

Accélération de calcul du point-fixe en interprétation abstraite en utilisant la convergence des suites numériques.

Yassamine Seladji

CEA, LIST, Laboratoire de Modélisation et d'Analyse des Systemes en Intéraction.
91191 Gif-sur-Yvette, France

Séminaire LSL.
15 décembre 2010

Accélération de calcul du point-fixe en **interprétation abstraite** en utilisant la convergence des suites numériques.

- 1 Analyse statique par interprétation abstraite
 - Une approche intuitive
 - L'approche formelle
 - Les domaines abstraits

Accélération de **calcul du point-fixe** en interprétation abstraite en utilisant la convergence des suites numériques.

- 2 Calcul du point-fixe
 - L'itération de Kleene
 - Le widening
 - Le widening avec seuils

Accélération de calcul du point-fixe en interprétation abstraite en utilisant la convergence des suites numériques.

- 3 Méthodes d'accélération de convergence en analyse numérique
 - Accélération de convergence des suites numériques
 - La méthode Δ^2 -d'Aitken
 - ε -Algorithme
 - ε -Algorithme Vectoriel

Accélération de calcul du point-fixe en interprétation abstraite en utilisant la convergence des suites numériques.

- 4 Accélération de calcul du point-fixe
 - Méthodologie par l'exemple
 - Algorithme
 - Expérimentation

Accélération de calcul du point-fixe en **interprétation abstraite** en utilisant la convergence des suites numériques.

- 1 Analyse statique par interprétation abstraite
 - Une approche intuitive
 - L'approche formelle
 - Les domaines abstraits
- 2 Calcul du point-fixe
- 3 Méthodes d'accélération de convergence en analyse numérique
- 4 Accélération de calcul du point-fixe

Les problématiques industrielles

- Le crash d'Ariane 5: dépassement de capacité.
⇒ 700 Millions d'euros de perte.
- La panne des moteurs de USS Yorktown CG: division par zéro.
⇒ arrêt forcé et 1 Million de Dollars de perte.
- L'erreur d'indice boursier à Vancouver: erreur d'arrondi.
⇒ Indice erroné, perte d'argent.

Une approche intuitive.

La méthode naive:

L'idée.

Pour vérifier la sûreté d'un programme, il suffit de déterminer de manière exhaustive les comportements du programme pour tout l'ensemble des entrées. Et ainsi détecter les comportements indésirables.

Une approche intuitive.

La méthode naive:

L'idée.

Pour vérifier la sûreté d'un programme, il suffit de déterminer de manière exhaustive les comportements du programme pour tout l'ensemble des entrées. Et ainsi détecter les comportements indésirables.

Exemple

```
1:  $x \in \{90, \dots, 100\}$ ;  
2: While ( $x \geq 0$ )  
3: {  
4:  $y := f(x)/x$ ;  $\Rightarrow$  Error  
5:  $x := x-1$ ;  
6: }  
7:
```



Les valeurs de X

Itération:101

	x
1	{90, ..., 100}
2	{0, ..., 100}
5	{-1, ..., 99}
7	{-1}

Les limites de la méthode naive :

- Difficilement applicable aux gros programmes.
 - Explosion de la taille de l'ensemble des comportements: problème de la représentation des données en mémoire.
 - Pour les programmes avec boucles: possibilité de non-terminaison du calcul.

Les limites de la méthode naive :

- Difficilement applicable aux gros programmes.
 - Explosion de la taille de l'ensemble des comportements: problème de la représentation des données en mémoire.
 - Pour les programmes avec boucles: possibilité de non-terminaison du calcul.

**Une solution: analyse
statique par interprétation
abstraite.**

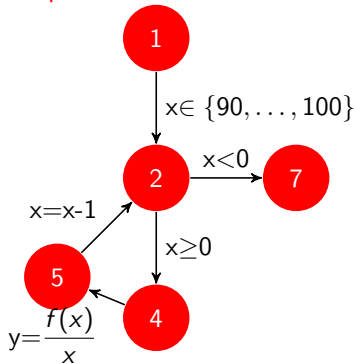
L'approche formelle

Le code source

```
1:  $x \in \{90, \dots, 100\}$ ;  
2: While ( $x \geq 0$ )  
3: {  
4:  $y := f(x)/x$ ;  
5:  $x := x-1$ ;  
6: }  
7:
```



Graphe de flôt de contrôle



Les équations sémantiques

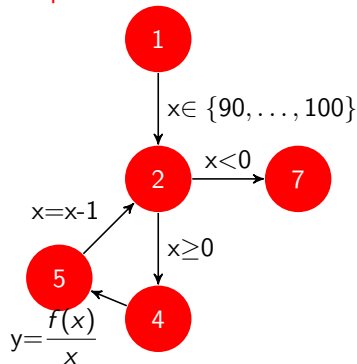
- $S_1 = \perp$.

Le code source

```
1:  $x \in \{90, \dots, 100\}$ ;  
2: While ( $x \geq 0$ )  
3: {  
4:  $y := f(x)/x$ ;  
5:  $x := x-1$ ;  
6: }  
7:
```



Graphe de flôt de contrôle



Les équations sémantiques

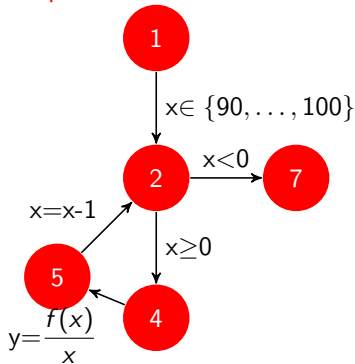
- $S_1 = \perp$.
- $S_2 = \llbracket x \in \{90, \dots, 100\} \rrbracket(S_1) \cup \llbracket x = x - 1 \rrbracket(S_5)$.

Le code source

```
1:  $x \in \{90, \dots, 100\}$ ;  
2: While ( $x \geq 0$ )  
3: {  
4:  $y := f(x)/x$ ;  
5:  $x := x-1$ ;  
6: }  
7:
```



Graphe de flôt de contrôle



Les équations sémantiques

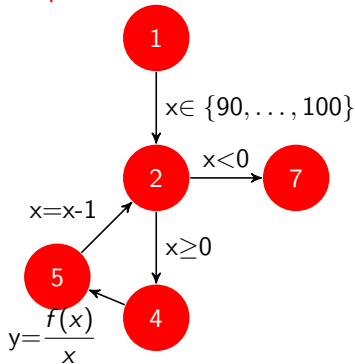
- $S_1 = \perp$.
- $S_2 = \llbracket x \in \{90, \dots, 100\} \rrbracket(S_1) \cup \llbracket x = x - 1 \rrbracket(S_5)$.
- $S_4 = \llbracket x \geq 0 \rrbracket(S_2)$.

Le code source

```
1:  $x \in \{90, \dots, 100\}$ ;  
2: While ( $x \geq 0$ )  
3: {  
4:  $y := f(x)/x$ ;  
5:  $x := x-1$ ;  
6: }  
7:
```



Graphe de flôt de contrôle



Les équations sémantiques

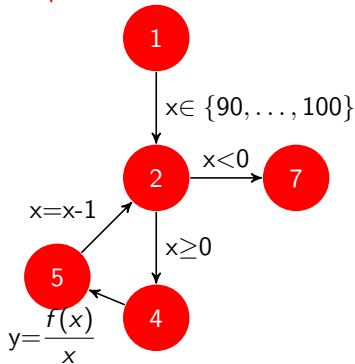
- $S_1 = \perp$.
- $S_2 = \llbracket x \in \{90, \dots, 100\} \rrbracket(S_1) \cup \llbracket x = x - 1 \rrbracket(S_5)$.
- $S_4 = \llbracket x \geq 0 \rrbracket(S_2)$.
- $S_5 = \llbracket y = \frac{f(x)}{x} \rrbracket(S_4)$.

