

Profunctors, categorification, and monoidal categories

Kamil Oratowski

Fizyka Techniczna

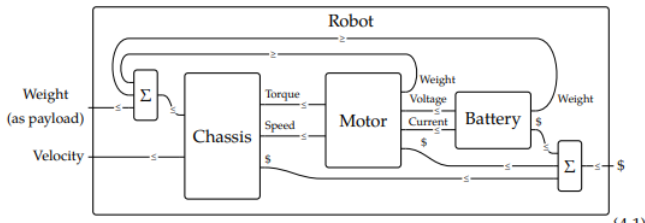
11 lutego 2020

Can we build it?

Projektując system na dużą skalę, łączy się wiele różnych dziedzin wiedzy specjalistycznej aby pracować nad jednym projektem. W ten sposób cały zespół projektowy jest podzielony na wiele podgrupy, z których każda pracuje nad podprojektem. Podprojekt jest ponownie dzielony na podprojekty, każdy z własnym zespołem. Jeden może odnosić się do rodzaju zhierarchizowanego procesu projektowania jako wspólnego projektowania lub współprojektowania. Rozważ tylko jeden poziom tej hierarchii: projekt i zestaw zespołów pracujących. Każdy zespół powinien zapewniać zasoby - czasem nazywane „funkcjonalnościami”. Inne zespoły projektowe muszą mieć możliwość planowania i pracy niezależnie od siebie w celu postępów, który należy poczynić. Jednak decyzje projektowe podjęte przez jedną grupę wpływają na projekt i decyzje, które mogą podjąć inni. Połączenie zależności i niezależności ma kluczowe znaczenie dla postępu wykonania, a jednak może powodować poważne problemy. Gdy zespół wymaga więcej zasobów niż pierwotnie oczekiwał, że będzie wymagał.

Wpływają one na sąsiednie drużyny: jeśli drużyna A wymaga teraz więcej niż pierwotnie twierdziła, to zespół B może być zmuszony do zmiany projektu, co z kolei może wpłynąć na zespół C. Te powiadomienia o zmianie projektu mogą przenikać przez system za pośrednictwem pętli sprzężenia zwrotnego, gdy zespół wymaga więcej zasobów niż pierwotnie oczekiwał, że będzie wymagał, lub jeśli nie może zapewnić zasobów, które pierwotnie wymagał. Jako przykład rozważ problem projektowy polegający na stworzeniu robota do przenoszenia pewnego obciążenia z pewną prędkością. Planista najwyższego poziomu dzieli problem na trzy zespoły projektowe: zespół podwozia, zespół silnikowy i zespół akumulatorowy. Każda z tych drużyn mogłaby się rozpaść, ale wiele części i procesów się powtarza, ale pozostaniemy na najwyższym poziomie i zastanówmy się, wyprodukowane zasoby i zasoby wymagane przez każdy z naszych trzech zespołów. Podwozie w pewnym sensie zapewnia całą funkcjonalność - przenosi ładunek na prędkość - ale wymaga to pewnych rzeczy. Do zbudowania potrzeba pieniędzy, oczywiście, ale bardziej do rzeczy, wymaga źródła momentu obrotowego i prędkości. To są zasilane przez silnik, który z kolei potrzebuje napięcia i prądu z akumulatora. Silnik i akumulator kosztują pieniądze. Powstaje pętla sprzężenia zwrotnego: podwozie musi przenosić cały ciężar, nawet części zasilających podwozie. Cięższa bateria może dostarczyć więcej energii do zasilania podwozia, ale czy jest warta dodatkowej mocy i cięższego ładunku.

Na poniższym zdjęciu każda część - podwozie, silnik, akumulator i robot - jest pokazana jako pudełko z portami po lewej i prawej stronie. Funkcje lub zasoby wytwarzane przez część jest pokazana jako porty po lewej stronie pudełka, a zasoby wymagane przez część jest pokazana jako porty po prawej stronie.

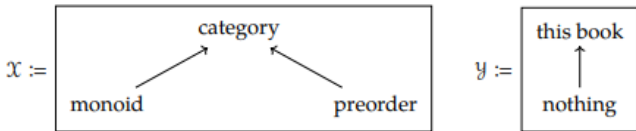


Pola oznaczone Σ odpowiadają wejściowym wartościom sumującym. Te pola nie powinny być zaprojektowane, ale zobaczymy później, że łatwo pasują do tych samych ram koncepcyjnych. Podwozie wymaga momentu obrotowego, a silnik musi wytwarzać co najmniej taki moment obrotowy. Aby sformalizować to nieco bardziej, wywołajmy diagramy takie jak powyższe diagramy wspólnego projektowania. Każdy z drutów na schemacie współprojektowania reprezentuje preorder zasobów.. Ogólnie rzecz biorąc, te zamówienia wstępne nie muszą być zamówienia liniowe, chociaż w powyższych przypadkach każdy będzie prawdopodobnie odpowiadał rzędowi liniowemu: 10 USD 20 USD, 5 W 6 W i tak dalej.

