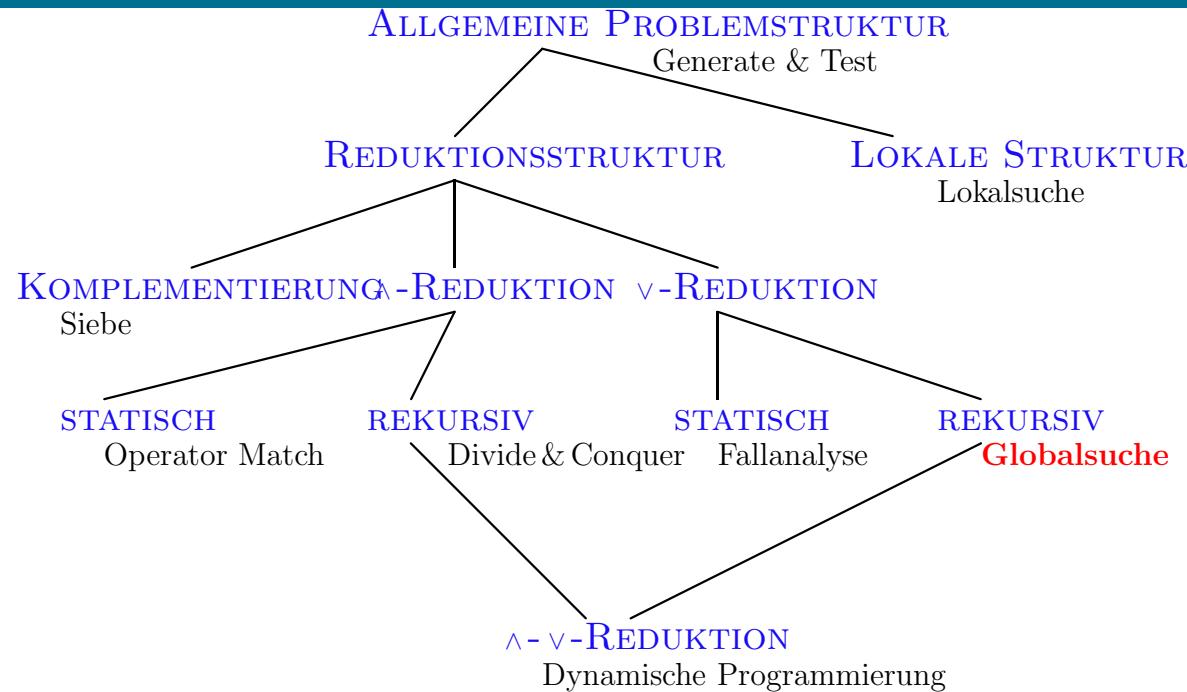


# GLOBALSUCHALGORITHMEN



## ● Bestimmung aller Lösungen eines Problems

- Aufzählen von Kandidaten
- Eliminieren von Kandidaten, die keine Lösungen darstellen
- Verallgemeinerung von Backtracking, Binärsuche, ...

## ● v-Reduktion des Problems

- Gesamtlösung ist Vereinigung unabhängiger Teillösungen
- Gut geeignet für Parallelverarbeitung

# GLOBALSUCHE: GENERELLE IDEE

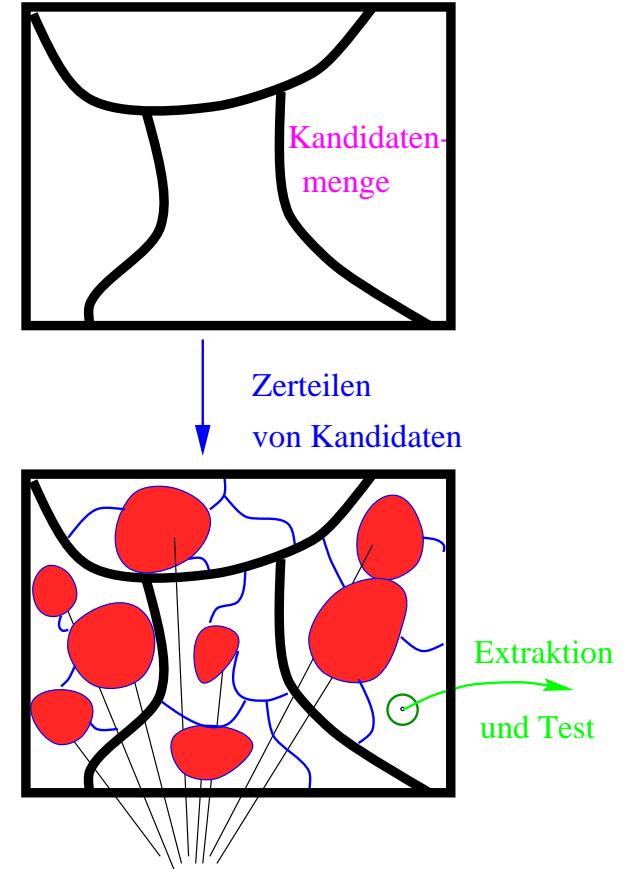
## Durchsuchen des gesamten Bildbereichs