Le code source

```
1:  $x \in \{90, \dots, 100\}$ ;  
2: While ( $x \geq 0$ )  
3: {  
4:  $y := f(x)/x$ ;  
5:  $x := x-1$ ;  
6: }  
7:
```



Graphe de flôt de contrôle



Les équations sémantiques

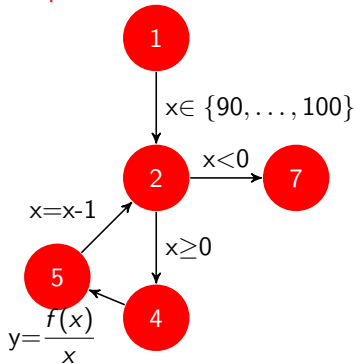
- $S_1 = \perp$.
- $S_2 = \llbracket x \in \{90, \dots, 100\} \rrbracket(S_1) \cup \llbracket x = x - 1 \rrbracket(S_5)$.
- $S_4 = \llbracket x \geq 0 \rrbracket(S_2)$.
- $S_5 = \llbracket y = \frac{f(x)}{x} \rrbracket(S_4)$. $S_7 = \llbracket x < 0 \rrbracket(S_2)$.

Le code source

```
1:  $x \in \{90, \dots, 100\}$ ;  
2: While ( $x \geq 0$ )  
3: {  
4:  $y := f(x)/x$ ;  
5:  $x := x-1$ ;  
6: }  
7:
```



Graphe de flôt de contrôle



Les équations sémantiques

- $S_1 = \perp$.
- $S_2 = \llbracket x \in \{90, \dots, 100\} \rrbracket(S_1) \cup \llbracket x = x - 1 \rrbracket(S_5)$.
- $S_4 = \llbracket x \geq 0 \rrbracket(S_2)$.
- $S_5 = \llbracket y = \frac{f(x)}{x} \rrbracket(S_4)$. $S_7 = \llbracket x < 0 \rrbracket(S_2)$.

$$\vec{S} = F(\vec{S}).$$

- L'Analyse statique par interprétation abstraite consiste à déterminer une sur-approximation des ensembles de comportements du programme sans l'exécuter.
- La détermination de l'ensemble des comportements passe par le calcul du plus petit point-fixe de F .
- **Les solutions apportées:**
 - Non-terminaison du calcul
 - La représentation des données en mémoire

- L'Analyse statique par interprétation abstraite consiste à déterminer une sur-approximation des ensembles de comportements du programme sans l'exécuter.
- La détermination de l'ensemble des comportements passe par le calcul du plus petit point-fixe de F .
- **Les solutions apportées:**
 - Non-terminaison du calcul \implies Widening.
 - La représentation des données en mémoire

- L'Analyse statique par interprétation abstraite consiste à déterminer une sur-approximation des ensembles de comportements du programme sans l'exécuter.
- La détermination de l'ensemble des comportements passe par le calcul du plus petit point-fixe de F .
- **Les solutions apportées:**
 - Non-terminaison du calcul \implies Widening.
 - La représentation des données en mémoire \implies Domaine abstrait.

Les domaines abstraits non-relationnels

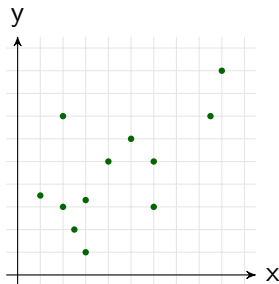
Un domaine abstrait non-relationnel est un ensemble ordonné d'éléments permettant de représenter chaque variable indépendamment des autres variables du programme. Exemple: Domaine des intervalles.

Pour $D = \{1, 4, 8, 9, 20\} \implies D_I = [1, 20]$

Les domaines abstraits non-relationnels

Un domaine abstrait non-relationnel est un ensemble ordonné d'éléments permettant de représenter chaque variable indépendamment des autres variables du programme. Exemple: Domaine des intervalles.

Pour $D = \{1, 4, 8, 9, 20\} \implies D_I = [1, 20]$

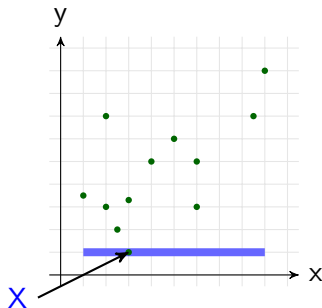


Les domaines abstraits

Les domaines abstraits non-relationnels

Un domaine abstrait non-relationnel est un ensemble ordonné d'éléments permettant de représenter chaque variable indépendamment des autres variables du programme. Exemple: Domaine des intervalles.

Pour $D = \{1, 4, 8, 9, 20\} \implies D_I = [1, 20]$

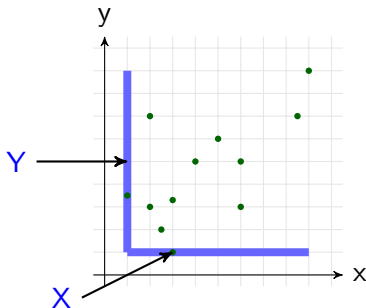


Les domaines abstraits

Les domaines abstraits non-relationnels

Un domaine abstrait non-relationnel est un ensemble ordonné d'éléments permettant de représenter chaque variable indépendamment des autres variables du programme. Exemple: Domaine des intervalles.

Pour $D = \{1, 4, 8, 9, 20\} \implies D_I = [1, 20]$

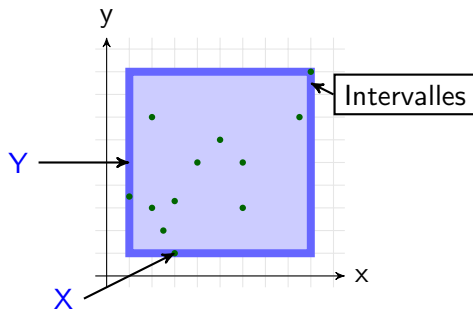


Les domaines abstraits

Les domaines abstraits non-relationnels

Un domaine abstrait non-relationnel est un ensemble ordonné d'éléments permettant de représenter chaque variable indépendamment des autres variables du programme. Exemple: Domaine des intervalles.

Pour $D = \{1, 4, 8, 9, 20\} \implies D_I = [1, 20]$



Les domaines abstraits relationnels

Un domaine abstrait relationnel est un ensemble ordonné d'éléments qui permet de représenter les variables en prenant en compte les relations existantes entre eux dans le programme.

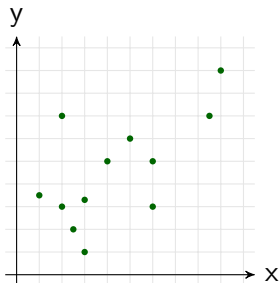
Exemple: le domaine des polyèdres: les relations entre les variables sont représentées par des contraintes du type:

$$\sum_{x_j \in Var} \alpha_j x_j \leq C.$$

Les domaines abstraits relationnels

Un domaine abstrait relationnel est un ensemble ordonné d'éléments qui permet de représenter les variables en prenant en compte les relations existantes entre eux dans le programme.

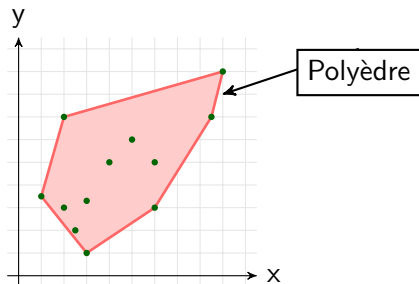
Exemple: le domaine des polyèdres: les relations entre les variables sont représentées par des contraintes du type: $\sum_{x_j \in \text{Var}} \alpha_j x_j \leq C$.



Les domaines abstraits relationnels

Un domaine abstrait relationnel est un ensemble ordonné d'éléments qui permet de représenter les variables en prenant en compte les relations existantes entre eux dans le programme.

Exemple: le domaine des polyèdres: les relations entre les variables sont représentées par des contraintes du type: $\sum_{x_j \in \text{Var}} \alpha_j x_j \leq C$.



Accélération de **calcul du point-fixe** en interprétation abstraite en utilisant la convergence des suites numériques.

