)

$$Q = \{0, 1, 0', 1', q\},$$

$$I = \{q\}$$

$$\delta = \left\{ \begin{array}{llllll} (q, & ?, & \textit{interieur}, & ?, & \textit{bas_gauche}, & q), \\ (q, & ?, & \textit{feuille}, & \vee, & \textit{sur_place}, & 1), \\ (q, & ?, & \textit{feuille}, & \wedge, & \textit{sur_place}, & 0), \\ (v, & \textit{fils_gauche}, & ?, & ?, & \textit{haut}, & v') : v = 0, 1, \\ (v, & \textit{fils_droite}, & ?, & ?, & \textit{haut}, & v) : v = 0, 1, \\ (0', & ?, & ?, & \vee, & \textit{bas_droite}, & q), \\ (1', & ?, & ?, & \vee, & \textit{sur_place}, & 1), \\ (0', & ?, & ?, & \wedge, & \textit{sur_place}, & 0), \\ (1', & ?, & ?, & \wedge, & \textit{bas_droite}, & 1) \end{array} \right\}$$

PROPRIÉTÉS DE TWA

PROP: $TWA \subseteq REG$.

PROP: TWA est fermé par intersection et union.

PROPRIÉTÉS DE DTWA

PROP: $DTWA \subseteq TWA$.

PROPRIÉTÉS DE DTWA

PROP: $DTWA \subseteq TWA$.

PROP: DTWA est fermé par intersection.

PROPRIÉTÉS DE DTWA

PROP: $DTWA \subseteq TWA$.

PROP: DTWA est fermé par intersection.

RQ: Union, complémentation? **Problème de terminaison.**

PROPRIÉTÉS DE DTWA

PROP: DTWA \subseteq TWA.

PROP: DTWA est fermé par intersection.

RQ: Union, complémentation? **Problème de terminaison.**

TH(Muscholl, Samuelides, Ségoufin05): Tout automate cheminant déterministe peut être transformé en un automate équivalent s'arrêtant sur toutes ses entrées. **(Sipser78 sur les mots)**

PROPRIÉTÉS DE DTWA

PROP: $DTWA \subseteq TWA$.

PROP: DTWA est fermé par intersection.

RQ: Union, complémentation? **Problème de terminaison.**

TH(Muscholl, Samuelides, Ségoufin05): Tout automate cheminant déterministe peut être transformé en un automate équivalent s'arrêtant sur toutes ses entrées. **(Sipser78 sur les mots)**

COR: DTWA est fermé par intersection et complémentation.

SÉPARATIONS

TH(Bojańczyk, C.04): DTWA \subsetneq TWA.

SÉPARATIONS

TH(Bojańczyk, C.04): DTWA \subsetneq TWA.

TH(Bojańczyk, C.05): TWA \subsetneq REG.

SÉPARATIONS

TH(Bojańczyk,C.04): $DTWA \subsetneq TWA$.

TH(Bojańczyk,C.05): $TWA \subsetneq REG$.

COR: TWA et DTWA ne sont pas fermés par projection.

PREUVE: Tous les langages réguliers sont projection d'un langage de DTWA.

QUESTIONS OUVERTES

Q? Election à la majorité est DTWA? TWA?

Q? Évaluation booléenne sur $\Sigma = \{\vee, \wedge, xor\}$ est DTWA? TWA?

Q? Le problème pour $L \in REG$, « $L \in DTWA?$ » est décidable?

Automates à jetons

AUTOMATES À JETONS

Principe: Un automate à jetons est un automate cheminant avec:

- Un nombre fixé de **jetons** numérotés.
- L'automate peut **voir** les jetons situés en dessous de lui.
- L'automate peut **poser** et **enlever** des jetons.
- Discipline de pile: seul le **dernier** jeton peut-être modifié.

