

Une théorie des processus probabilistes continus: équivalence et distance

Richard Blute, Abbas Edalat,
Josée Desharnais, Prakash Panangaden,
Vineet Gupta, Radha Jagadeesan

Prix test-of-time LICS 2017 et LICS 2020

Bisimulation for Labelled Markov Processes. LICS 1997.
The Metric Analogue of Weak Bisimulation for Probabilistic Processes. LICS 2002.

Outline

- 1 LICS 1997
- 2 Logique
- 3 LICS 2002

Problématique générale – systèmes interactifs

- Étant donné un contexte $C[\cdot]$, et sachant qu'une composante **approxime** un comportement idéal, peut-on comparer $C[\mathbf{composante}]$ et $C[\mathbf{idéal}]$?

Problématique générale – systèmes interactifs

- Étant donné un contexte $C[\cdot]$, et sachant qu'une composante **approxime** un comportement idéal, peut-on comparer $C[\text{composante}]$ et $C[\text{idéal}]$?
- Substitution sécuritaire : peut-on substituer une composante dans un programme sans augmenter la possibilité de perte d'information ?

$$d(c, c') < \epsilon \Rightarrow |\text{perte}(C[c]) - \text{perte}(C[c'])| < \delta$$

Problématique générale – systèmes interactifs

- Étant donné un contexte $C[\cdot]$, et sachant qu'une composante **approxime** un comportement idéal, peut-on comparer $C[\text{composante}]$ et $C[\text{idéal}]$?
- Substitution sécuritaire : peut-on substituer une composante dans un programme sans augmenter la possibilité de perte d'information ?

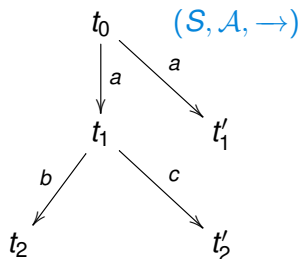
$$d(c, c') < \epsilon \Rightarrow |\text{perte}(C[c]) - \text{perte}(C[c'])| < \delta$$

- Pour analyser des systèmes ayant un **nombre d'états infini**, non dénombrable, on veut une représentation qui garde toutes les informations – quitte à approximer ou discrétiser par la suite.

D'abord les modéliser/décrire/représenter

On veut **modéliser** les systèmes

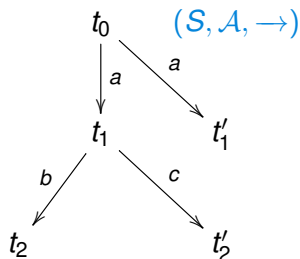
- interactifs, concourants
- non déterministes
- probabilistes
- à états possiblement infinis



D'abord les modéliser/décrire/représenter

On veut **modéliser** les systèmes

- interactifs, concourants
- non déterministes
- probabilistes
- à états possiblement infinis



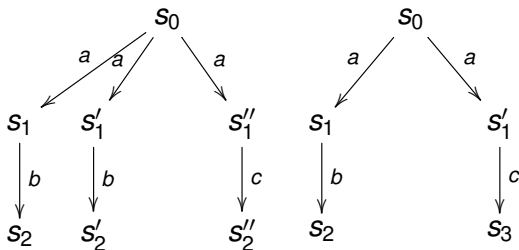
Savoir les

- combiner : synchronisation sur étiquettes/actions \mathcal{A}
- **comparer** : équivalence, distance

Bisimulation [Park et Milner '80]

Bisimulation : équivalence selon un **observateur qui interagit**.

