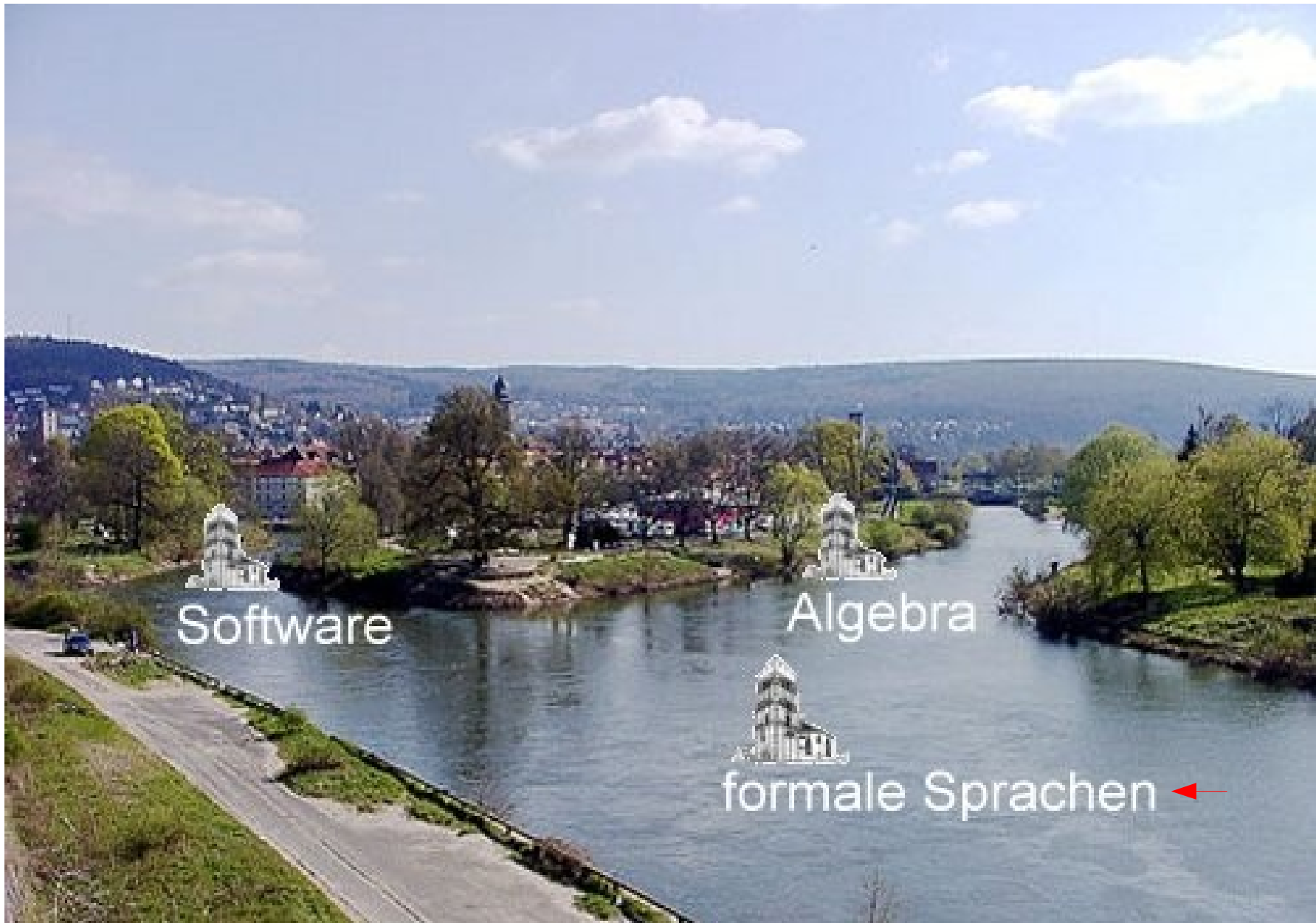


Automaten  
mit  
Termalphabeten

Jens-D. Doll

# 1.1 Einordnung der Automaten



## 1.2 $\mathbb{F}$ = Vektoren über (Polynom-)Ringen

$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \dots \\ \dots \\ x_{n-1} \\ x_n \end{pmatrix} \quad G_i(x) = \begin{pmatrix} g_0(x) \\ g_1(x) \\ g_2(x) \\ \dots \\ \dots \\ g_{n-1}(x) \\ g_n(x) \end{pmatrix}$$

