

Structure de la présentation

- 1 Contexte scientifique
- 2 Modélisation géométrique à base topologique
- 3 Automatisation des preuves en géométrie projective
- 4 Calcul réel exact pour la géométrie
- 5 Bilan et perspectives

Contexte scientifique

- Domaines de recherche :
 - Preuves formelles en Coq
 - Géométrie (algorithmique, combinatoire, calcul numérique)
 - interactions / intersections entre ces deux domaines
- Etude et formalisation en Coq de trois problèmes
 - Modélisation géométrique à base topologique
 - Automatisation des preuves en géométrie projective
 - Calcul réel exact pour la géométrie

Encadrement et collaborations

- Encadrement de doctorants
 - Christophe Brun (thèse soutenue en 2010)
 - David Braun (thèse soutenue en 2019)
- Collaborations
 - ANR Galapagos (2007-2011) - porteur local Strasbourg
 - collaboration avec l'équipe MIV/Images de ICube
 - collaboration avec l'Université de Poitiers

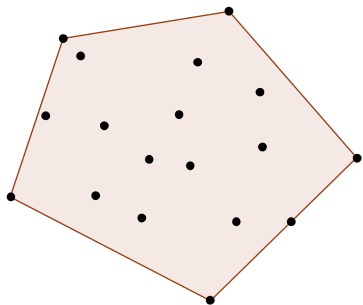
Structure de la présentation

- 1 Contexte scientifique
- 2 Modélisation géométrique à base topologique**
- 3 Automatisation des preuves en géométrie projective
- 4 Calcul réel exact pour la géométrie
- 5 Bilan et perspectives

Enveloppe convexe

- distinction topologie / géométrie
- **structure topologique** :
utilisation des cartes combinatoires
- **aspects géométriques** :
axiomes de Knuth

- **preuves formelles** de deux variantes de la fonction
d'insertion d'un point dans une enveloppe déjà construite

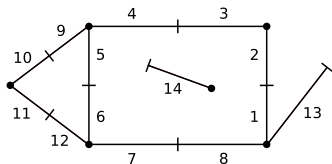


Topologie : hypercartes

Définition (Hypercarte)

(1) Une *hypercarte* (en dimension 2) est une structure algébrique $M = (D, \alpha_0, \alpha_1)$, où D est un ensemble fini, dont les éléments s'appellent des *brins*, et où α_0 et α_1 sont des permutations sur D .

(2) Quand α_0 est une involution sur D , M est appelé une *carte combinatoire orientée*.



D	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14
a0	2	1	4	3	6	5	8	7	10	9	12	11	13	14
a1	8	3	2	9	4	12	6	13	5	11	10	7	1	14

Topologie : modélisation des hypercartes en Coq

- Les cartes libres inductivement en Coq

```
Inductive fmap : Set :=  
  V : fmap  
| I : fmap -> dart -> point -> fmap  
| L : fmap -> dim -> dart -> dart -> fmap.
```

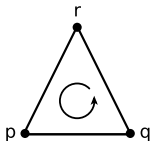
- Préconditions nécessaires

- pour l'insertion de $x : x \langle \rangle \text{nil} \wedge \sim \text{exd } m \ x$
- pour la couture de x et y à la dimension k :
 $\text{exd } m \ x \wedge \text{exd } m \ y \wedge \sim \text{succ } m \ k \ x \wedge$
 $\sim \text{pred } m \ k \ y \wedge \text{cA } m \ k \ x \langle \rangle y$

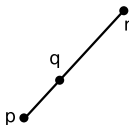
- Propriété d'invariance pour les cartes `inv_hmap`

Géométrie : les axiomes de Knuth

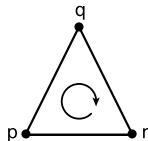
- le prédicat d'orientation $ccw(p, q, r)$



a. The triple (p, q, r) is oriented counter-clockwise



b. The points p, q, r are colinear



c. The triple (p, q, r) is oriented clockwise

- les axiomes de Knuth
 - Hypothèse que les points sont en position générale
- **But : abstraire les questions de précisions des calculs**

Géométrie : les axiomes de Knuth

- 6 axiomes, qui capturent les propriétés de ce prédicat

P.1 (cyclicité) : $ccw(p, q, r) \Rightarrow ccw(q, r, p)$.

P.2 (symétrie) : $ccw(p, q, r) \Rightarrow \neg ccw(p, r, q)$.