Exemple typique (fini non probabiliste) : $(S, \mathcal{A}, \rightarrow)$

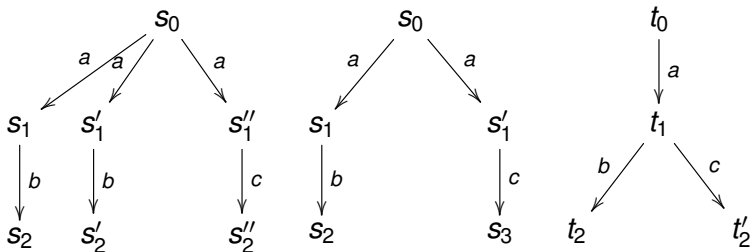


- acceptent le même langage/les mêmes traces

Bisimulation [Park et Milner '80]

Bisimulation : équivalence selon un **observateur qui interagit**.

Exemple typique (fini non probabiliste) : $(S, \mathcal{A}, \rightarrow)$

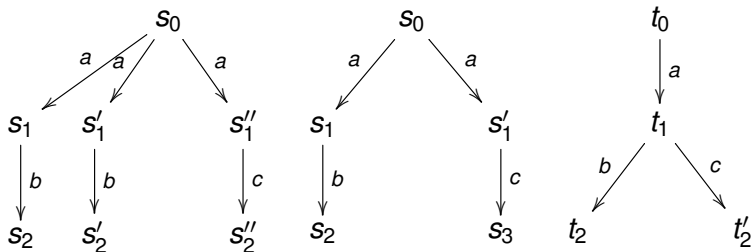


- acceptent le même langage/les mêmes traces

Bisimulation [Park et Milner '80]

Bisimulation : équivalence selon un **observateur qui interagit**.

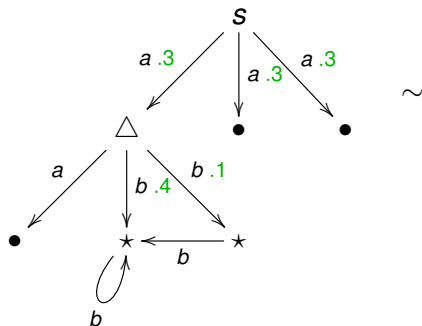
Exemple typique (fini non probabiliste) : $(S, \mathcal{A}, \rightarrow)$



- acceptent le même langage/les mêmes traces
- ne sont pas interchangeables du point de vue de l'interaction

Modélisation et bisimulation Larsen-Skou '93

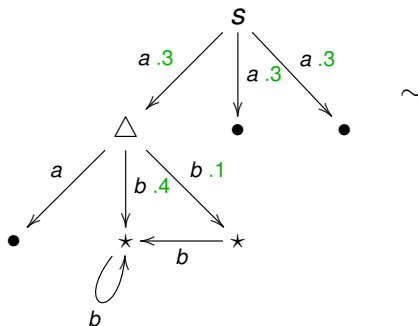
Système de transitions probabiliste $(S, \mathcal{A}, \{P_a\}_{a \in \mathcal{A}})$



Modélisation et bisimulation Larsen-Skou '93

Système de transitions **probabiliste** $(S, \mathcal{A}, \{P_a\}_{a \in \mathcal{A}})$

- $P_a : S \times S \rightarrow [0, 1]$ satisfaisant $\sum_{t \in S} P_a(s, t) \leq 1$.

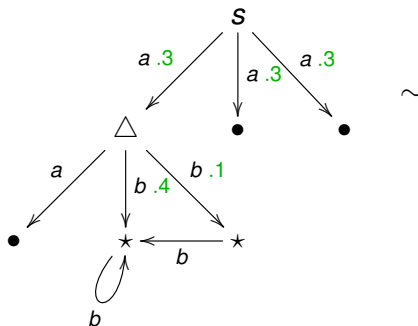


Modélisation et bisimulation Larsen-Skou '93

Système de transitions **probabiliste** $(S, \mathcal{A}, \{P_a\}_{a \in \mathcal{A}})$

- $P_a : S \times S \rightarrow [0, 1]$ satisfaisant $\sum_{t \in S} P_a(s, t) \leq 1$.

Une bisimulation est une relation d'équivalence qui préserve les probabilités sur les classes d'équivalences.

