Diagrammes de Décision Binaires

Alban Linard

2008-2009

Menu du jour

- Introduction
- Principes
- Représentation du système
- Outils
- Conclusion

Commençons par un exemple simple :

Modèle lequel?

Algorithme lequel?

Commençons par un exemple simple :

Modèle Ping, 20 clients

Algorithme lequel?

Commençons par un exemple simple :

Modèle Ping, 20 clients

Algorithme Accessibilité

Commençons par un exemple simple :

Modèle Ping, 20 clients

Algorithme Accessibilité (aucun état ne doit vérifier une propriété p)

Commençons par un exemple simple :

Modèle Ping, 20 clients

Algorithme Accessibilité (aucun état ne doit vérifier une propriété p)

Nécessite de parcourir tous les états

```
Commençons par un exemple simple:

Modèle Ping, 20 clients

Algorithme Accessibilité (aucun état ne doit vérifier une propriété p)

Nécessite de parcourir tous les états

Quelques nombres intéressants:

États un peu moins de 10<sup>20</sup>

Mémoire (1 état = 8 octet)

Temps (10<sup>9</sup> états/seconde)
```

```
Commençons par un exemple simple :

Modèle Ping, 20 clients

Algorithme Accessibilité (aucun état ne doit vérifier une propriété p)

Nécessite de parcourir tous les états

Quelques nombres intéressants :

États un peu moins de 10<sup>20</sup>

Mémoire (1 état = 8 octet) 800.000.000 To

Temps (10<sup>9</sup> états/seconde)
```

```
Commençons par un exemple simple :

Modèle Ping, 20 clients

Algorithme Accessibilité (aucun état ne doit vérifier une propriété p)

Nécessite de parcourir tous les états

Quelques nombres intéressants :

États un peu moins de 10<sup>20</sup>

Mémoire (1 état = 8 octet) 800.000.000 To

Temps (10<sup>9</sup> états/seconde) 3.170 ans
```

Facile à résoudre, ce problème!

On a l'habitude :

- d'accélérer des traitements :
 - caches
 - structures de données adaptées (tri, hash, ...)
 - •
- de gagner de la mémoire :
 - compression
 - partage
 - •

Facile à résoudre, ce problème!

On a l'habitude :

- d'accélérer des traitements :
 - caches
 - structures de données adaptées (tri, hash, ...)
 - •
- de gagner de la mémoire :
 - compression
 - partage
 - . . .

Les deux en même temps?

Ah, pas vraiment, en fait...

Il faut à la fois :

- un gain mémoire de plusieurs ordres de grandeur
- un gain temps de plusieurs ordres de grandeur

C'est quoi la solution miracle?

Une structure de données : les Diagrammes de Décision (Binaires)! Binary Decision Diagrams, BDD [5]

C'est quoi la solution miracle?

Une structure de données : les Diagrammes de Décision (Binaires)! Binary Decision Diagrams, BDD [5]

Ce cours présente

- la structure de données
- comment représenter des états
- comment représenter des transitions
- comment générer un espace d'états

Ce que l'on souhaite représenter :

Ce qu'un BDD représente :

Ce que l'on souhaite représenter :

- Les états (état initial, états accessibles)
- Les transitions entre états

Ce qu'un BDD représente :

Ce que l'on souhaite représenter :

- Les états (état initial, états accessibles)
- Les transitions entre états

Ce qu'un BDD représente :

ullet une fonction $\mathbb{B}^n o \mathbb{B}$ explicitement

Ce que l'on souhaite représenter :

- Les états (état initial, états accessibles)
- Les transitions entre états

Ce qu'un BDD représente :

- ullet une fonction $\mathbb{B}^n o \mathbb{B}$ explicitement
- exemple $1: f(a, b, c) = \overline{c} \wedge \overline{(\overline{a} \wedge b)}$
- exemple 2 : $g(a, b, c) = \overline{c} \wedge (a \vee \overline{b})$

Ce que l'on souhaite représenter :

- Les états (état initial, états accessibles)
- Les transitions entre états

Ce qu'un BDD représente :

- ullet une fonction $\mathbb{B}^n o \mathbb{B}$ explicitement
- exemple $1: f(a, b, c) = \overline{c} \wedge \overline{(\overline{a} \wedge b)}$
- exemple 2 : $g(a, b, c) = \overline{c} \wedge (a \vee \overline{b})$
- (j'avoue, f et g sont identiques)

Problèmes (abordés plus loin) :

Ce que l'on souhaite représenter :

- Les états (état initial, états accessibles)
- Les transitions entre états

Ce qu'un BDD représente :

- ullet une fonction $\mathbb{B}^n o \mathbb{B}$ explicitement
- exemple $1: f(a, b, c) = \overline{c} \wedge \overline{(\overline{a} \wedge b)}$
- exemple 2 : $g(a, b, c) = \overline{c} \wedge (a \vee \overline{b})$
- (j'avoue, f et g sont identiques)

- Caractéristiques des modèles → utilisation des BDDs?
- Traduction du modèle en BDDs?

Comment représenter explicitement une fonction?

Tables de vérité :

$$f(a,b,c) = \overline{c} \wedge \overline{(\overline{a} \wedge b)}$$

$$g(a, b, c) = \overline{c} \wedge (a \vee \overline{b})$$

Remarque

les variables sont ordonnées

Comment représenter explicitement une fonction?

Tables de vérité :

$$g(a, b, c) = \overline{c} \wedge (a \vee \overline{b})$$

Remarque

les variables sont ordonnées

Comment représenter explicitement une fonction?