P.3 (non-dégénérescence) :

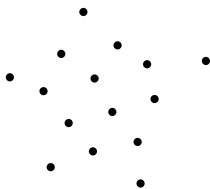
$\neg collinear(p, q, r) \Rightarrow ccw(p, q, r) \vee ccw(p, r, q)$.

P.4 (intérieurité) : ...

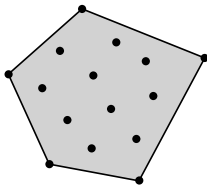
P.5 (transitivité) : ...

P.5 bis (transitivité bis) : ...

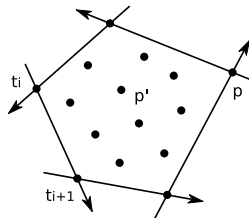
Enveloppe convexe : définition



a. A finite set P of points



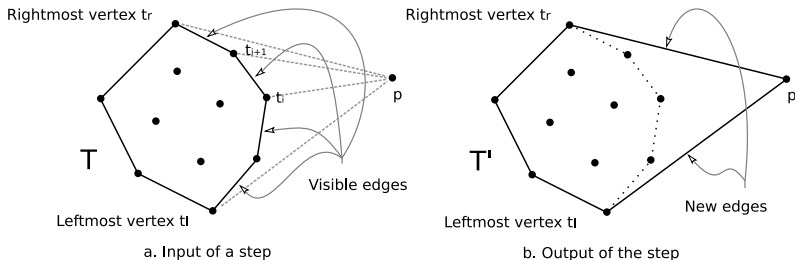
b. A convex polygon T



c. A convex polygon with its oriented edges

Calcul de l'enveloppe convexe

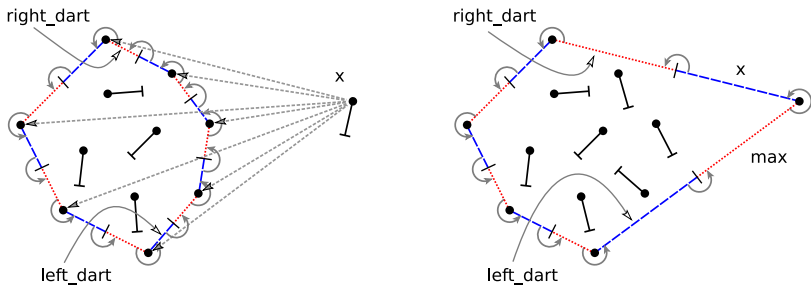
- Algorithme incrémental :
calcul d'une nouvelle enveloppe convexe T' à partir du polygone convexe T et d'un point p



- Deux implantations de l'algorithme incrémental sous forme de fonctions en Coq

Calcul structurel en Coq

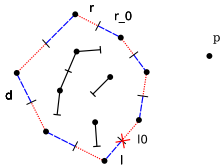
- récursion structurelle sur la structure des cartes libres



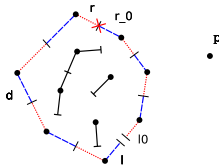
- reconstruction de la nouvelle carte à partir d'une carte vide

Calcul géométrique en Coq

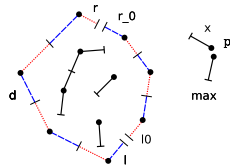
- récursion en suivant la forme de l'enveloppe convexe
 - recherche des extrémités gauche et droite si elles existent
 - introduction d'une mesure pour garantir la terminaison



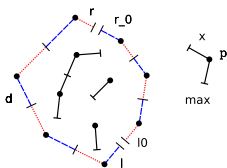
1 : Split m zero l l0



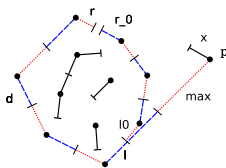
2 : Split m1 zero r_0 r



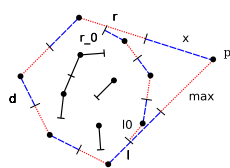
3 : l (l m2 x p) max p



4 : Merge m3 one max x



5 : Merge m4 zero l max

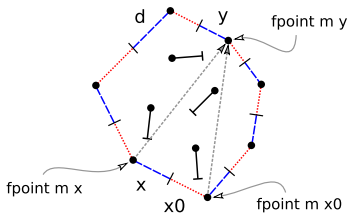


6 : Merge m5 zero x r

- **Implantation prenant en compte la géométrie**

Propriétés topologiques et géométriques

- Propriétés topologiques
 - préservation de la structure d'hypercarte
 - la carte représentant l'enveloppe convexe est un polygone (et des points isolés)
 - la carte représentant l'enveloppe convexe est plane
- Propriétés géométriques
 - correction du plongement
 - propriété de convexité



