

Intelligence Artificielle

Logique et SAT

TO TRY OR TO THINK,
YOU DON'T KNOW WHAT TO DO?

WHAT ABOUT TRYING TO THINK? NEVER TRIED?

LAURENT SIMON
BORDEAUX-INP / LABRI

 @lorensipro
lsimon@labri.fr



L'I.A. c'est raisonner « logiquement »

L'intelligence Artificielle c'est savoir raisonner

Le raisonnement logique le plus simple : la logique propositionnelle

Raisonner c'est chercher la solution à un problème difficile

Matière par définition surhumaine : l'ordinateur va résoudre des problèmes hors d'atteinte des humains seuls

Dans ce cours

On va se focaliser sur une logique très simple mais :

- ▶ **SAT est la base de la programmation par contraintes**
- ▶ **On décrit le problème, l'ordinateur le résoud**
- ▶ **La *programmation par contraintes* est plus expressive**
- ▶ **L'idée est de comprendre l'aspect déclaratif de la méthode**

Laisser un algorithme spécialisé le résoudre

Toute l'intelligence est dans le choix des contraintes utilisées dans le problème

Why studying SAT? – 3

D. Knuth (volume 4, Fascicle 6) :

« The story of satisfiability is the tale of a **triumph of software engineering**, blended with rich doses of **beautiful mathematics**. Thanks to **elegant new data structures and other techniques**, modern SAT solvers are able to deal routinely with practical problems that involve many thousands of variables, although such problems were regarded as hopeless just a few years ago. »

E. Clarke :

« The practical solving of **SAT is a key technology** for computer science in the 21st century. »

Simple is beautiful... But speed is essential

Is it really interesting to study how to implement a CDCL?

The paradigm shift is essentially due to

- ⦿ Tight data structures
- ⦿ Algorithms built upon this data structure

➔ [The way "Modern" SAT solvers are solving problems has nothing common with a human strategy]

Interesting problems are not toy problems

Being fast is the way computers are not so dumb

Logique propositionnelle

REPRÉSENTER LA CONNAISSANCE



Les **faits** :
soit vrais, soit faux.

Les **variables** :
soit \top , soit \perp .

CALCULER POUR RAISONNER

Si on sait que :

- A implique B
- B implique C

Alors on peut **déduire** :

- A implique C

Si on a :

- $\neg A \vee B$
- $\neg B \vee C$

Alors, par **résolution** :

- $\neg A \vee C$



Cette logique remonte à 2350 ans
« Simple is beautiful »

D'incroyables progrès pratiques et théoriques

Du point de vue pratique

Dans les années 90, les formules traitables étaient de quelques centaines de clauses sur une station de recherche...

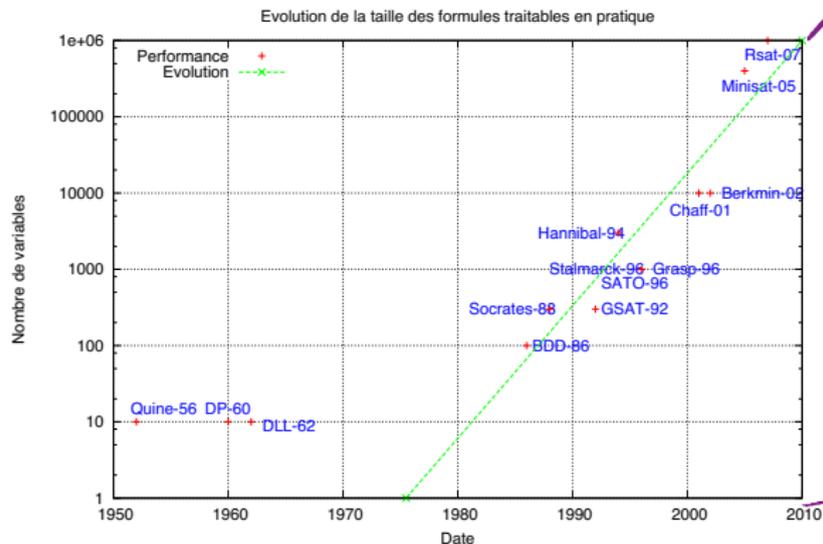
Aujourd'hui, sur un PC *famillial*, on peut résoudre des problèmes de taille industrielle en :

- Electronic Design Automation (EDA)
 - Vérification de Microprocesseurs
 - Génération automatique de tests
- (Bounded) Model Checking (des solveurs incorporés dans des outils de model checking *industriels*)
- Planification
- Utilisé pour prouver des théorèmes de logiques plus expressives (au dessus de NP)

(C'est tout de même un peu plus compliqué : beaucoup de problèmes résistent)

Illustration des progrès

DLL62 : La procédure dure



Attention, la taille des formules n'est pas une indication directe de leur difficulté

Que peut-on faire avec une logique si simple?

Les faits sont des variables propositionnelles
La connaissance est une formule logique

CNF *clauses*

$$\begin{aligned} & (\neg x_1 \vee \neg x_2 \vee x_3) \\ \wedge & (x_1 \vee x_2) \\ \wedge & (x_2 \vee x_3) \end{aligned}$$

clause unique (pointing to the first clause)

- ▶ Variables : $x_1 \dots x_3$;
- ▶ Littéraux : $x_1, \neg x_1$;
- ▶ Clauses : $\neg x_1 \vee \neg x_2 \vee x_3$;
- ▶ Formule Σ sous CNF (conjonction de clauses);

x_1	x_2	x_3
\perp	\top	\perp

interprétation

Que peut-on demander?

- difficile* (with arrow pointing down)
- ▶ **SAT** : existe-il une interprétation des variables qui satisfait la formule?
 - ▶ **UNSAT** : la théorie est-elle contradictoire? \rightarrow Preuve?
 - ▶ **PI** : déduire tout ce que l'on peut déduire de Σ . \rightarrow très I.P.

Le problème SAT

Définition

Entrée : Un ensemble de clauses construites sur un langage propositionnel ayant n variables **Sortie** : Existe-t-il Une affectation des variables évaluant à vrai toutes les clauses (et donc la formule aussi)?

Exemple (avec des notations différentes)

EDA

I.A

$$\Sigma_1 = (\neg a \vee b) \wedge (\neg b \vee c) = (a' + b).(b' + c) = \{\neg a \vee b, \neg b \vee c\}$$

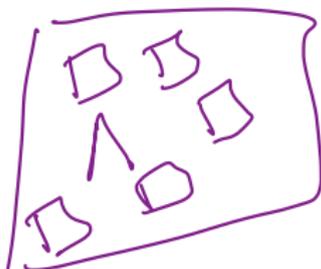
CNF

$$\Sigma_2 = \Sigma_1 \wedge a \wedge \neg c = \Sigma_1 \cup \{a, \neg c\}$$

Pour Σ_1 , la réponse est **oui**, pour Σ_2 la réponse est **non**

$$\Sigma_1 \models \neg a \vee c = \neg(a \wedge \neg c)$$

Why working on CNF? Bec(l)ause!



Why considering SAT only on CNF?

→ $(a \wedge b \wedge f)$
 $\vee (e \wedge g \wedge h)$ DNF
 $\vee \dots \dots$
 (SAT is trivial on DNF!)

- Human-designed systems are conjunctions of properties (in general)
- We want to do symbolic reasoning (not trying all possible solutions)
- There are (too) many ways of applying rules at each step
- We need to restrict the possibilities at each step

But, what about rewriting any formula into CNF?

- Very hard in general
- But, very easy *if we just want to check SAT*

Working on CNF [Tseitin 1968]

Idea : introduce new variables encoding the satisfiability of subformulas

Let's say we need to check $SAT(f)$ with

$$f \equiv g \vee h$$

We introduce x_f , x_g and x_h representing the satisfiability of f , g and h , respectively

$$(\neg x_f \vee x_g \vee x_h) \wedge (x_f \vee \neg x_g) \wedge (x_f \vee \neg x_h)$$

x_f encodes the satisfiability of f . Easy! (linear, no blow-up!)

(Introducing new variables is so powerful, isn't it?)

Définition de SAT

○○○○○○○○○○●○○○○○○○○○○○○○○○○

NP?

○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○

SAT

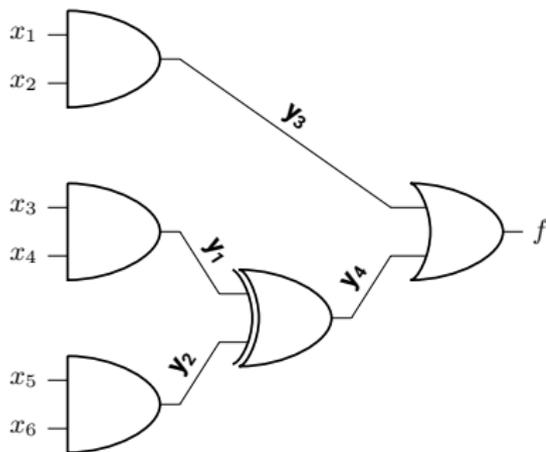
○○○○○○○○○○

La révolution

○○○○○○○○

It is like naming all the wires in a circuit

$$f = (x_1 \wedge x_2) \vee ((x_3 \wedge x_4) \oplus (x_5 \wedge x_6))$$



Adds y_1, y_2, y_3, y_4, y_f and :

$$\Sigma_f \equiv \left(\begin{array}{l} (y_f \leftrightarrow y_3 \wedge y_4) \\ \wedge (y_4 \leftrightarrow y_1 \oplus y_2) \\ \wedge (y_1 \leftrightarrow x_3 \wedge x_4) \\ \wedge (y_2 \leftrightarrow x_5 \wedge x_6) \\ \wedge (y_3 \leftrightarrow x_1 \wedge x_2) \\ \wedge (y_f) \end{array} \right)$$

f is satisfiable iff Σ_f is

At the heart of most procedures : resolution

$$(x \vee A) \wedge (\neg x \vee B)$$

The Resolution Rule (Cut) [Gentzen 1934, Robinson 1965]

$$\left\| \begin{array}{l} \text{Let } c_1 = (x \vee a_1 \vee \dots \vee a_n) \text{ and } c_2 = (\neg x \vee b_1 \vee \dots \vee b_m) \\ \hline A \qquad \qquad \qquad B \\ c = (a_1 \vee \dots \vee a_n \vee b_1 \vee \dots \vee b_m) \end{array} \right.$$

is obtained by resolution on x between c_1 and c_2

It is a particular case of the following **deduction rule** :

$$\left[\frac{\text{if } a \rightarrow b \text{ and } b \rightarrow c \text{ then } a \rightarrow c}{a \rightarrow b \quad b \rightarrow c \quad \underline{a \rightarrow c}} \right]$$

**In general, SAT solvers are only using this rule
(but many, many times per second)**

Finding which ones to trigger is the secret of efficient SAT solvers

Définition de SAT

○○○○○○○○○○○○○○○●○○○○○○○○○○○○○○

NP?

○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○

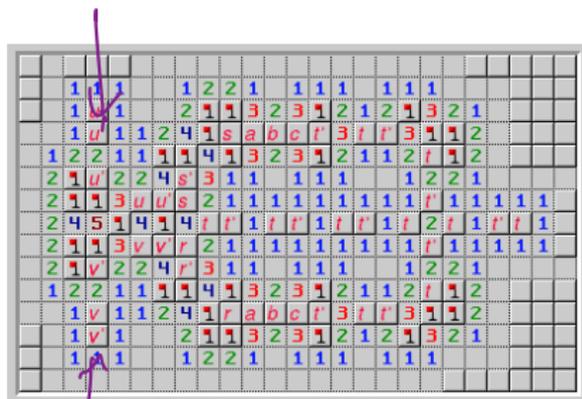
SAT

○○○○○○○○○○

La révolution

○○○○○○○○

D'où vient la difficulté de SAT?



POUR ET

- **Facile** si trouver chaque mine reste relativement local
- **Difficile** si une mine posée à un endroit a un impact éloigné

Déminer est un problème aussi difficile que SAT

La brique SAT

Le théorème de Cook [71] : SAT est NP-Complet

C'est la **brique** de base de la théorie de la complexité.