Tables de vérité :

Remarque

les variables sont ordonnées

$$f(a,b,c) = \overline{c} \wedge \overline{(\overline{a} \wedge b)}$$

$$| a | b | c | f$$

$$| 0 | 0 | 0 | 1$$

$$| 0 | 1 | 0 | 0$$

$$| 0 | 1 | 1 | 0$$

$$| 1 | 0 | 0 | 1$$

$$| 1 | 0 | 1 | 0$$

$$| 1 | 1 | 0 | 1$$

$$| 1 | 1 | 1 | 0 | 0$$

g (a, b,	c) =	<i>c</i> ∧	(a ∨	\overline{b}
	С	b	а	f	
	0	0	0	1	
	0	0	1	1	
	0	1	0	0	
	0	1	1	1	
	1	0	0	0	
	1	0	1	0	
	1	1	0	0	
	1	1	1	0	

Certaines parties de la table de vérité sont inutiles :

les lignes dont le résultat est 0 (ou 1)

$$f(a,b,c) = \overline{c} \wedge \overline{(\overline{a} \wedge b)}$$

$$| a | b | c | f$$

$$| 0 | 0 | 0 | 1$$

$$| 0 | 0 | 1 | 0$$

$$| 0 | 1 | 1 | 0$$

$$| 1 | 0 | 1 | 1$$

$$| 1 | 1 | 1 | 0$$

g (a, b,	c) =	<i>c</i> ∧	(a ∨	\overline{b})
	С	b	а	f	
	0	0	0	1	
	0	0	1	1	
	0	1	0	0	
	0	1	1	1	
	1	0	0	0	
	1	0	1	0	
	1	1	0	0	
	1	1	1	0	

Certaines parties de la table de vérité sont inutiles :

les lignes dont le résultat est 0 (ou 1)

$$f(a,b,c) = \overline{c} \wedge \overline{(\overline{a} \wedge b)}$$

$$\begin{array}{c|cccc} \hline a & b & c & f \\ \hline 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ \end{array}$$

g(a, b,	c) =	= <u>c</u> ∧	(a ∨	\overline{b})
	С	b	а	f	
	0	0	0	1	
	0	0	1	1	
	0	1	0	0	
	0	1	1	1	
	1	0	0	0	
	1	0	1	0	
	1	1	0	0	
	1	1	1	0	

Certaines parties de la table de vérité sont inutiles :

les lignes dont le résultat est 0 (ou 1)

f(a	a, b,	c) =	$\overline{c} \wedge$	$(\overline{a} \wedge$	b)
	а	b	С	f	
	0	0	0	1	
	0	0	1	0	
	0	1	0	0	
	0	1	1	0	
	1	0	0	1	
	1	0	1	0	
	1	1	0	1	
	1	1	1	0	

g(a, b,	c) =	<u>c</u> ∧	(a ∨	\overline{b})
	С	b	а	f	
	0	0	0	1	
	0	0	1	1	
	0	1	0	0	
	0	1	1	1	
	1	0	0	0	
	1	0	1	0	
	1	1	0	0	
	1	1	1	0	

- les lignes dont le résultat est 0 (ou 1)
- 2 les cellules sans influence sur le résultat

f(a	a, b,	c) =	$\overline{c} \wedge$	$(\overline{a} \wedge$	b)
	а	b	С	f	
	0	0	0	1	
	0	0	1	0	
	0	1	0	0	
	0	1	1	0	
	1	0	0	1	
	1	0	1	0	
	1	1	0	1	
	1	1	1	0	

g(a, b,	c) =	<u>c</u> ∧	(a ∨	\overline{b})
	С	b	а	f	
	0	0	0	1	
	0	0	1	1	
	0	1	0	0	
	0	1	1	1	
	1	0	0	0	
	1	0	1	0	
	1	1	0	0	
	1	1	1	n	

- les lignes dont le résultat est 0 (ou 1)
- 2 les cellules sans influence sur le résultat

f(a	a, b,	c) =	$\overline{c} \wedge$	$(\overline{a} \wedge$	b)
	а	b	С	f	
	0	0	0	1	
	0	0	1	0	
	0	1	0	0	
	0	1	1	0	
	1	0	0	1	
	1	0	1	0	
	1	1	0	1	
	1	1	1	0	

g(a, b,	c) =	<u> </u>	(a ∨	\overline{b})
	С	b	а	f	
	0	0	0	1	
	0	0	1	1	
	0	1	0	0	
	0	1	1	1	
	1	0	0	0	
	1	0	1	0	
	1	1	0	0	
	1	1	1	0	

- les lignes dont le résultat est 0 (ou 1)
- 2 les cellules sans influence sur le résultat

f(a	a, b,	c) =	$\overline{c} \wedge$	$\overline{(\overline{a} \wedge }$	b)
	а	b	С	f	
	0	0	0	1	
	0	0	1	0	
	0	1	0	0	
	0	1	1	0	
	1	0	0	1	
	1	0	1	0	
	1	1	0	1	
	1	1	1	0	

g(a, b,	c) =	<u> </u>	(a ∨	\overline{b})
	С	b	а	f	
	0	0	0	1	
	0	0	1	1	
	0	1	0	0	
	0	1	1	1	
	1	0	0	0	
	1	0	1	0	
	1	1	0	0	
	1	1	1	0	

- les lignes dont le résultat est 0 (ou 1)
- 2 les cellules sans influence sur le résultat

f(a, b,	c) =	<i>c</i> ∧	$\overline{(\overline{a} \wedge }$	<i>b</i>)
	а	b	С	f	
	0	0	0	1	
	0	0	1	0	
	0	1	0	0	
	0	1	1	0	
	1	0	0	1	
	1	0	1	0	
	1	1	0	1	
	1	1	1	0	

$g(a,b,c) = \overline{c} \wedge (a \vee \overline{b})$					
	С	b	а	f	
	0	0	0	1	
	0	0	1	1	
	0	1	0	0	
	0	1	1	1	
	1	0	0	0	
	1	0	1	0	
	1	1	0	0	
	1	1	1	0	

Peut-on compresser plus?

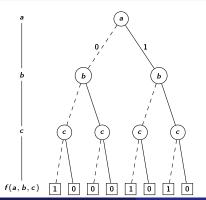
Curryfication

```
let f a b c = (not c) && not((not a) && b);;
let f_a = f true;;
let f_ab = f_a true;;
let result = f_ab false;;
```

Peut-on compresser plus?

Curryfication

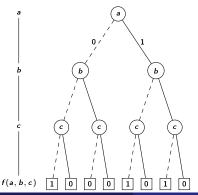
```
let f a b c = (not c) && not((not a) && b);;
let f_a = f true;;
let f_ab = f_a true;;
let result = f_ab false;;
```

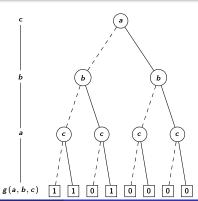


Peut-on compresser plus?