AUTOMATES À JETONS

DEF (Globerman, Harel 96, Engelfriet, Hogeboom 99):

Un **automate cheminant à k -jetons** $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, k, I, F, \delta)$ avec: $\delta \subseteq$
 $Q \times \text{Types} \times \Sigma \times \underbrace{\{0, \dots, k\}}_{\text{nombre de jetons posés}} \times \underbrace{\{0, 1\}^k}_{\text{jetons à la position courante}} \times (\text{Dirs} \uplus \{\text{pose}, \text{enleve}\}) \times Q$

Une **configuration** $(q, x, \underbrace{x_1 \dots x_n}_{\text{jetons posés}}) \in Q \times \text{dom}(t) \times \text{dom}(t)^*$ avec $q \leq n \leq k$

AUTOMATES À JETONS

DEF(Globerman,Harel96,Engelfriet,Hogeboom99):

Un **automate cheminant à k -jetons** $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, k, I, F, \delta)$ avec: $\delta \subseteq$
 $Q \times \text{Types} \times \Sigma \times \underbrace{\{0, \dots, k\}}_{\text{nombre de jetons posés}} \times \underbrace{\{0, 1\}^k}_{\text{jetons à la position courante}} \times (\text{Dirs} \uplus \{\text{pose}, \text{enleve}\}) \times Q$

Une **configuration** $(q, x, \underbrace{x_1 \dots x_n}_{\text{jetons posés}}) \in Q \times \text{dom}(t) \times \text{dom}(t)^*$ avec $q \leq n \leq k$

- Les actions de Dirs sont identiques (et laissent les jetons inchangés),

AUTOMATES À JETONS

DEF (Globerman, Harel96, Engelfriet, Hogeboom99):

Un **automate cheminant à k -jetons** $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, k, I, F, \delta)$ avec: $\delta \subseteq$
 $Q \times \text{Types} \times \Sigma \times \underbrace{\{0, \dots, k\}}_{\text{nombre de jetons posés}} \times \underbrace{\{0, 1\}^k}_{\text{jetons à la position courante}} \times (\text{Dirs} \uplus \{\text{pose}, \text{enleve}\}) \times Q$

Une **configuration** $(q, x, \underbrace{x_1 \dots x_n}_{\text{jetons posés}}) \in Q \times \text{dom}(t) \times \text{dom}(t)^*$ avec $q \leq n \leq k$

- Les actions de Dirs sont identiques (et laissent les jetons inchangés),
- *pose* pose un jeton à la position courante:
 $(q, x, x_0 \dots x_n) \Rightarrow (q', x, x_0 \dots x_n x)$

AUTOMATES À JETONS

DEF (Globerman, Harel 96, Engelfriet, Hogeboom 99):

Un **automate cheminant à k -jetons** $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, k, I, F, \delta)$ avec: $\delta \subseteq$
 $Q \times \text{Types} \times \Sigma \times \underbrace{\{0, \dots, k\}}_{\text{nombre de jetons posés}} \times \underbrace{\{0, 1\}^k}_{\text{jetons à la position courante}} \times (\text{Dirs} \uplus \{\text{pose}, \text{enleve}\}) \times Q$

Une **configuration** $(q, x, \underbrace{x_1 \dots x_n}_{\text{jetons posés}}) \in Q \times \text{dom}(t) \times \text{dom}(t)^*$ avec $q \leq n \leq k$

- Les actions de Dirs sont identiques (et laissent les jetons inchangés),
- *pose* pose un jeton à la position courante:
 $(q, x, x_0 \dots x_n) \Rightarrow (q', x, x_0 \dots x_n x)$
- *enleve* **version forte** enlève le dernier jeton:
 $(q, x, x_0 \dots x_n) \Rightarrow (q', x, x_0 \dots x_{n-1})$

AUTOMATES À JETONS

DEF (Globerman, Harel 96, Engelfriet, Hogeboom 99):

Un **automate cheminant à k -jetons** $\mathcal{A} = (Q, \Sigma, k, I, F, \delta)$ avec: $\delta \subseteq Q \times \text{Types} \times \Sigma \times \underbrace{\{0, \dots, k\}}_{\text{nombre de jetons posés}} \times \underbrace{\{0, 1\}^k}_{\text{jetons à la position courante}} \times (\text{Dirs} \uplus \{\text{pose}, \text{enleve}\}) \times Q$