$x_i \in R$  ( Grundstruktur: Ring, Schiefkörper, Körper)

$g_i \in \mathbb{F}$ : Modul über dem multivariaten Polynomring  $R[x_1, \dots, x_n]$ ,

$g_i(x)$  univariat in  $x_i$ , weil  $x_j$  für  $j \neq i$  als Parameter zu betrachten sind

- 1 Definition
- 2 Beispiel
- 3 Algebra
- 4 Reduktion
- 5 Ziele

## 1.3 $\mathbb{L}$ = Logik über den Vektoren

gegeben sei eine Ordnung auf  $R[x, x^{-1}]$  und eine Logik  $\mathbb{L}$  über  $R[x, x^{-1}]$  mit Kombinatoren aus  $\mathbb{L} \times \mathbb{L}$  um bedingte Funktionen zu definieren\*:

$$F_i(x) := (c_i(x), G_i(x)) := \begin{pmatrix} c_i(x) \\ g_0(x) \\ g_1(x) \\ g_2(x) \\ \dots \\ \dots \\ g_{n-1}(x) \\ g_n(x) \end{pmatrix}$$

- 1 Definition
- 2 Beispiel
- 3 Algebra
- 4 Reduktion
- 5 Ziele

$c_i(x)$  definieren Polytope im  $R^n$



\*( $\approx$  guarded command)

## 1.4 Definition des Termautomaten

Ein Termautomat ist ein Tupel  $(\mathbb{T}, \mathbb{E}, Z, S, E, U)$

$\mathbb{T}$  Trägermenge  $T(\Sigma, x)$  für  $\mathbb{F}$  und  $\mathbb{L}$

$\mathbb{E} \in \mathcal{L}_0$ , definiert Axiome für  $\mathbb{R}$ ,  $\mathbb{F}$  und  $\mathbb{L}$