Curryfication

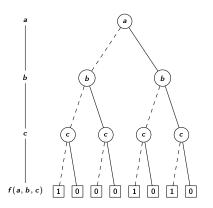
```
let f a b c = (not c) && not((not a) && b);;
let f_a = f true;;
let f_ab = f_a true;;
let result = f_ab false;;
```

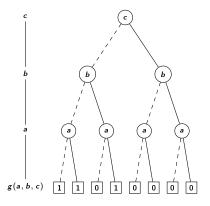




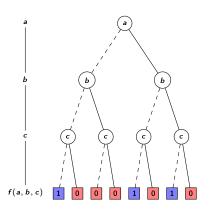
Encore plus?

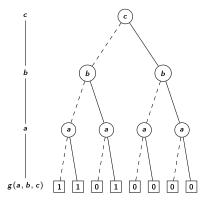
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



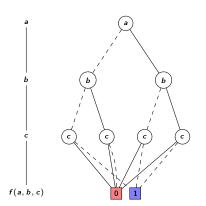


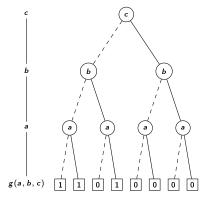
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



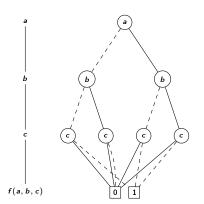


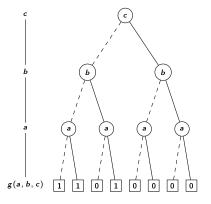
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



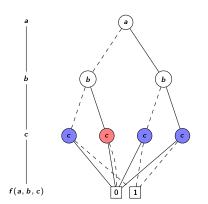


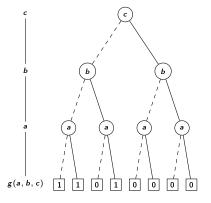
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



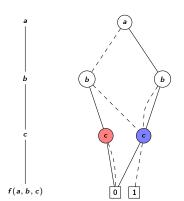


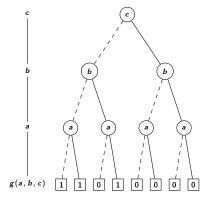
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



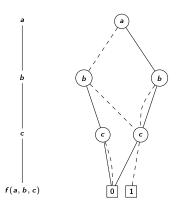


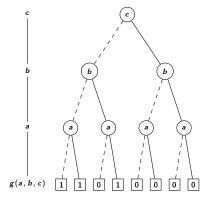
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



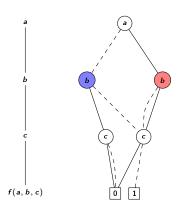


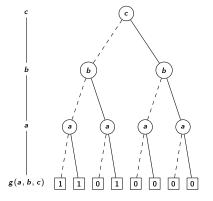
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



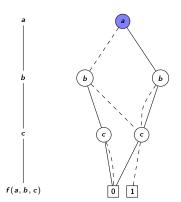


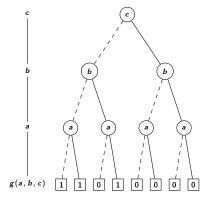
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



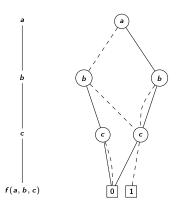


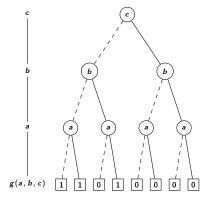
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



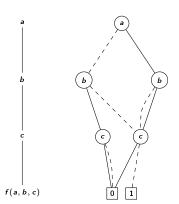


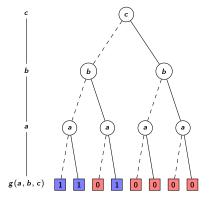
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



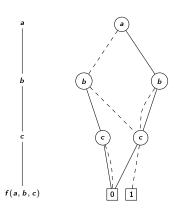


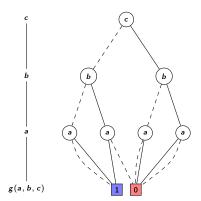
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



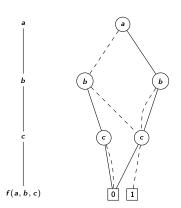


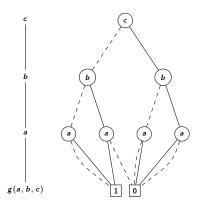
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



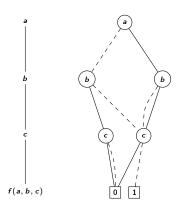


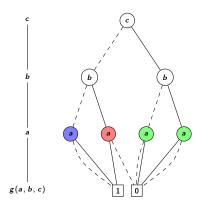
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



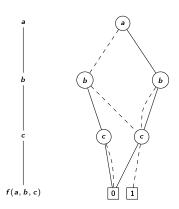


- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut

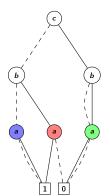




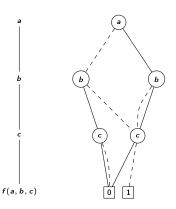
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



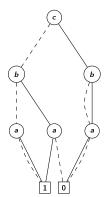




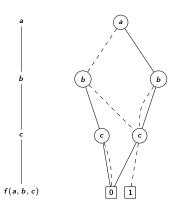
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



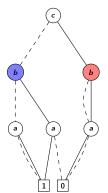




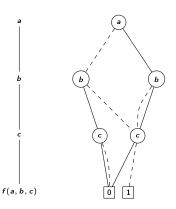
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



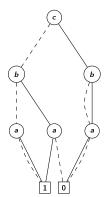




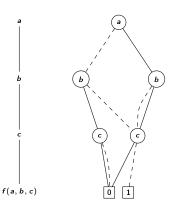
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



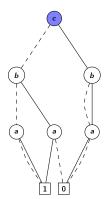




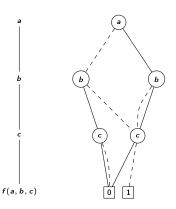
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut



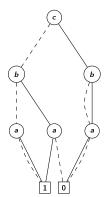


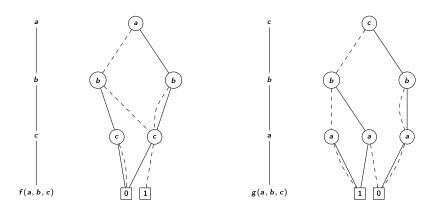


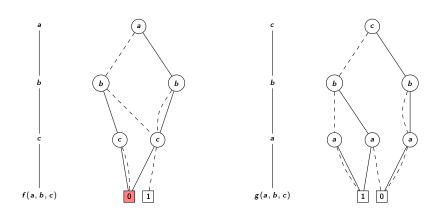
- Fusion des nœuds équivalents
- Récursivement, de bas en haut

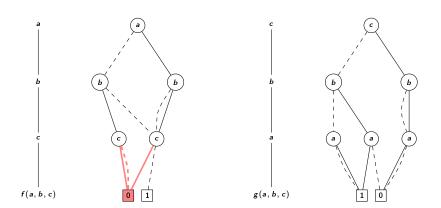


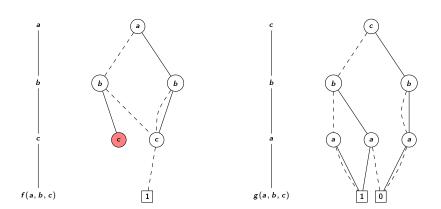


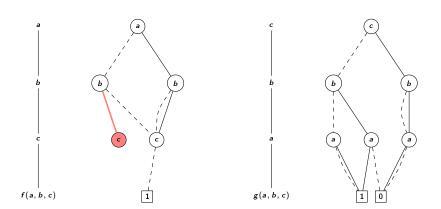


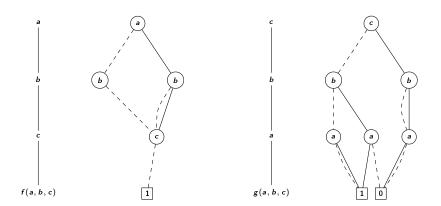


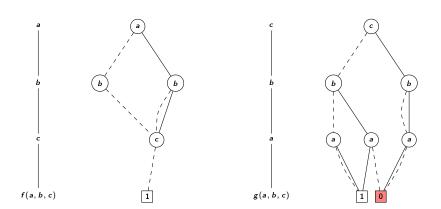


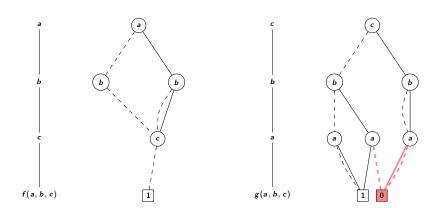


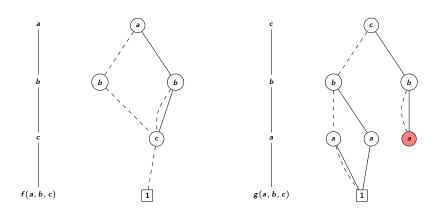


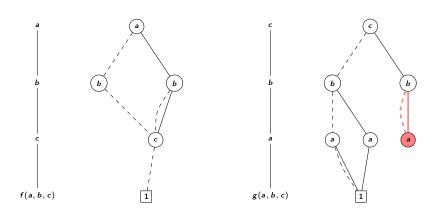


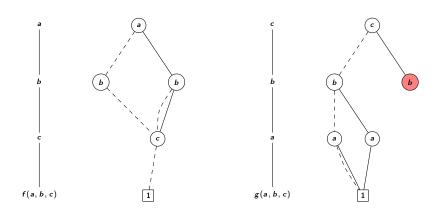


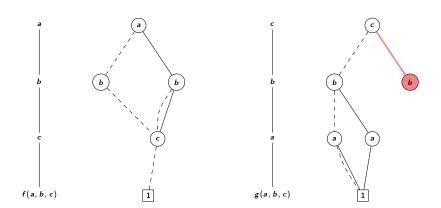


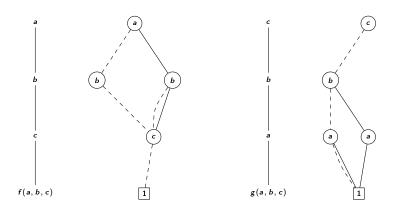




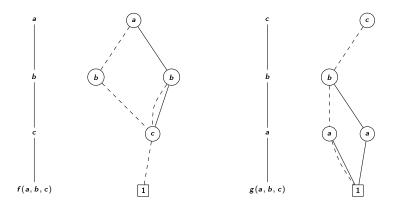




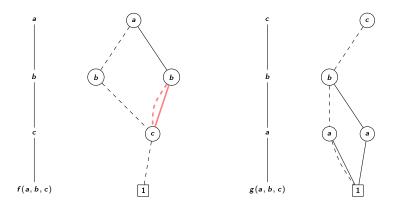




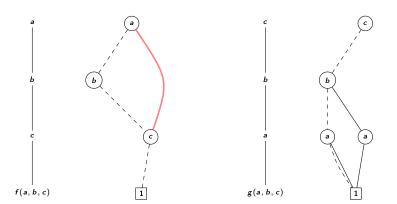
- Suppression des lignes donnant 0
- Suppression des cellules inutiles (« Don't care », BDD)



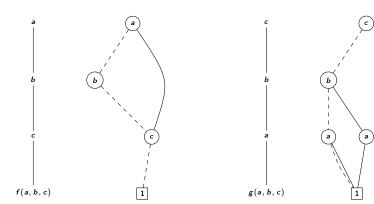
- Suppression des lignes donnant 0
- Suppression des cellules inutiles (« Don't care », BDD)



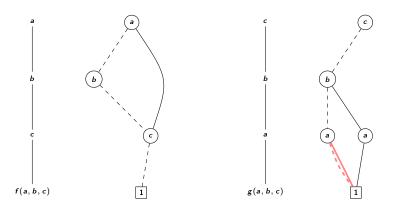
- Suppression des lignes donnant 0
- Suppression des cellules inutiles (« Don't care », BDD)



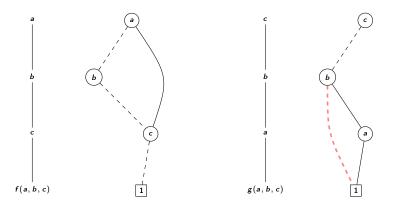
- Suppression des lignes donnant 0
- Suppression des cellules inutiles (« Don't care », BDD)