Une **configuration** $(q, x, \underbrace{x_1 \dots x_n}_{\text{jetons posés}}) \in Q \times \text{dom}(t) \times \text{dom}(t)^*$ avec $q \leq n \leq k$

- Les actions de Dirs sont identiques (et laissent les jetons inchangés),
- *pose* pose un jeton à la position courante:
 $(q, x, x_0 \dots x_n) \Rightarrow (q', x, x_0 \dots x_n x)$
- *enleve version forte* enlève le dernier jeton:
 $(q, x, x_0 \dots x_n) \Rightarrow (q', x, x_0 \dots x_{n-1})$
- *enleve version faible* enlève le dernier jeton à la position courante:
 $(q, x, x_0 \dots x_{n-1} x) \Rightarrow (q', x, x_0 \dots x_{n-1})$

AUTOMATES À JETONS

DEF:

sPA_k : langages acceptés par un automate à k -jetons forts.

$sDPA_k$: langages acceptés par un automate déterministe à k -jetons forts.

wPA_k : langages acceptés par un automate à k -jetons faibles.

$wDPA_k$: langages acceptés par un automate déterministe à k -jetons faibles.

$$sPA = \bigcup_k sPA_k, \quad sDPA = \bigcup_k sDPA_k, \quad wPA = \bigcup_k wPA_k, \quad wDPA = \bigcup_k wDPA_k.$$

AUTOMATES À JETONS

DEF:

sPA_k : langages acceptés par un automate à k -jetons forts.

$sDPA_k$: langages acceptés par un automate déterministe à k -jetons forts.

wPA_k : langages acceptés par un automate à k -jetons faibles.

$wDPA_k$: langages acceptés par un automate déterministe à k -jetons faibles.

$$sPA = \bigcup_k sPA_k, \quad sDPA = \bigcup_k sDPA_k, \quad wPA = \bigcup_k wPA_k, \quad wDPA = \bigcup_k wDPA_k.$$

TH(Bojańczyk, Samuelides, Schwentik, Ségoufin06): $sDPA_k = wDPA_k$,
 $sPA_k = wPA_k$.

Consequence: On ne parle plus que de PA et DPA.

AUTOMATES À JETONS

DEF:

sPA_k : langages acceptés par un automate à k -jetons forts.

$sDPA_k$: langages acceptés par un automate déterministe à k -jetons forts.

wPA_k : langages acceptés par un automate à k -jetons faibles.

$wDPA_k$: langages acceptés par un automate déterministe à k -jetons faibles.

$$sPA = \bigcup_k sPA_k, \quad sDPA = \bigcup_k sDPA_k, \quad wPA = \bigcup_k wPA_k, \quad wDPA = \bigcup_k wDPA_k.$$

TH(Bojańczyk, Samuelides, Schwentik, Ségoufin06): $sDPA_k = wDPA_k$,
 $sPA_k = wPA_k$.

Consequence: On ne parle plus que de PA et DPA.

PROP: $DPA_k \subseteq DPA_{k+1}$, $PA_k \subseteq PA_{k+1}$, $DPA_k \subseteq PA_k \subseteq \text{REG}$.

PROPRIÉTÉS DES AUTOMATES À JETONS

PROP: PA_k est fermé par intersection et union.

PROPRIÉTÉS DES AUTOMATES À JETONS

PROP: PA_k est fermé par intersection et union.

TH(BSSS06): DPA_k est fermé par intersection, union et **complémentation**.

PROPRIÉTÉS DES AUTOMATES À JETONS

PROP: PA_k est fermé par intersection et union.

TH(BSSS06): DPA_k est fermé par intersection, union et **complémentation**.

TH(BSSS06): $PA_k \subsetneq PA_{k+1}$,
 $DPA_k \subsetneq DPA_{k+1}$,
 $DPA_k \subsetneq PA_k$,
 $TWA \not\subseteq DPA_k$,
 $PA \subsetneq REG$.