- 1 Analyse statique par interprétation abstraite
- 2 Calcul du point-fixe
 - L'itération de Kleene
 - Le widening
 - Le widening avec seuils
- 3 Méthodes d'accélération de convergence en analyse numérique
- 4 Accélération de calcul du point-fixe

L'itération de Kleene

Algorithm 1 Méthode d'itération de Kleene

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
 - 2: **repeat**
 - 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \sqcup F(\vec{X}_{i-1})$
 - 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$
-

Exemple

- 1: $x = [90,100]$;
- 2: **While** ($x \geq 0$)
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x; \implies$ **Error**
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul du point-fixe

Itération: 101

	x
1	[90,100]
2	[0,100]
5	[-1,99]
7	[-1,-1]

Algorithm 2 Méthode d'itération de Kleene avec Widening

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
 - 2: **repeat**
 - 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla F(\vec{X}_{i-1})$
 - 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$
-

Définition

Soit (D, \sqsubseteq) un ensemble ordonné. ∇ est un opérateur de $D \rightarrow D$ tel que:

- *i)* $\forall x, y \in D, x \sqcup y \sqsubseteq x \nabla y$.
- *ii)* Pour une suite croissante (X_n) d'éléments de D , la nouvelle suite (Y_n) avec $Y_n = Y_{n-1} \nabla X_n$ est ultimement stationnaire.

Algorithm 3 Méthode d'itération de Kleene avec Widening

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
 - 2: **repeat**
 - 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla F(\vec{X}_{i-1})$
 - 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$
-

Exemple: Domaine des intervalles

$$[a, b] \nabla [c, d] = \left[\begin{array}{ll} a & \text{Si } a \leq c \\ -\infty & \text{sinon} \end{array} , \begin{array}{ll} b & \text{Si } b \geq d \\ +\infty & \text{sinon} \end{array} \right] .$$

Algorithm 4 Méthode d'itération de Kleene avec Widening

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla F(\vec{X}_{i-1})$
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: **While** ($x \geq 0$)
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x$;
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul du point-fixe

Itération:1

	x
1	[90,100]
2	[90,100]
5	[89,99]
7	\perp

Algorithm 5 Méthode d'itération de Kleene avec Widening

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla F(\vec{X}_{i-1})$
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: **While** ($x \geq 0$)
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x$;
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul du point-fixe

Itération:1

	x
1	[90,100]
2	[89,100]
5	[89,99]
7	\perp

Algorithm 6 Méthode d'itération de Kleene avec Widening

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla F(\vec{X}_{i-1})$
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: **While** ($x \geq 0$)
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x$;
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul du point-fixe

Itération:2

	x
1	[90,100]
2	[89,100]
5	[88,99]
7	\perp

Algorithm 7 Méthode d'itération de Kleene avec Widening

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla F(\vec{X}_{i-1})$
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: **While** ($x \geq 0$)
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x$; \Rightarrow **Error**
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul du point-fixe

Itération:2

	x
1	[90,100]
2	$[-\infty, 100]$
5	[88,99]
7	\perp

Algorithm 8 Méthode d'itération de Kleene avec Widening

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla F(\vec{X}_{i-1})$
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: While ($x \geq 0$)
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x$; \Rightarrow Error
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul du point-fixe

Itération:3

	x
1	[90,100]
2	$[-\infty, 100]$
5	[-1,99]
7	\perp

Algorithm 9 Méthode d'itération de Kleene avec Widening

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla F(\vec{X}_{i-1})$
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: **While** ($x \geq 0$)
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x$; \Rightarrow **Error**
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul du point-fixe

Itération:3

	x
1	[90,100]
2	$[-\infty, 100]$
5	[-1,99]
7	$[-\infty, -1]$

Algorithm 10 Méthode d'itération de Kleene avec Widening

```
1:  $\vec{X}_i := \perp$   
2: repeat  
3:    $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla F(\vec{X}_{i-1})$   
4: until  $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$ 
```

- Avantages:
 - Forcer la terminaison du calcul.
 - Permet un calcul rapide.
- Inconvénients:
 - Perdre la précision des calculs.
 - Perdre la notion du plus petit point-fixe.

Algorithm 11 Méthode d'itération de Kleene avec widening avec seuils

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
 - 2: **repeat**
 - 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla_T F(\vec{X}_{i-1}) \implies \{50, 10, 0\}$.
 - 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$
-

$$[a, b] \nabla_T [c, d] = [e, f] \text{ avec } e = \begin{cases} 50 & \text{Si } 50 \leq c \leq a \\ 10 & \text{Si } 10 \leq c \leq a \leq 90 \\ 0 & \text{Si } 0 \leq c \leq a \leq 10 \\ -\infty & \text{Si } c \leq a \leq 0 \\ a & \text{sinon} \end{cases}$$

Algorithm 12 Méthode d'itération de Kleene avec widening avec seuils

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla_T F(\vec{X}_{i-1}) \implies \{50, 10, 0\}$.
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: **While** ($x \geq 0$)
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x$;
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul d'un point-fixe

Itération:1

	x
1	[90,100]
2	[90,100]
5	[89,99]
7	\perp

Algorithm 13 Méthode d'itération de Kleene avec widening avec seuils

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla_T F(\vec{X}_{i-1}) \implies \{50, 10, 0\}$.
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: **While** ($x \geq 0$)
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x$;
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul d'un point-fixe

Itération:1

	x
1	[90,100]
2	[89,100]
5	[89,99]
7	\perp

Algorithm 14 Méthode d'itération de Kleene avec widening avec seuils

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla_T F(\vec{X}_{i-1}) \implies \{50, 10, 0\}$.
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: **While** ($x \geq 0$)
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x$;
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul d'un point-fixe

Itération:2

	x
1	[90,100]
2	[89,100]
5	[88,99]
7	\perp

Algorithm 15 Méthode d'itération de Kleene avec widening avec seuils

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla_T F(\vec{X}_{i-1}) \implies \{50, 10, 0\}$.
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: **While** ($x \geq 0$)
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x$;
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul d'un point-fixe

Itération:2

	x
1	[90,100]
2	[50,100]
5	[88,99]
7	\perp

Algorithm 16 Méthode d'itération de Kleene avec widening avec seuils

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla_T F(\vec{X}_{i-1}) \implies \{50, 10, 0\}$.
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: **While** ($x \geq 0$)
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x$;
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul d'un point-fixe

Itération:3

	x
1	[90,100]
2	[50,100]
5	[49,99]
7	\perp

Algorithm 17 Méthode d'itération de Kleene avec widening avec seuils

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla_T F(\vec{X}_{i-1}) \implies \{50, 10, 0\}$.
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: **While** ($x \geq 0$)
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x$;
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul d'un point-fixe

Itération:3

	x
1	[90,100]
2	[10,100]
5	[49,99]
7	\perp

Le widening avec seuils

Algorithm 18 Méthode d'itération de Kleene avec widening avec seuils

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla_T F(\vec{X}_{i-1}) \implies \{50, 10, 0\}$.
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: **While** ($x \geq 0$)
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x$;
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul d'un point-fixe

Itération:4

	x
1	[90,100]
2	[10,100]
5	[9,99]
7	\perp

Algorithm 19 Méthode d'itération de Kleene avec widening avec seuils

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla_T F(\vec{X}_{i-1}) \implies \{50, 10, 0\}$.
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: **While** ($x \geq 0$)
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x$;
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul d'un point-fixe

Itération:4

	x
1	[90,100]
2	[0,100]
5	[9,99]
7	\perp

Algorithm 20 Méthode d'itération de Kleene avec widening avec seuils

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla_T F(\vec{X}_{i-1}) \implies \{50, 10, 0\}$.
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: **While** ($x \geq 0$)
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x; \implies$ **Error**
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul d'un point-fixe

Itération:5

	x
1	[90,100]
2	[0,100]
5	[-1,99]
7	\perp

Algorithm 21 Méthode d'itération de Kleene avec widening avec seuils

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla_T F(\vec{X}_{i-1}) \implies \{50, 10, 0\}$.
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: **While** $(x \geq 0)$
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x; \implies$ **Error**
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul d'un point-fixe

Itération:5

	x
1	[90,100]
2	[-1,100]
5	[-1,99]
7	\perp

Algorithm 22 Méthode d'itération de Kleene avec widening avec seuils

- 1: $\vec{X}_i := \perp$
- 2: **repeat**
- 3: $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla_T F(\vec{X}_{i-1}) \implies \{50, 10, 0\}$.
- 4: **until** $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$

Exemple

- 1: $x = [90, 100]$;
- 2: **While** $(x \geq 0)$
- 3: {
- 4: $y := f(x)/x; \implies \text{Error}$
- 5: $x := x-1$;
- 6: }
- 7:

Calcul d'un point-fixe

Itération: 6

	x
1	[90,100]
2	[-1,100]
5	[-1,99]
7	[-1,-1]

Algorithm 23 Méthode d'itération de Kleene avec widening avec seuils

```
1:  $\vec{X}_i := \perp$   
2: repeat  
3:    $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla_T F(\vec{X}_{i-1})$   
4: until  $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$ 
```

- Avantages :
 - Permet un calcul rapide.
 - Gagner de la précision.
- Inconvénients :
 - L'ensemble des seuils doit être déterminé statiquement par le programmeur.