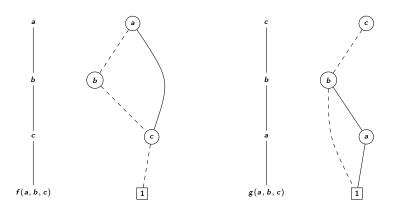
- Suppression des lignes donnant 0
- Suppression des cellules inutiles (« Don't care », BDD)



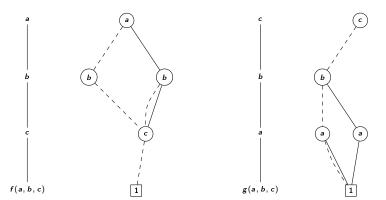
- Suppression des lignes donnant 0
- Suppression des cellules inutiles (« Don't care », BDD)



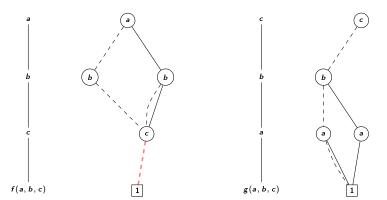
- Suppression des lignes donnant 0
- Suppression des cellules inutiles (« Don't care », BDD)



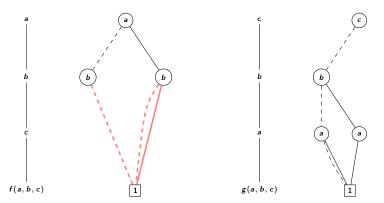
- Suppression des lignes donnant 0
- Suppression des cellules inutiles (« Don't care », BDD)
- Suppression des cellules inutiles (« Zero-Suppressed », ZDD)



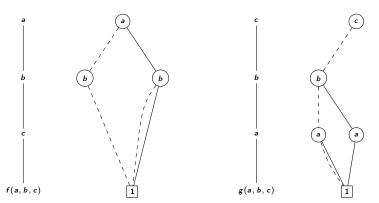
- Suppression des lignes donnant 0
- Suppression des cellules inutiles (« Don't care », BDD)
- Suppression des cellules inutiles (« Zero-Suppressed », ZDD)



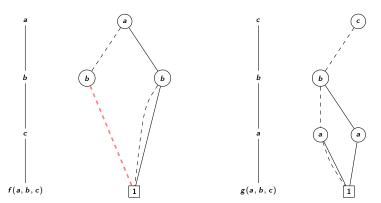
- Suppression des lignes donnant 0
- Suppression des cellules inutiles (« Don't care », BDD)
- Suppression des cellules inutiles (« Zero-Suppressed », ZDD)



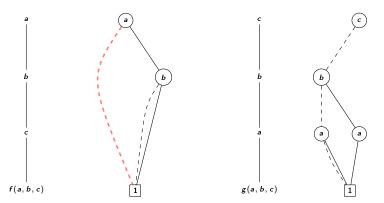
- Suppression des lignes donnant 0
- Suppression des cellules inutiles (« Don't care », BDD)
- Suppression des cellules inutiles (« Zero-Suppressed », ZDD)



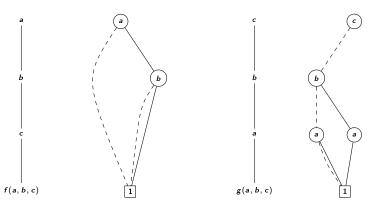
- Suppression des lignes donnant 0
- Suppression des cellules inutiles (« Don't care », BDD)
- Suppression des cellules inutiles (« Zero-Suppressed », ZDD)



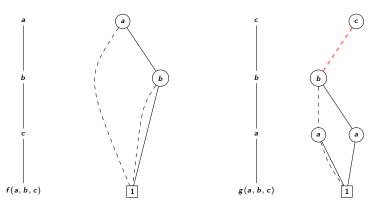
- Suppression des lignes donnant 0
- Suppression des cellules inutiles (« Don't care », BDD)
- Suppression des cellules inutiles (« Zero-Suppressed », ZDD)



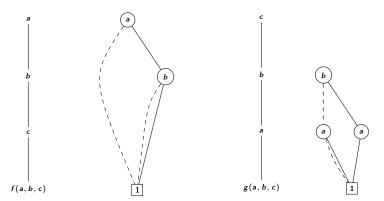
- Suppression des lignes donnant 0
- Suppression des cellules inutiles (« Don't care », BDD)
- Suppression des cellules inutiles (« Zero-Suppressed », ZDD)



- Suppression des lignes donnant 0
- Suppression des cellules inutiles (« Don't care », BDD)
- Suppression des cellules inutiles (« Zero-Suppressed », ZDD)



- Suppression des lignes donnant 0
- Suppression des cellules inutiles (« Don't care », BDD)
- Suppression des cellules inutiles (« Zero-Suppressed », ZDD)



Un bonus?

Canonicité

Étant donné un ordre sur les variables, toute fonction est représentée par un unique BDD (ou ZDD) [13, 1, 5]

Conséquence :

ullet pour un même ordre de variables, égalité de deux fonctions en temps constant : O(1)

Problème : Ordre des variables

Nous avons vu:

- que le nombre de nœuds dépend de l'ordre des variables
- que les compressions dépendent de l'ordre des variables

À retenir

En fixant les compressions (BDD ou ZDD), trouver le meilleur ordre est un problème NP-complet ! [11, 16, 3, 7]

Comment choisir un ordre?

Problème : Ordre des variables

Nous avons vu:

- que le nombre de nœuds dépend de l'ordre des variables
- que les compressions dépendent de l'ordre des variables

À retenir

En fixant les compressions (BDD ou ZDD), trouver le meilleur ordre est un problème NP-complet ! [11, 16, 3, 7]

Comment choisir un ordre?

- Au hasard! (la plupart du temps)
- Connaissance du modèle [12, 2, 15]
- Modification et test dynamique [10]

Manipulation

- Nous savons créer un BDD à la main...
- Quelles sont les manipulations possibles?