- ▷ Très étudié pour ses limitations théoriques
- ▷ Très étudié pour sa résolution pratique

Un problème semble difficile à résoudre ?

Dans les années 80

« Réduisez SAT à ce problème : cela montrera que personne ne peut le résoudre ! »

Au 21^{ème} siècle...

« Réduisez SAT à ce problème : résolvez-le en pratique »



Taille de l'espace de recherche

Systeme solaire



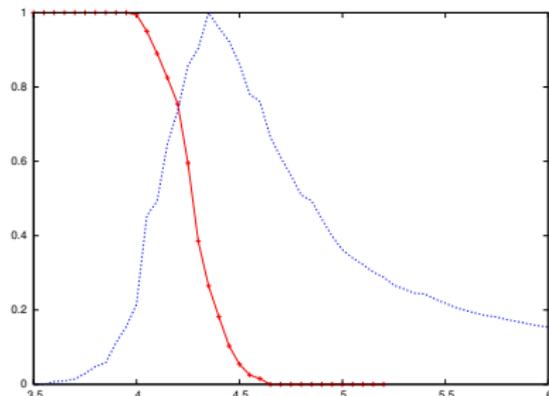
189 vars

Pèse le nombre de particules en nombre d'interprétations possibles

Évolution des performances sur les aléatoires

Un exemple pour les autres domaines de recherche

- Années 1980 :
Peu de vrais problèmes;
- Années 1990 :
Se concentrer autour du seuil;
- Années 2000 :
Utilisation de méthodes de
physique statistique;



Bilan, aujourd'hui

Facile (SAT) jusque $r = 4.25$, Difficile (SAT) entre $r = 4.25$ et $r = 4.267$
Extrêmement Difficile (UNSAT) après $r = 4.267$

Définition de SAT

○○○○○○○○○○○○○○○○○○○●○○○○○○○○

NP?

○○○○○○○○○○○○○○○○○○

SAT

○○○○○○○○

La révolution

○○○○○○

Des progrès pratiques et théoriques

- Vérification de Microprocesseurs, Planifications, Contraintes, Biologie, ...
- Théorèmes de logiques plus expressives (au dessus de NP)



Moshe Vardi

« Les progrès les plus importants à attendre en logique pourraient bien venir de SAT »



Edmund Clarke

« La résolution pratique du problème SAT est une technologie clé pour l'informatique du 21ème siècle »

Quelques questions pour l'intuition

Pas si difficile

- ⦿ (Mots Croisés) Débarrasser le pétrole de ses impuretés
- ⦿ Pouvez-vous donner deux nombres qui divisent 49 ? 143 ? 8633 ?
- ⦿ Montrez la *conjecture de Fermat* suivante :
Tous les nombres $F_n = 2^{2^n} + 1$ sont premiers (n entier naturel).

- ⦿ (Mots Croisés) Évite les suites mais se lève à l'Est.
- ⦿ Pouvez-vous trouver deux nombres premiers qui divisent 57 ? 143 ? 8637 ?
- ⦿ Est-ce que ce *théorème*, toujours de Fermat, est vrai : Peut-on trouver des entiers tels que $x^n + y^n = z^n$ pour n fixé et $n > 2$?

P comme « Facile »?

Classe de complexité P

La classe P est l'ensemble des problèmes de décision pouvant être résolus en temps polynômial.

En terme de fonction calculable, ces problèmes sont caractérisés par la réponse à la question « Que vaut $f(x)$? », avec f calculable en temps polynômial par rapport à la taille de la donnée x .

$NP \neq$ Non Polynômial!

Classe de complexité NP

La classe NP est l'ensemble des problèmes de décision pouvant être résolus en temps polynômial de manière non déterministe.

La classe de complexité NP correspond à l'ensemble des problèmes de décision s'exprimant logiquement comme

$$\exists x. f(x)$$

« existe-t-il un x tel que l'on ait $f(x)$? », avec f une fonction calculable en temps polynômial.

C'est la classe

$$\forall x. f(x)$$

Classe de complexité $CoNP$

La classe $CoNP$ est l'ensemble des problèmes dont le problème complémentaire appartient à NP .

Réduction α_p

Un problème \mathcal{P}_1 est polynômialement réductible à un autre problème \mathcal{P}_2 si et seulement si il existe une fonction f calculable en temps polynômial telle que pour tout problème de décision x de \mathcal{P}_1 , \mathcal{P}_2 répond identiquement sur l'entrée $f(x)$. On le note $\mathcal{P}_1 \alpha_p \mathcal{P}_2$.

La réduction α_p pour la NP-Complétude

Classe NP-complet

Soit \mathcal{P} une classe de problèmes. On dit que \mathcal{P} est *NP-Complet* si et seulement si (1) $\mathcal{P} \in NP$; (2) $\forall \mathcal{P}' \in NP, \mathcal{P}' \alpha_p \mathcal{P}$.

Classe CoNP-complet

Soit \mathcal{P} une classe de problèmes. On dit que \mathcal{P} est *CoNP-Complet* si et seulement si (1) $\mathcal{P} \in CoNP$; (2) $\forall \mathcal{P}' \in CoNP, \mathcal{P}' \alpha_p \mathcal{P}$.

Que retenir de tout ça ?

La notion NP est très fortement reliée à la garantie de l'existence d'un certificat court, et facilement vérifiable. En pratique, on peut observer d'énormes différences de performances.

À noter : les algorithmes « modernes » pour SAT ne montrent aucune différence de performance pour les problèmes SAT ou les problèmes UNSAT.

Utilisation de systèmes de preuves

À l'attaque de $P \neq NP$

Qu'est-ce qu'un système de preuve ?

Un moyen (automatique) permettant de vérifier une preuve donnée.



Augmenter leur pouvoir petit à petit

À l'attaque de $P \neq NP$

Si le plus puissant des systèmes de preuve (à l'équivalence près) butte sur un problème donnée, alors $P \neq NP$.

S'il existe un problème pour lequel la preuve minimale UNSAT est exponentiellement longue, alors on a gagné (pour le plus puissant des systèmes de preuve).

Feuille de route proposée pour montrer $P \neq NP$

Montrer $NP \neq Co\text{-}NP$ comme suit :

- 1 Prendre le moins puissant des systèmes de preuve
- 2 Montrer qu'il existe des problèmes difficiles pour lui
- 3 Augmenter la puissance du système de preuve
- 4 Boucler

D'autres problèmes, d'autres encodages

- ↻ Sudoku (pas encore un problème industriel)
- ↻ Recherche d'haplotype dans une population
- ↻ (Bounded) Model Checking
- ↻ Logiques modales / Logiques temporelles
- ↻ Raisonnement sur les ontologies
- ↻ Organisation de tournois de golf
- ↻ ...

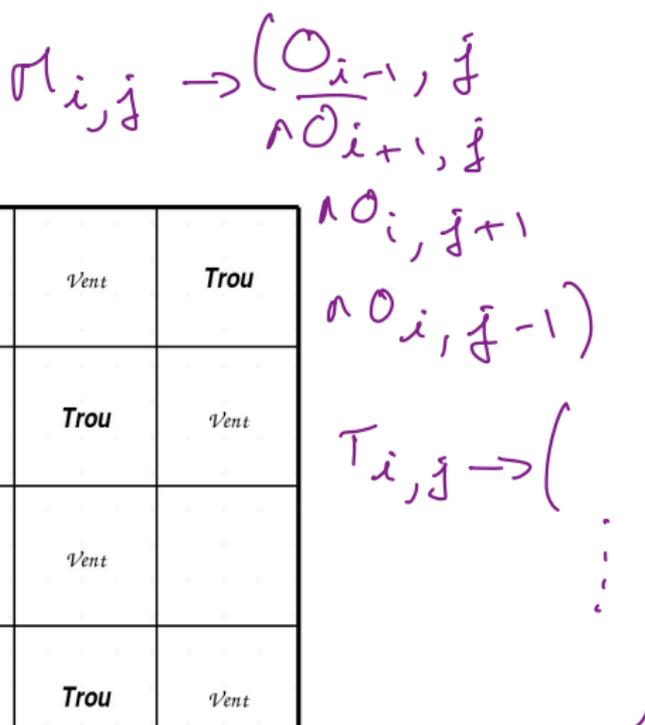
Pourquoi beaucoup s'y mettent ?

- ↻ Soit ça marche, et leur problème est résolu
- ↻ Soit ça ne marche pas et leur problème devient un benchmark de valeur

Si en plus des industriels sont intéressés...

Exemple de raisonnement via SAT

Le petit Monde du monstre



Odeur		Vent	Trou
Monstre Odeur	Vent Odeur Or	Trou	Vent
$O_{1,2} = T$ Odeur π $\frac{\pi}{fT}$.	Vent	
π $\frac{\pi}{x}$ Départ π	$\frac{\pi}{\pi}$ Vent	Trou	Vent

Une première révolution

37 ans de STRIPS, une révolution : GraphPlan

Formulation STRIPS

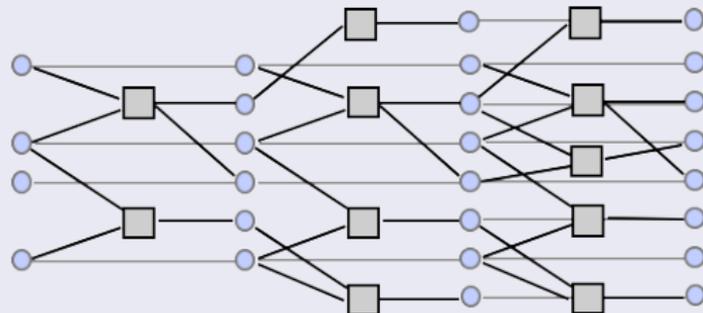
`MOVE(x, y, z)`

`PRE: CLEAR(x), ON(x, y), CLEAR(z)`

`ADD: CLEAR(y), ON(x, z)`

`DEL: CLEAR(z), ON(x, y)`

Principe (graphiques) de GraphPlan [95]



Principes rékursifs de STRIPS

- 1 Empiler le but à atteindre
- 2 Effacer le haut de la pile si c'est un fait valide
- 3 Si c'est une conjonction, empiler tous ses faits
- 4 Sinon chercher à unifier une action dont l'un des effet est justement le fait recherché, l'ajouter à la pile avec toutes ses préconditions
- 5 Si c'est une action, l'exécuter
- 6 Boucler tant que la pile n'est pas vide

Une première révolution

37 ans de STRIPS, une révolution : GraphPlan

- 1 Génère un GraphPlan de longueur k
- 2 Transforme les contraintes du graphe en clauses. Chaque instance d'une action ou d'un fait à chaque moment est une proposition.
- 3 **Utilise un solveur SAT**
- 4 Si on ne trouve pas de solution (UNSAT ou TimeOut), incrémente k et recommence
- 5 Si on trouve une solution, transforme la solution en solution de planification
- 6 Simplifie la solution.

Recette de planification

Un peu d'imagination

Supposons qu'un individu veuille préparer un petit-déjeuner surprise à sa fiancée, accompagné d'un cadeau à emballer. Le tout alors qu'elle dort encore.

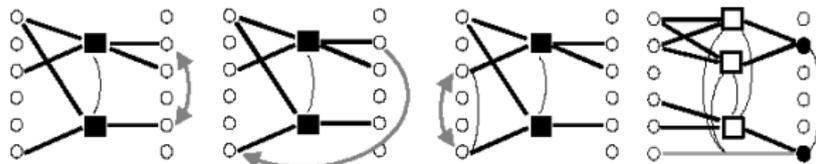
Etat initial : *poubelles, mainPropres, silence*

Etat Final : *dej, cadeau, nonpoubelles*

Action	Préconditions	Effets
Cuisiner()	mainPropres	dej
Envelopper()	silence	cadeau
Sortir()	aucunes	non poubelles, non mainPropres
Chariot()	aucunes	non poubelles, non silence

D'autres idées

Des exclusions mutuelles



Quelques autres idées

- Découper les actions avec beaucoup d'arguments
embarquer(voilier, 8h15, Runion, capitaine)
- Encoder le temps et/ou diverses mesures diverses en *log*

1992 la recherche locale donne de bons résultats

2001 bénéficie de zchaff, berkmin et siege

2004 premier prix de la compétition (domaines prop.)