### • Suche von außen

- **Global:** Untersuchung von ganzen Mengen von Lösungskandidaten
- Wiederholtes **Aufteilen** von Kandidatenmengen
- **Elimination** von Kandidatenmengen ohne Lösung
- **Extraktion** von tatsächlichen Lösungen

### • Repräsentanten erforderlich

- Verarbeitung der Mengen selbst zu aufwendig
- Codiere Kandidatenmengen durch **Deskriptoren**
- Simulierte **Aufteilen** und **Filtern** auf Deskriptoren
- Notwendige Informationen bei der Spezifikation:
  - Wann ist ein Deskriptor eine **sinnvolle Beschreibung** einer Menge?
  - Wie beschreibt man **Zugehörigkeit** zur Menge mittels Deskriptoren?



# EIN EINFACHER GLOBALSUCHALGORITHMUS

- **Suche alle Indizes eines Wertes  $k$  in einer geordneten Liste  $L$**

```
FUNCTION osearch(L,k:Seq(ℕ)×ℕ) WHERE L≠[] ∧ ordered(L)  
RETURNS { i:ℕ | i ∈ {1..|L|} ∧ Li=k }
```

- **Binäre Suche und Aufsammeln von Lösungen**

- Spalte Indexmenge  $\{1..|L|\}$  in  $\{1..m\}$  und  $\{m+1..|L|\}$
- Durchsuche linke & rechte Hälfte und vereinige jeweilige Lösungsmengen

- **Vereinfache Verwaltungsaufwand mit Suchraumdeskriptoren**

- Grenzen  $l$  und  $r$  der Indexmengen sind hinreichende Repräsentanten
- Repräsentanten sind nur dann sinnvoll wenn  $1 \leq l \leq r \leq |L|$
- Verwende Hilfsfunktion  $o_{aux}(L, k, l, r)$  mit Initialaufruf  $o_{aux}(L, k, 1, |L|)$

```
FUNCTION oaux(L,k,l,r:Seq(ℕ)×ℕ×ℕ×ℕ)  
WHERE L≠[] ∧ ordered(L) ∧ 1≤l≤r≤|L|  
RETURNS { i:ℕ | i ∈ {l..r} ∧ Li=k }
```

- **Hilfsfunktion durchläuft Suchraum rekursiv**

$$o_{aux}(L, k, l, r) = \begin{cases} \{l\} & \text{falls } l=r \wedge L_l=k \\ \emptyset & \text{falls } l=r \wedge L_l \neq k \\ o_{aux}(L, k, l, m) \cup o_{aux}(L, k, m+1, r) & \text{falls } l < r; m = (l+r)/2 \end{cases}$$

# GLOBAL SUCHALGORITHMEN: EINHEITLICHE DARSTELLUNG

## • Vereinheitlichung durch Mengendarstellung

$$\begin{aligned} o_{aux}(L, k, l, r) = & \{ i \mid i \in \{1\} \wedge i=r \wedge L_i=k \} \\ & \cup \bigcup \{ o_{aux}(L, k, n, m) \mid (n, m) \in \{(1, (l+r)/2), ((l+r)/2+1, r) \mid l < r\} \} \end{aligned}$$

- Mengenschreibweise unabhängig von binärer Aufspaltung des Suchraums
- $(n, m)$  wird aus Aufspaltungsmenge ausgewählt
- Lösungsmenge wird durch Vereinigung einer Lösungsfamilie gebildet
- Direkte Lösung wird durch Extraktion aus  $\{1\} = \{1..1\}$  erzeugt

## • Optimierung durch Einsatz von Filtern

- Suche berücksichtigt nicht, daß Liste geordnet ist (linearer Algorithmus)
- Suchraum  $\{n..m\}$  ohne Lösung, falls  $L_n > k$  oder  $L_m < k$
- Ergänze Filter  $L_n \leq k \leq L_m$  für Aufspaltungsmenge (logarithmischer Algorithmus)