Algorithm 24 Méthode d'itération de Kleene avec widening avec seuils

```
1:  $\vec{X}_i := \perp$   
2: repeat  
3:    $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \nabla_T F(\vec{X}_{i-1})$   
4: until  $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$ 
```

- Avantages :
 - Permet un calcul rapide.
 - Gagner de la précision.
- Inconvénients :
 - L'ensemble des seuils doit être déterminé statiquement par le programmeur.

Notre approche consiste à trouver dynamiquement des seuils pertinents.

Accélération de calcul du point-fixe en interprétation abstraite en utilisant la convergence des suites numériques.

- 1 Analyse statique par interprétation abstraite
- 2 Calcul du point-fixe
- 3 Méthodes d'accélération de convergence en analyse numérique
 - Accélération de convergence des suites numériques
 - La méthode Δ^2 -d'Aitken
 - ε -Algorithme
 - ε -Algorithme Vectoriel
- 4 Accélération de calcul du point-fixe

Une suite convergente

Soit (S_n) une suite numérique et S un réel. Nous disons que (S_n) converge vers S ssi $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = S$.

Accélération de convergence

Soit (S_n) et (Y_n) deux suites numériques qui admettent un réel S comme limite. Nous disons que (Y_n) converge vers S plus rapidement que (S_n) si :

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{Y_n - S}{S_n - S} = 0$$

Le procédé de transformation de suites

Un procédé de transformation de suites est une fonction P qui associe à toute suite numérique (S_n) une nouvelle suite (Y_n) telle que, si (S_n) converge vers S , alors (Y_n) converge plus rapidement vers S .

Le noyau d'un procédé

Soit P un procédé de transformation. Le noyau de P , noté θ , représente l'ensemble des suites y , que ce procédé transforme en la suite constante S .

$$\theta = \{(\exists S \in \mathbb{R}), y | P(y) = S\}. \quad (1)$$

Le procédé de transformation de suites

Un procédé de transformation de suites est une fonction P qui associe à toute suite numérique (S_n) une nouvelle suite (Y_n) telle que, si (S_n) converge vers S , alors (Y_n) converge plus rapidement vers S .

Le noyau d'un procédé

Soit P un procédé de transformation. Le noyau de P , noté θ , représente l'ensemble des suites y , que ce procédé transforme en la suite constante S .

$$\theta = \{(\exists S \in \mathbb{R}), y | P(y) = S\}. \quad (1)$$

Il existe plusieurs méthodes de transformations.

Définition

Soit (S_n) la suite initiale et (S'_n) la suite transformée telle que:

$$\forall n \in \mathbb{N}, S'_{n+1} = \frac{S_{n+1} - S_n}{S_{n+2} - 2S_{n+1} + S_n}.$$

Définition

Soit (S_n) la suite initiale et (S'_n) la suite transformée telle que:

$$\forall n \in \mathbb{N}, S'_{n+1} = \frac{S_{n+1} - S_n}{S_{n+2} - 2S_{n+1} + S_n}.$$

Proposition

Le noyau du procédé d'Aitken contient les suites exponentiellement convergentes qui s'écrivent sous la forme: $\forall n \in \mathbb{N}, S_n = S + \alpha\lambda^n$. (avec $S \in \mathbb{R}$.)

Exemple

Exemple

Prenons la suite: $S_n = 1 + \frac{1}{n+1}, \forall n \geq \mathbb{N}$ avec $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = 1$

Exemple

Exemple

Prenons la suite: $S_n = 1 + \frac{1}{n+1}, \forall n \geq \mathbb{N}$ avec $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = 1$

Résultats

ε_n^0	ε_n^2	ε_n^4	ε_n^6	ε_n^8
2.0000000				
1.5000000				
1.3333333				
1.2500000				
1.2000000				
1.1666667				
1.1428571				
1.1250000				
1,1111111				
1,1000000				

Exemple

Exemple

Prenons la suite: $S_n = 1 + \frac{1}{n+1}, \forall n \geq \mathbb{N}$ avec $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = 1$

Résultats

ε_n^0	ε_n^2	ε_n^4	ε_n^6	ε_n^8
2.0000000				
1.5000000	1.2500000			
1.3333333				
1.2500000				
1.2000000				
1.1666667				
1.1428571				
1.1250000				
1,1111111				
1,1000000				

Exemple

Exemple

Prenons la suite: $S_n = 1 + \frac{1}{n+1}, \forall n \geq \mathbb{N}$ avec $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = 1$

Résultats

ε_n^0	ε_n^2	ε_n^4	ε_n^6	ε_n^8
2.0000000				
1.5000000	1.2500000			
1.3333333	1.1666667			
1.2500000				
1.2000000				
1.1666667				
1.1428571				
1.1250000				
1,1111111				
1,1000000				

Exemple

Exemple

Prenons la suite: $S_n = 1 + \frac{1}{n+1}, \forall n \geq \mathbb{N}$ avec $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = 1$

Résultats

ε_n^0	ε_n^2	ε_n^4	ε_n^6	ε_n^8
2.0000000				
1.5000000	1.2500000			
1.3333333	1.1666667			
1.2500000	1.1249999			
1.2000000				
1.1666667				
1.1428571				
1.1250000				
1,1111111				
1,1000000				

Exemple

Exemple

Prenons la suite: $S_n = 1 + \frac{1}{n+1}, \forall n \geq \mathbb{N}$ avec $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = 1$

Résultats

ε_n^0	ε_n^2	ε_n^4	ε_n^6	ε_n^8
2.0000000				
1.5000000	1.2500000			
1.3333333	1.1666667			
1.2500000	1.1249999			
1.2000000	1.1000001			
1.1666667				
1.1428571				
1.1250000				
1,1111111				
1,1000000				

Exemple

Exemple

Prenons la suite: $S_n = 1 + \frac{1}{n+1}, \forall n \geq \mathbb{N}$ avec $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = 1$

Résultats

ε_n^0	ε_n^2	ε_n^4	ε_n^6	ε_n^8
2.0000000				
1.5000000	1.2500000			
1.3333333	1.1666667			
1.2500000	1.1249999			
1.2000000	1.1000001			
1.1666667	1.0833333			
1.1428571				
1.1250000				
1,1111111				
1,1000000				

Exemple

Exemple

Prenons la suite: $S_n = 1 + \frac{1}{n+1}, \forall n \geq \mathbb{N}$ avec $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = 1$

Résultats

ε_n^0	ε_n^2	ε_n^4	ε_n^6	ε_n^8
2.0000000				
1.5000000	1.2500000			
1.3333333	1.1666667			
1.2500000	1.1249999			
1.2000000	1.1000001			
1.1666667	1.0833333			
1.1428571	1.0714287			
1.1250000				
1,1111111				
1,1000000				

Exemple

Exemple

Prenons la suite: $S_n = 1 + \frac{1}{n+1}, \forall n \geq \mathbb{N}$ avec $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = 1$

Résultats

ε_n^0	ε_n^2	ε_n^4	ε_n^6	ε_n^8
2.0000000				
1.5000000	1.2500000			
1.3333333	1.1666667			
1.2500000	1.1249999			
1.2000000	1.1000001			
1.1666667	1.0833333			
1.1428571	1.0714287			
1.1250000	1.0624998			
1,1111111				
1,1000000				

Exemple

Exemple

Prenons la suite: $S_n = 1 + \frac{1}{n+1}, \forall n \geq \mathbb{N}$ avec $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = 1$

Résultats

ε_n^0	ε_n^2	ε_n^4	ε_n^6	ε_n^8
2.0000000				
1.5000000	1.2500000			
1.3333333	1.1666667			
1.2500000	1.1249999			
1.2000000	1.1000001			
1.1666667	1.0833333			
1.1428571	1.0714287			
1.1250000	1.0624998			
1,1111111	1.0555557			
1,1000000				