2006 idem, ex aequo avec un autre SAT-planificateur

A ouvert la porte aux encodages SAT de problèmes industriels.

Un exemple de GraphPlan

C'est ce schéma qui sera encodé en SAT

Problème :

$\Pi = \langle F, A, I, B \rangle$

- $F = \{a, b, c, d\}$

- $A = \{X, Y, Z\}$

- $I = \{a\}$

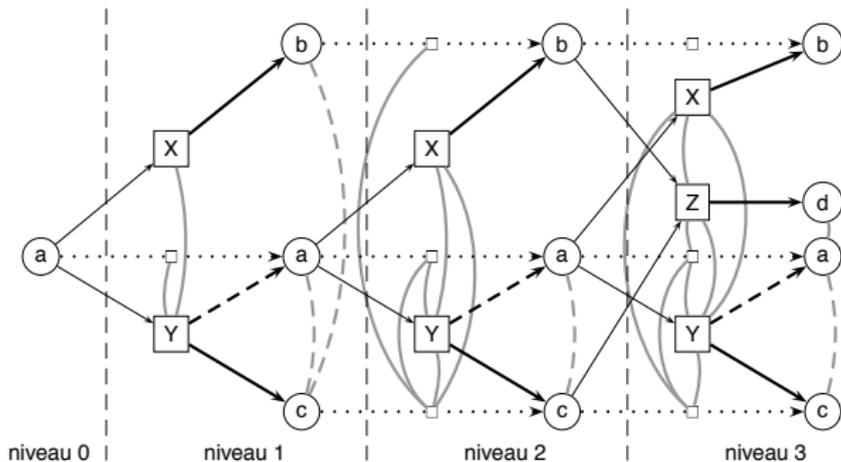
- $B = \{d\}$

Actions :

- $X = \langle \{a\}, \{b\}, \{\} \rangle$

- $Y = \langle \{a\}, \{c\}, \{a\} \rangle$

- $Z = \langle \{b, c\}, \{d\}, \{\} \rangle$



(x) nœud de fluent

(x) → [X] arc de précondition

[X] → (x) arc d'ajout

[X] - - - (x) arc de retrait

(x) ... □ ... (x) no-op

[X] --- [Y]
mutex
entre
actions

(x) - - - (y)
mutex
entre
fluents

Principes du Model Checking

Étant donné un automate décrivant les états possibles d'un système

Vérifier qu'un état n'est jamais atteint

C'est généralement la recherche de bug. Un état spécial « erreur » est utilisé dans la modélisation.

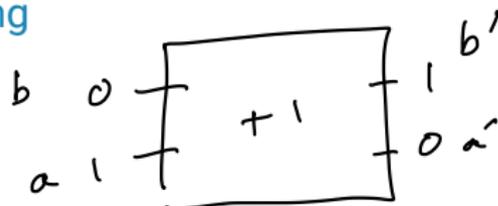
Vérifier que le système ne bloque jamais

Tout état doit être accessible depuis tout état, à n'importe quel moment du futur (impossible de construire une boucle infinie).

A des liens étroits avec les logiques temporelles.

Avant SAT, les BDD étaient utilisés pour résoudre ces problèmes.

Principes du (Bounded) Model Checking



Comme pour la planification, on se borne à un k fixé, qu'on incrémente à loisir.

- ↳ L'automate est représenté par la fonction caractéristique T de ses transitions entre états.

Exemple (2-bit additionneur) : $(\underline{a'} \leftrightarrow \neg a) \wedge (b' \leftrightarrow a \oplus b)$

- ↳ La propriété à vérifier est une formule logique sur l'état du système
Exemple : $a \wedge b$ (l'état (11) peut-il être atteint?)
- ↳ L'état initial sera une affectation le codant au temps 0

Déroutement de boucles

Vérifions si l'état (11) est atteignable en deux itérations dans notre 2-bit additionneur, depuis (00)

$$I(s_0) = \neg a_0 \wedge \neg b_0$$

$$T(s_0, s_1) = (a_1 \leftrightarrow \neg a_0) \wedge (b_1 \leftrightarrow a_0 \oplus b_0)$$

$$T(s_1, s_2) = (\overline{a_2} \leftrightarrow \neg \dot{a}_1) \wedge (\overline{b_2} \leftrightarrow a_1 \oplus b_1)$$

$$p(s_2) = a_2 \wedge b_2$$

$$p(s_0) = a_0 \wedge b_0$$

$$p(s_1) = a_1 \wedge b_1$$

Au final

$(\neg a_0 \wedge \neg b_0) \wedge ((a_1 \leftrightarrow \neg a_0) \wedge (b_1 \leftrightarrow a_0 \oplus b_0)) \wedge ((a_2 \leftrightarrow \neg a_1) \wedge (b_2 \leftrightarrow a_1 \oplus b_1)) \wedge (a_2 \wedge b_2)$ est-elle satisfiable?

Quelques limites

Quand même...

- Perte de la structure
- Difficulté d'encoder des relations entre nombres (ensembles non discrets ou grands)
- Difficulté d'encoder certaines contraintes implicites
- Difficulté d'encoder certains problèmes de math
- Comportement des démonstrateurs... non encore compris

Unbounded Model Checking

$$I \wedge T_1 \wedge T_2 \wedge \dots \wedge T_k \wedge BUG_k$$

How to ensure that BUG is unreachable?

Idea : find an invariant Inv s.t. BUG is not reachable in $k > 0$ steps

- ◉ Inv characterizes an over approximation of the reachable states in j steps :

$$I \wedge T_1 \wedge \dots \wedge T_j \rightarrow Inv$$

- ◉ Inv is an inductive property :

$$Inv \wedge T_1 \rightarrow Inv_1$$

- ◉ BUG is not reachable from Inv in k steps :

$$Inv \wedge T_1 \wedge T_2 \wedge \dots \wedge T_k \wedge BUG_k \equiv \perp$$

- ◉ Incremental SAT Solving / Proof Analysis

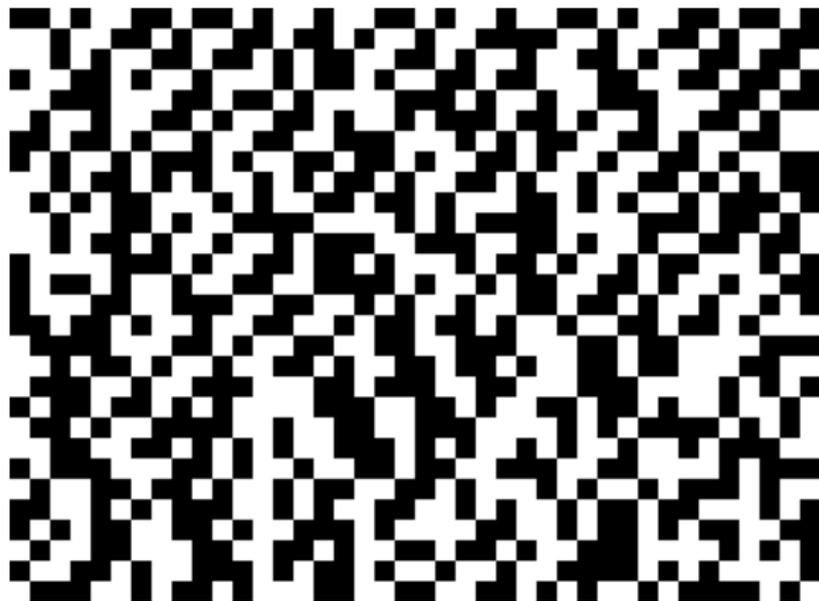
The Erdős Discrepancy Problem (1932)

- Infinite series of +1 and -1 : $\langle -1, 1, 1, -1 - 1, 1, 1, \dots \rangle$
- $\forall C \exists k, d \text{ t.q. } |\sum_{i=1}^k x_{i.d}| \geq C$

$$\begin{array}{cccccccccccc|c}
 + & - & - & + & + & - & - & - & + & + & - & -1 \\
 & & - & + & & - & - & & + & + & & -1 \\
 & & & - & & - & & & + & & & -1 \\
 & & & + & & - & & & & & & 0 \\
 & & & & + & & & - & & + & & +2
 \end{array}$$

- Proven in 2014 for $C = 2$ ($k=1161$)
- The *proof* : UNSAT certificate (trace) from Glucose (13 Gb)²
- General case proven two years later by Terence Tao (previous proof considered as the biggest mathematical proof ever by T. Tao).

Solution for C=2, 1160 steps

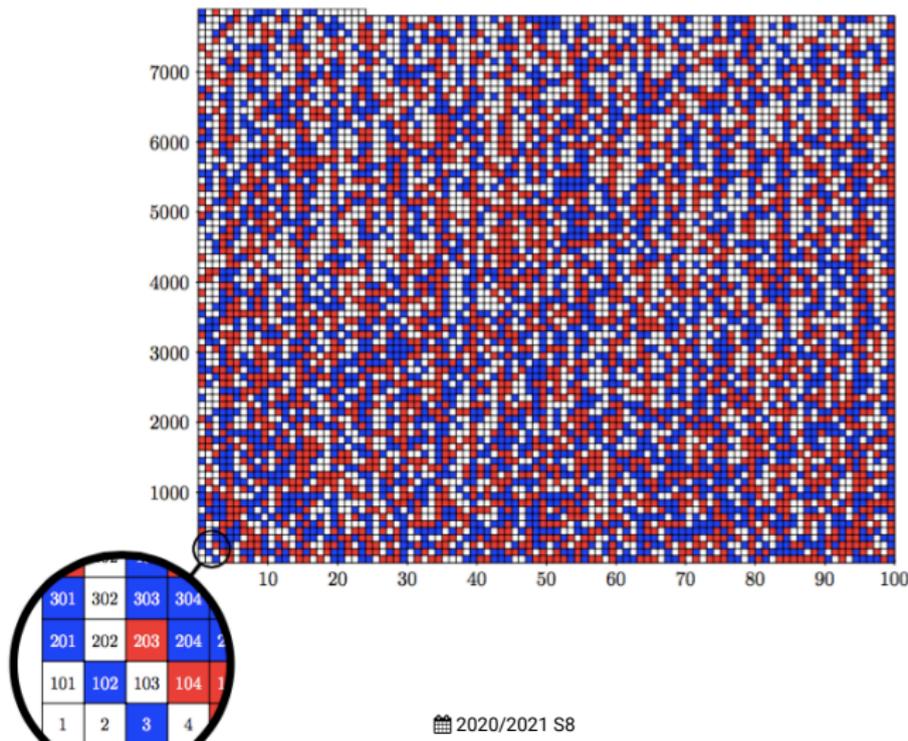


(For C=3, maximum solution is not yet known)

The "biggest proof" in the world

Boolean Pythagorean triples problem

Is it possible to colorize the n integers $\leq n$ in two colors s.t. no triplet (a, b, c) is $a^2 + b^2 = c^2$ monochromatic?



1960, already a first (kind of) competition!

« *The superiority of the present procedure (i.e. DP) over those previously available is indicated in part by the fact that a formula on which Gilmore's routine for the IBM 704 causes **the machine to compute for 21 minutes without obtaining a result was worked successfully by hand computation using the present method in 30 minutes*** »

[Davis et Putnam 1960], page 202.

Principles of DP-60

DP-60 : forgets variables one after the other

Example : forgets x_1 .

$$x_1 \vee x_4$$

$$\overline{x_1} \vee x_4 \vee x_{14}$$

$$\overline{x_1} \vee \overline{x_3} \vee \overline{x_8}$$

$$x_1 \vee x_8 \vee x_{12}$$

$$x_1 \vee x_5 \vee \overline{x_9}$$

$$x_2 \vee x_{11}$$

$$\overline{x_3} \vee \overline{x_7} \vee x_{13}$$

$$\overline{x_3} \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{13}} \vee x_9$$

$$x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_9}$$

Principles of DP-60

DP-60 : forgets variables one after the other

Example : forgets x_1 .

$$x_1 \vee x_4$$

$$x_1 \vee x_8 \vee x_{12}$$

$$x_1 \vee x_5 \vee \overline{x_9}$$

$$\overline{x_1} \vee x_4 \vee x_{14}$$

$$\overline{x_1} \vee \overline{x_3} \vee \overline{x_8}$$

$$x_2 \vee x_{11}$$

$$\overline{x_3} \vee \overline{x_7} \vee x_{13}$$

$$\overline{x_3} \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{13}} \vee x_9$$

$$x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_9}$$

Principles of DP-60

DP-60 : forgets variables one after the other

Example : forgets x_1 .