PROPRIÉTÉS DES AUTOMATES À JETONS

PROP: PA_k est fermé par intersection et union.

TH(BSSS06): DPA_k est fermé par intersection, union et **complémentation**.

TH(BSSS06): $PA_k \subsetneq PA_{k+1}$,
 $DPA_k \subsetneq DPA_{k+1}$,
 $DPA_k \subsetneq PA_k$,
 $TWA \not\subseteq DPA_k$,
 $PA \subsetneq REG$.

Q? $\left\{ \begin{array}{l} PA = DPA? \\ DPA \subseteq TWA? \end{array} \right.$

Logiques

LOGIQUES

FO(premier-ordre): $\exists x, \forall x, a(x), fg(x), fd(x), x \sqsubseteq y, \vee, \wedge, \neg$.

LOGIQUES

FO(premier-ordre): $\exists x, \forall x, a(x), fg(x), fd(x), x \sqsubseteq y, \vee, \wedge, \neg$.

DEF(Immerman87): Fermeture transitive de $\phi(x, y, z_1, \dots, z_k)$;

$t \models \phi^*(u, v, w_1, \dots, w_k)$ ssi

il existe $u = u_1, \dots, u_n = v$ tels que pour tout $i, t \models \phi(u_i, u_{i+1}, w_1, \dots, w_k)$.

LOGIQUES

FO(premier-ordre): $\exists x, \forall x, a(x), fg(x), fd(x), x \sqsubseteq y, \vee, \wedge, \neg$.

DEF(Immerman87): Fermeture transitive de $\phi(x, y, z_1, \dots, z_k)$;

$t \models \phi^*(u, v, w_1, \dots, w_k)$ ssi

il existe $u = u_1, \dots, u_n = v$ tels que pour tout $i, t \models \phi(u_i, u_{i+1}, w_1, \dots, w_k)$.

DEF: Une formule $\phi(x, y, z_1, \dots, z_k)$ est **déterministe** si

pour tous t, u, w_1, \dots, w_k , il existe au plus un v tel que $t \models \phi(u, v, w_1, \dots, w_k)$.

LOGIQUES

FO(premier-ordre): $\exists x, \forall x, a(x), fg(x), fd(x), x \sqsubseteq y, \vee, \wedge, \neg$.

DEF(Immerman87): Fermeture transitive de $\phi(x, y, z_1, \dots, z_k)$;

$t \models \phi^*(u, v, w_1, \dots, w_k)$ ssi

il existe $u = u_1, \dots, u_n = v$ tels que pour tout $i, t \models \phi(u_i, u_{i+1}, w_1, \dots, w_k)$.

DEF: Une formule $\phi(x, y, z_1, \dots, z_k)$ est **déterministe** si pour tous t, u, w_1, \dots, w_k , il existe au plus un v tel que $t \models \phi(u, v, w_1, \dots, w_k)$.

DEF: FO+TC = FO + fermeture transitive

FO+posTC = FO + fermeture transitive apparaissant positivement

FO+DTC = FO + fermeture transitive de formules déterministes

LOGIQUES

FO(premier-ordre): $\exists x, \forall x, a(x), fg(x), fd(x), x \sqsubseteq y, \vee, \wedge, \neg$.

DEF(Immerman87): Fermeture transitive de $\phi(x, y, z_1, \dots, z_k)$;

$t \models \phi^*(u, v, w_1, \dots, w_k)$ ssi

il existe $u = u_1, \dots, u_n = v$ tels que pour tout $i, t \models \phi(u_i, u_{i+1}, w_1, \dots, w_k)$.

DEF: Une formule $\phi(x, y, z_1, \dots, z_k)$ est **déterministe** si pour tous t, u, w_1, \dots, w_k , il existe au plus un v tel que $t \models \phi(u, v, w_1, \dots, w_k)$.

DEF: FO+TC = FO + fermeture transitive

FO+posTC = FO + fermeture transitive apparaissant positivement

FO+DTC = FO + fermeture transitive de formules déterministes

MSO: ...