Bilan et perspectives

- Deux programmes de calcul de l'enveloppe convexe
 - implantés fonctionnellement en Coq
 - prouvés formellement en Coq
 - des dizaines de milliers de lignes de Coq dans chaque cas
- Extensions possibles
 - en 3D et plus
 - cas dégénérés : points confondus, alignés.
- Ingénierie de la preuve
 - automatisation partielle des aspects géométriques

Structure de la présentation

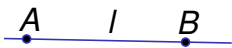
- 1 Contexte scientifique
- 2 Modélisation géométrique à base topologique
- 3 Automatisation des preuves en géométrie projective**
- 4 Calcul réel exact pour la géométrie
- 5 Bilan et perspectives

Motivations, contexte et objectifs

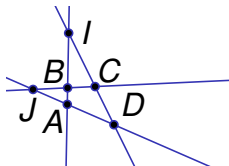
- Motivation :
 - faire des outils d'aide à la preuve en géométrie
- Contexte :
 - une théorie géométrique simple :
la géométrie d'incidence projective
 - Une approche combinatoire automatisable
- Objectifs
 - un prouveur automatique
 - et un résultat certifié en Coq

Axiomes usuels pour la 3D

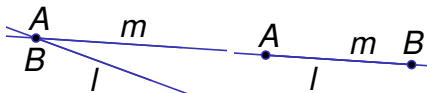
A1P3



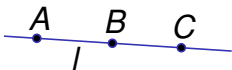
A2P3



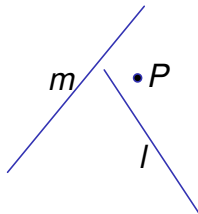
A3P3



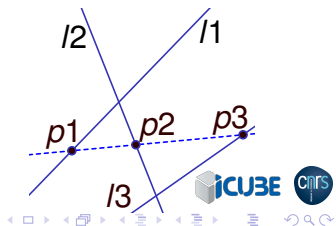
A4P3



A5P3



A6P3



Une approche combinatoire

- Notion de rang (rk) :
fonction à valeurs entières permettant de capturer la dimension (**point**, **droite**, **plan**, **espace tout entier**) d'un ensemble fini E de points
- Approche **extensible** en dimension supérieure à 3,
- plus **homogène**, mais plus **combinatoire**
- Propriétés de matroïde de la fonction de calcul du rang
 - **(A1R3) Non-Negative and Subcardinal** :
 $\forall X \subseteq E, 0 \leq \text{rk}(X) \leq |X|$
 - **(A2R3) Non-Decreasing** :
 $\forall X \subseteq Y, \text{rk}(X) \leq \text{rk}(Y)$
 - **(A3R3) Submodular** :
 $\forall X, Y \subseteq E, \text{rk}(X \cup Y) + \text{rk}(X \cap Y) \leq \text{rk}(X) + \text{rk}(Y)$