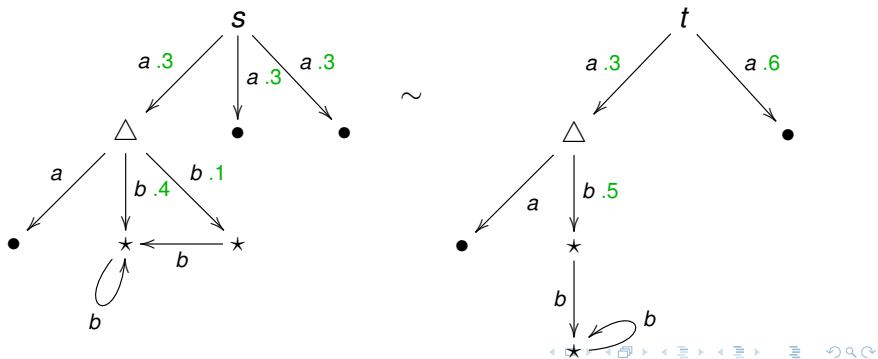


Modélisation et bisimulation Larsen-Skou '93

Système de transitions **probabiliste** $(S, \mathcal{A}, \{P_a\}_{a \in \mathcal{A}})$

- $P_a : S \times S \rightarrow [0, 1]$ satisfaisant $\sum_{t \in S} P_a(s, t) \leq 1$.

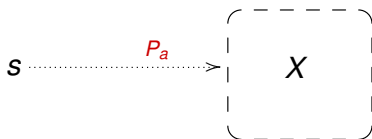
Une bisimulation est une relation d'équivalence qui préserve les probabilités sur les classes d'équivalences.



LICS97 LMP : Labelled Markov Processes

Et si l'ensemble d'états est infini continu ?

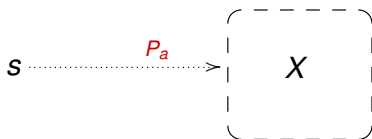
- alors la probabilité d'un point est nulle !



LICS97 LMP : Labelled Markov Processes

Et si l'ensemble d'états est infini continu ?

- alors la probabilité d'un point est nulle !
- On doit utiliser des **mesures**



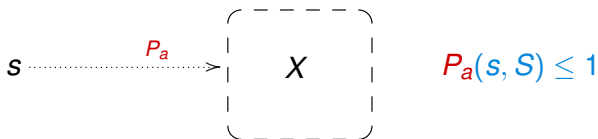
LICS97 LMP : Labelled Markov Processes

Et si l'ensemble d'états est infini continu ?

- alors la probabilité d'un point est nulle !
- On doit utiliser des **mesures**

Un système de Markov étiqueté $(S, \Sigma, \mathcal{A}, \{P_a\}_{a \in \mathcal{A}})$

- $P_a : S \times \Sigma \rightarrow [0, 1]$ un **noyau stochastique**,



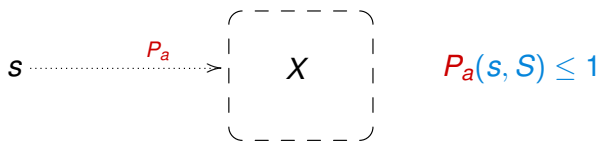
LICS97 LMP : Labelled Markov Processes

Et si l'ensemble d'états est infini continu ?

- alors la probabilité d'un point est nulle !
- On doit utiliser des **mesures**

Un système de Markov étiqueté $(S, \Sigma, \mathcal{A}, \{P_a\}_{a \in \mathcal{A}})$

- (S, Σ) un ensemble d'états (espace analytique)
- $P_a : S \times \Sigma \rightarrow [0, 1]$ un **noyau stochastique**,