LOGIQUES

FO(premier-ordre): $\exists x, \forall x, a(x), fg(x), fd(x), x \sqsubseteq y, \vee, \wedge, \neg$.

DEF(Immerman87): Fermeture transitive de $\phi(x, y, z_1, \dots, z_k)$;

$t \models \phi^*(u, v, w_1, \dots, w_k)$ ssi

il existe $u = u_1, \dots, u_n = v$ tels que pour tout $i, t \models \phi(u_i, u_{i+1}, w_1, \dots, w_k)$.

DEF: Une formule $\phi(x, y, z_1, \dots, z_k)$ est **déterministe** si pour tous t, u, w_1, \dots, w_k , il existe au plus un v tel que $t \models \phi(u, v, w_1, \dots, w_k)$.

DEF: FO+TC = FO + fermeture transitive

FO+posTC = FO + fermeture transitive apparaissant positivement

FO+DTC = FO + fermeture transitive de formules déterministes

MSO: ...

TH(Thatcher,Wright68): MSO=REG.

LOGIQUES

FO(premier-ordre): $\exists x, \forall x, a(x), fg(x), fd(x), x \sqsubseteq y, \vee, \wedge, \neg$.

DEF(Immerman87): Fermeture transitive de $\phi(x, y, z_1, \dots, z_k)$;

$t \models \phi^*(u, v, w_1, \dots, w_k)$ ssi

il existe $u = u_1, \dots, u_n = v$ tels que pour tout $i, t \models \phi(u_i, u_{i+1}, w_1, \dots, w_k)$.

DEF: Une formule $\phi(x, y, z_1, \dots, z_k)$ est **déterministe** si pour tous t, u, w_1, \dots, w_k , il existe au plus un v tel que $t \models \phi(u, v, w_1, \dots, w_k)$.

DEF: FO+TC = FO + fermeture transitive

FO+posTC = FO + fermeture transitive apparaissant positivement

FO+DTC = FO + fermeture transitive de formules déterministes

MSO: ...

TH(Thatcher,Wright68): MSO=REG.

$\left. \begin{array}{l} \forall \mathcal{A}. \exists \Phi. \\ \forall \Phi. \exists \mathcal{A}. \end{array} \right\} \forall t. t \models \Phi \text{ ssi } \mathcal{A} \text{ accepte } t.$

CORRESPONDANCES

TH(Engelfriet, Hoogeboom06): FO+posTC = PA.

CORRESPONDANCES

TH(Engelfriet, Hoogeboom06): FO+posTC = PA.

PREUVE: \Leftarrow : récurrence sur le nombre de jetons.

\Rightarrow : récurrence sur la formule.

HR: $t \models \phi(u_1, \dots, u_k)$

ssi \mathcal{A} accepte t à partir de la configuration $(q_0, \text{racine}(t), u_1 \dots u_k)$.

CORRESPONDANCES

TH(Engelfriet, Hoogeboom06): FO+posTC = PA.

PREUVE: \Leftarrow : récurrence sur le nombre de jetons.