$x_1 = \top$
 $x_1 = \perp$

$$x_1 \vee \left(\begin{array}{l} x_4 \\ x_8 \vee x_{12} \\ x_5 \vee \overline{x_9} \end{array} \right)$$

$$\overline{x_1} \vee \left(\begin{array}{l} x_4 \vee x_{14} \\ \overline{x_3} \vee \overline{x_8} \end{array} \right)$$

$$\left[\begin{array}{l} x_2 \vee x_{11} \\ \overline{x_3} \vee \overline{x_7} \vee x_{13} \\ \overline{x_3} \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{13}} \vee x_9 \\ x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_9} \end{array} \right]$$

Principles of DP-60

DP-60 : forgets variables one after the other

Example : forgets x_1 .

$$\begin{pmatrix} x_4 \\ x_8 \vee x_{12} \\ x_5 \vee \overline{x_9} \end{pmatrix} \vee \begin{pmatrix} x_4 \vee x_{14} \\ \overline{x_3} \vee \overline{x_8} \end{pmatrix}$$

$$x_2 \vee x_{11}$$

$$\overline{x_3} \vee \overline{x_7} \vee x_{13}$$

$$\overline{x_3} \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{13}} \vee x_9$$

$$x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_9}$$

*→ CNF !
↓
distribution*

Principles of DP-60

DP-60 : forgets variables one after the other

Example : forgets x_1 .

$$x_4 \vee x_{14}$$

$$x_4 \vee \overline{x_3} \vee \overline{x_8}$$

$$x_8 \vee x_{12} \vee x_4 \vee x_{14}$$

$$x_5 \vee \overline{x_9} \vee x_4 \vee x_{14}$$

$$x_5 \vee \overline{x_9} \vee \overline{x_3} \vee \overline{x_8}$$

$$x_2 \vee x_{11}$$

$$\overline{x_3} \vee \overline{x_7} \vee x_{13}$$

$$\overline{x_3} \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{13}} \vee x_9$$

$$x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_9}$$

Principles of DP-60

DP-60 : forgets variables one after the other

Example : forgets x_1 .

x_1 n'est plus là.

$$\begin{aligned}
 &x_4 \vee x_{14} \\
 &x_4 \vee \overline{x}_3 \vee \overline{x}_8 \\
 &x_8 \vee x_{12} \vee x_4 \vee x_{14} \\
 &x_5 \vee \overline{x}_9 \vee x_4 \vee x_{14} \\
 &x_5 \vee \overline{x}_9 \vee \overline{x}_3 \vee \overline{x}_8 \\
 &x_2 \vee x_{11} \\
 &\overline{x}_3 \vee \overline{x}_7 \vee x_{13} \\
 &\overline{x}_3 \vee \overline{x}_7 \vee \overline{x}_{13} \vee x_9 \\
 &x_8 \vee \overline{x}_7 \vee \overline{x}_9
 \end{aligned}$$

Variable elimination – on a trivial example

$$(x_1 \vee \neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (\neg x_1 \vee \neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (x_2 \vee x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$(\neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (x_2 \vee x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$(x_3 \vee \neg x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$(x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$x_3 \models$$

T

Ⓐ Formula is SAT (and x_3 is True in all models)

Variable elimination – on a trivial example

$$((x_1 \vee \neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (\neg x_1 \vee \neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (x_2 \vee x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4)) \models$$

$$((\neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (x_2 \vee x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4)) \models$$

$$(x_3 \vee \neg x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$(x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$x_3 \models$$

T

○ Formula is SAT (and x_3 is True in all models)

Variable elimination – on a trivial example

$$(x_1 \vee \neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (\neg x_1 \vee \neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (x_2 \vee x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$(\neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (x_2 \vee x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$(x_3 \vee \neg x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$(x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$x_3 \models$$

$$\top$$

⓪ Formula is SAT (and x_3 is True in all models)

Variable elimination – on a trivial example

$$(x_1 \vee \neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (\neg x_1 \vee \neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (x_2 \vee x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$(\neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (x_2 \vee x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$(x_3 \vee \neg x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$(x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$x_3 \models$$

⊤

- Formula is SAT (and x_3 is True in all models)

Variable elimination – on a trivial example

$$(x_1 \vee \neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (\neg x_1 \vee \neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (x_2 \vee x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$(\neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (x_2 \vee x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$(x_3 \vee \neg x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$(x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$x_3 \models$$

T

• Formula is SAT (and x_3 is True in all models)

Variable elimination – on a trivial example

$$(x_1 \vee \neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (\neg x_1 \vee \neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (x_2 \vee x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$(\neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (x_2 \vee x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$(x_3 \vee \neg x_3) \wedge (x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$(x_3 \vee x_4) \wedge (x_3 \vee \neg x_4) \models$$

$$x_3 \models$$

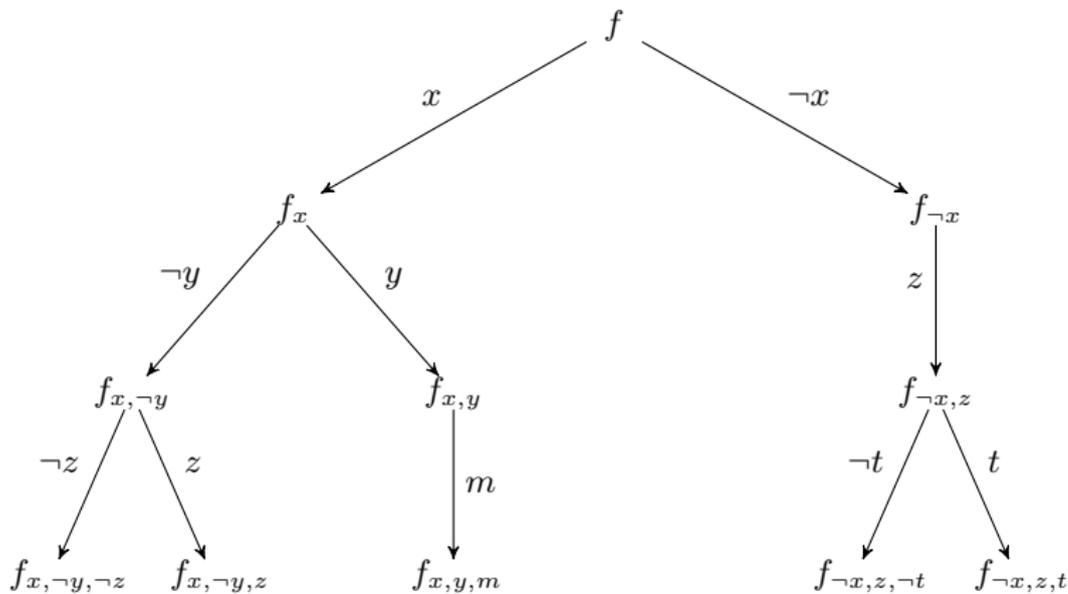
⊤

- Formula is **SAT** (and x_3 is True in all models)

DP-60 → utilisé en I.A
→ raisonnement -
trop gourmand en mémoire -

→ DPLL-62

Backtrack search

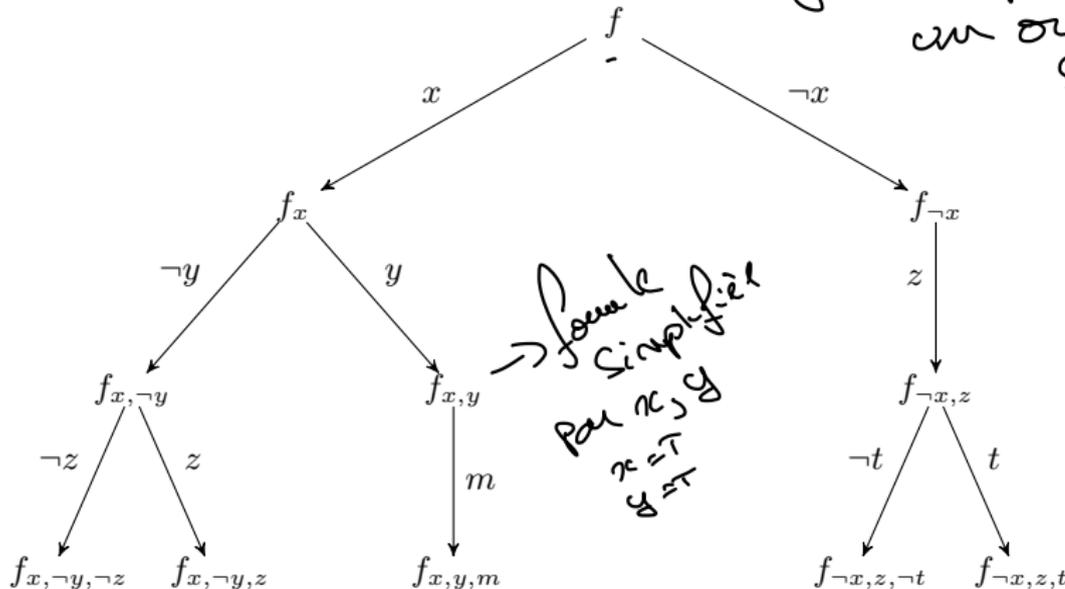


- ⦿ How to choose the right literal to branch on?
- ⦿ First search for a model or a contradiction?



Backtrack search

la complétude de la recherche
est garantie par un ordre Systematic



- How to choose the right literal to branch on?
- First search for a model or a contradiction?

An example of DPLL

Formula

$$x_1 \vee x_4$$

$$\overline{x_1} \vee x_4 \vee x_{14}$$

$$x_1 \vee \overline{x_3} \vee \overline{x_8}$$

$$x_1 \vee x_8 \vee x_{12}$$

$$x_2 \vee x_{12}$$

$$\overline{x_3} \vee \overline{x_{12}} \vee x_{13}$$

$$\overline{x_3} \vee x_7 \vee \overline{x_{13}}$$

$$x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{12}}$$

Simplified Formula

$$x_1 \vee x_4$$

$$\overline{x_1} \vee x_4 \vee x_{14}$$

$$x_1 \vee \overline{x_3} \vee \overline{x_8}$$

$$x_1 \vee x_8 \vee x_{12}$$

$$x_2 \vee x_{12}$$

$$\overline{x_3} \vee \overline{x_{12}} \vee x_{13}$$

$$\overline{x_3} \vee x_7 \vee \overline{x_{13}}$$

$$x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{12}}$$

Partial Model

Lev.	Lit.	Back?
1	$\overline{x_1}$	(d)
+	x_4	

x_3 appears in 3 clauses incl. 1 (new) binary clause

An example of DPLL

Formula

$$x_1 \vee x_4$$

$$\overline{x_1} \vee x_4 \vee x_{14}$$

$$x_1 \vee \overline{x_3} \vee \overline{x_8}$$

$$x_1 \vee x_8 \vee x_{12}$$

$$x_2 \vee x_{12}$$

$$\overline{x_3} \vee \overline{x_{12}} \vee x_{13}$$

$$\overline{x_3} \vee x_7 \vee \overline{x_{13}}$$

$$x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{12}}$$

Simplified Formula

$$x_1 \vee x_4$$

$$\overline{x_1} \vee x_4 \vee x_{14}$$

$$x_1 \vee \overline{x_3} \vee \overline{x_8}$$

$$x_1 \vee x_8 \vee x_{12}$$

$$x_2 \vee x_{12}$$

$$\overline{x_3} \vee \overline{x_{12}} \vee x_{13}$$

$$\overline{x_3} \vee x_7 \vee \overline{x_{13}}$$

$$x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{12}}$$

Partial Model

Lev.	Lit.	Back?
1	$\overline{x_1}$	(d)
+	x_4	
2	x_3	(d)