Quelques exemples d'ensembles de points et leurs rangs

$\text{rk}\{A,B\} = 1$ $A = B$

$\text{rk}\{A,B\} = 2$ $A \neq B$

$\text{rk}\{A,B,C\} = 2$ A,B,C sont alignés
avec au moins 2 points distincts

$\text{rk}\{A,B,C\} \leq 2$ A,B,C sont alignés

$\text{rk}\{A,B,C\} = 3$ A,B,C ne sont pas alignés

$\text{rk}\{A,B,C,D\} = 3$ A,B,C,D sont coplanaires,
et ne sont pas alignés

$\text{rk}\{A,B,C,D\} = 4$ A,B,C,D ne sont pas coplanaires

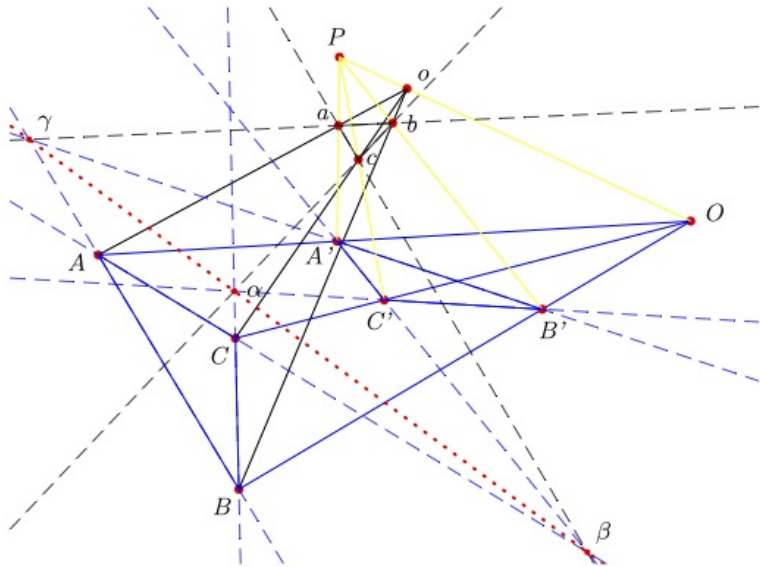
Adaptation des rangs à la géométrie

- (A4R3) **Rk-Singleton** : $\forall P : \text{Point}, \text{rk}\{P\} = 1$
- (A5R3) **Rk-Couple** : $\forall P Q : \text{Point}, P \neq Q \Rightarrow \text{rk}\{P, Q\} = 2$
- (A6R3) **Rk-Pasch** : $\forall A B C D : \text{Point}, \text{rk}\{A, B, C, D\} \leq 3 \Rightarrow \exists J : \text{Point}, \text{rk}\{A, B, J\} = \text{rk}\{C, D, J\} = 2$
- (A7R3) **Rk-Three-Points** : ...
- (A8R3) **Rk-Lower-Dimension** :
 $\exists A B C D : \text{Point}, \text{rk}\{A, B, C, D\} \geq 4$
- (A9R3) **Rk-Upper-Dimension** : ...

Equivalence des représentations

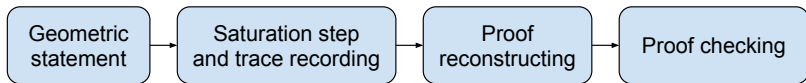
- Le système d'axiomes de l'approche synthétique est équivalent au système basé sur les matroïdes et les rangs.
- Cette équivalence reste vraie en 2D et en dimension supérieure à 3.
- Comparaison des deux approches sur des modèles finis
- Un premier exemple fait à la main : la preuve du théorème de Desargues plongé en 3D.

Théorème de Desargues



Un prouveur automatique

- Un outil basé sur la saturation du contexte
- qui génère un script de preuve Coq vérifiable



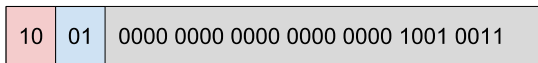
- intervalle de rangs pour chaque sous-ensemble
- initialisation des intervalles avec les hypothèses
- réduction d'intervalles

Encodage et règles de réécriture

- Codage de l'ensemble et ses rangs min. et max. sur 32 bits

rkMax = 3

Set of points = {A, B, E, H}



rkMin = 2

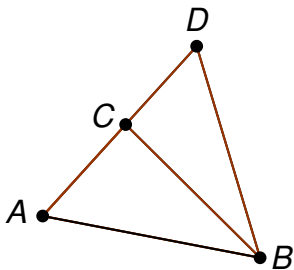
- Transformation des propriétés de *rkMin* et *rkMax* en règles de réécriture :
la propriété $X \subseteq Y \subseteq E, rkMin(Y) \geq rkMin(X)$
devient la règle
if $X \subseteq Y$ and $rkMin(X) > rkMin(Y)$
then $rkMin(Y) \leftarrow rkMin(X)$

Un exemple de preuve automatique

- Enoncé en Coq

Lemma example : forall A B C D : Point,
rk(A, B, D) = 3 -> rk(A, C, D) = 2 ->
rk(A, C) = 2 -> rk(C, D) = 2 ->
rk(A, B, C) = 3.