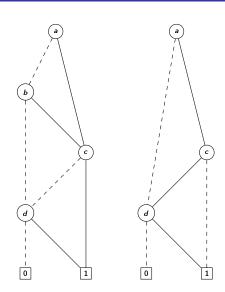
Opérations ensemblistes : APPLY

- ∪, ∩, \, . . .
- Opérandes sur les mêmes variables
- Opérateur sur le terminal

```
APPLY(lhs, rhs, \odot) = switch do
       case lhs \in \{0,1\} \land rhs \in \{0,1\}
              result ← lhs ⊙ rhs
      case \frac{lhs.var = rhs.var}{result.var \leftarrow lhs.var}
              result. | hs \leftarrow APPLY( lhs.false, rhs.false, \odot );
              result rhs \leftarrow APPLY(\overline{lhs} true, \overline{rhs} true, \odot);
       case lhs.var < rhs.var
              result var ← lhs var:
              result lhs ← APPLY(lhs false, rhs, ⊙);
              result \text{ rhs} \leftarrow APPLY(\overline{lhs \text{ true}, rhs}, \odot);
       case lhs.var > rhs.var
              result var ← rhs var:
              result. Ihs \leftarrow APPLY(lhs, rhs. false, \odot);
              result rhs \leftarrow APPLY(\overline{lhs, rhs} true, \odot);
return result ;
```

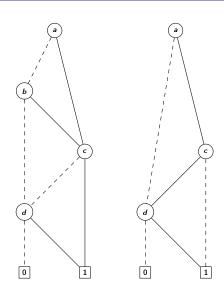
Fonction APPLY

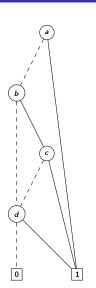
APPLY (Exemple $f \vee g$)



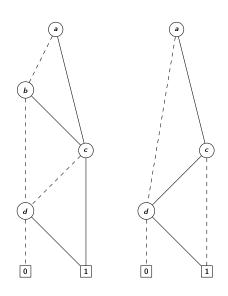
```
case lhs \in \{0, 1\} \land rhs \in \{0, 1\}
result \leftarrow lhs \odot rhs
case lhs.var = rhs.var
      result var ← lhs var,
     result lhs ← APPLY(lhs false, rhs false);
      result rhs ← APPLY (lhs true, rhs true);
case lhs.var < rhs.var
      result var ← lhs var:
     result. lhs ← APPLY (lhs.false, rhs );
      result rhs ← APPLY (lhs true, rhs );
case lhs.var > rhs.var
     result var \leftarrow rhs var
      result | hs ← APPLY(lhs, rhs false);
      result rhs ← APPLY(lhs, rhs true);
```

APPLY (Exemple $f \lor g$)





APPLY (Exemple $f \lor g$)



 Nécessité d'un cache : on ne recalcule pas une opération déjà effectuée

Calcul de résultat : RESTRICT

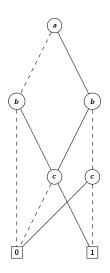
- Calculer la fonction $g = f(x \Rightarrow v)$
- Peut s'appliquer itérativement jusqu'à ce que toutes les variables soient liées

```
RESTRICT( bdd, variable, value ) = switch do

| case bdd.var = variable ∧ value |
| result ← bdd.false |
| case bdd.var = variable ∧ value |
| result ← bdd.true |
| case bdd.var < variable |
| result.var ← variable ;
| result.false ← RESTRICT( bdd.false, variable, value ) ;
| result.true ← RESTRICT( bdd.true, variable, value ) ;
| case bdd.var > variable |
| result.var ← bdd |
```

Fonction RESTRICT

RESTRICT (Exemple f|b)



```
case bdd.var = variable \land /value
| result \leftarrow bdd.false

case bdd.var = variable \land value
| result \leftarrow bdd.true

case bdd.var < variable
| result.var \leftarrow variable;

result.false \leftarrow

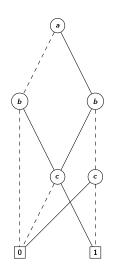
RESTRICT(bdd.false, variable, value);

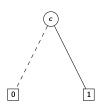
result.true \leftarrow

RESTRICT(bdd.true, variable, value);

case bdd.var > variable
| result.var \leftarrow bdd.
```

RESTRICT (Exemple f|b)





Ca marche vraiment?

```
Oui! Et depuis longtemps : 1990 \quad [4] 1992 \quad [6] : \ll 10^{20} \text{ states and beyond.} \dots \gg
```

Ca marche vraiment?

```
Oui! Et depuis longtemps :
```

```
1990 [4]
1992 [6] : « 10<sup>20</sup> states and beyond... »
```

Un prochain cours vous donnera des ordres de grandeur encore plus impressionnants.

Pourquoi ça fonctionne?

Mémoire :

- Canonicité

 fonctions identiques représentées qu'une seule fois
- Curryfication ⇒ partage de fonctions
- ullet Compressions \Longrightarrow gain variable selon <u>certaines</u> caractéristiques de la fonctions

Temps:

 Caches de calcul pour chaque nœud ⇒ parcours de graphe, pas d'arbre

Model checking

• Ensemble d'états

Que signifie le terminal?

Model checking

• Ensemble d'états

Que signifie le terminal?

true l'état est dans l'ensemble false l'état est hors de l'ensemble

Model checking

Ensemble d'états

Que signifie le terminal?

true l'état est dans l'ensemble false l'état est hors de l'ensemble

Model checking

Ensemble d'états

Que signifie le terminal?

true l'état est dans l'ensemble false l'état est hors de l'ensemble

Quelles sont les variables?

Encodage binaire d'un état

Model checking

Ensemble d'états

Que signifie le terminal?

true l'état est dans l'ensemble false l'état est hors de l'ensemble



Quelles sont les variables?

• Encodage binaire d'un état



Model checking

Ensemble d'états

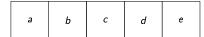
Que signifie le terminal?

true l'état est dans l'ensemble false l'état est hors de l'ensemble



Quelles sont les variables?

• Encodage binaire d'un état



Model checking

Ensemble d'états

Que signifie le terminal?

true l'état est dans l'ensemble false l'état est hors de l'ensemble



- Encodage binaire d'un état
- Il <u>doit</u> y avoir un nombre fixé de bits manipulés



Quelles sont les variables du système?

Tout dépend du formalisme!

Automate

Réseau de Petri

Programme

Quelles sont les variables du système?