## • Endform: effizienter, wohlstrukturierter Algorithmus

```
FUNCTION osearch(L, k: Seq(Z) × Z) WHERE L ≠ [] ∧ ordered(L)
    RETURNS {i:N | i ∈ {1..|L|} ∧ Li=k}
    ≡ let rec oaux(L, k, l, r) = {i | i ∈ {1} ∧ i=r ∧ Li=k}
        ∪ ∪ {oaux(L, k, n, m) | (n, m) ∈ {(1, (l+r)/2), ((l+r)/2+1, r) | l < r}
            ∧ Ln ≤ k ≤ Lm}
    in if L1 ≤ k ≤ L|L| then oaux(L, k, 1, |L|) else ∅
```

# ALLGEMEINES GLOBALSUCH-SCHEMA

```
FUNCTION  $f(x:D)$  WHERE  $I[x]$  RETURNS  $\{y:R \mid O[x,y]\}$ 
≡ let rec  $f_{gs}(x,s) = \{z \mid z \in ext[s] \wedge O[x,z]\}$ 
    $\cup \bigcup \{f_{gs}(x,t) \mid t \in split[x,s] \wedge \Phi[x,t]\}$ 
   in if  $\Phi[x, s_0(x)]$  then  $f_{gs}(x, s_0(x))$  else  $\emptyset$ 
```

## • 7 zentrale Komponenten der Algorithmentheorie

- $s:S$  Deskriptor für Kandidatenmengen
- $s_0: D \rightarrow S$  Initialdeskriptor
- $split:D \times S \rightarrow \text{Set}(S)$  Rekursive Aufteilung von Kandidatenmengen
- $\Phi:D \times S \rightarrow \mathbb{B}$  Filter zur Elimination unnötiger Deskriptoren
- $ext:S \rightarrow R$  Extraktion von Lösungskandidaten aus Deskriptoren  
Selektion mit Ausgabebedingung  $O[x,z]$
- $J:D \times S \rightarrow \mathbb{B}$   $J[x,s]$ : Deskriptor  $s$  ist sinnvoll für Eingabewert  $x$
- $sat:R \times S \rightarrow \mathbb{B}$   $sat[z,s]$ :  $z$  gehört zu der durch  $s$  beschriebenen Menge

**Korrektheit folgt aus wenigen Voraussetzungen**

# KORREKTHEIT DES GLOBALSUCH-SCHEMAS

FUNCTION  $f(x:D)$  WHERE  $I[x]$  RETURNS  $\{y:R \mid O[x, y]\}$   
 $\equiv$  let rec  $f_{gs}(x, s) = \{z \mid z \in ext[s] \wedge O[x, z]\} \cup \bigcup \{f_{gs}(x, t) \mid t \in split[x, s] \wedge \Phi[x, t]\}$   
    in if  $\Phi[x, s_0(x)]$  then  $f_{gs}(x, s_0(x))$  else  $\emptyset$

ist korrekt, wenn 6 Axiome erfüllt sind

$\mathcal{G} = (D, R, I, O, S, J, s_0, sat, split, \Phi, ext)$  wohlfundierte Globalsuchtheorie

1. Initialdeskriptor ist sinnvoll für zulässige Eingaben

$$I[x] \Rightarrow J[x, s_0(x)]$$

2. Splitting erhält sinnvoller Deskriptoren

$$I[x] \wedge J[x, s] \Rightarrow \forall t \in split[x, s]. J[x, t]$$

3. Initialdeskriptor enthält alle Lösungen

$$I[x] \wedge O[x, z] \Rightarrow sat[z, s_0(x)]$$

4. Filter ist notwendig (keine Lösung wird eliminiert)

$$I[x] \wedge J[x, s] \Rightarrow (\Phi[x, s] \Leftarrow \exists z: R. sat[z, s] \wedge O[x, z])$$

5. Alle Lösungen in endlich vielen Schritten extrahierbar

$$I[x] \wedge O[x, z] \wedge J[x, s] \Rightarrow (sat[z, s] \Leftrightarrow \exists k: \mathbb{N}. \exists t \in split_\Phi^k[x, s]. z \in ext[t])$$

6. Splitting (mit Filterung) ist wohlfundiert

$$I[x] \wedge J[x, s] \Rightarrow \exists k: \mathbb{N}. split_\Phi^k[x, s] = \emptyset$$

# GLOBALSUCH-SCHEMA: KORREKTHEITSBEWEIS

- Abspalten und Spezifikation der Hilfsfunktion  $f_{gs}$

FUNCTION  $f(x:D)$  WHERE  $I[x]$  RETURNS  $\{y:R \mid O[x, y]\}$   
 $\equiv$  if  $\Phi[x, s_0(x)]$  then  $f_{gs}(x, s_0(x))$  else  $\emptyset$