Exemple

Exemple

Prenons la suite: $S_n = 1 + \frac{1}{n+1}, \forall n \geq \mathbb{N}$ avec $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = 1$

Résultats

ε_n^0	ε_n^2	ε_n^4	ε_n^6	ε_n^8
2.0000000				
1.5000000	1.2500000			
1.3333333	1.1666667			
1.2500000	1.1249999			
1.2000000	1.1000001			
1.1666667	1.0833333			
1.1428571	1.0714287			
1.1250000	1.0624998			
1,1111111	1.0555557			
1,1000000				

Exemple

Exemple

Prenons la suite: $S_n = 1 + \frac{1}{n+1}, \forall n \geq \mathbb{N}$ avec $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = 1$

Résultats

ε_n^0	ε_n^2	ε_n^4	ε_n^6	ε_n^8
2.0000000				
1.5000000	1.2500000			
1.3333333	1.1666667	1.1111109		
1.2500000	1.1249999	1.0833337		
1.2000000	1.1000001	1.0666663		
1.1666667	1.0833333	1.0555556		
1.1428571	1.0714287	1.0476161		
1.1250000	1.0624998	1.0416761		
1,1111111	1.0555557			
1,1000000				

Exemple

Exemple

Prenons la suite: $S_n = 1 + \frac{1}{n+1}, \forall n \geq \mathbb{N}$ avec $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = 1$

Résultats

ε_n^0	ε_n^2	ε_n^4	ε_n^6	ε_n^8
2.0000000				
1.5000000	1.2500000			
1.3333333	1.1666667	1.1111109		
1.2500000	1.1249999	1.0833337	1.0624931	
1.2000000	1.1000001	1.0666663	1.0500028	
1.1666667	1.0833333	1.0555556	1.0416545	
1.1428571	1.0714287	1.0476161	1.0357504	
1.1250000	1.0624998	1.0416761		
1,1111111	1.0555557			
1,1000000				

Exemple

Exemple

Prenons la suite: $S_n = 1 + \frac{1}{n+1}, \forall n \geq \mathbb{N}$ avec $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = 1$

Résultats

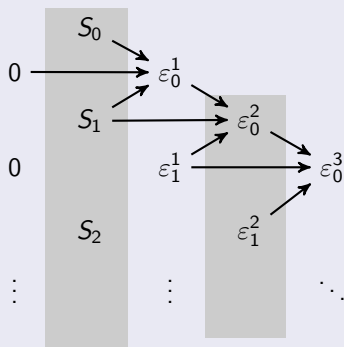
ε_n^0	ε_n^2	ε_n^4	ε_n^6	ε_n^8
2.0000000				
1.5000000	1.2500000			
1.3333333	1.1666667	1.1111109		
1.2500000	1.1249999	1.0833337	1.0624931	
1.2000000	1.1000001	1.0666663	1.0500028	1.0399799
1.1666667	1.0833333	1.0555556	1.0416545	1.0334257
1.1428571	1.0714287	1.0476161	1.0357504	
1.1250000	1.0624998	1.0416761		
1,1111111	1.0555557			
1,1000000				

Définition

Soit la suite (S_n) , $(\forall k > 0, \forall n \in \mathbb{N})$:

$$\begin{cases} \epsilon_n^{-1} = 0 \\ \epsilon_n^0 = S_n \\ \epsilon_n^{k+1} = \epsilon_{n+1}^{k-1} + \frac{1}{\epsilon_{n+1}^k - \epsilon_n^k} \end{cases}$$

ϵ -tableau



- Accélération des suites de colonnes paires.
- Accélération des suites en diagonales des éléments de colonnes paires.

Proposition 01

Le noyau de l' ε -Algorithm est assez important, il permet d'accélérer quelques suites monotones et oscillantes, ainsi que toutes les suites du types $X_{n+1} = AX_n + B$.

Proposition 02

Soient (S_n) une suite convergente et $(S'_n) = (\varepsilon_0^{2k})$ sa suite accélérée par l' ε -Algorithm. Calculer p éléments de (S'_n) nécessite $(2p - 1)$ éléments de (S_n) .

Définition

Soit la suite (S_n) , $(\forall k > 0, \forall n \in \mathbb{N})$:

$$\left\{ \begin{array}{l} \epsilon_n^{-1} = 0 \\ \epsilon_n^0 = S_n \\ \epsilon_n^{k+1} = \epsilon_{n+1}^{k-1} + \frac{1}{(\epsilon_{n+1}^k - \epsilon_n^k)^{-1}} \end{array} \right.$$

L'inverse d'un vecteur d'après Brezinski

Soit V un vecteur à p composantes, avec $p \in \mathbb{N}$. Et soit V^{-1} le vecteur inverse de V .

Nous définissons V^{-1} par

$V^{-1} = \frac{V}{V \odot V}$ avec \odot le produit scalaire de deux vecteurs.

- Le noyau de l' ε -Algorithme Vectoriel contient les suites vectorielles de la forme $V_{n+1} = AV_n + B$ tel que A est une matrice et B un vecteur.

L'Analyse statique

```
graph TD; A[L'Analyse statique] --> B[Eléments abstraits]; B --> C["Calcul du point-fixe:  
Itération de Kleene"]; C --> D["Widening + Point-fixe"];
```

Eléments abstraits

Calcul du point-fixe:
Itération de Kleene

Widening + Point-fixe

Récapitulatif

L'Analyse statique

Eléments abstraits

Calcul du point-fixe:
Itération de Kleene

Widening + Point-fixe

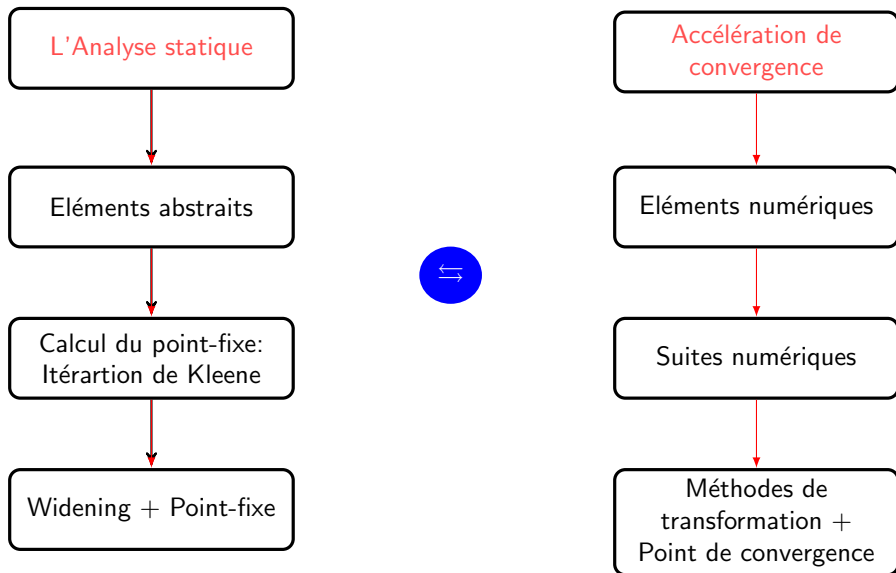
Accélération de
convergence

Eléments numériques

Suites numériques

Méthodes de
transformation +
Point de convergence

Récapitulatif



Accélération de calcul du point-fixe en interprétation abstraite en utilisant la convergence des suites numériques.