Tout dépend du formalisme!

Automate

Identifiant de l'état

Réseau de Petri

Programme

Quelles sont les variables du système?

Tout dépend du formalisme!

Automate

Identifiant de l'état

Réseau de Petri

Marquages des places

Programme

Quelles sont les variables du système?

Tout dépend du formalisme!

Automate

Identifiant de l'état

Réseau de Petri

Marquages des places

Programme

Variables globales, état de la pile, état du tas

Quelles sont les variables du système?

Tout dépend du formalisme!

Automate

Identifiant de l'état

Réseau de Petri

Marquages des places

Programme

Variables globales, état de la pile, état du tas

Les variables sont les bits de la représentation binaire d'un état!

Quelques exemples

Que faire si on manipule des entiers?

Borne

Il est nécessaire que les bornes soient

Que faire si on ne connaît pas les bornes?

Que faire si on manipule des entiers?

Borne

Il est nécessaire que les bornes soient connues.

À partir des bornes, on détermine le nombre de bits de la représentation, donc le nombre de variables.

Que faire si on ne connaît pas les bornes?

Que faire si on manipule des entiers?

Borne

Il est nécessaire que les bornes soient connues.

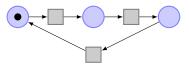
À partir des bornes, on détermine le nombre de bits de la représentation, donc le nombre de variables.

Que faire si on ne connaît pas les bornes?

Utiliser d'autres Diagrammes de Décision : DDDs [8] et SDDs [9]

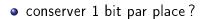
Que faire de variables redondantes?

Les marquages des places sont dépendants les uns des autres.

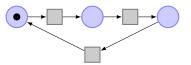


Que faire de variables redondantes?

Les marquages des places sont dépendants les uns des autres. Faut-il :



• coder la position du jeton?

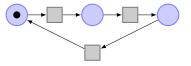


Que faire de variables redondantes?

Les marquages des places sont dépendants les uns des autres. Faut-il :

- conserver 1 bit par place?
- coder la position du jeton?

On ne sait pas. Il faut tester!



Quelles compressions conviennent au modèle?

Suprimer le terminal *true*

Supprimer le terminal false

« Don't care »

Quelles compressions conviennent au modèle?

Suprimer le terminal true

S'il y a plus d'états accessibles que non accessibles (aucun package de BDD ne le fait)

Supprimer le terminal false

« Don't care »

Quelles compressions conviennent au modèle?

Suprimer le terminal true

S'il y a plus d'états accessibles que non accessibles (aucun package de BDD ne le fait)

Supprimer le terminal false

S'il y a plus d'états non accessibles qu'accessibles

« Don't care »

Quelles compressions conviennent au modèle?

Suprimer le terminal true

S'il y a plus d'états accessibles que non accessibles (aucun package de BDD ne le fait)

Supprimer le terminal false

S'il y a plus d'états non accessibles qu'accessibles

« Don't care »

Si le modèle est plutôt synchrone (BDD)

Quelles compressions conviennent au modèle?

Suprimer le terminal true

S'il y a plus d'états accessibles que non accessibles (aucun package de BDD ne le fait)

Supprimer le terminal false

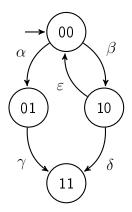
S'il y a plus d'états non accessibles qu'accessibles

« Don't care »

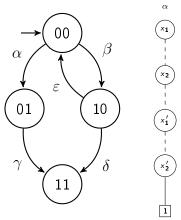
Si le modèle est plutôt synchrone (BDD)

« Zero-Suppressed »

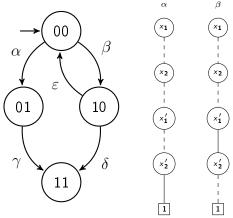
Si le modèle est plutôt asynchrone [14] (ZDD)



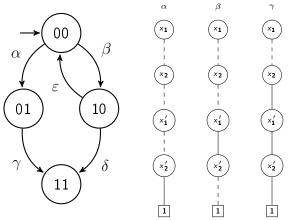
- Une transition est une relation entre deux états
- Codée par l'état de départ et l'état d'arrivée
- Si un état est codé par n variables, une transition est codée par 2n variables



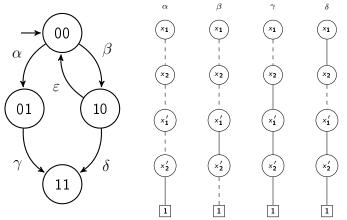
- Une transition est une relation entre deux états
- Codée par l'état de départ et l'état d'arrivée
- Si un état est codé par n variables, une transition est codée par 2n variables



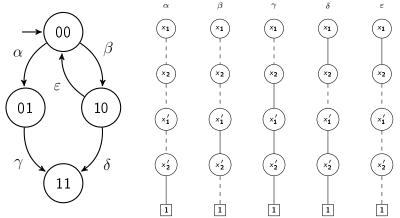
- Une transition est une relation entre deux états
- Codée par l'état de départ et l'état d'arrivée
- Si un état est codé par n variables, une transition est codée par 2n variables



- Une transition est une relation entre deux états
- Codée par l'état de départ et l'état d'arrivée
- Si un état est codé par n variables, une transition est codée par 2n variables



- Une transition est une relation entre deux états
- Codée par l'état de départ et l'état d'arrivée
- Si un état est codé par n variables, une transition est codée par 2n variables



- Une transition est une relation entre deux états
- Codée par l'état de départ et l'état d'arrivée
- Si un état est codé par n variables, une transition est codée par 2n variables

Représentation de l'ensemble des transitions

Transition

• Relation entre $v_1, \ldots v_n$ variables d'entrée et $v'_1, \ldots v'_n$ variables de sortie

Ensemble de transitions

• On manipule des ensembles d'états

Représentation de l'ensemble des transitions

Transition

• Relation entre $v_1, \ldots v_n$ variables d'entrée et $v'_1, \ldots v'_n$ variables de sortie

Ensemble de transitions

- On manipule des ensembles d'états
- On applique des ensembles de transitions!