$Z$  endlich viele Zustände

$S, E$  Startzustand, Endzustände

$U$  Zustandsübergänge  $\in Z \times \mathbb{L} \times \mathbb{F} \times Z$

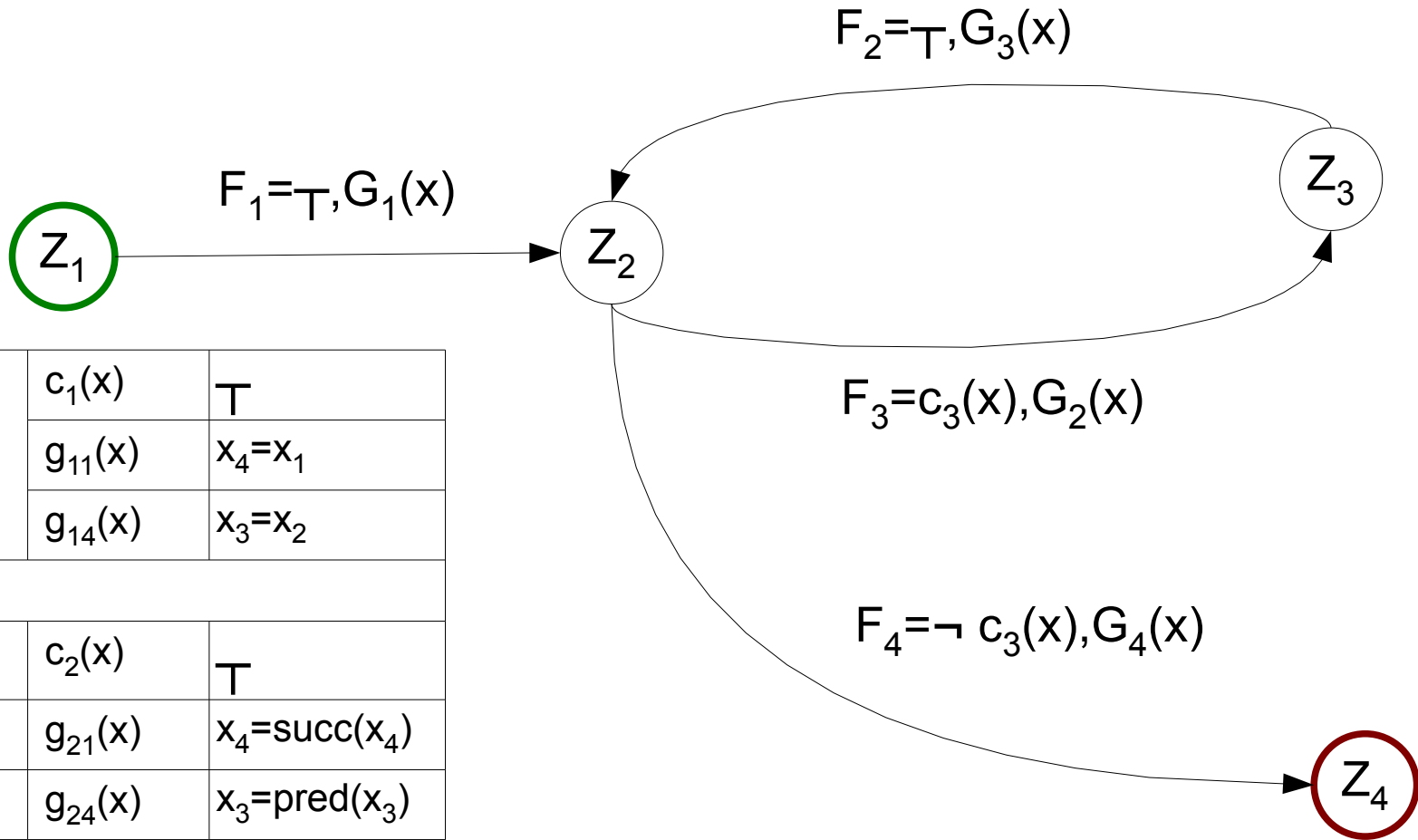
mit  $c(x) \quad T(\Sigma, x) \rightarrow \mathbb{L}$

mit  $F(x) \quad T(\Sigma, x) \rightarrow T(\Sigma, x)$

(und ggf.  $\forall z \in Z, k \in U, b \in \mathbb{L}: |k(z, b)| \leq 2$ )

1 Definition  
2 Beispiel  
3 Algebra  
4 Reduktion  
5 Ziele

## 2.1 Beispielautomat



$F_1$	$c_1(x)$	$\top$
	$g_{11}(x)$	$x_4 = x_1$
	$g_{14}(x)$	$x_3 = x_2$
$F_2$	$c_2(x)$	$\top$
	$g_{21}(x)$	$x_4 = \text{succ}(x_4)$
	$g_{24}(x)$	$x_3 = \text{pred}(x_3)$
$F_3$	$c_3(x)$	$x_3 > 0$
$F_4$	$\neg c_3(x)$	$x_3 \leq 0$

es seien  $x_1, x_2 \in \mathbb{N}^0$  Parameter

- 1 Definition
- 2 Beispiel
- 3 Algebra
- 4 Reduktion
- 5 Ziele

## 2.2 Bildung der transitiven Hülle

- 1) der Automat definiert die Relation der Zustandsübergänge
- 2) die Relation hat eine transitive Hülle  
( e.g. Warshalls Algorithmus  
für gewichtete Graphen)

$$A = F_4 \circ (F_3 \circ F_2)^* \circ F_1 \quad | \quad F_4 \circ F_1$$

Vorsicht: es ist nicht die Kleene-Algebra!