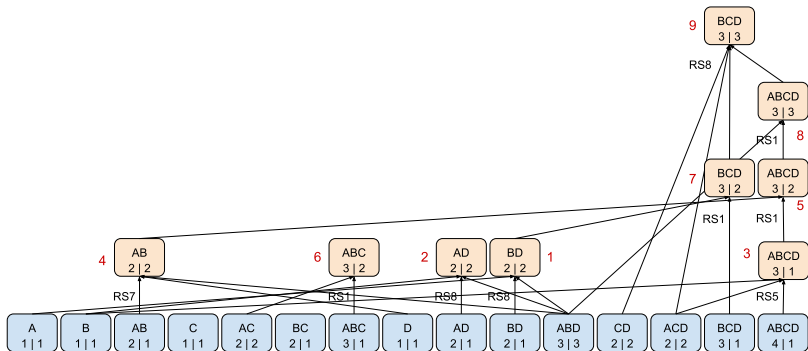
- géométriquement



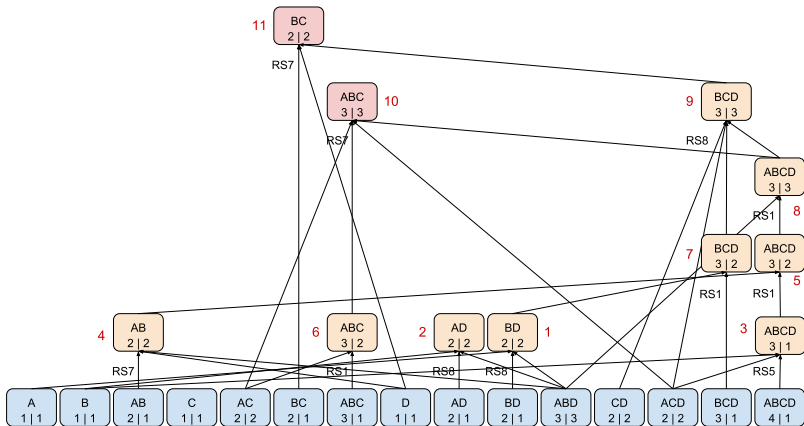
Initialisation



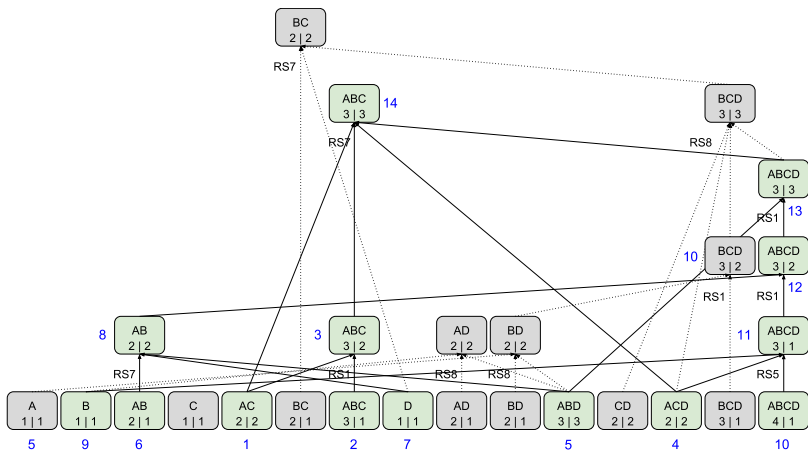
Saturation partielle



Saturation complète



Reconstruction



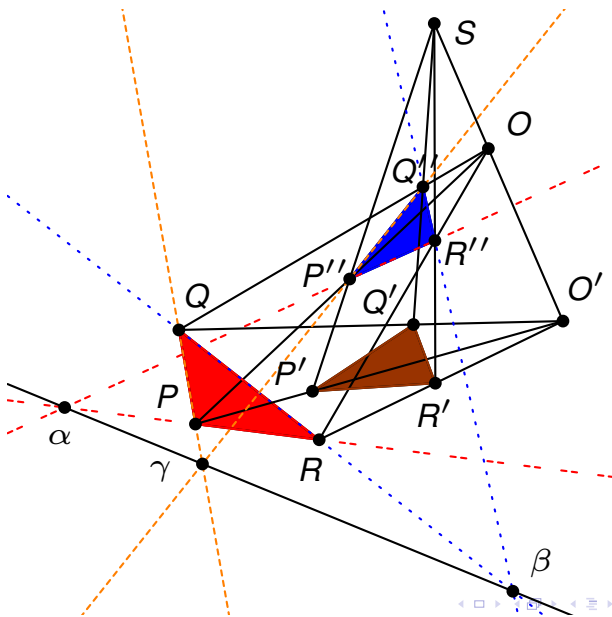
Production d'un script de preuve Coq

- parcours récursif postfixe à partir du noeud dont on cherchait le rang
- lorsque le nombre de points et donc le graphe grossissent : structuration en couches et réutilisation de lemmes
- pour le petit exemple précédent (pas de couche)
65 lignes de script Coq
5 pour l'énoncé et 60 pour la preuve