FUNCTION  $f_{gs}(x, s:D \times S)$  WHERE  $I[x] \wedge J[x, s] \wedge \Phi[x, s]$  RETURNS  $\{y:R \mid O[x, y] \wedge sat[y, s]\}$   
 $\equiv \{z \mid z \in ext[s] \wedge O[x, z]\} \cup \bigcup \{f_{gs}(x, t) \mid t \in split[x, s] \wedge \Phi[x, t]\}$

- Korrektheit von  $f$  folgt aus der von  $f_{gs}$  mit Axiom 1, 3 & 4

- Für den Startwert  $s_0(x)$  gilt  $J[x, s_0(x)]$  (Axiom 1)
- Aus  $I[x]$  folgt  $\{y:R \mid O[x, y] \wedge sat[y, s_0(x)]\} = \{y:R \mid O[x, y]\}$  (Axiom 3)
- Aus  $\{y:R \mid O[x, y] \wedge sat[y, s_0(x)]\} \neq \emptyset$  folgt  $\Phi[x, s_0(x)]$  (Axiom 4)

- Partielle Korrektheit von  $f_{gs}$  folgt aus Axiom 5 & 2

$split_{\Phi}^k[x, s] \equiv$  if  $k=0$  then  $\{s\}$  else  $\bigcup \{split_{\Phi}^{k-1}[x, t] \mid t \in split[x, s] \wedge \Phi[x, t]\}$

Satz: Hält  $f_{gs}[x, s]$  nach  $i$  Schritten an ( $split_{\Phi}^i[x, s] = \emptyset$ ), so ist das Resultat  
 $\bigcup \{ \{z \mid z \in ext[t] \wedge O[x, z]\} \mid t \in \bigcup \{split_{\Phi}^j[x, s] \mid 0 \leq j < i\} \}$

(Lösungen, die aus Deskriptoren extrahierbar sind, die zu einem  $split_{\Phi}^j[x, s]$  gehören)

Beweis: Induktion über  $i$ , Auffalten der Rekursion, Standardlemmata

- Terminierung von  $f_{gs}$  folgt aus Axiom 6

# BEISPIEL EINER GLOBALSUCHTHEORIE

- Theorie `gs_osearch` für `osearch`

$D$	$\mapsto$	$\text{Seq}(\mathbb{N}) \times \mathbb{N}$
$R$	$\mapsto$	$\mathbb{N}$
$I$	$\mapsto$	$\lambda L, k. L \neq [] \wedge \text{ordered}(L)$
$O$	$\mapsto$	$\lambda L, k, i. i \in \{1.. L \} \wedge L_i = k$
$S$	$\mapsto$	$\text{Seq}(\mathbb{N}) \times \text{Seq}(\mathbb{N})$
$J$	$\mapsto$	$\lambda L, k, l, r. 1 \leq l \leq r \leq  L $
$s_0$	$\mapsto$	$\lambda L, k. (1,  L )$
$sat$	$\mapsto$	$\lambda i, l, r. i \in \{l..r\}$
$split$	$\mapsto$	$\lambda L, k, l, r. \text{if } l < r \text{ then } \{(l, (l+r)/2), ((l+r)/2 + 1, r)\} \text{ else } \emptyset$
$\Phi$	$\mapsto$	$\lambda L, k, l, r. L_l \leq k \leq L_r$
$ext$	$\mapsto$	$\lambda l, r. \text{if } l = r \text{ then } \{l\} \text{ else } \emptyset$

- Alle 6 Axiome sind erfüllt

1.  $L \neq [] \wedge \text{ordered}(L) \Rightarrow 1 \leq l \leq |L| \leq r \leq |L|$
2.  $L \neq [] \wedge \text{ordered}(L) \wedge 1 \leq l \leq r \leq |L| \Rightarrow \forall (x, y) \in split[L, k, l, r]. 1 \leq x \leq y \leq |L|$
3.  $L \neq [] \wedge \text{ordered}(L) \wedge i \in \{1..|L|\} \wedge L_i = k \Rightarrow i \in \{1..|L|\}$
4.  $L \neq [] \wedge \text{ordered}(L) \wedge 1 \leq l \leq r \leq |L| \Rightarrow L_l \leq k \leq L_r \Leftrightarrow \exists z: \mathbb{N}. z \in \{l..r\} \wedge z \in \{1..|L|\} \wedge L_z = k$
5.  $L \neq [] \wedge \text{ordered}(L) \wedge 1 \leq l \leq r \leq |L| \wedge i \in \{1..|L|\} \wedge L_i = k \Rightarrow i \in \{l..r\} \Leftrightarrow \exists k: \mathbb{N}. \exists (x, y) \in split_{\Phi}^k[L, k, l, r]. i \in (\text{if } x = y \text{ then } \{x\} \text{ else } \emptyset)$
6.  $L \neq [] \wedge \text{ordered}(L) \wedge 1 \leq l \leq r \leq |L| \Rightarrow \exists k: \mathbb{N}. split_{\Phi}^k[L, k, l, r] = \emptyset$