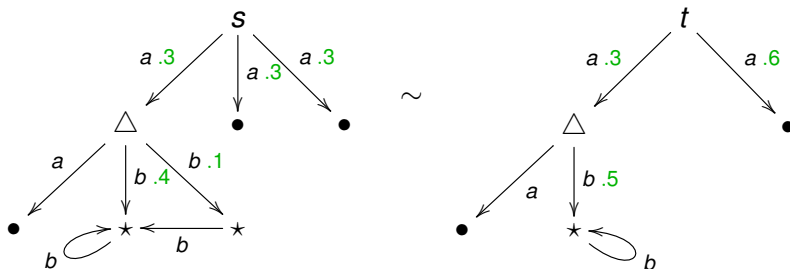
Bisimulation entre LMP (S, Σ, P)

Definition

Une relation d'équivalence R est une **bisimulation** sur S si

si $s R s'$, et si X est un ensemble **R -clos** de Σ , alors

$$P_a(s, X) = P_a(s', X) \text{ pour tout } a \in \mathcal{A}$$



Bisimulation entre LMP (S, Σ, P)

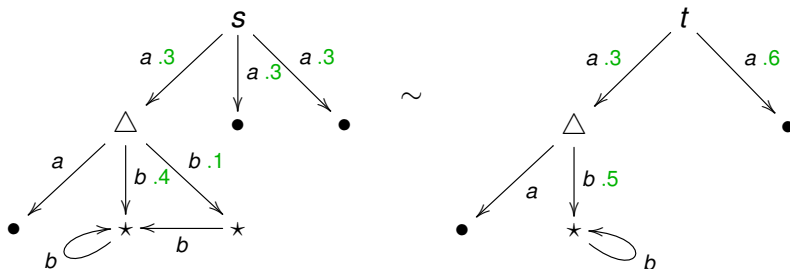
Un ensemble est R -clos si si $s \in X$ and sRs' alors $s' \in X$.

Definition

Une relation d'équivalence R est une bisimulation sur S si

si $s R s'$, et si X est un ensemble R -clos de Σ , alors

$$P_a(s, X) = P_a(s', X) \text{ pour tout } a \in \mathcal{A}$$



Ici termine le contenu de
Richard Blute, Abbas Edalat, Josée Desharnais, Prakash
Panangaden, *Bisimulation for Labelled Markov Processes*.
LICS 1997.

Prix test-of-time LICS 2017

- Définition des LMP
- Définition (catégorique) de bisimulation
- Démonstration que c'est bien une équivalence
- Transitivité de bisimulation difficile !

Les LMP en main, on veut aussi

- se donner un langage pour décrire des propriétés
- déterminer si une propriété est satisfaite par un état/système

Les LMP en main, on veut aussi

- se donner un langage pour décrire des propriétés
- déterminer si une propriété est satisfaite par un état/système
- démontrer que les propriétés sont complètes pour la bisimulation, c.-à-d. :

Théorème

Deux LMP sont bisimilaires ssi ils satisfont exactement les mêmes formules.

Logique : syntaxe et sémantique

$$\mathcal{L} ::= \mathbf{T} \mid \phi_1 \wedge \phi_2 \mid \langle \mathbf{a} \rangle_q \phi \quad q \in \mathbb{Q} \cap [0, 1]$$

$$s \models \langle \mathbf{a} \rangle_q \phi \quad \text{ssi} \quad P_a(s, \llbracket \phi \rrbracket) \geq q$$

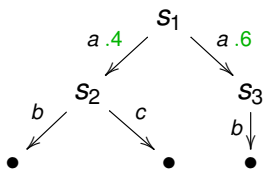
$$\text{où } \llbracket \phi \rrbracket := \{s \in \mathcal{S} \mid s \models \phi\} \in \Sigma$$

Logique : syntaxe et sémantique

$$\mathcal{L} ::= T \mid \phi_1 \wedge \phi_2 \mid \langle a \rangle_q \phi \quad q \in \mathbb{Q} \cap [0, 1]$$