$\overline{x_8}$ appears in one unary clause

An example of DPLL

Formula

$$x_1 \vee x_4$$

$$\overline{x_1} \vee x_4 \vee x_{14}$$

$$x_1 \vee \overline{x_3} \vee \overline{x_8}$$

$$x_1 \vee x_8 \vee x_{12}$$

$$x_2 \vee x_{12}$$

$$\overline{x_3} \vee \overline{x_{12}} \vee x_{13}$$

$$\overline{x_3} \vee x_7 \vee \overline{x_{13}}$$

$$x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{12}}$$

Simplified Formula

$$x_1 \vee x_4$$

$$\overline{x_1} \vee x_4 \vee x_{14}$$

$$x_1 \vee \overline{x_3} \vee \overline{x_8}$$

$$x_1 \vee x_8 \vee x_{12}$$

$$x_2 \vee x_{12}$$

$$\overline{x_3} \vee \overline{x_{12}} \vee x_{13}$$

$$\overline{x_3} \vee x_7 \vee \overline{x_{13}}$$

$$x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{12}}$$

Partial Model

Lev.	Lit.	Back?
1	$\overline{x_1}$	(d)
+	x_4	
2	x_3	(d)
+	$\overline{x_8}$	

x_{12} appears in 1 unary clause

An example of DPLL

Formula

Simplified Formula

Partial Model

$x_1 \vee x_4$
 $\overline{x_1} \vee x_4 \vee x_{14}$
 $x_1 \vee \overline{x_3} \vee \overline{x_8}$
 $x_1 \vee x_8 \vee x_{12}$
 $x_2 \vee x_{12}$
 $\overline{x_3} \vee \overline{x_{12}} \vee x_{13}$
 $\overline{x_3} \vee x_7 \vee \overline{x_{13}}$
 $x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{12}}$

$x_1 \vee x_4$
 $\overline{x_1} \vee x_4 \vee x_{14}$
 $x_1 \vee \overline{x_3} \vee \overline{x_8}$
 $x_1 \vee x_8 \vee x_{12}$
 $x_2 \vee x_{12}$
 $\overline{x_3} \vee \overline{x_{12}} \vee x_{13}$
 $\overline{x_3} \vee x_7 \vee \overline{x_{13}}$
 $x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{12}}$

Lev.	Lit.	Back?
1	$\overline{x_1}$	(d)
+	x_4	
2	x_3	(d)
+	$\overline{x_8}$	
+	x_{12}	

$x_{13}, \overline{x_7}$ appear in unary clauses

An example of DPLL

Formula

$$x_1 \vee x_4$$

$$\overline{x_1} \vee x_4 \vee x_{14}$$

$$x_1 \vee \overline{x_3} \vee \overline{x_8}$$

$$x_1 \vee x_8 \vee x_{12}$$

$$x_2 \vee x_{12}$$

$$\overline{x_3} \vee \overline{x_{12}} \vee x_{13}$$

$$\overline{x_3} \vee x_7 \vee \overline{x_{13}}$$

$$x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{12}}$$

Simplified Formula

$$x_1 \vee x_4$$

$$\overline{x_1} \vee x_4 \vee x_{14}$$

$$x_1 \vee \overline{x_3} \vee \overline{x_8}$$

$$x_1 \vee x_8 \vee x_{12}$$

$$x_2 \vee x_{12}$$

$$\overline{x_3} \vee \overline{x_{12}} \vee x_{13}$$

$$\overline{x_3} \vee x_7 \vee \overline{x_{13}}$$

$$x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{12}}$$

Partial Model

Lev.	Lit.	Back?
1	$\overline{x_1}$	(d)
+	x_4	
2	x_3	(d)
+	$\overline{x_8}$	
+	x_{12}	
+	x_{13}	

$x_7, \overline{x_7}$ appear in unary clauses

An example of DPLL

Formula

$x_1 \vee x_4$

$\overline{x_1} \vee x_4 \vee x_{14}$

$x_1 \vee \overline{x_3} \vee \overline{x_8}$

$x_1 \vee x_8 \vee x_{12}$

$x_2 \vee x_{12}$

$\overline{x_3} \vee \overline{x_{12}} \vee x_{13}$

$\overline{x_3} \vee x_7 \vee \overline{x_{13}}$

$x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{12}}$

Simplified Formula

$x_1 \vee x_4$

$\overline{x_1} \vee x_4 \vee x_{14}$

$x_1 \vee \overline{x_3} \vee \overline{x_8}$

$x_1 \vee x_8 \vee x_{12}$

$x_2 \vee x_{12}$

$\overline{x_3} \vee \overline{x_{12}} \vee x_{13}$

$\overline{x_3} \vee x_7 \vee \overline{x_{13}}$

$x_8 \vee \overline{x_7} \vee \overline{x_{12}}$

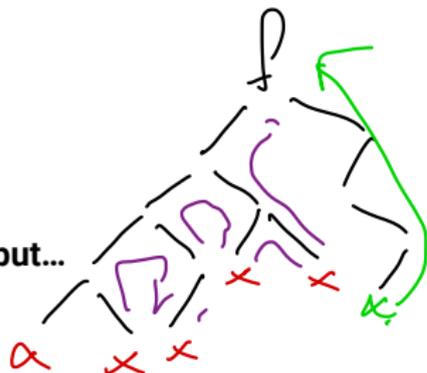
Partial Model

Lev.	Lit.	Back?
1	$\overline{x_1}$	(d)
+	x_4	
*	$\overline{x_3}$	

Now, $\overline{x_3}$ is not a decision

A very simple procedure?

Very simple to write a backtrack search but...

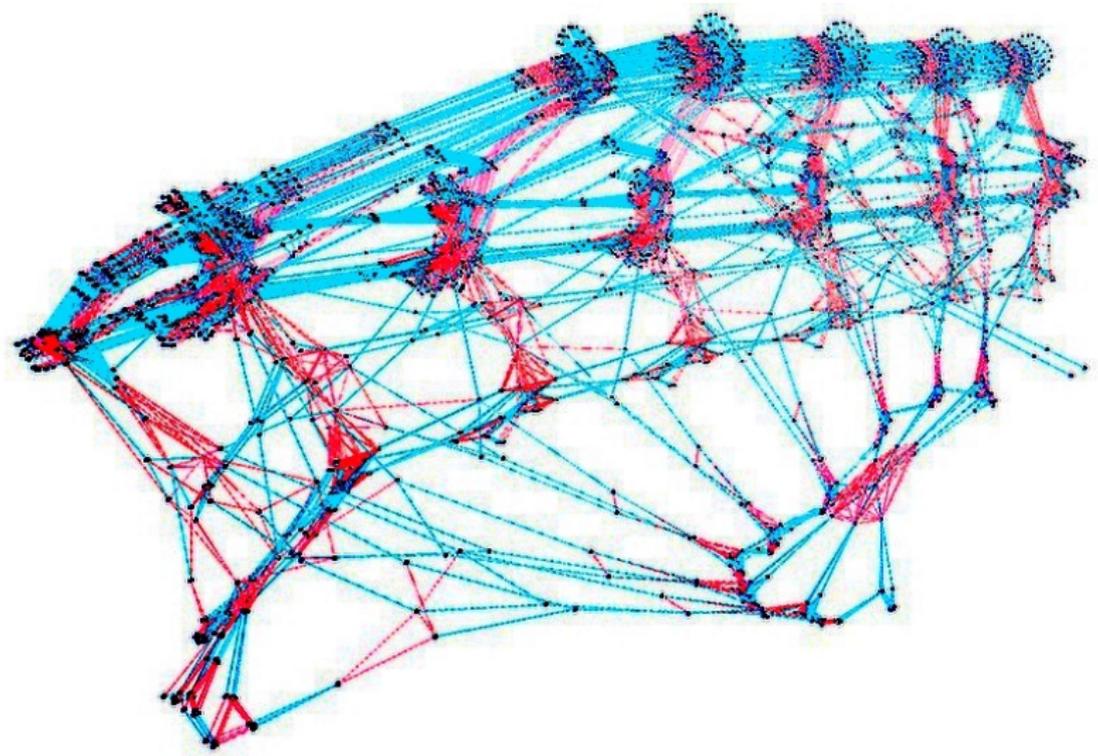


Where to branch?

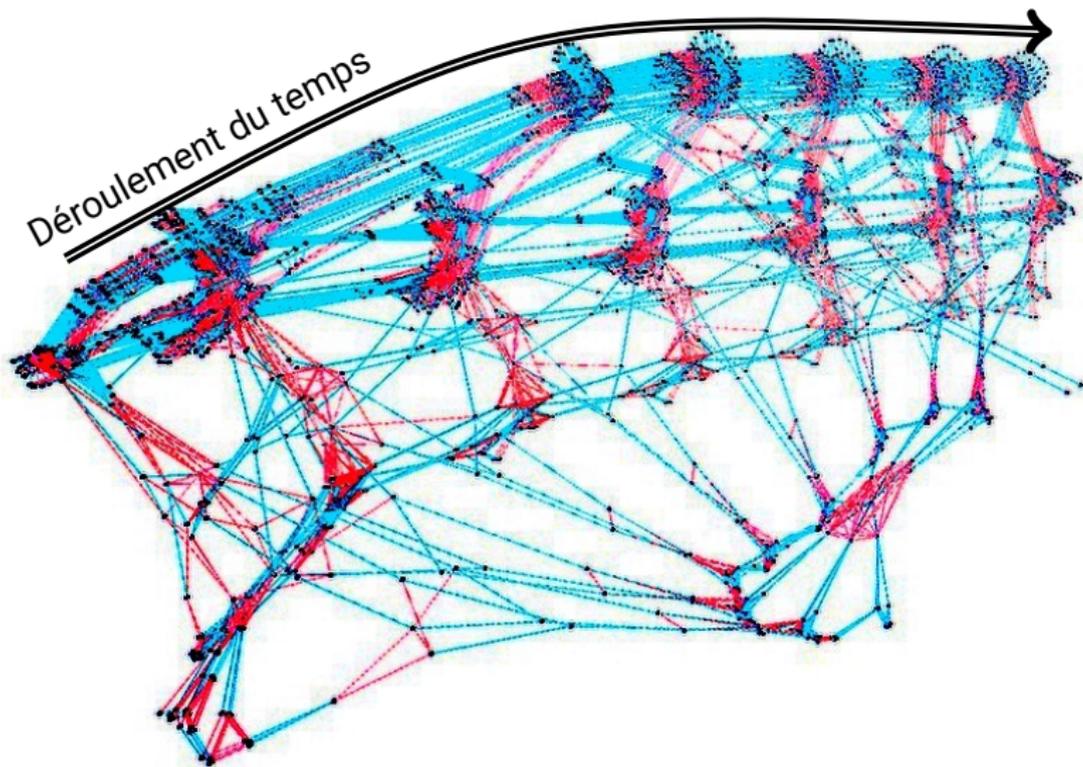
- Mistakes at the top of the tree are dramatic!
- (almost) As many nodes where to decide than where to explore
- A perfect branching scheme is NP-Hard

To try or to think?