# SCHEMATISCHER GLOBALSUCHALGORITHMUS FÜR osearch

```

FUNCTION osearch(L,k:Seq(ℕ)×ℕ) WHERE L≠[] ∧ ordered(L)
RETURNS { i:ℕ | i ∈ {1..|L|} ∧ Li=k }
≡ let rec fgs(L,k,l,r)
= { z | z ∈ (if l=r then {l} else ∅) ∧ z ∈ {1..|L|} ∧ Lz=k }
  ∪ { oaux(L,k,n,m) | (n,m) ∈ (if l < r
                                         then {(l,(l+r)/2), ((l+r)/2+1,r)}
                                         else ∅) ∧ Ln ≤ k ≤ Lm }
in if Ll ≤ k ≤ L|L| then oaux(L,k,1,|L|) else ∅

```

## Nach Optimierung durch Simplifikationen

```

FUNCTION osearch(L,k:Seq(ℕ)×ℕ) WHERE L≠[] ∧ ordered(L)
RETURNS { i:ℕ | i ∈ {1..|L|} ∧ Li=k }
≡ let rec fgs(L,k,l,r)
= if l=r then if Ll=k then {l} else ∅
  else let m = (l+r)/2 in
        (if Ll ≤ k ≤ Lm then oaux(L,k,l,m) else ∅)
        ∪ (if L[m+1] ≤ k ≤ Lr then oaux(L,k,m+1,r) else ∅)
in if Ll ≤ k ≤ L|L| then oaux(L,k,1,|L|) else ∅

```

## Spezialisierte vorformuliertes Programmierwissen

- **Globalsuchtheorie:** allgemeine Suchstruktur für  $R$

- Vorgefertigte Zerlegungsstruktur, die Axiome 1–5 erfüllt
- Formalisiert als Objekt  $\mathcal{G} = (D, R, I, O, S, J, s_0, sat, split, \text{True}, ext)$
- Wissensbank speichert Globalsuchtheorien für Grunddatentypen

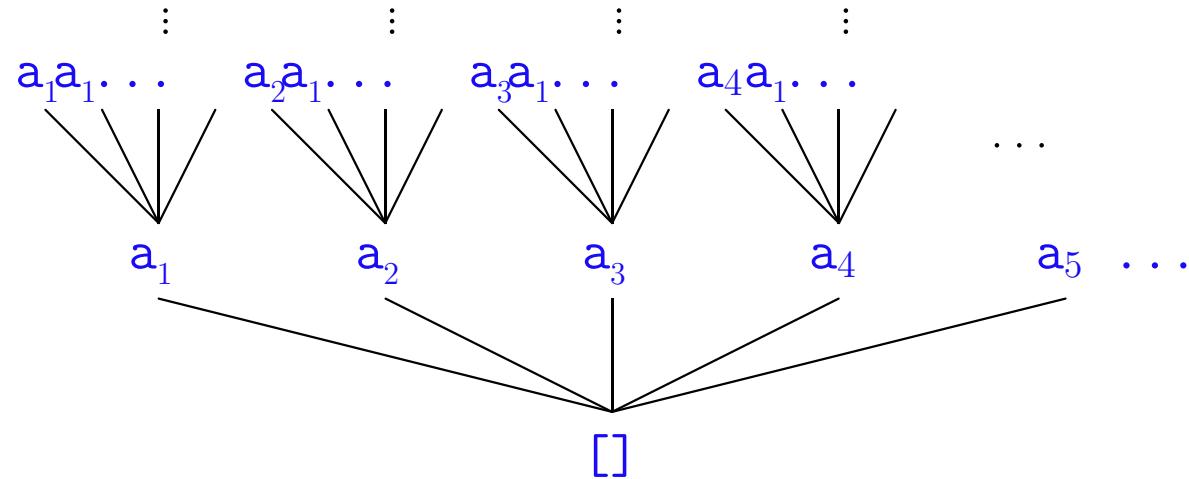
- **Filter  $\Phi$  zur Verfeinerung der  $split$ -Operation**

- Wohlfundiertheit: Filter garantiert Terminierung von  $split_\Phi$   
Wissensbank speichert Wohlfundiertheitsfilter zu GS-Theorien  $\mapsto$  Axiom 6
- Notwendigkeit: Filter eliminiert keine Lösungen  
System prüft Axiom 4 zur Laufzeit
- Effizienzsteigerung: System verfeinert notwendige Filter heuristisch