- 1 Analyse statique par interprétation abstraite
- 2 Calcul du point-fixe
- 3 Méthodes d'accélération de convergence en analyse numérique
- 4 **Accélération de calcul du point-fixe**
 - Méthodologie par l'exemple
 - Algorithme
 - Expérimentation

Le programme

```
while (1) {*  
  xn1 = -0.4375*x1+0.0625*x2+0.2652*x3+0.1*u1;  
  xn2 = 0.0625*x1+0.4375*x2+0.2652*x3+0.1*u2;  
  xn3 = -0.2652*x1+0.2652*x2+0.375*x3+0.1*u3;  
  x1 = xn1;  
  x2 = xn2;  
  x3 = xn3;  
}
```



Chaque itération

x_1
[1.000000, 2.000000]

Méthodologie par l'exemple

Le programme

```
while (1) {*  
  xn1 = -0.4375*x1+0.0625*x2+0.2652*x3+0.1*u1;  
  xn2 = 0.0625*x1+0.4375*x2+0.2652*x3+0.1*u2;  
  xn3 = -0.2652*x1+0.2652*x2+0.375*x3+0.1*u3;  
  x1 = xn1;  
  x2 = xn2;  
  x3 = xn3;  
}
```



Chaque itération

x_1
[1.000000, 2.000000]
[-0.447300, 5.716500]

Le programme

```
while (1) {*  
  xn1 = -0.4375*x1+0.0625*x2+0.2652*x3+0.1*u1;  
  xn2 = 0.0625*x1+0.4375*x2+0.2652*x3+0.1*u2;  
  xn3 = -0.2652*x1+0.2652*x2+0.375*x3+0.1*u3;  
  x1 = xn1;  
  x2 = xn2;  
  x3 = xn3;  
}
```



Chaque itération

x_1

[1.000000, 2.000000]
[-0.447300, 5.716500]
[-2.291255, 6.573381]

Le programme

```
while (1) {*  
  xn1 = -0.4375*x1+0.0625*x2+0.2652*x3+0.1*u1;  
  xn2 = 0.0625*x1+0.4375*x2+0.2652*x3+0.1*u2;  
  xn3 = -0.2652*x1+0.2652*x2+0.375*x3+0.1*u3;  
  x1 = xn1;  
  x2 = xn2;  
  x3 = xn3;  
}
```



Chaque itération

x_1

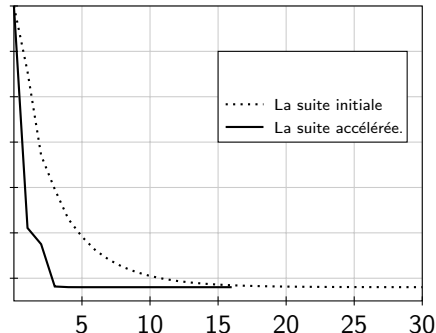
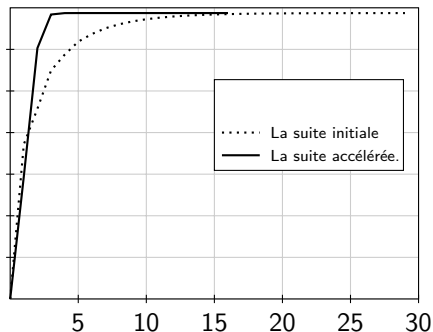
[1.000000, 2.000000]
[-0.447300, 5.716500]
[-2.291255, 6.573381]

⇓ 127 itérations

[-5.197505, 8.873306]

Méthodologie par l'exemple

- Construction des suites de bornes supérieures et inférieures à partir des suites d'intervalles.



- Reconsruction d'un intevalle à partir des résultats obtenus.

Algorithm 25 L'itération de Kleene accélérée

```
1: repeat  
2:    $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \sqcup F(\vec{X}_{i-1})$   
3:    $\vec{y}_i := \text{Accelerate}(\Lambda_A(\vec{X}_0), \dots, \Lambda_A(\vec{X}_i))$   
4:   if  $\|\vec{y}_i - \vec{y}_{i-1}\| \leq \delta$  then  
5:      $\vec{X}_i := \vec{X}_i \sqcup \Upsilon_A(\vec{y}_i)$   
6:   end if  
7: until  $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$ 
```

Algorithme de Kleene accéléré

- Application des méthodes d'accélération.

Algorithm 26 L'itération de Kleene accélérée

```
1: repeat  
2:    $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \sqcup F(\vec{X}_{i-1})$   
3:    $\vec{y}_i := \text{Accelerate}(\Lambda_A(X_0), \dots, \Lambda_A(\vec{X}_i))$   
4:   if  $\|\vec{y}_i - \vec{y}_{i-1}\| \leq \delta$  then  
5:      $\vec{X}_i := \vec{X}_i \sqcup \Upsilon_A(\vec{y}_i)$   
6:   end if  
7: until  $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$ 
```

Algorithme de Kleene accéléré

- Application des méthodes d'accélération. →

Algorithm 27 L'itération de Kleene accélérée

```
1: repeat  
2:    $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \sqcup F(\vec{X}_{i-1})$   
3:    $\vec{y}_i := \text{Accelerate}(\Lambda_A(X_0), \dots, \Lambda_A(\vec{X}_i))$   
4:   if  $\|\vec{y}_i - \vec{y}_{i-1}\| \leq \delta$  then  
5:      $\vec{X}_i := \vec{X}_i \sqcup \Upsilon_A(\vec{y}_i)$   
6:   end if  
7: until  $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$ 
```

- La fonction *Extraction*

Algorithme de Kleene accéléré

- Application des méthodes d'accélération. →

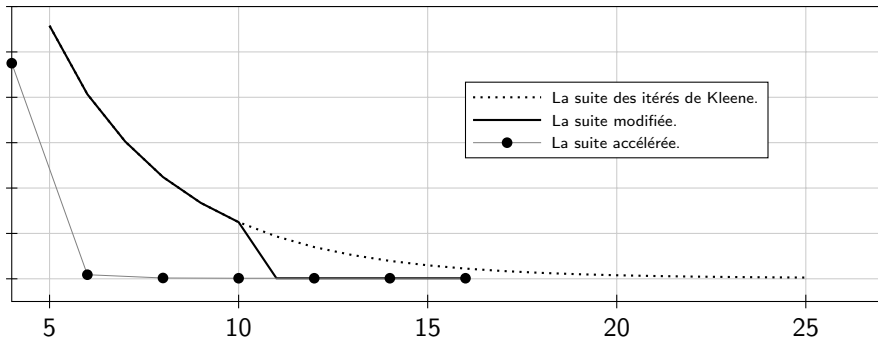
Algorithm 28 L'itération de Kleene accélérée

```
1: repeat  
2:    $\vec{X}_i := \vec{X}_{i-1} \sqcup F(\vec{X}_{i-1})$   
3:    $\vec{y}_i := \text{Accelerate}(\Lambda_A(X_0), \dots, \Lambda_A(\vec{X}_i))$   
4:   if  $\|\vec{y}_i - \vec{y}_{i-1}\| \leq \delta$  then  
5:      $\vec{X}_i := \vec{X}_i \sqcup \Upsilon_A(\vec{y}_i)$   
6:   end if  
7: until  $\vec{X}_i \sqsubseteq \vec{X}_{i-1}$ 
```

- La fonction *Extraction*
- La fonction *Combination*

Application de l'algorithme de Kleene accéléré

- Méthode d'accélération du calcul du point-fixe appliquée à la suite des bornes inférieures de x_1 .




```
while (1) {  
  xn1 = -0.4375 * x1 + 0.0625 * x2 + 0.2652 * x3 + 0.1 * u1;  
  xn2 = 0.0625 * x1 + 0.4375 * x2 + 0.2652 * x3 + 0.1 * u2;  
  xn3 = -0.2652 * x1 + 0.2652 * x2 + 0.375 * x3 + 0.1 * u3;  
  x1 = xn1;x2 = xn2;x3 = xn3;  
} [-5.197505,8.873306]
```

Itération:9

x	$\Upsilon_A(\bar{y})$	$\ y_i - y_{i-1}\ $	Seuils ($\delta = 10^{-3}$)
[1.000000,2.000000]	[1.000000,2.000000]		
[-0.447300,5.716500]			
[-2.291255,6.573381]	[6.280857,6.830145]	max(5.280857,4.830145)	
[-3.038029,7.492492]			
[-3.695558,7.871720]	[-4.663282,8.463092]	max(10.944139,2.367053)	
[-4.084503,8.185954]			
[-4.386442,8.369221]	[-5.189239,8.851176]	max(0.525957,0.388084)	
[-4.594886,8.508279]			
[-4.751445,8.603235]	[-5.197089,8.872567]	max(0.00785,0.021391)	

Méthodologie par l'exemple

```
while (1) {  
  xn1 = -0.4375 * x1 + 0.0625 * x2 + 0.2652 * x3 + 0.1 * u1;  
  xn2 = 0.0625 * x1 + 0.4375 * x2 + 0.2652 * x3 + 0.1 * u2;  
  xn3 = -0.2652 * x1 + 0.2652 * x2 + 0.375 * x3 + 0.1 * u3;  
  x1 = xn1;x2 = xn2;x3 = xn3;  
} [-5.197505,8.873306]
```

