

Beispiel:

$$\text{app}(X, Y, Z) \leftarrow X = [], Y = Z$$

$$\text{app}(X, Y, Z) \leftarrow X = [H|X'], Z = [H|Z'], \text{app}(X', Y, Z')$$

Dann ist:

$$\llbracket \text{app} \rrbracket^\#(X) \sqsupseteq X \wedge (Y \leftrightarrow Z)$$

$$\llbracket \text{app} \rrbracket^\#(X) \sqsupseteq \mathbf{let} \ \psi = X \wedge H \wedge X' \wedge (Z \leftrightarrow Z')$$

$$\mathbf{in} \ \exists H, X', Z'. \text{combine}_{\dots}^\#(\psi, \llbracket \text{app} \rrbracket^\#(\text{enter}_{\dots}^\#(\psi)))$$

wobei für $\psi = X \wedge H \wedge X' \wedge (Z \leftrightarrow Z')$:

$$\text{enter}_{\dots}^\#(\psi) = X$$

$$\text{combine}_{\dots}^\#(\psi, X \wedge (Y \leftrightarrow Z)) = (X \wedge H \wedge X' \wedge (Z \leftrightarrow Z') \wedge (Y \leftrightarrow Z'))$$

Beispiel (Forts.):

Weiterhin haben wir:

$$\llbracket \text{app} \rrbracket^\#(Z) \sqsupseteq X \wedge Y \wedge Z$$

$$\begin{aligned} \llbracket \text{app} \rrbracket^\#(Z) \sqsupseteq & \text{let } \psi = X \wedge H \wedge X' \wedge Z \wedge Z' \\ & \text{in } \exists H, X', Z'. \text{combine}_{\dots}^\#(\psi, \llbracket \text{app} \rrbracket^\#(\text{enter}_{\dots}^\#(\psi))) \end{aligned}$$

wobei für $\psi = Z \wedge H \wedge Z' \wedge (X \leftrightarrow X')$:

$$\text{enter}_{\dots}^\#(\psi) = Z$$

$$\text{combine}_{\dots}^\#(\psi, X \wedge Y \wedge Z) = X \wedge H \wedge X' \wedge Y \wedge Z \wedge Z'$$

Die Fixpunkt-Iteration liefert damit:

$$\llbracket \text{app} \rrbracket^\#(X) = X \wedge (Y \leftrightarrow Z) \quad \llbracket \text{app} \rrbracket^\#(Z) = X \wedge Y \wedge Z$$

Diskussion:

- Vollständige Tabellierung der Transformationen $\llbracket \text{app} \rrbracket^\#$ ist nicht praktikabel.
- Wir setzen darum **bedarfsgetriebene** Fixpunktiteration ein !
- Die Auswertung startet mit der Auswertung der Anfrage g , d.h. mit der Auswertung von $\llbracket g \rrbracket^\# 1$.
- Die Menge der betrachteten Fixpunkt-Variablen $\llbracket p \rrbracket^\# \psi$ liefert eine Beschreibung der möglichen Aufrufe $:-))$
- Zur effizienten Repräsentation von Funktionen $\psi \in \text{Pos}$ eignen sich binäre Entscheidungsdiagramme (BDDs).

Exkurs 5: Binäre Entscheidungsdiagramme

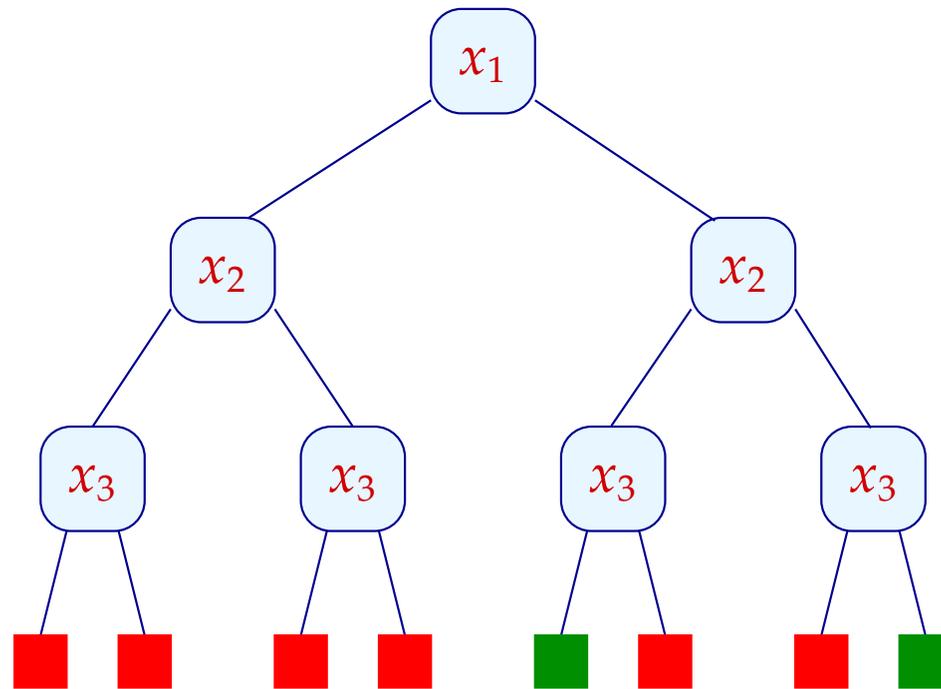
Idee (1):