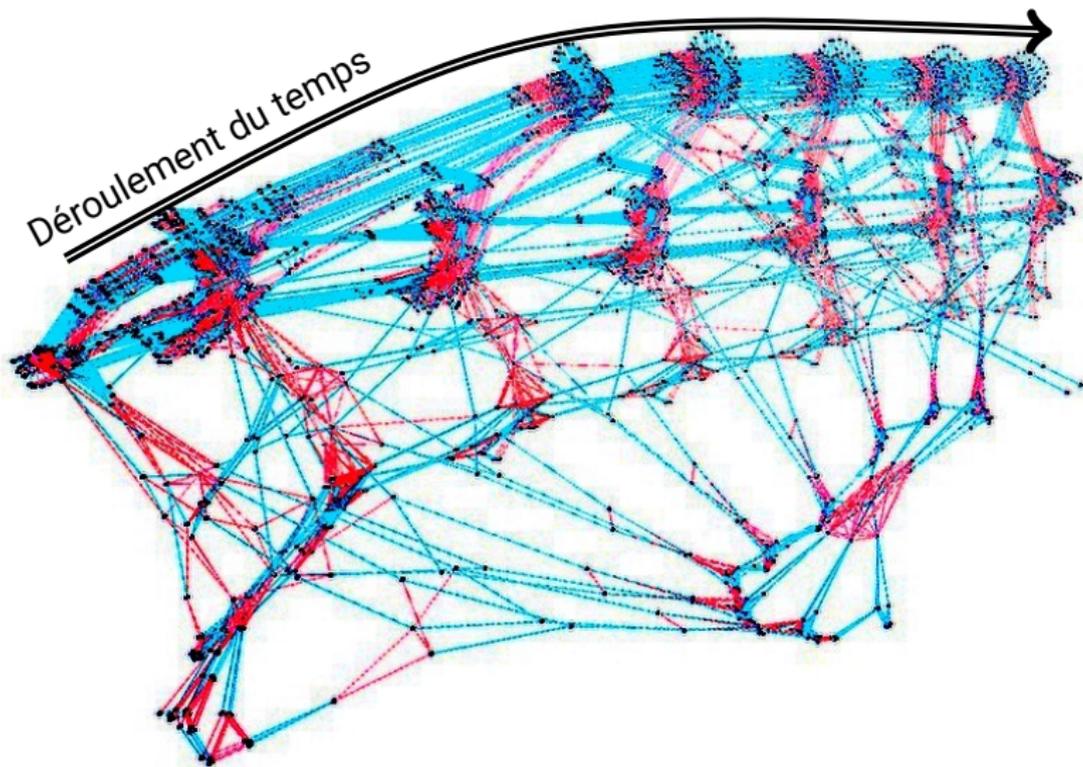
Représentation d'un problème issu de IBM



Représentation d'un problème issu de IBM



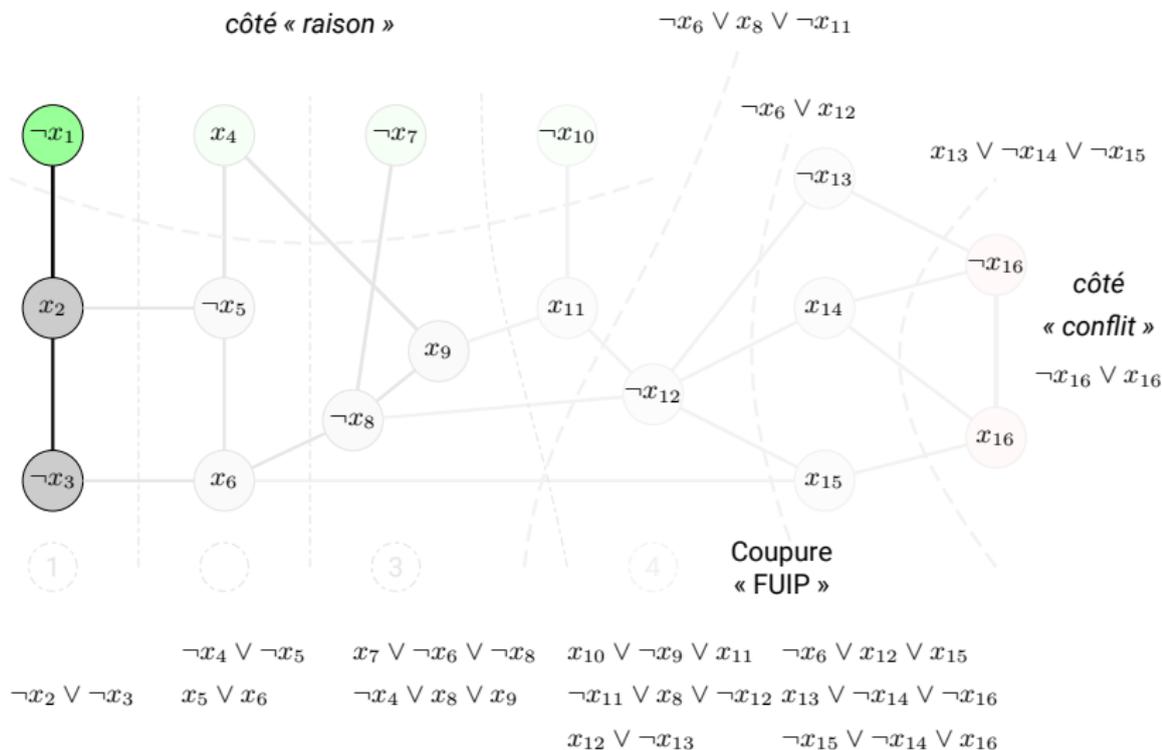
Représentation d'un problème issu de IBM