Itération:11

x	$\Upsilon_A(\bar{y})$	$\ y_i - y_{i-1}\ $	Seuils ($\delta = 10^{-3}$)
[1.000000,2.000000]	[1.000000,2.000000]		
[-0.447300,5.716500]			
[-2.291255,6.573381]	[6.280857,6.830145]	max(5.280857,4.830145)	
[-3.038029,7.492492]			
[-3.695558,7.871720]	[-4.663282,8.463092]	max(10.944139,2.367053)	
[-4.084503,8.185954]			
[-4.386442,8.369221]	[-5.189239,8.851176]	max(0.525957,0.388084)	
[-4.594886,8.508279]			
[-4.751445,8.603235]	[-5.197089,8.872567]	max(0.00785,0.021391)	
[-4.865385,8.673918]			
[-4.950393,8.725095]	[-5.197506,8.873307]	max(0.000417,0.00074)	[-5.197506,8.873307]


```

while (1) {
  xn1 = -0.4375 * x1 + 0.0625 * x2 + 0.2652 * x3 + 0.1 * u1;
  xn2 = 0.0625 * x1 + 0.4375 * x2 + 0.2652 * x3 + 0.1 * u2;
  xn3 = -0.2652 * x1 + 0.2652 * x2 + 0.375 * x3 + 0.1 * u3;
  x1 = xn1;x2 = xn2;x3 = xn3;
} [-5.197505,8.873306]
    
```

Itération: 12

x	$\Upsilon_A(\vec{y})$	$\ y_i - y_{i-1}\ $	Seuils ($\delta = 10^{-3}$)
[1.000000,2.000000]	[1.000000,2.000000]		
[-0.447300,5.716500]			
[-2.291255,6.573381]	[6.280857,6.830145]	max(5.280857,4.830145)	
[-3.038029,7.492492]			
[-3.695558,7.871720]	[-4.663282,8.463092]	max(10.944139,2.367053)	
[-4.084503,8.185954]			
[-4.386442,8.369221]	[-5.189239,8.851176]	max(0.525957,0.388084)	
[-4.594886,8.508279]			
[-4.751445,8.603235]	[-5.197089,8.872567]	max(0.00785,0.021391)	
[-4.865385,8.673918]			
[-4.950393,8.725095]	[-5.197506,8.873307]	max(0.000417,0.00074)	[-5.197506,8.873307]
[-5.197506,8.873307]			

Méthodologie par l'exemple

```
while (1) {  
  xn1 = -0.4375 * x1 + 0.0625 * x2 + 0.2652 * x3 + 0.1 * u1;  
  xn2 = 0.0625 * x1 + 0.4375 * x2 + 0.2652 * x3 + 0.1 * u2;  
  xn3 = -0.2652 * x1 + 0.2652 * x2 + 0.375 * x3 + 0.1 * u3;  
  x1 = xn1;x2 = xn2;x3 = xn3;  
} [-5.197505,8.873306]
```

Itération: 13

x	$\Upsilon_A(\bar{y})$	$\ y_i - y_{i-1}\ $	Seuils ($\delta = 10^{-3}$)
[1.000000,2.000000]	[1.000000,2.000000]		
[-0.447300,5.716500]			
[-2.291255,6.573381]	[6.280857,6.830145]	max(5.280857,4.830145)	
[-3.038029,7.492492]			
[-3.695558,7.871720]	[-4.663282,8.463092]	max(10.944139,2.367053)	
[-4.084503,8.185954]			
[-4.386442,8.369221]	[-5.189239,8.851176]	max(0.525957,0.388084)	
[-4.594886,8.508279]			
[-4.751445,8.603235]	[-5.197089,8.872567]	max(0.00785,0.021391)	
[-4.865385,8.673918]			
[-4.950393,8.725095]	[-5.197506,8.873307]	max(0.000417,0.00074)	[-5.197506,8.873307]
[-5.197506,8.873307]			
[-5.197506,8.873307]	[-5.197089,8.872567]	max(0.000417,0.00074)	[-5.197089,8.872567]

Méthodologie par l'exemple

```
while (1) {  
  xn1 = -0.4375 * x1 + 0.0625 * x2 + 0.2652 * x3 + 0.1 * u1;  
  xn2 = 0.0625 * x1 + 0.4375 * x2 + 0.2652 * x3 + 0.1 * u2;  
  xn3 = -0.2652 * x1 + 0.2652 * x2 + 0.375 * x3 + 0.1 * u3;  
  x1 = xn1;x2 = xn2;x3 = xn3;  
} [-5.197505,8.873306]
```

Itération: 15

x	$\Upsilon_A(\vec{y})$	$\ y_i - y_{i-1}\ $	Seuils ($\delta = 10^{-3}$)
[1.000000,2.000000]	[1.000000,2.000000]		
[-0.447300,5.716500]			
[-2.291255,6.573381]	[6.280857,6.830145]	max(5.280857,4.830145)	
[-3.038029,7.492492]			
[-3.695558,7.871720]	[-4.663282,8.463092]	max(10.944139,2.367053)	
[-4.084503,8.185954]			
[-4.386442,8.369221]	[-5.189239,8.851176]	max(0.525957,0.388084)	
[-4.594886,8.508279]			
[-4.751445,8.603235]	[-5.197089,8.872567]	max(0.00785,0.021391)	
[-4.865385,8.673918]			
[-4.950393,8.725095]	[-5.197506,8.873307]	max(0.000417,0.00074)	[-5.197506,8.873307]
[-5.197506,8.873307]			
[-5.197506,8.873307]	[-5.197089,8.872567]	max(0.000417,0.00074)	[-5.197089,8.872567]
[-5.197567,8.873341]			
[-5.197616,8.873348]	[-5.198638,8.849716]	max(0.001549,0.022851)	

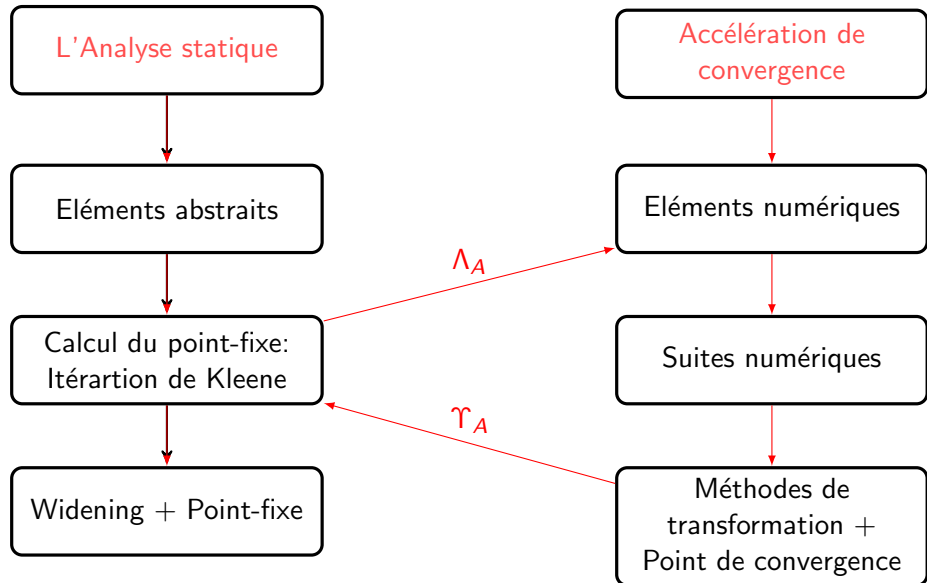
Méthodologie par l'exemple

```
while (1) {  
  xn1 = -0.4375 * x1 + 0.0625 * x2 + 0.2652 * x3 + 0.1 * u1;  
  xn2 = 0.0625 * x1 + 0.4375 * x2 + 0.2652 * x3 + 0.1 * u2;  
  xn3 = -0.2652 * x1 + 0.2652 * x2 + 0.375 * x3 + 0.1 * u3;  
  x1 = xn1;x2 = xn2;x3 = xn3;  
} [-5.197505,8.873306] ↷ [-5.197598,8.873362]
```