Représentation de l'ensemble des transitions

Transition

• Relation entre $v_1, \ldots v_n$ variables d'entrée et $v'_1, \ldots v'_n$ variables de sortie

Ensemble de transitions

- On manipule des ensembles d'états
- On applique des ensembles de transitions!
- $T = \sum_i t_i$

Bibliothèques de BDDs

- CUDD "Le meilleur" (à ma connaissance)
- BuDDy Utilisé souvent
- JavaBDD Interface Java sur plusieurs bibliothèques de BDD
- libsdd Prochain cours!

```
DdManager *manager;
DdNode *f, *var, *tmp;
int i;

f = Cudd_ReadOne(manager);
Cudd_Ref(f);
for (i = 3; i >= 0; i--) {
  var = Cudd_bddlthVar(manager,i);
  tmp = Cudd_bddAnd(manager,Cudd_Not(var),f);
  Cudd_Ref(tmp);
  Cudd_RecursiveDeref(manager,f);
  f = tmp;
}
```

Bibliothèques de BDDs : BuDDy

```
bdd x,y,z;
bdd_init(1000,100);
bdd_setvarnum(5);

x = bdd_ithvar(0);
y = bdd_ithvar(1);
z = bdd_addref(bdd_apply(x,y,bddop_and));
bdd_printtable(z);
bdd_delref(z);
bdd_done();
```

```
class Inc(Inductive):
  def init (self, var, max):
    super(Inc, self) init (var)
    se|f.max = max
Opropagate (False)
  def values (self, var, val):
    return [v + 1 \text{ for } v \text{ in } va| \text{ if } v < \text{self.max}]
def main():
  d = node("a", 0, node("b", 0, node("b", 0, ONE)))
  print "Original,...:", d
  events = fixpoint ( add ([ ID , Inc("b",3) ])
  final = events(d)
  print "Result ____:", final
```

Langages de manipulation

CrocoPat

```
\label{eq:male} \begin{split} &\text{Male}(\text{"John"});\\ &\text{Female}(\text{"Alice"});\\ &\text{ParentOf}(\text{"John", "Alice"});\\ &\text{FatherOf}(x,y) := &\text{ParentOf}(x,y) &\text{Male}(x);\\ &\text{MotherOf}(x,y) := &\text{ParentOf}(x,y) &\text{Female}(x);\\ &\text{ParentOf}(x,y) := &\text{MotherOf}(x,y) \mid &\text{FatherOf}(x,y);\\ &\text{Parent}(x) := &\text{EX}(y, &\text{ParentOf}(x,y));\\ &\text{Childless}(x) := &\text{FA}(y, &\text{!ParentOf}(x,y)); \end{split}
```

Jedd
 Exemple trop gros pour montrer...

Conclusion

- Structure de données efficace en temps et mémoire
- Adapté à la représentation d'ensembles d'états
- Manipulation peu aisée
 - Bibliothèques adaptées aux formalismes
 - Langages de manipulation

Bibliographie 1

- S. B. Akers.
 Binary decision diagrams, June 1978.
- Beate Bollig, Martin Lobbing, and Ingo Wegener.
 Simulated annealing to improve variable orderings for obdds.
 In In Int'l Workshop on Logic Synth, pages 5–5, 1995.
- Beate Bollig and Ingo Wegener.
 Improving the variable ordering of obdds is np-complete.
 IEEE Trans. Comput., 45(9):993–1002, 1996.

Bibliographie II

- Karl S. Brace, Richard L. Rudell, and Randal E. Bryant.

 Efficient implementation of a bdd package.

 In DAC '90: Proceedings of the 27th ACM/IEEE conference on Design automation, pages 40–45, New York, NY, USA, 1990.

 ACM.
- Randal E. Bryant.

 Graph-based algorithms for boolean function manipulation.

 IEEE Transactions on Computers, 35(8):677–691, 1986.
- Jerry R. Burch, Edmund M. Clarke, Kenneth L. McMillan, David L. Dill, and L. J. Hwang.

 Symbolic model checking: 10**20 states and beyond.

 Inf. Comput., 98(2):142–170, 1992.

Bibliographie III,

- G. Cabodi, S. Quer, Ch. Meinel, H. Sack, A. Slobodova, and C. Stangier.
 Binary decision diagrams and the multiple variable order problem, 1998.
- Jean-Michel Couvreur, Emmanuelle Encrenaz, Emmanuel Paviot-Adet, Denis Poitrenaud, and Pierre-André Wacrenier. Data decision diagrams for petri net analysis.

 Lecture Notes in Computer Science (LNCS), pages 101–120, Adelaide, Australia, 2002. Springer-Verlag.
- Jean-Michel Couvreur and Yann Thierry-Mieg.
 Hierarchical decision diagrams to exploit model structure.
 Lecture Notes in Computer Science (LNCS), pages 443–457,
 Taipei, Taiwan, 2005. Springer-Verlag.

Bibliographie IV

- E. Felt, G. York, R. Brayton, and A. Sangiovanni-Vincentelli. Dynamic variable reordering for bdd minimization.

 Design Automation Conference, 1993, with EURO-VHDL '93.

 Proceedings EURO-DAC '93. European, pages 130–135, Sep 1993.
- S. J. Friedman and K. J. Supowit. Finding the optimal variable ordering for binary decision diagrams.

IEEE Trans. Comput., 39(5):710-713, 1990.

Bibliographie V

Hiroshige Fujii, Goichi Ootomo, and Chikahiro Hori.
Interleaving based variable ordering methods for ordered binary decision diagrams.

In ICCAD '93: Proceedings of the 1993 IEEE/ACM international conference on Computer-aided design, pages 38–41, Los Alamitos, CA, USA, 1993. IEEE Computer Society Press.

C.Y. Lee.

Representation of switching circuits by binary-decision programs, July 1959.

Bibliographie VI

Shin-ichi Minato.

Zero-suppressed bdds for set manipulation in combinatorial problems.

In <u>DAC '93</u>: Proceedings of the 30th international conference on <u>Design automation</u>, pages 272–277, New York, NY, USA, 1993. ACM.

C. Scholl, B. Becker, and A. Brogle.
Solving the multiple variable order problem for binary decision diagrams by use of dynamic reordering techniques.

Technical report, 1999.

Bibliographie VII



Seiichiro Tani, Kiyoharu Hamaguchi, and Shuzo Yajima. The complexity of the optimal variable ordering problem of shared binary decision diagrams.

In ISAAC'93, volume 762, 1993.