- Wähle eine Anordnung x_1, \dots, x_k auf den Argumenten ...
- Repräsentiere die Funktion $f : \mathbb{B} \rightarrow \dots \rightarrow \mathbb{B}$ durch $[f]_0$ wobei:

$$\begin{aligned} [b]_k &= b \\ [f]_{i-1} &= \mathbf{fn} \ x_i \Rightarrow \mathbf{if} \ x_i \ \mathbf{then} \ [f \ 1]_i \\ &\quad \mathbf{else} \ [f \ 0]_i \end{aligned}$$

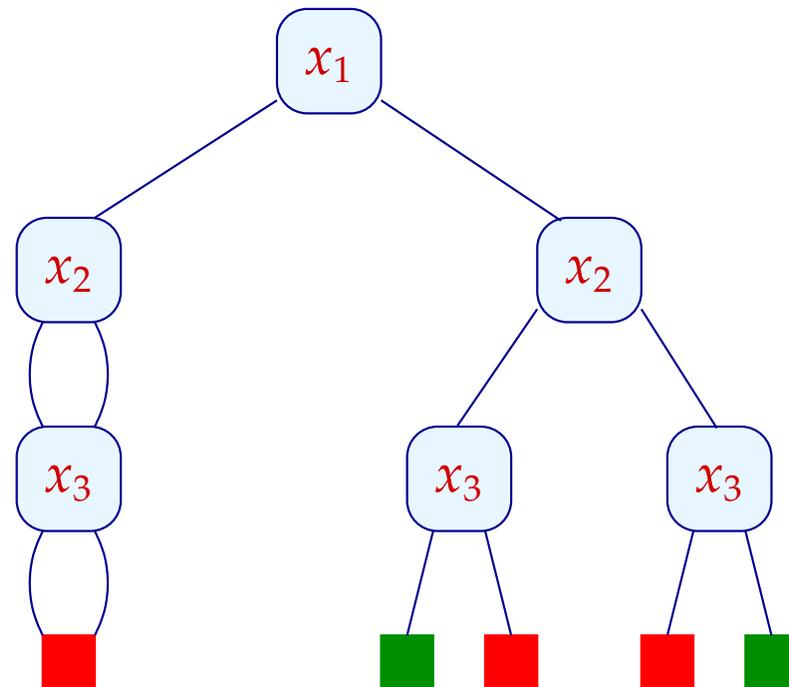
Beispiel: $f \ x_1 \ x_2 \ x_3 = x_1 \wedge (x_2 \leftrightarrow x_3)$

... liefert den Baum:



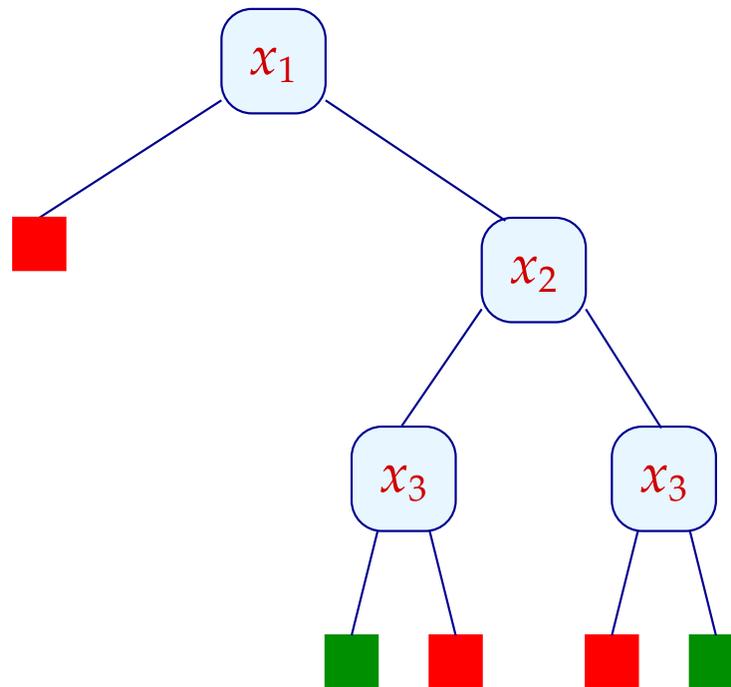
Idee (2):