Itération: 16

x	$\Upsilon_A(\bar{y})$	$\ y_i - y_{i-1}\ $	Seuils ($\delta = 10^{-3}$)
[1.000000,2.000000]	[1.000000,2.000000]		
[-0.447300,5.716500]			
[-2.291255,6.573381]	[6.280857,6.830145]	max(5.280857,4.830145)	
[-3.038029,7.492492]			
[-3.695558,7.871720]	[-4.663282,8.463092]	max(10.944139,2.367053)	
[-4.084503,8.185954]			
[-4.386442,8.369221]	[-5.189239,8.851176]	max(0.525957,0.388084)	
[-4.594886,8.508279]			
[-4.751445,8.603235]	[-5.197089,8.872567]	max(0.00785,0.021391)	
[-4.865385,8.673918]			
[-4.950393,8.725095]	[-5.197506,8.873307]	max(0.000417,0.00074)	[-5.197506,8.873307]
[-5.197506,8.873307]			
[-5.197506,8.873307]	[-5.197089,8.872567]	max(0.000417,0.00074)	[-5.197089,8.872567]
[-5.197567,8.873341]			
[-5.197616,8.873348]	[-5.198638,8.849716]	max(0.001549,0.022851)	
[-5.197598,8.873362]			

Récapitulatif



Propriété 01: Transformation localement sûre

Soient $\langle A, \sqsubseteq_A \rangle$ un ensemble ordonné et $\langle D, d \rangle$ un espace métrique.

Soient $\phi : A \rightarrow D$ et $\psi : D \rightarrow A$ deux fonctions. Les fonctions ϕ et ψ forment une transformation localement sûre ssi: $\forall X \in A, X \sqsubseteq_A \psi \circ \phi(X)$.

Propriété 02: Transformation asymptotiquement sûre

Soient $\langle A, \sqsubseteq_A \rangle$ un ensemble ordonné et $\langle D, d \rangle$ un espace métrique.

Les fonctions $\phi : A \rightarrow D$ et $\psi : D \rightarrow A$ forment une transformation asymptotiquement sûre ssi:

Quelque soit la suite monotone et convergente (S_n) , tel que

$\forall n \in \mathbb{N}, S_n \in A$, avec $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = \bigcup S_n = S$.

On a que: si $\lim_{n \rightarrow +\infty} \phi(S_n) = X$ alors $S \sqsubseteq_D \psi(X)$.

Définition:

Soient $\langle A, \sqsubseteq_A \rangle$ un domaine abstrait, et $\langle D, d \rangle$ un espace métrique. Les fonctions $\Lambda_A : A \rightarrow D$ et $\Upsilon_A : D \rightarrow A$ sont les fonctions *Extraction* et *combination*, respectivement, ssi: ils forment une transformation localement et asymptotiquement sûre.

Exemple: Les fonction Λ et Υ pour le domaine des intervalles.

$$\Lambda_{D_I}: \begin{cases} D_I & \rightarrow \mathbb{R}^2 \\ [x,y] & \rightarrow (x,y) \end{cases} \quad \Upsilon_{D_I}: \begin{cases} \mathbb{R}^2 & \rightarrow D_I \\ (x,y) & \rightarrow [x,y] \end{cases}$$

Pour changer de domaine il suffit de changer ces deux fonctions.

Représentation sous forme de DBM: exemple

The octagon constraints.

$$\begin{cases} x - y \leq 3 \\ x + y \leq 0 \\ -x - y \leq -3 \\ x \leq 1 \end{cases}$$

The potential constraints.

$$\begin{cases} x_2 - y_2 \leq 3 & \text{and} & y_1 - x_1 \leq 3 \\ x_2 - y_1 \leq 0 & \text{and} & y_2 - x_1 \leq 0 \\ x_1 - y_2 \leq -3 & \text{and} & y_1 - x_2 \leq -3 \\ x_2 - x_1 \leq 2 \end{cases}$$

The DBM.

	x_1	x_2	y_1	y_2
x_1	$+\infty$	2	3	0
x_2	$+\infty$	$+\infty$	-3	$+\infty$
y_1	$+\infty$	0	$+\infty$	$+\infty$
y_2	-3	3	$+\infty$	$+\infty$

Les fonctions *Extraction* et *combination*: Octogone

Notons que $w = 2v$ avec v le nombre de variables du programme.

Définition de Λ pour le domaine des octogones

$$\Lambda_{\text{oct}} : \left\{ \begin{array}{l} \text{oct} \rightarrow R^{w^2} \\ \left(\begin{array}{ccc} i_{11} & \dots & i_{1w} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ i_{w1} & \dots & i_{ww} \end{array} \right) \mapsto (i_{11}, \dots, i_{1w}, \dots, i_{w1}, \dots, i_{ww}) \end{array} \right.$$

Définition de Υ pour le domaine des octogones

$$\Upsilon_{\text{oct}} : \left\{ \begin{array}{l} R^{w^2} \rightarrow \text{oct} \\ (x_1, \dots, x_w, \dots, x_{w^2}) \mapsto \left(\begin{array}{ccc} x_1 & \dots & x_w \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ x_{w^2-w} & \dots & x_{w^2} \end{array} \right) \end{array} \right.$$

Expérimentation: Contraction

```
while (1) {  
  xn1 = -0.4375 * x1 + 0.0625 * x2 + 0.2652 * x3 + 0.1 * u1;  
  xn2 = 0.0625 * x1 + 0.4375 * x2 + 0.2652 * x3 + 0.1 * u2;  
  xn3 = -0.2652 * x1 + 0.2652 * x2 + 0.375 * x3 + 0.1 * u3;  
  x1 = xn1;  
  x2 = xn2;  
  x3 = xn3;  
}
```

	Contraction
Itération de Kleene	127
L' ϵ -Algorithme	16
L' ϵ -Algorithme Vectoriel	17

Expérimentation: Butterworth1

```
void main () {  
  x1 = 0; y = 0; xn1 = 1;  
  while (1) {  
    xn1 = 0.9048 *x1 + 0.9524 *u;  
    y = 0.09524 *x1 + 0.04762*u;  
    x1 = xn1;  
  }  
}
```

	Butterworth1
Itération de Kleene	346
L' ε -Algorithme	08
L' ε -Algorithme Vectoriel	10

Expérimentation: Butterworth2

```
void main () {  
  x1 = 0;x2 = 0;u=1;  
  while (1) {  
    xn1 = 0.8027 *x1 + -0.07314 *x2 + 0.9314 *u;  
    xn2 = 0.07314 *x1 + 0.8053 *x2 + 0.04657*u;  
    y = 0.004657 *x1 + 0.09977 *x2 + 0.002328*u;  
    x1 = xn1;  
    x2 = xn2;  
  } }  
}
```

	Butterworth2
Itération de Kleene	83
L' ϵ -Algorithm	47
L' ϵ -Algorithm Vectoriel	26

Programme	Nombre d'itérations			Distance
	Kleene	Accel.	Ratio	Distance
contraction.c	127	21	1/6	$8 \cdot 10^{-14}$
butter1.c	346	10	1/24	$3 \cdot 10^{-14}$
butter2.c	181	21	1/9	$2 \cdot 10^{-14}$

Table: Les résultats obtenus en utilisant le domaine abstrait des octogones (avec $\delta = 10^{-3}$).

Expérimentation

```
void main () {  
x1 = 0;x2 = 0;u=1;  
while (1) {  
xn1 = 0.8027 *x1 + -0.07314 *x2 + 0.9314 *u;  
xn2 = 0.07314 *x1 + 0.8053 *x2 + 0.04657*u;  
y = 0.004657 *x1 + 0.09977 *x2 + 0.002328*u;  
x1 = xn1;  
x2 = xn2;  
} }
```

Variables	Itération de Kleene	l' ϵ -Algorithme Vectoriel		
		$\delta = 10^{-3}$	$\delta = 10^{-4}$	$\delta = 10^{-5}$
x_1	70	7	9	22
x_2	83	26	23	17
y	83	26	23	19

Conclusion

Améliorer l'itération de Kleene:

- Gagner de la précision du calcul.
- Utilisation des méthodes d'accélération de convergence des suites numériques.
- Combiner avec la méthode du widening: le cas d'une suite non convergente.

Perspectives

- Étendre notre technique d'accélération à d'autres domaines abstraits.
- Inclure notre technique d'accélération à Interproc.
- Expérimenter d'autres algorithmes d'accélération de convergence.
- Comparer avec d'autres méthodes de calcul du point-fixe.