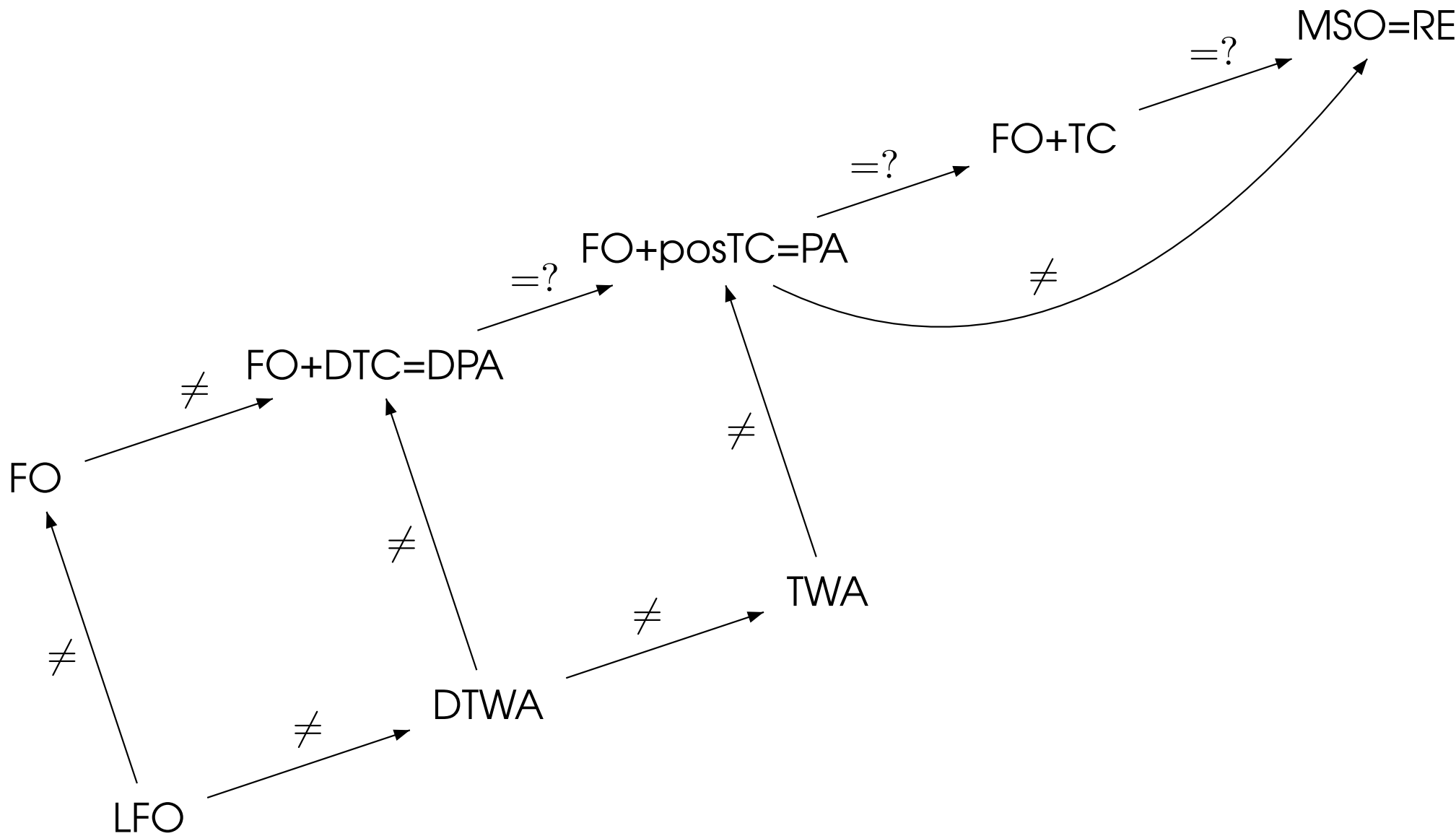
\Rightarrow : récurrence sur la formule.

HR: $t \models \phi(u_1, \dots, u_k)$

ssi \mathcal{A} accepte t à partir de la configuration $(q_0, \text{racine}(t), u_1 \dots u_k)$.

TH(EH06): FO+DTC = DPA.

HIERARCHIE LOGIQUE



LA QUESTION À RÉSOUDRE!!!

Q? PA = DPA ?

LA QUESTION À RÉSOUDRE!!!

Q? PA = DPA ?

Si oui...

LA QUESTION À RÉSOUDRE!!!

Q? PA = DPA ?

Si oui...

Conséquence: PA est clos par complémentaire.

LA QUESTION À RÉSOUDRE!!!

Q? PA = DPA ?

Si oui...

Conséquence: PA est clos par complémentaire.

Conséquence: FO+TC=FO+posTC.

LA QUESTION À RÉSOUDRE!!!

Q? PA = DPA ?

Si oui...

Conséquence: PA est clos par complémentaire.

Conséquence: FO+TC=FO+posTC.

Conséquence: FO+TC \subsetneq MSO.

Merci.