- Entscheidungsbäume sind exponentiell groß :-)
- Oft sind jedoch viele Teilbäume **isomorph** :-)
- Isomorphe Teilbäume repräsentieren wir nur einmal ...



Idee (3):

- Knoten, deren Abfragen keine Rolle spielt, können ebenfalls eingespart werden ...



Diskussion:

- Die Repräsentation der Booleschen Funktion f ist **eindeutig** !



Gleichheit von Funktionen ist effizient entscheidbar !!

- Damit die Darstellung brauchbar ist, sollte sie die grundlegenden Operationen: $\wedge, \vee, \neg, \Rightarrow, \exists x_j$ unterstützen ...

$$[b_1 \wedge b_2]_k = b_1 \wedge b_2$$

$$[f \wedge g]_{i-1} = \mathbf{fn} \ x_i \Rightarrow \mathbf{if} \ x_i \mathbf{ then} \ [f \ 1 \wedge g \ 1]_i \\ \mathbf{else} \ [f \ 0 \wedge g \ 0]_i$$

// analog für die anderen Operatoren

$$\begin{aligned}
[\exists x_j. f]_{i-1} &= \mathbf{fn} \ x_i \Rightarrow \mathbf{if} \ x_i \ \mathbf{then} \ [\exists x_j. f \ \mathbf{1}]_i \\
&\qquad\qquad\qquad \mathbf{else} \ [\exists x_j. f \ \mathbf{0}]_i \qquad \text{falls } i < j \\
[\exists x_j. f]_{j-1} &= [f \ \mathbf{0} \vee f \ \mathbf{1}]_j
\end{aligned}$$

- Operationen werden bottom-up ausgeführt.
- Wurzelknoten bereits konstruierter Teilgraphen sind in einer **Unique-Table** abgelegt