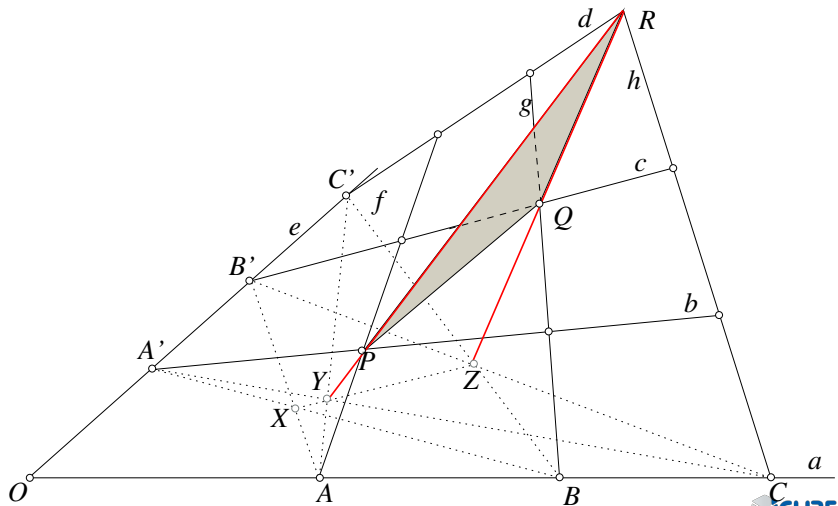
Quelques preuves automatiques

- le théorème de Desargues
- le conjugué harmonique
- le théorème de Dandelin-Gallucci (3D)
 - équivalence entre la propriété de Pappus et la propriété de Dandelin-Gallucci
 - intégration de la règle de Pappus au système de preuves
 - gestion de la création de points réservée à l'utilisateur

Théorème de Desargues



Théorème de Dandelin-Gallucci



Quelques preuves automatiques

- le théorème de Desargues
15 points, 6 000 lignes,
génération du script et vérification < 3 minutes
- le conjugué harmonique
14 points, 10 000 lignes de Coq
- le théorème de Dandelin-Gallucci (Pappus -> DG)
19 points, 50 000 lignes, 16h pour produire la saturation,
ingénierie logicielle pour obtenir un script validable par Coq
- le théorème de Dandelin-Gallucci (DG -> Pappus)
17 points (2h, 34 000 lignes de script en Coq)

Discussion et perspectives

- prouveur automatique (de style [hammer](#))
- pas de création automatique de points, mais plutôt un guidage par l'utilisateur
- Extension à venir : transformer le prouveur automatique en un [outil d'aide à la preuve intégré à Coq](#)
- Optimisations
 - amélioration de la réduction d'intervalle
 - génération de scripts Coq plus concis

Structure de la présentation

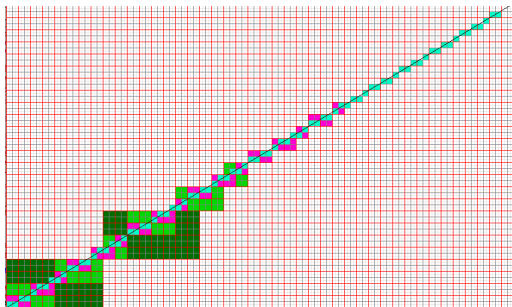
- 1 Contexte scientifique
- 2 Modélisation géométrique à base topologique
- 3 Automatisation des preuves en géométrie projective
- 4 Calcul réel exact pour la géométrie**
- 5 Bilan et perspectives

Motivations

- Description des **algorithmes** géométriques avec une arithmétique réelle exacte.
- **Implantations** avec des nombres flottants.
- Norme IEEE-754 : prédiction et analyse du comportement de nombreux algorithmes numériques
- Nombres flottants : précision limitée et propriétés différentes de l'arithmétique réelle
- Un point de vue calculatoire : la droite d'Harthong-Reeb
 - Faire des calculs réels **uniquement avec des entiers**.
 - En s'appuyant sur une **arithmétique non-standard**.
 - Travailler avec des objets continus dans un cadre discret.