- **Spezialisierungsmechanismen für  $\mathcal{G}$  und  $\Phi$**

- Wähle  $\mathcal{G}$  passend zum Bildbereich der Spezifikation  $spec = (D, R, I, O)$
- Beweise  $spec \ll spec_{\mathcal{G}}$  und extrahiere Substitution  $\theta: D \rightarrow D_{\mathcal{G}}$
- Modifiziere  $\mathcal{G}$  und  $\Phi$  mit  $\theta$  zu wohlfundierter Globalsuchtheorie für  $spec$

**Suche**  $\hat{=}$  Aufzählung der Präfixe einer Liste  $L$



- Deskriptoren: gemeinsamer Präfix  $s$        $sat[L, s] \equiv s \sqsubseteq L$
- Initialdeskriptor: leerer Präfix       $s_0(M) \equiv []$
- Splitting: Verlängern des Präfix       $split[M, s] \equiv \{s \cdot a \mid a \in M\}$
- Extraktion: Gesamter Präfix       $ext[s] \equiv \{s\}$
- Sinnvoll: nur Elemente aus  $M$        $J[M, s] \equiv s \cdot \subseteq' M$

# GS-THEORIE FÜR LISTEN ÜBER ENDLICHER MENGE $M \subseteq \alpha$

- Deskriptoren: gemeinsamer Präfix  $s$   $sat[L, s] \equiv s \sqsubseteq L$
- Initialdeskriptor: leerer Präfix  $s_0(M) \equiv []$
- Splitting: Verlängern des Präfix  $split[M, s] \equiv \{s \cdot a \mid a \in M\}$
- Extraktion: Gesamter Präfix  $ext[s] \equiv \{s\}$
- Sinnvoll: nur Elemente aus  $M$   $J[M, s] \equiv s \cdot \subseteq' M$

## Darstellung als formales Objekt der Wissensbank

$gs\_seq\_set(\alpha) \equiv$	$D \mapsto$	$\text{Set}(\alpha)$
	$R \mapsto$	$\text{Seq}(\alpha)$
	$I \mapsto$	$\lambda M. \text{true}$
	$O \mapsto$	$\lambda M, L. \text{range}(L) \subseteq M$
	$S \mapsto$	$\text{Seq}(\alpha)$
	$J \mapsto$	$\lambda M, s. \text{range}(s) \subseteq M$
	$s_0 \mapsto$	$\lambda M. []$
	$sat \mapsto$	$\lambda L, s. s \sqsubseteq L$
	$split \mapsto$	$\lambda M, s. \{s \cdot a \mid a \in M\}$
	$ext \mapsto$	$\lambda s. \{s\}$

## WOHLFUNDIERTHEITSFILTER FÜR $\text{gs\_seq\_set}(\alpha)$

- $\Phi_1[M, s] \equiv |s| \leq k$

- Filter testet absolute Längenbegrenzung der Deskriptorfolge
- Einfacher, schnell auszuführender Test
- Filter garantiert Terminierung nach  $k$  Schritten, Baumgröße  $|M|^k$

- $\Phi_2[M, s] \equiv |s| \leq k * |M|$

- Filter testet Längenbegrenzung relativ zur Größe von  $M$
- Einfacher, schnell auszuführender Test
- Terminierung nach  $k * |M|$  Schritten, Baumgröße  $|M|^{k*|M|}$

- $\Phi_3[M, s] \equiv \text{nodups}(s)$

- Filter testet Deskriptorfolge auf Duplikate
- Test ist aufwendiger und sollte optimiert werden
- Terminierung nach  $|M|$  Schritten, Baumgröße  $|M|!$

Jeder Filter macht  $\text{gs\_seq\_set}(\alpha)$  wohlfundiert

# ENTWICKLUNG EINES GLOBALSUCH-ALGORITHMUS FÜR DAS COSTAS-ARRAYS PROBLEM

- **Costas Array** der Größe  $n$ :

- Permutation von  $\{1..n\}$  ohne Duplikate in Zeilen der Differenzentafel

2	4	1	6	5	3	
-2	3	-5	1	2		
1	-2	-4	3			
-4	-1	-2				
-3	1					
-1						

- Ziel: Berechnung aller Costas Arrays der Größe  $n$

- Formalisierung vorkommender Begriffe:

$\text{dtrow}(L, j) \equiv [L[i] - L[i+j] \mid i \in [1..|L|-j]]$

$\text{perm}(L, S) \equiv \text{nodups}(L) \wedge \text{range}(L) = S$

- Spezifikation des Problems

FUNCTION Costas ( $n:\mathbb{Z}$ ) WHERE  $n \geq 1$

RETURNS  $\{p:\text{Seq}(\mathbb{Z}) \mid \text{perm}(p, \{1..n\}) \wedge \forall j \in \text{domain}(p). \text{nodups}(\text{dtrow}(p, j))\}$