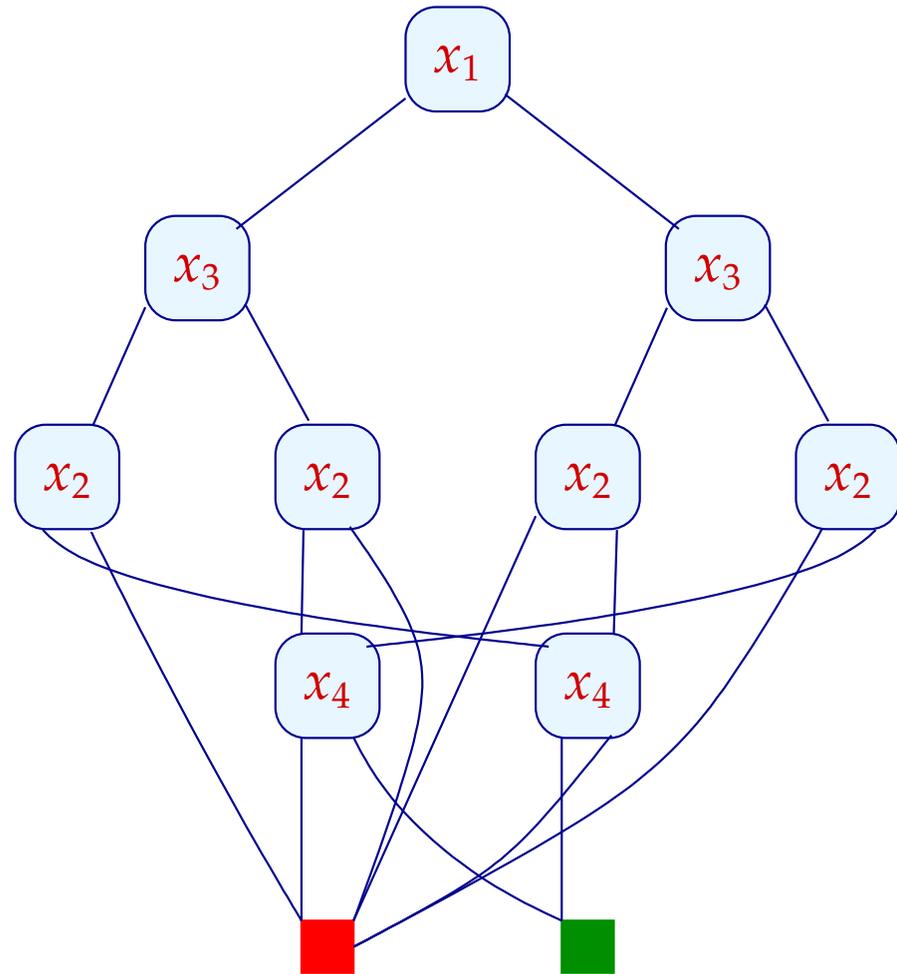
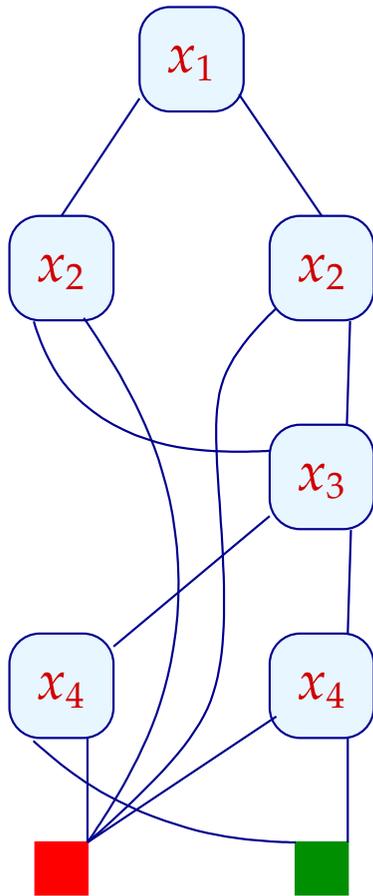
Test auf Isomorphie in konstanter Zeit möglich !

- Operationen sind damit **polynomiell** in der Größe der Eingabe-BDDs :-)

Diskussion:

- **BDDs** wurden ursprünglich entwickelt, um Schaltkreise zu verifizieren.
- Heute werden sie auch zur Verifikation von Software eingesetzt
...
- Ein Systemzustand wird durch eine Folge von Bits repräsentiert.
- Ein **BDD** beschreibt dann die **Menge** aller erreichbaren Systemzustände.
- **Achtung:** Wiederholte Anwendung Boolescher Operationen kann die Größe dramatisch vergrößern !
- Die Variablenanordnung ist von entscheidender Bedeutung ...

Beispiel: $(x_1 \leftrightarrow x_2) \wedge (x_3 \leftrightarrow x_4)$



Diskussion (2):

- Betrachten wir allgemein die Funktion

$$(x_1 \leftrightarrow x_2) \wedge \dots \wedge (x_{2n-1} \leftrightarrow x_{2n})$$

Bzgl. der Variablenanordnung:

$$x_1 < x_2 < \dots < x_{2n}$$

hat der **BDD** $3n$ innere Knoten.

Bzgl. der Variablenanordnung:

$$x_1 < x_3 < \dots < x_{2n-1} < x_2 < x_4 < \dots < x_{2n}$$

hat der **BDD** mehr als 2^n innere Knoten !!

- Ähnliches gilt, wenn man Addition durch **BDDs** implementiert.

Diskussion (3):

- Nicht alle Booleschen Funktionen haben kleine **BDDs** :-(
• Schwierige Funktionen:
 - Multiplikation;
 - indirekte Adressierung ...
- ⇒ datenintensive Programme so nicht analysierbar :-(
⇒

Ausblick: Andere Programmeigenschaften

Freeness: Ist X_i stets ungebunden ?



Ist X_i stets gebunden, liefert Indexing für X_i eine genaue Fallunterscheidung :-)

Pair Sharing: Sind X_i, X_j an Terme t_i, t_j gebunden mit

$$\text{Vars}(t_i) \cap \text{Vars}(t_j) \neq \emptyset \quad ?$$



Literale ohne Sharing können parallel ausgeführt werden :-)

Achtung:

Beide Analysen profitieren von **Groundness !**