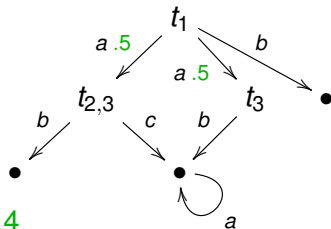
$$s \models \langle a \rangle_q \phi \quad \text{ssi} \quad P_a(s, \llbracket \phi \rrbracket) \geq q$$

$$\text{où } \llbracket \phi \rrbracket := \{s \in \mathcal{S} \mid s \models \phi\} \in \Sigma$$



$$s_1 \models \langle a \rangle_x \langle b \rangle_1 T \text{ pour } x \geq .4$$

$$\models \langle a \rangle_{.4} (\langle b \rangle_1 T \wedge \langle c \rangle_1 T)$$



$$t_1 \models \langle a \rangle_{.5} \langle b \rangle_1 \langle a \rangle_1 \langle a \rangle_1 T$$

Logique : syntaxe et sémantique

$$\mathcal{L} ::= \mathbf{T} \mid \phi_1 \wedge \phi_2 \mid \langle \mathbf{a} \rangle_q \phi \quad q \in \mathbb{Q} \cap [0, 1]$$

$$s \models \langle \mathbf{a} \rangle_q \phi \quad \text{ssi} \quad P_a(s, \llbracket \phi \rrbracket) \geq q$$

$$\text{où } \llbracket \phi \rrbracket := \{s \in \mathcal{S} \mid s \models \phi\} \in \Sigma$$

Théorème (DEP, LICS 1998, I & C 2002)

Deux LMP sont bisimilaires ssi ils satisfont les mêmes formules de \mathcal{L} .

Quoi ???

$$\mathcal{L} ::= \mathbf{T} \mid \phi_1 \wedge \phi_2 \mid \langle a \rangle_q \phi \qquad q \in \mathbb{Q} \cap [0, 1]$$

Ce résultat a beaucoup surpris. Cette logique :

- ne contient pas de négation (ni de ou)
- ne contient pas de conjonction infinie

Dans le cas non probabiliste ces éléments sont nécessaires

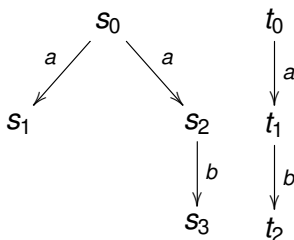
Quoi ???

$$\mathcal{L} ::= \top \mid \phi_1 \wedge \phi_2 \mid \langle a \rangle_q \phi \quad q \in \mathbb{Q} \cap [0, 1]$$

Ce résultat a beaucoup surpris. Cette logique :

- ne contient pas de négation (ni de ou)
- ne contient pas de conjonction infinie

Dans le cas non probabiliste ces éléments sont nécessaires



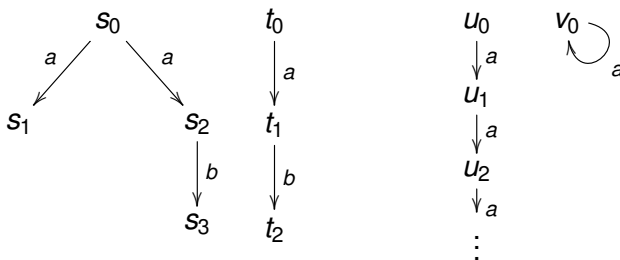
Quoi ???

$$\mathcal{L} ::= \top \mid \phi_1 \wedge \phi_2 \mid \langle a \rangle_q \phi \qquad q \in \mathbb{Q} \cap [0, 1]$$

Ce résultat a beaucoup surpris. Cette logique :

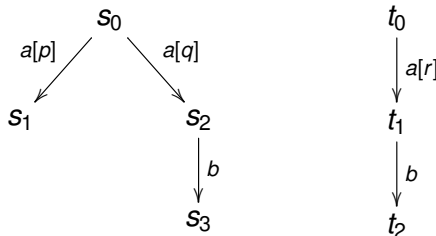
- ne contient pas de négation (ni de ou)
- ne contient pas de conjonction infinie

Dans le cas non probabiliste ces éléments sont nécessaires



Le non déterminisme est différent du stochastique

Dans le cas probabiliste, les contre-exemples tombent !