# SPEZIALISIERE $\text{gs\_seq\_set}(\mathbb{Z})$ UND $\Phi_3$ AUF COSTAS-ARRAYS

```
FUNCTION Costas (n: $\mathbb{Z}$ ) WHERE  $n \geq 1$ 
RETURNS {p:Seq( $\mathbb{Z}$ ) | perm(p,{1..n})
           $\wedge \forall j \in \text{domain}(p). \text{nodups}(\text{dtrow}(p,j))\}$ 
```

1. Bildbereich stimmt mit  $R_{\mathcal{G}} = \text{Seq}(\mathbb{Z})$  überein
2. Eingabebereiche  $\mathbb{Z}$ ,  $D_{\mathcal{G}} = \text{Set}(\mathbb{Z})$  sind anzupassen
3. Keine Eingabebedingung zu prüfen:  $I_{\mathcal{G}}(M) = \text{true}$

4. Zu zeigen ist also:

- $\forall n : \mathbb{Z}. n \geq 1 \Rightarrow \exists M : \text{Set}(\mathbb{Z}). \forall p : \text{Seq}(\mathbb{Z}). O(n, p) \Rightarrow \text{range}(p) \subseteq M$
- Heuristik: Suche Folgerungen von  $O(n, p)$ , in denen  $\text{range}(p)$  vorkommt
- Auffalten von  $\text{perm}$  liefert:  $\text{perm}(p, \{1..n\}) \Rightarrow \text{range}(p) \subseteq \{1..n\}$
- Wähle  $M \equiv \{1..n\}$  und extrahiere  $\theta = \lambda n. \{1..n\}$

5. Modifizierte  $\text{gs\_seq\_set}(\mathbb{Z})$  und  $\Phi_3$  mit  $\theta$  und der Spezifikation

$$G_{\theta} = (\mathbb{Z}, \text{Seq}(\mathbb{Z}), \lambda n. n \geq 1, O, \text{Seq}(\mathbb{Z}), \lambda n, s. \text{range}(s) \subseteq \{1..n\}, \\ \lambda n. [], \lambda L, s. s \sqsubseteq L, \lambda n, s. \{v \cdot a \mid a \in \{1..n\}\}, \lambda s. \{s\})$$

$$\Phi_{3,\theta}(n, s) = \Phi_3(\{1..n\}, s) = \text{nodups}(s)$$

$D$	$\mapsto$	$\text{Set}(\alpha)$
$R$	$\mapsto$	$\text{Seq}(\alpha)$
$I$	$\mapsto$	$\lambda M. \text{true}$
$O$	$\mapsto$	$\lambda M, L. \text{range}(L) \subseteq M$
$S$	$\mapsto$	$\text{Seq}(\alpha)$
$J$	$\mapsto$	$\lambda M, s. \text{range}(s) \subseteq M$
$s_0$	$\mapsto$	$\lambda M. []$
$sat$	$\mapsto$	$\lambda L, s. s \sqsubseteq L$
$split$	$\mapsto$	$\lambda M, s. \{s \cdot a \mid a \in M\}$
$ext$	$\mapsto$	$\lambda s. \{s\}$

# SYNTHESESTRATEGIE FÜR GLOBALSUCHALGORITHMEN

Gegeben eine Problemspezifikation

FUNCTION  $f(x:D)$  WHERE  $I[x]$  RETURNS  $\{y:R \mid O[x, y]\}$

1. Wähle Globalsuchtheorie  $\mathcal{G}$  mit Ausgabetyp  $R$  (Wissensbank)
2. Beweise  $(D, R, I, O) \ll \mathcal{G}$  und extrahiere Substitution  $\theta$   
Verfeinere  $\mathcal{G}$  zu Globalsuchtheorie  $\mathcal{G}_\theta$  für  $(D, R, I, O)$
3. Wähle Wohlfundiertheitsfilter  $\Phi$  für  $\mathcal{G}$  (Wissensbank)  
Beweise ‘ $\Phi_\theta$  notwendig für  $\mathcal{G}_\theta$ ’ (Axiom 4)
4. Bestimme zusätzlichen notwendigen Filter  $\Psi$  für  $\mathcal{G}_\theta$ 
  - Leite Eigenschaften von  $x$  und  $s$  aus  $sat[z, s] \wedge O[x, z]$  ab (Vorwärtsinferenz)
5. Instantiiere Globalsuch-Schema mit  $\mathcal{G}_\theta$ ,  $\Phi_\theta$ ,  $\Psi$