Le continu sur un ordinateur ?

- Idée : travailler à une échelle donnée.
 - A cette échelle, les points ont une taille spécifique.
 - Pouvoir choisir autant d'échelles différentes qu'on le veut.
 - *Zoomer* pour trouver autant de points qu'on veut entre deux points.
- Exemple : une droite de pente $3/5$ à différentes échelles



Un modèle discret du continu

Avoir autant de nombres qu'on veut entre 2 nombres donnés ?

- Utilisation d'une arithmétique non-standard
 - On choisit un entier **infiniment grand** ω comme nouvelle unité $1_\omega =_{def} \omega$.
 - Deux classes d'éléments : les nombres **limités/standards** et les nombres **infiniment grands**
 - Ainsi, entre deux entiers, on peut toujours trouver autant d'entiers qu'on le souhaite.

La droite d'Harthong-Reeb

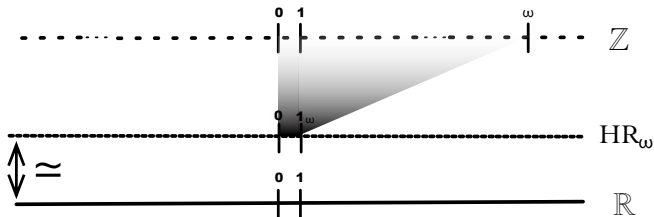
$$\mathcal{HR}_\omega = \{X \in \mathbb{Z}_\Omega, \exists n \in \mathbb{N}, |X| \leq n\omega\}$$

\mathcal{HR}_ω est une remise à l'échelle de l'arithmétique non-standard choisie.

Un modèle discret du continu

\mathbb{R} , c'est \mathbb{Z} vu de loin. (J. Harthong)

Illustration de la droite d'Harthong-Reeb



La droite \mathcal{HR}_ω est-elle constructive ?

La droite réelle constructive (Douglas Bridges, 1999)

- Un système $(R, +, \times, =, >, 0, 1, \text{Opp}, \text{Inv})$ qui satisfait les 3 groupes d'axiomes suivants :
 - Opérations algébriques (9 axiomes)
 - Structure ordonnée (5 axiomes)
 - Axiome d'Archimede et principe de la borne supérieure constructive (2 axiomes)
- La droite d'Harthong-Reeb vérifie-t-elle les axiomes de Bridges ? En s'appuyant sur **quels entiers** ?
- Deux propositions de solutions :
 - Une interface : les entiers non-standards axiomatiques
 - Une implantation : les entiers de Laugwitz-Schmieden

Une théorie des entiers non-standards

- Un paramètre abstrait $A : \text{Type}$ représentant les entiers non-standards en Coq
- Des opérations usuelles $+, -, *, <, \leq$ et leurs propriétés
- $\mathcal{HR}_\omega = \{x : A \mid \exists n : A, \text{lim } n \wedge 0 < n \wedge (|x| \leq n * w)\}$.
- Cette propriété est stable par les opérations algébriques.
- Propriétés supplémentaires liées au non-standard
 - (LIM1) *L'entier 1 est limité.*
 - (LIM2) *La somme et le produit de deux entiers limités sont limités.*
 - (LIM3) *Il existe des entiers qui ne sont pas limités (i.e. ω).*
 - (LIM4) *Si X est limité et $|Y| \leq |X|$, alors Y est aussi limité.*
 - (LIM5) (extension du calcul et du raisonnement usuel au cas non-standard)

De l'interface vers une implantation

- La droite d'Harthong-Reeb avec le type abstrait des entiers non-standards vérifie les axiomes de Bridges.
- Une implantation concrète des entiers non-standards ?
 - On considère des suites $a = (a_n)_{n \in \mathbb{N}}$ avec $a_n \in \mathbb{Z}$.
 - munies de l'égalité suivante :

$$a = b \text{ if there exists } N \in \mathbb{N} \text{ s.t. } \forall n > N, a_n = b_n.$$

- Exemples
 - $(2, 2, 2, 2, 2, \dots)$ dénote l' Ω -entier 2.
 - $(1, 5, 4, 2, 2, 2, \dots) \equiv (2, 2, 2, 2, 2, 2, \dots)$
 - $\omega = (2^0, 2^1, 2^2, 2^3, 2^4, 2^5, \dots)$