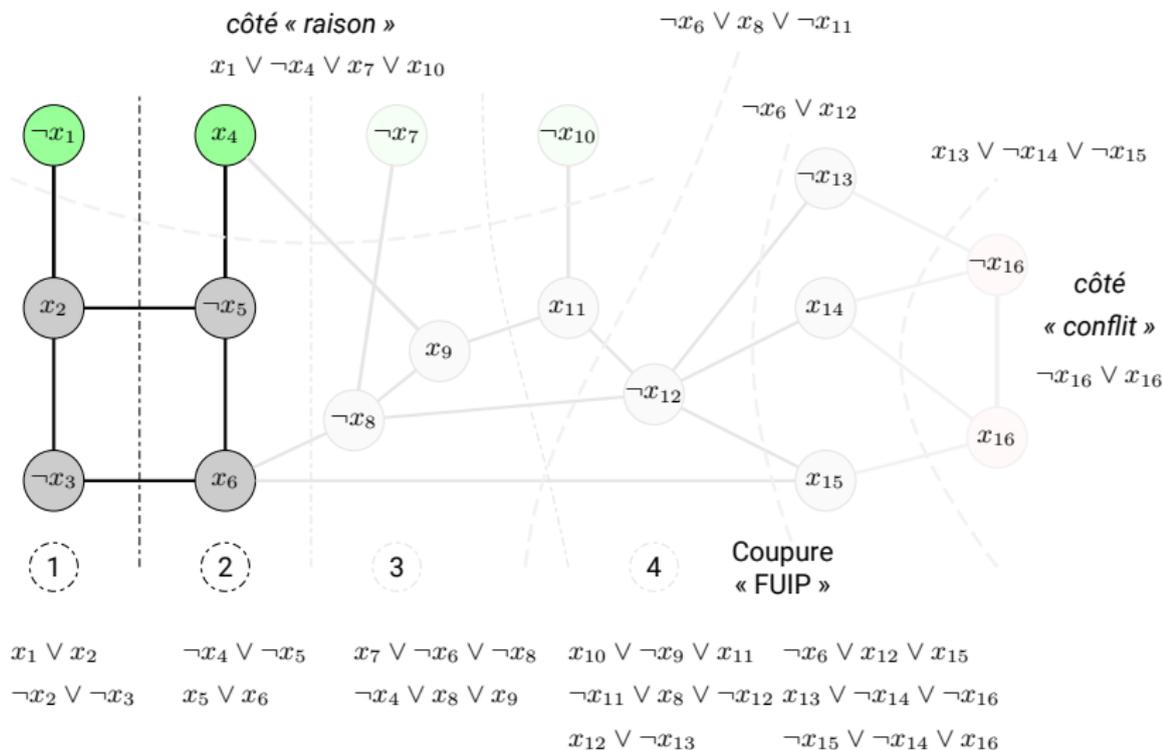
Présence de backdoors



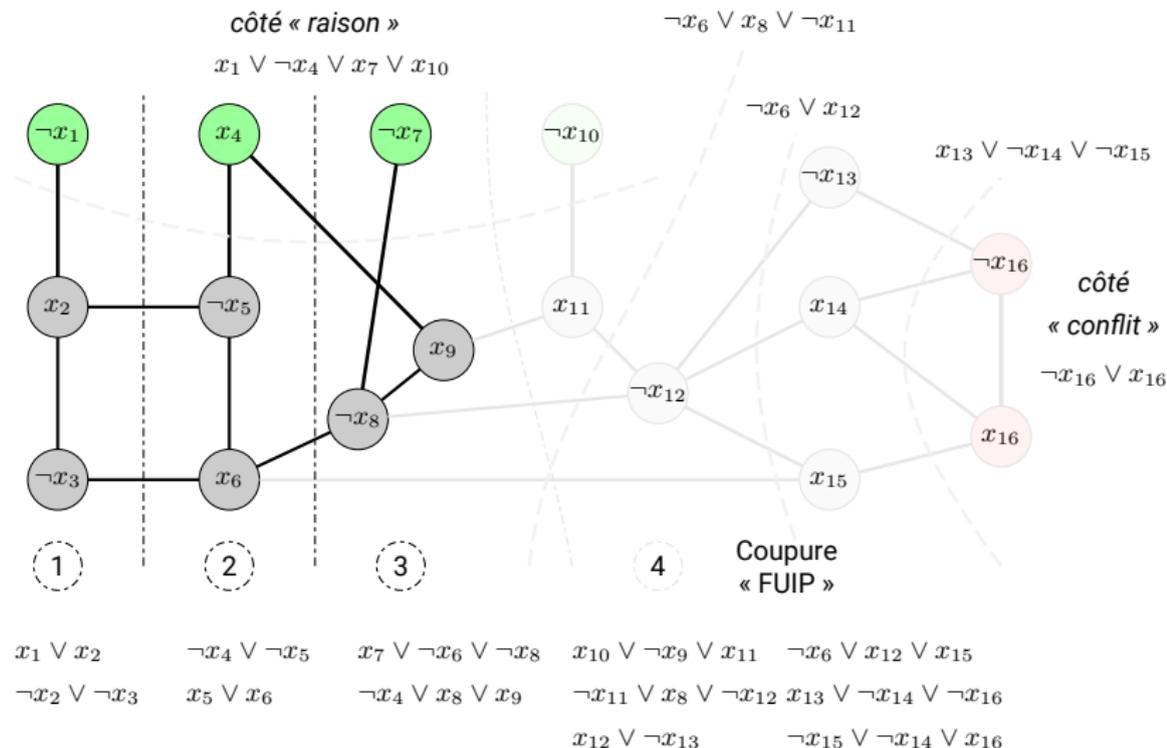
Le graphe d'implication



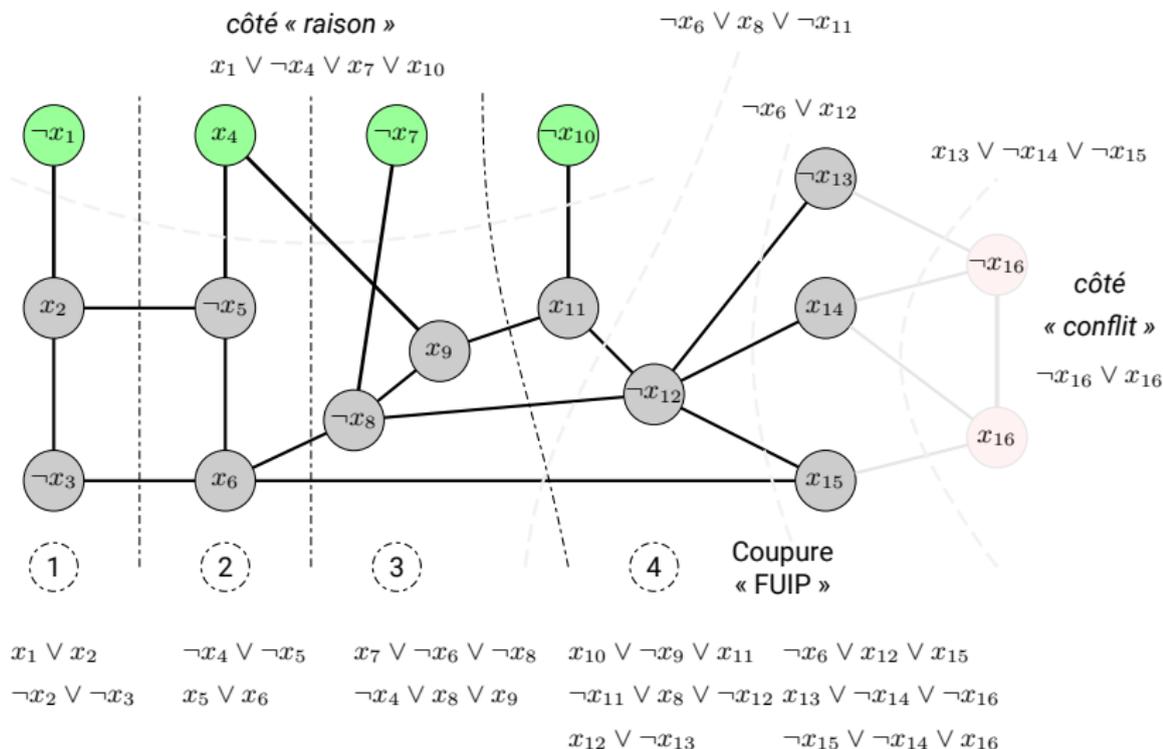
Le graphe d'implication



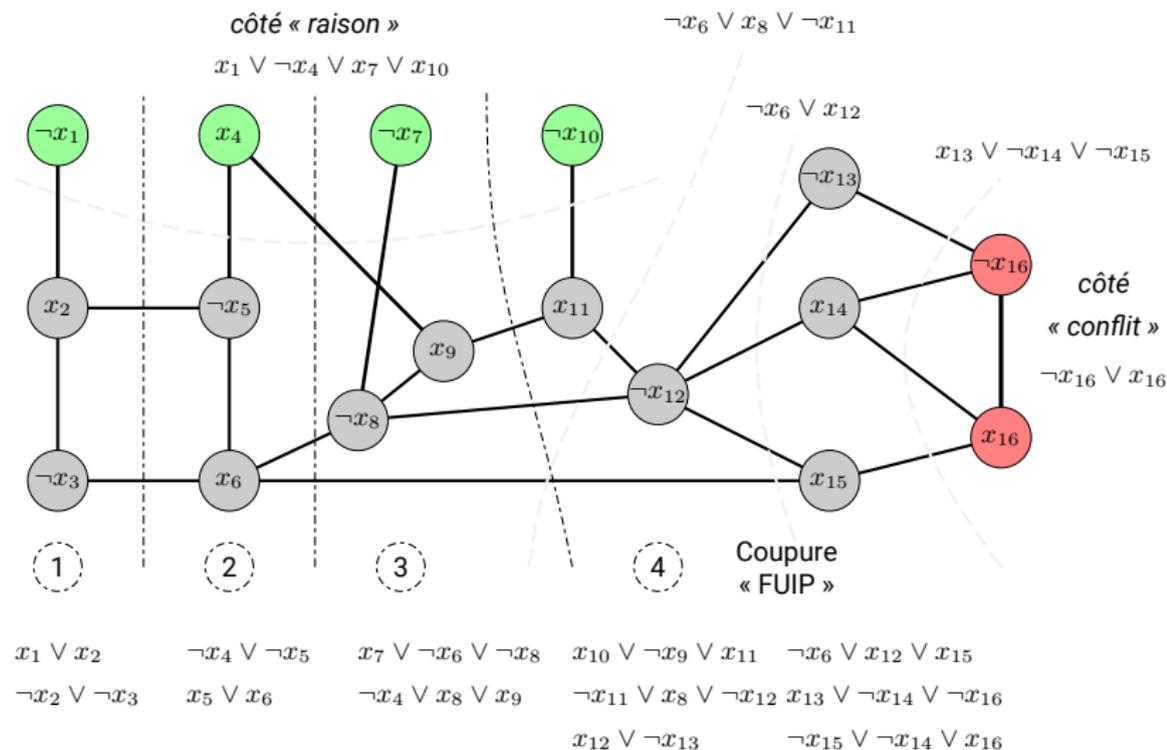
Le graphe d'implication



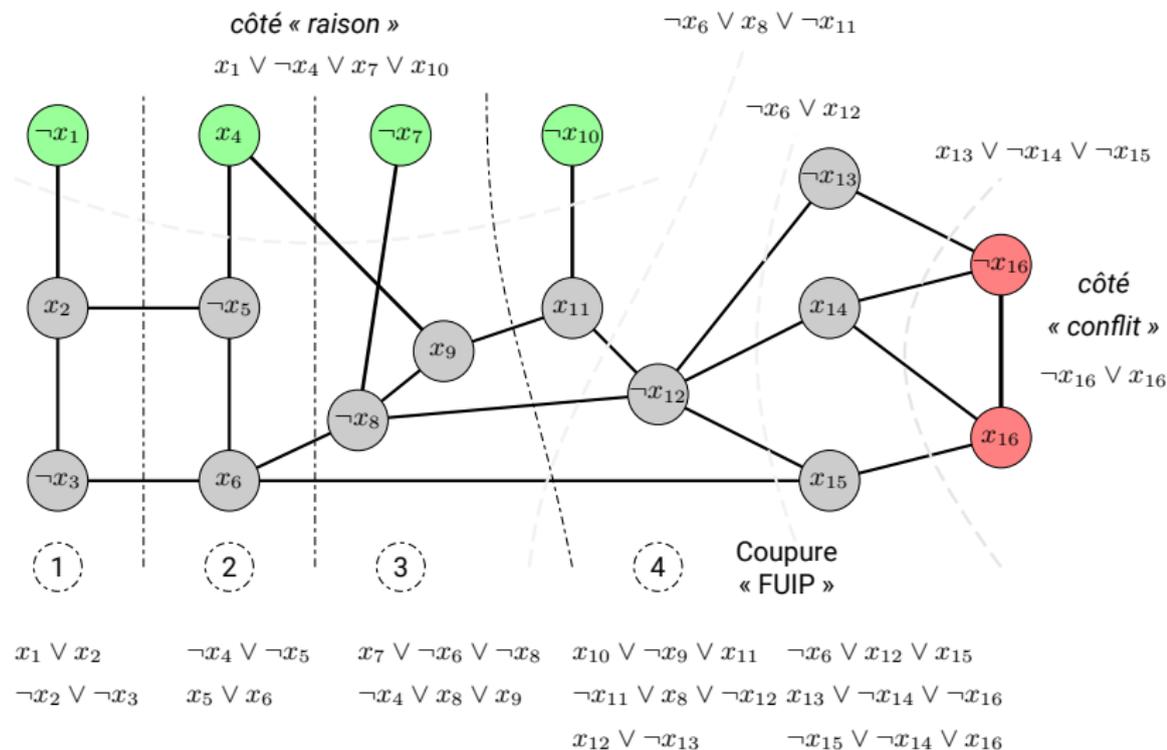
Le graphe d'implication



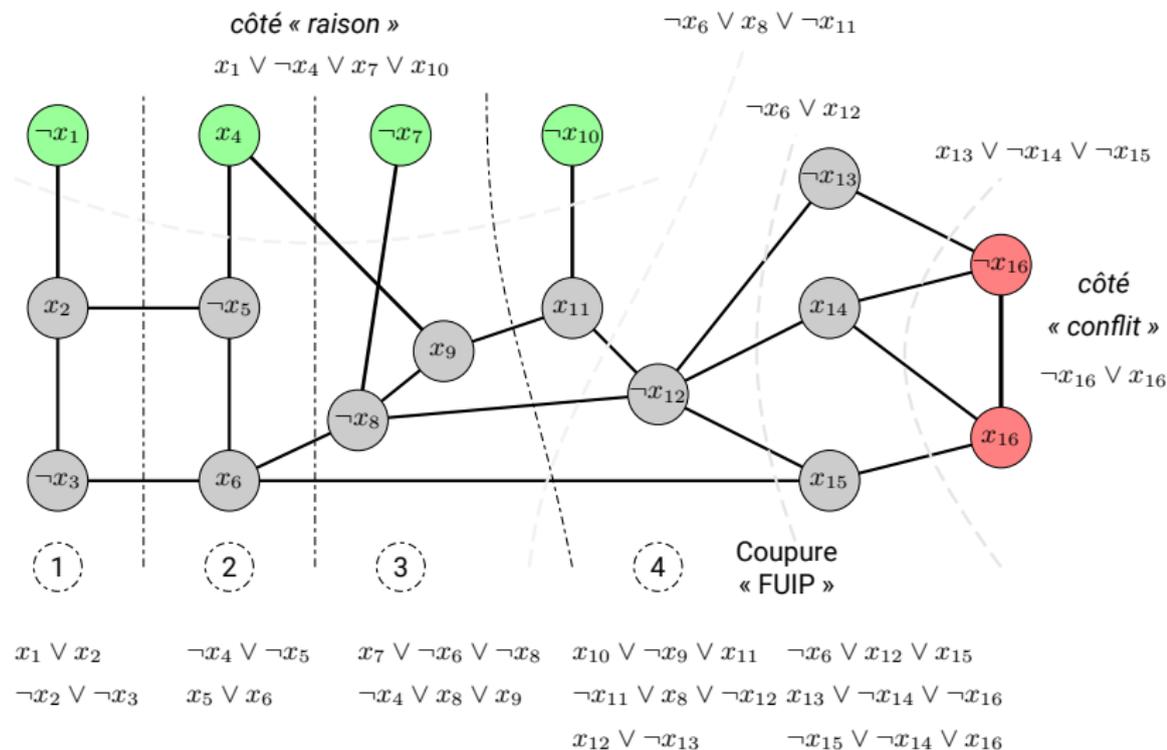
Le graphe d'implication



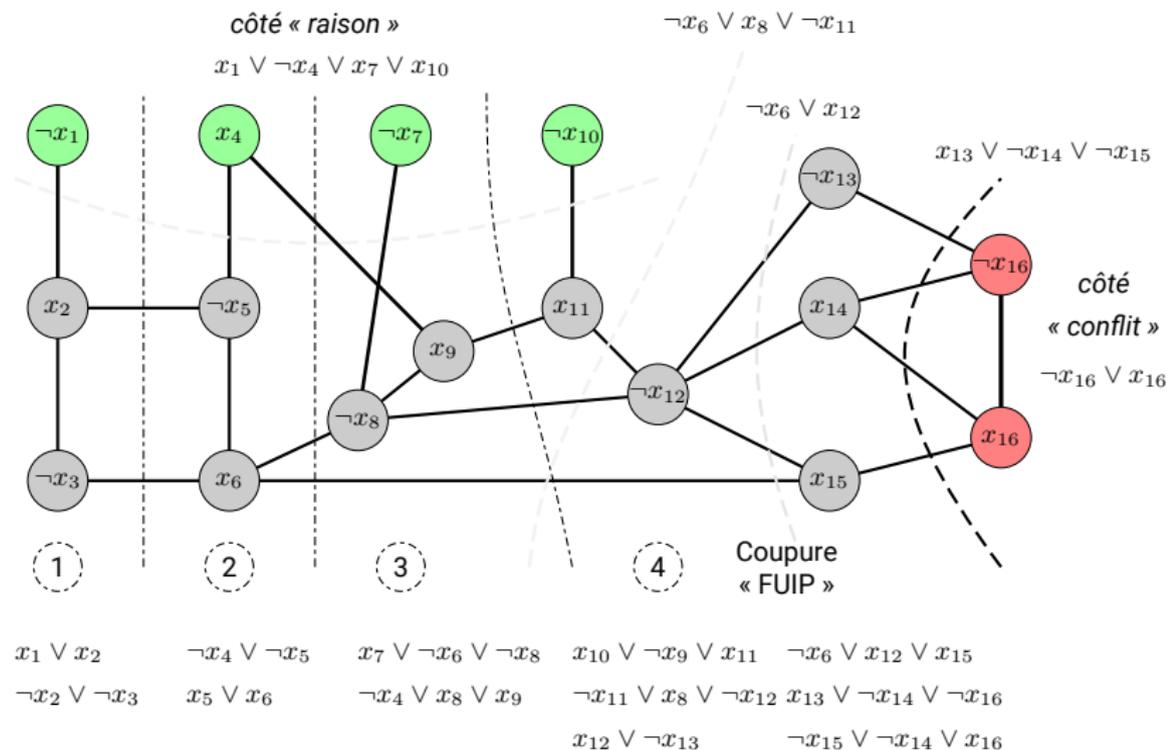
Le graphe d'implication



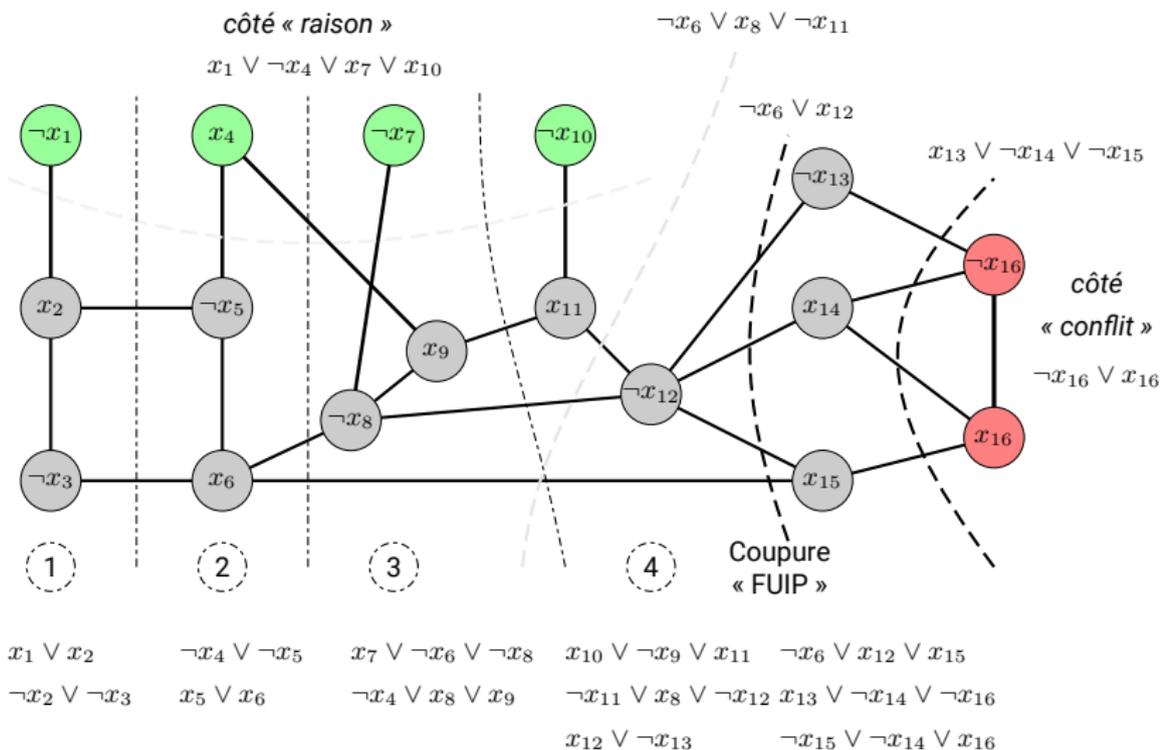
Le graphe d'implication



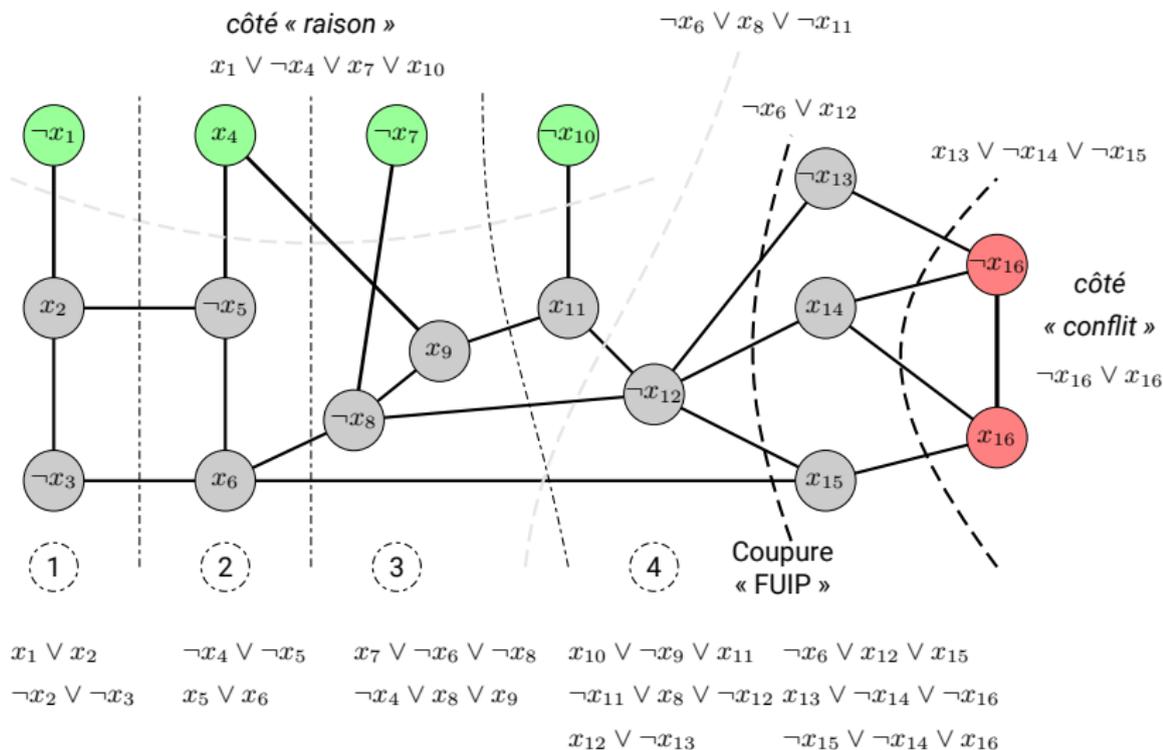
Le graphe d'implication



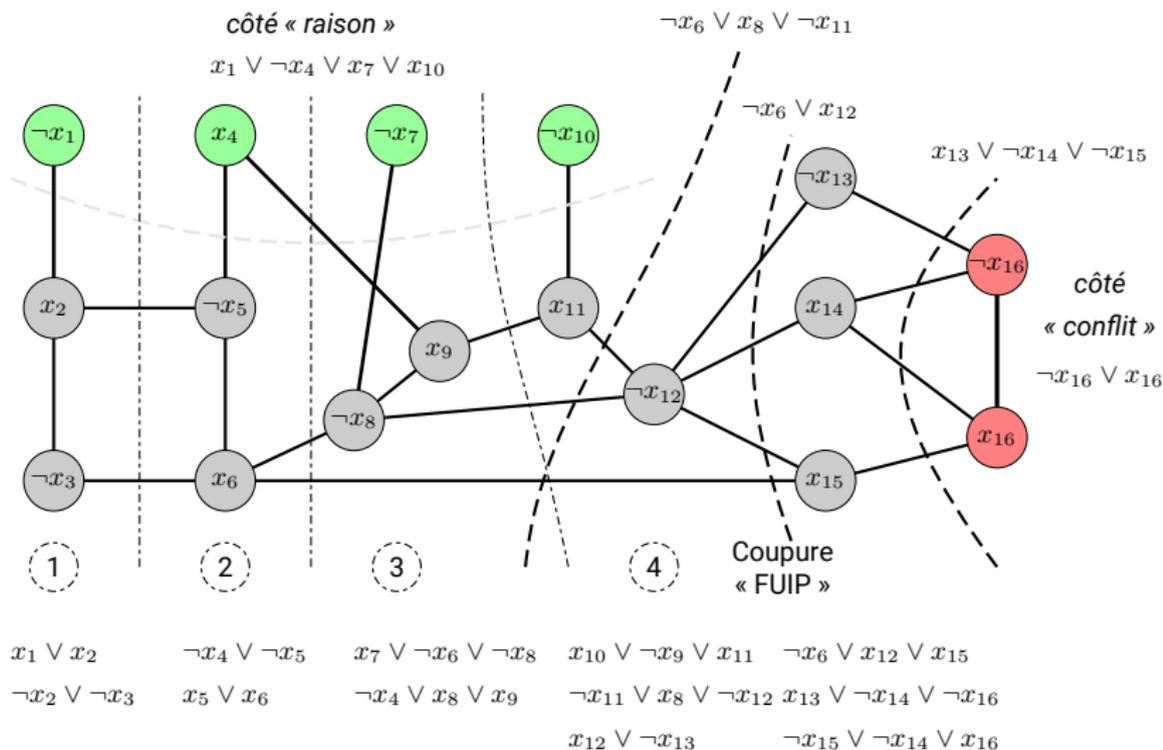
Le graphe d'implication