1 Definition  
2 Beispiel  
3 Algebra  
4 Reduktion  
5 Ziele

## 2.3 Reduktion der Hülle

Automat läßt sich eindeutig reduzieren

$$A = F_4 \circ F_5 \circ F_1 \mid F_6$$

mit reduzierten Funktionen

$$F_5 = (F_3 \circ F_2)^* \quad x_4 = x_1 + x_2$$

$$F_6 = F_4 \circ F_1 \quad x_4 = 0$$

\*  $F_5$  wird durch diskrete Integration errechnet, s.u.



## 3.1 Algebra über den Vektoren

$$(x \mid y) \mid z = x \mid (y \mid z) \quad (1)$$

$$(x \circ y) \circ z = x \circ (y \circ z) \quad (2)$$

$$(x \mid y) \circ z = x \circ z \mid y \circ z \quad (3)$$

$$x \circ (y \mid z) = x \circ y \mid x \circ z \quad (4)$$

$$x \mid y = y \mid x \quad (5)$$

$$1 \circ x = x \quad (6)$$

$$x^* = (x^* \circ x) \mid 1 \quad (7)$$

$\mid$  := Disposition  
 $\circ$  := Komposition  
 $*$  := Iteration

$x, y, z \in \mathbb{L} \times \mathbb{F}$

es entsteht ein unitärer Semiring

1 Definition  
2 Beispiel  
3 Algebra  
4 Reduktion  
5 Ziele

## 3.2 Dekomposition von Vektoren

$$F(x) = \begin{pmatrix} c(x) \\ f_0(x) \\ f_1(x) \\ f_2(x) \\ \dots \\ \dots \\ f_{n-1}(x) \\ f_n(x) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c(x) \\ f_0(x) \\ \text{id} \\ f_2(x) \\ \dots \\ \dots \\ f_{n-1}(x) \\ f_n(x) \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} c(x) \\ \text{id} \\ f_1(x) \\ \text{id} \\ \dots \\ \dots \\ \text{id} \\ \text{id} \end{pmatrix}$$

konstant  
in  $x_i$

rekursiv

- 1 Definition
- 2 Beispiel
- 3 Algebra
- 4 Reduktion
- 5 Ziele

### 3.3 Dekomposition von Vektoren

$$F(x) = \begin{pmatrix} c(x) \\ f_0(x) \\ f_1(x) \\ f_2(x) \\ \dots \\ \dots \\ f_{n-1}(x) \\ f_n(x) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c(x) \\ f_0(x) \\ \text{id} \\ \text{id} \\ \dots \\ \dots \\ f_{n-1}(x) \\ f_n(x) \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} c(x) \\ \text{id} \\ f_2(x) \\ f_1(x) \\ \dots \\ \dots \\ \text{id} \\ \text{id} \end{pmatrix}$$

konstant  
in  $x_i$

permutierend

- 1 Definition
- 2 Beispiel
- 3 Algebra
- 4 Reduktion
- 5 Ziele

## 3.4 Operationale Termersetzung

arithmetische Termersetzung

$$1 + 0 = 1$$

$$1 * 1 = 1$$

$$1 + 1 = 2$$

$$(2 * 1) \bmod 2 = 0$$

$$(1 + 1) * (1 - 1) = 0$$

...

ist gleichbedeutend mit der  
operationalen Ausführung!

1 Definition  
2 Beispiel  
3 Algebra  
4 Reduktion  
5 Ziele

## 3.5 Algebraische Termersetzung

Algebraische Termersetzung  
und Normalisierung

$$a + 0 = a$$

$$a * 1 = a$$

$$a + a = 2 * a$$

$$(2 * a) \text{ mod } 2 = 0$$

$$(a + 1) * (a - 1) = a^2 - 1$$

...

ist gleichbedeutend mit der  
algebraischen Ausführung,  
technisch auch Optimierung!