- si $p + q < r$ ou $p + q > r$, alors un $\langle a \rangle_x \top$ les distingue.
- si $p + q = r$ et $p > 0$ alors $q < r$ donc $\langle a \rangle_r \langle b \rangle_1 \top$ les distingue.

La bisimulation est trop forte !

La bisimulation est utile

- comme notion théorique d'**égalité** (valider autres notions)
- pour réduire la taille de l'espace des états
- voir si un processus continu est équivalent à un fini

La bisimulation est trop forte !

La bisimulation est utile

- comme notion théorique d'**égalité** (valider autres notions)
- pour réduire la taille de l'espace des états
- voir si un processus continu est équivalent à un fini

Mais est trop forte :

- petite différence de probabilités \Rightarrow non-bisimilaires
- souvent les probabilités sont des valeurs approximatives
- spécification finie pour un système infini : comment valider ?

La bisimulation est trop forte !

La bisimulation est utile

- comme notion théorique d'**égalité** (valider autres notions)
- pour réduire la taille de l'espace des états
- voir si un processus continu est équivalent à un fini

Mais est trop forte :

- petite différence de probabilités \Rightarrow non-bisimilaires
- souvent les probabilités sont des valeurs approximatives
- spécification finie pour un système infini : comment valider ?

Solutions : ϵ -bisimulation, simulation (notion de \leq), distance

Distance entre les processus – propriétés

- $d(\mathcal{P}, \mathcal{Q}) = 0$ ssi \mathcal{P} et \mathcal{Q} sont bisimilaires
- Convergence en probabilité : On veut $a_{r-\epsilon}.P \xrightarrow{\epsilon \rightarrow 0} a_r.P$.
Et de façon plus générale $d(a_{r-\epsilon_1}.P, a_{r-\epsilon_2}.P) \leq |\epsilon_1 - \epsilon_2|$.
- Convergence en profondeur. On veut $a^n.1 \xrightarrow{n \rightarrow \infty} a^\infty$
- Convergence en logique
- Non-expansion par rapport aux opérateurs de l'algèbre de processus. Ex. : $d(\mathcal{P}||\mathcal{R}, \mathcal{Q}||\mathcal{R}) \leq d(\mathcal{P}, \mathcal{Q})$.

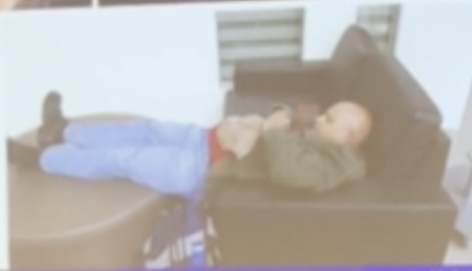
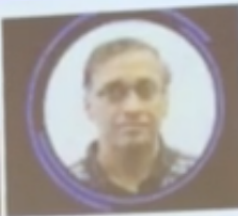
Implémentée à l'aide de la programmation linéaire [VanBreugel]

Dernier Prix test-of-time LICS 2022

Josée Desharnais, Vineet Gupta, Prakash Panangaden, Radha Jagadeesan. *The Metric Analogue of Weak Bisimulation for Probabilistic Processes*. LICS 2002.

This landmark paper is a tour de force, applying new techniques in novel ways to support what constitutes groundbreaking research into how to analyse probabilistic processes and their applications, in varied domains such as [security \(including privacy and information flow\)](#), [fuzzy systems](#), [control systems](#), [mobile process theory](#), [software engineering](#), [programming language theory](#), [formal methods](#), and [coalgebraic process theory](#), among others.

The authors: Josée, Vineet, Radha and Prakash



Presentation

Test of Time Award 2002

16th August 2002

2 / 17