Opérations pour les entiers de Laugwitz-Schmieden

- Opérations *terme à terme* sur \mathbb{Z}_Ω :
 - $a + b =_{def} (a_n + b_n)$ et $-a =_{def} (-a_n)$ et $a \times b =_{def} (a_n \times b_n)$;
 - $a > b =_{def} [(\exists N \forall n > N) a_n > b_n]$
 - $|a| =_{def} (|a_n|)$.
- Propriétés
 - Tous les axiomes (R1) sont vérifiés !
 - Seules 3 propriétés du groupe (R2) doivent être adaptées (voir [Chollet et al. TCS 2012])
 - Le principe de la borne supérieure doit aussi être adapté.
- Une forme alternative du continu
 - Propriété non vérifiée : $(\forall a, b \in \mathbb{Z}_\Omega) (a \geq b) \vee (b \geq a)$
 - Exemple avec $a = ((-1)^n)_{n \in \mathbb{N}}$ et $b = ((-1)^{n+1})_{n \in \mathbb{N}}$.

Arithmétisation et courbes discrètes

Schéma d'arithmétisation d'Euler

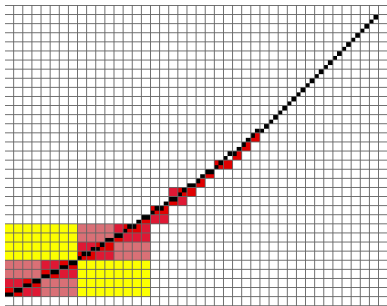
- Objectif : représenter $X : T \mapsto X(T)$
- Solution du problème de Cauchy $X' = F(X, T), X(A) = B$
- Schéma d'Euler

$$\begin{cases} T_0 = A; X_0 = B \\ T_{k+1} = T_k + \frac{1}{h} \\ X_{k+1} = X_k + \frac{1}{h} \times F(T_k, X_k) \end{cases}$$

- Utilisation avec \mathcal{HR}_ω :
il faut remplacer h par un Ω -entier infiniment grand.

Arithmétisation et courbes discrètes

- L'arithmétisation de la fonction $t \mapsto \frac{t^2}{6}$.



- Calculée avec le code extrait de Coq vers Ocaml
- Elle approxime $X : T \mapsto X(T)$ qui est la solution de $X' = F(X, T), X(A) = B$. Ici, $F(X, T) = T/3$.
- L' Ω -arithmétisation est une représentation fidèle de la fonction continue $T \mapsto X(T)$.

Conclusions

- Une représentation du continu adaptée pour la géométrie
 - Un modèle abstrait
 - avec une description axiomatique des entiers non-standards
 - Un modèle calculatoire
 - avec les entiers de Laugwitz-Schmieden
 - Presque tous les axiomes sont vérifiés
 - Alternatives :
un sous-ensemble de \mathcal{HR}_ω ou bien une adaptation des axiomes
- Formalisation en Coq
 - un contexte original
 - nombreux éclaircissements de la description mathématique
- Perspectives : lien avec les nombres B-approximables

Structure de la présentation

- 1 Contexte scientifique
- 2 Modélisation géométrique à base topologique
- 3 Automatisation des preuves en géométrie projective
- 4 Calcul réel exact pour la géométrie
- 5 Bilan et perspectives**

Bilan des travaux présentés

- Etudes de cas dans 3 domaines complémentaires
 - Preuves en géométrie algorithmique
 - Automatisation de preuves en géométrie projective
 - Représentation informatique exacte des réels
- Passage d'une modélisation mathématique à la mise en œuvre de solutions informatiques
- Enrichissement mutuel de deux domaines de recherche
 - Utilisation des méthodes formelles de preuve en géométrie
 - Utilisation de la géométrie pour affirmer les capacités des systèmes d'aide à la preuve comme Coq

Perspectives

- Perspectives sur les preuves à venir
 - Preuves automatiques de nouveaux théorèmes de géométrie projective : Pascal, Brianchon, ...
 - Etude des géométries projectives finies
 - Algorithmes géométriques en 3D
 - Harthong-Reeb et les nombres B-approximables
- Perspectives sur les outils d'aide à la preuve
 - Intégration d'outils externes à Coq comme des *plug-in*
 - Outils d'aide à la gestion des inégalités et encadrements
 - Maintenabilité et pérennité des développements formels
 - [Post-processing](#) des preuves

Merci de votre attention