1 Definition  
2 Beispiel  
3 Algebra  
4 Reduktion  
5 Ziele

## 4.1 Interpretation von Variablen

Variable werden nicht als Werte

$$x_i = x_i + 1,$$

sondern als Funktionen interpretiert

$$f(x_i) := f(x_i) + 1,$$

und es wird nach der zu  $x_i$  gehörigen Funktion gefragt.

- 1 Definition
- 2 Beispiel
- 3 Algebra
- 4 Reduktion
- 5 Ziele

## 4.2 Diskretes Integral - unbestimmt

$n \in \mathbb{N}^0$  sei der Iterator  
 $\int \subseteq \mathbb{F} \rightarrow \mathbb{F}$

Konstante	$\int c \, dx_i$	=	$c$
Variable	$\int x_j \, dx_i$	=	$x_j$
Nachfolger	$\int \text{succ}(x_i) \, dx_i$	=	$x+n$
Vorgänger	$\int \text{pred}(x_i) \, dx_i$	=	$x-n$
Summand	$\int x_i + c \, dx_i$	=	$x_i + n \cdot c$
Faktor	$\int x_i^* c \, dx_i$	=	$x_i^* c^n$
Kettenregel	$\int f_i(g_j(x), y) \, dx_i$	=	$\int f_i(\int g_j(x) \, dx_j, y) \, dx_i$
Vektoren	$\int x \, dx$	=	$(\int x_1 \, dx_1, \dots, \int x_n \, dx_n)$

Konstanten oder Wörter mit Linksfaktor lassen sich integrieren

1 Definition  
2 Beispiel  
3 Algebra  
4 Reduktion  
5 Ziele

## 4.3 Diskretes Integral - bestimmt

$n \in \mathbb{N}^0$  sei der Iterator,  
 $b(x)$  das Integrationsgebiet,  $b^{-1}(i)$  Umkehrfunktion  
 $\int \subseteq \mathbb{F} \rightarrow \mathbb{F}$

Konstante	$\int_{b(x)} c \, dx_i$	=	$c$
Variable	$\int_{b(x)} x_j \, dx_i$	=	$x_j$
Nachfolger	$\int_{b(x)} \text{succ}(x_i) \, dx_i$	=	$x + b^{-1}(i)$
Vorgänger	$\int_{b(x)} \text{pred}(x_i) \, dx_i$	=	$x - b^{-1}(i)$
Summand	$\int_{b(x)} x_i + c \, dx_i$	=	$x_i + b^{-1}(i) * c$
Faktor	$\int_{b(x)} x_i * c \, dx_i$	=	$x_i * c^{b^{-1}(i)}$
Kettenregel	$\int_{b(x)} f_i(g_j(x), y) \, dx_i$	=	$\int_{b(x)} f_i(\int g_j(x) \, dx_j, y) \, dx_i$
Vektoren	$\int_{b(x)} x \, dx$	=	$(\int_{b^{-1}(i)} x_1 \, dx_1, \dots, \int_{b^{-1}(x)} x_n \, dx_n)$

$b^{-1}(x)$  muß einen Linksfaktor enthalten

- 1 Definition
- 2 Beispiel
- 3 Algebra
- 4 Reduktion
- 5 Ziele



## 4.4 Terminierungsbeweise

Durch die Bildung aller bestimmten diskreten Integrale läßt sich die Terminierung dieser Automaten ableiten. Es gilt in dreiwertiger Logik

- a) Rechnung terminiert
- b) Rechnung terminiert nicht
- c) Terminierung nicht errechnet

1 Definition  
2 Beispiel  
3 Algebra  
4 Reduktion  
5 Ziele

## 5 Grenzen und Ziele

Einschränkungen, z.Zt.:

- geschlossene Lösung für Polynome mit  $\deg(p(x)) > 2$
- funktionsalternierende Folgen (e.g. Collatz-Folge)
- komplexe,  $\mu$ -Rekursion
- ...

Zielvorstellung:

Elegantes Beweissystem für

- prozedurale Sprachen
- Hardware Sprachen
- ...

**Vielen Dank für Ihre Aufmerksamkeit**