FUNCTION  $f(x:D)$  WHERE  $I[x]$  RETURNS  $\{y:R \mid O[x, y]\}$   
 $\equiv$  if  $\Phi[\theta(x), s_0(\theta(x))] \wedge \Psi[x, s_0(\theta(x))]$  then  $f_{gs}(x, s_0(\theta(x)))$  else  $\emptyset$

FUNCTION  $f_{gs}(x, s:D \times S)$  WHERE  $I[x] \wedge J[\theta(x), s] \wedge \Phi[\theta(x), s] \wedge \Psi[x, s]$   
RETURNS  $\{y:R \mid O[x, y] \wedge sat[y, s]\}$   
 $\equiv \{z \mid z \in ext[s] \wedge O[x, z]\} \cup \bigcup \{f_{gs}(x, t) \mid t \in split[\theta(x), s] \wedge \Phi[\theta(x), t] \wedge \Psi[x, s]\}$

# GLOBALSUCHALGORITHMUS FÜR COSTAS ARRAYS

```
FUNCTION Costas (n: $\mathbb{Z}$ ) WHERE n $\geq 1$ 
RETURNS {p:Seq( $\mathbb{Z}$ ) | perm(p,{1..n})  $\wedge$   $\forall j \in \text{domain}(p). \text{nodups}(\text{dtrow}(p,j))\}$ 
```

1. Wähle Globalsuchtheorie  $\mathcal{G} = \text{gs\_seq\_set}(\mathbb{Z})$
2. Beweis für  $(D, R, I, O) \ll \text{gs\_seq\_set}(\mathbb{Z})$  liefert  $\theta[n] = \{1..n\}$
3. Wähle WF-Filter  $\Phi$  so, daß  $\Phi_\theta$  notwendig für  $G_\theta$  beweisbar
  - $\text{perm}(p, \{1..n\}) \wedge \forall j \in \text{domain}(p). \text{nodups}(\text{dtrow}(p, j)) \wedge s \sqsubseteq p \Rightarrow \Phi[\{1..n\}, s]$
  - Leicht beweisbar nur für  $\Phi_3[M, s] = \text{nodups}(s)$
4. Leite zusätzlichen notwendigen Filter  $\Psi$  ab
  - Aus  $\text{perm}(p, \{1..n\}) \wedge \forall j \in \text{domain}(p). \text{nodups}(\text{dtrow}(p, j)) \wedge s \sqsubseteq p$  leite ab  $\Psi[n, s] = \forall i \in \text{domain}(s). \text{nodups}(\text{dtrow}(s, i))$
5. Instantiiere den Standard-Globalsuchalgorithmus

```
FUNCTION Costas (n: $\mathbb{Z}$ ) WHERE n $\geq 1$ 
RETURNS {p:Seq( $\mathbb{Z}$ ) | perm(p,{1..n})  $\wedge$   $\forall j \in \text{domain}(p). \text{nodups}(\text{dtrow}(p,j))\}$ 
 $\equiv$  let rec Costasgs(n,s)  
= {p | p  $\in$  {s}  $\wedge$  perm(p,{1..n})  $\wedge$   $\forall j < n. \text{nodups}(\text{dt-row}(p,j))\}$   
   $\cup$  {Costasgs(n,t) | t  $\in$  {s · i | i  $\in$  {1..n}}  
     $\wedge$  nodups(t)  $\wedge$   $\forall j < n. \text{nodups}(\text{dt-row}(t,j))\}$   
  in if nodups([])  $\wedge$   $\forall j \in \text{domain}([]). \text{nodups}(\text{dtrow}([],j))$   
    then Costasgs(n, []) else  $\emptyset$ 
```

## Wissensbasierte Techniken zur Softwareentwicklung

- **Erzeugte Algorithmen sind korrekt und effizient**

- Formales theoretisches Fundament sichert Korrektheit
- Gute algorithmische Struktur liefert Effizienz
- Nachträgliche Optimierung des schematischen Algorithmus möglich/nötig
- Mathematische Notation übersetzbare in Programmiersprachen

- **Synthesetechniken sind automatisierbar**

- Jeder Schritt basiert auf logischer Inferenz
- Wissen steuert alle Strategien des Algorithmenentwurfs
- Ähnliche Techniken für Entwurf verschiedener Algorithmenstrukturen

- **Techniken sind praktisch erfolgreich**

- **KIDS** erzeugt korrekte Scheduling Algorithmen in wenigen Stunden
- Erzeugter Lisp Code 2000 mal schneller als existierende ADA Software