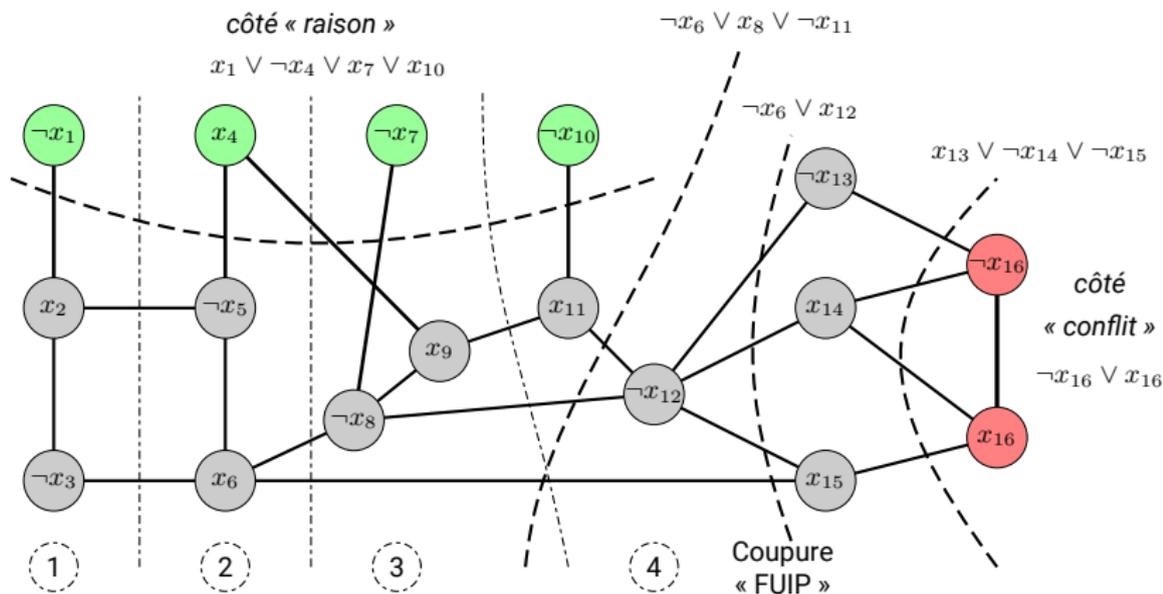
Le graphe d'implication



Le graphe d'implication



Le graphe d'implication



$x_1 \vee x_2$

$\neg x_4 \vee \neg x_5$

$x_7 \vee \neg x_6 \vee \neg x_8$

$x_{10} \vee \neg x_9 \vee x_{11}$

$\neg x_6 \vee x_{12} \vee x_{15}$

$\neg x_2 \vee \neg x_3$

$x_5 \vee x_6$

$\neg x_4 \vee x_8 \vee x_9$

$\neg x_{11} \vee x_8 \vee \neg x_{12}$

$x_{13} \vee \neg x_{14} \vee \neg x_{16}$

$x_{12} \vee \neg x_{13}$

$\neg x_{15} \vee \neg x_{14} \vee x_{16}$

$x_{10} \vee x_{14}$

Définition de SAT

oooooooooooooooooooooooooooooooo

NP?

oooooooooooooooooooooooooooo

SAT

oooooooooooo

La révolution

oooo●o

Un graphe d'implication... réel