Relacje wykonalności definiują zatem funkcje $\Phi : P \times R \rightarrow \text{Bool}$. Dla funkcji $\Phi : P \times R \rightarrow \text{Bool}$ ma sens jako relacja wykonalności, jednak są dwa warunki: (a) Jeśli $\Phi(p, r)$ prawdziwa i $p \leq p_0$, następnie $\Phi(p_0, r)$ prawdziwa. (b) Jeśli $\Phi(p, r)$ prawdziwa i $r \leq r_0$ następnie $\Phi(p, r_0)$ prawdziwa. Te warunki, które zobaczymy ponownie w definicji 4.2, mówią, że jeśli potrafisz produkować p danych zasobów r , możesz (a) również produkować mniej $p_0 \leq p$ przy tych samych zasobach r oraz (b) produkować również p , biorąc pod uwagę więcej zasobów $r_0 \geq r$. Zobaczymy, że te dwa warunki są sformalizowane przez wymaganie, aby Φ była monotoniczna mapa $P \times R \rightarrow \text{Bool}$

Teoria wspólnego projektowania opiera się na zamówieniach przedpremierowych: każdy zasób - np. predkość, moment obrotowy lub \$ - ma strukturę przedsprzedaży. Rząd $x \rightarrow y$ reprezentuje dostępność podanego x dla y , to znaczy, że ilekroć masz y , masz także x . Na przykład w naszej przedsprzedaży moc, jeśli $5 \text{ W} \rightarrow 10 \text{ W}$, oznacza to, że ilekroć otrzymamy 10 W , domyślnie również mieć 5 W . Powyżej nazywaliśmy to porządkiem od mniej przydatnego do bardziej użytecznego: jeśli x jest zawsze dostępne dla y , wtedy x jest mniej użyteczne niż y .

Wiemy, że przedsprzedaż X można uznać za kategorię \mathbf{Bool} . Biorąc pod uwagę $x, y \in X$, mamy $X(x, y) = \mathbf{B}$; ta wartość odpowiada twierdzeniu „ x jest dostępny biorąc pod uwagę y ”, oznaczając to jako prawdę lub fałsz. Naszym celem jest postrzeganie relacji wykonalności jako \mathbf{Bool} profunctors, które są szczególnym przypadkiem czegoś, co nazywa się wzbogaconymi profunctors.



1. Narysuj diagram Hasse'a dla przedsprzedaży $X \text{op } Y$.
2. Zapisz profunctor $: X \rightarrow Y$ i, czytając $(x, y) \text{ true}$, „moja ciocia może wyjaśnić x , biorąc pod uwagę y ”, podaj interpretacje faktu, że pierwowzór prawdy tworzy górny zbiór w $X \text{op } Y$. Aby uogólnić pojęcie relacji wykonalności, musimy zauważyć, że symetryczny preoid monoidalny Bool ma więcej struktury niż tylko symetryczny monoidalny To znaczy, że ma wszystko łączy i operacje zamknięcia, która napiszemy $: B \rightarrow B \rightarrow B$. Z definicji to operacja spełnia właściwość, która ma dla wszystkich $b, c, d \in B$ $b \cdot c \cdot d \text{ iff } b \cdot (c \cdot d)$.

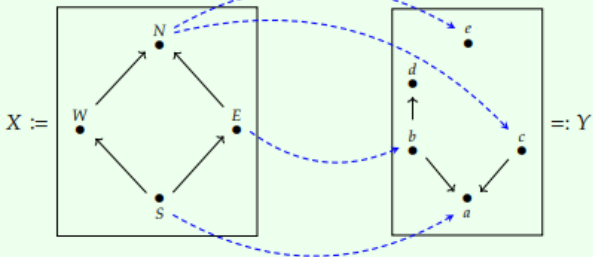
The operation \Rightarrow is given by the following table:

c	d	$c \Rightarrow d$
true	true	true
true	false	false
false	true	true
false	false	true

Definition 4.8. Let $\mathcal{V} = (V, \leq, I, \otimes)$ be a (unital commutative) quantale,¹ and let \mathcal{X} and \mathcal{Y} be \mathcal{V} -categories. A \mathcal{V} -profunctor from \mathcal{X} to \mathcal{Y} , denoted $\Phi: \mathcal{X} \rightarrow \mathcal{Y}$, is a \mathcal{V} -functor

$$\Phi: \mathcal{X}^{\text{op}} \times \mathcal{Y} \rightarrow \mathcal{V}.$$

Wiemy, że definicja jest dość abstrakcyjna. . Porozmawiajmy
Definicja w sprawie $V \text{ Bool}$. Jednym ze sposobów na wyobrażenie
sobie Bool-profunctora $\Phi: X \rightarrow Y$ jest już dostępny warunki budowy
mostów między dwoma miastami. Przypomnij sobie, że
zamówienie w przedsprzedaży (kategoria Bool) można narysować
za pomocą diagramu Hassego. Bedziemy myśleć o zamówieniu
przedpremierowym jako o mieście i każdym z nich wierzchołków w
nim jako jakiś punkt zainteresowania. Strzałka $A \rightarrow B$ na schemacie
Hassego oznacza że istnieje sposób na przejście z punktu A do
punktu B w mieście. Czym więc jest profunctor? Profunctor to
tylko kilka mostów łączących punkty w jednym mieście z punktami
w inne. Zobaczmy konkretny przykład. Oto zdjęcie
Bool-profunctora $\Phi: X \rightarrow Y$:



Zarówno X , jak i Y są zamówieniami przedpremierowymi, np. z W N i b a . Z mostów pochodzących profunctorami w kolorze niebieskim, można teraz korzystać z obu ścieżek w obrębie miast i mostów do dostać się z punktów w mieście X do punktów w mieście Y . Na przykład, ponieważ istnieje ścieżka z N do e i E do a , mamy $\Phi(N, e)$ true i (E, a) true. Z drugiej strony, ponieważ nie ma ścieżki od W do d , mamy $\Phi(W, d)$ fałsz.

Exercise 4.12. We can express Φ as a matrix where the (m, n) th entry is the value of $\Phi(m, n) \in \mathbb{B}$. Fill out the **Bool**-matrix:

Φ	a	b	c	d	e
N	?	?	?	?	true
E	true	?	?	?	?
W	?	?	?	false	?
S	?	?	?	?	?

◇

Fill out the **Cost**-matrix:

Φ	x	y	z
A	?	?	20
B	11	?	?
C	?	17	?
D	?	?	?

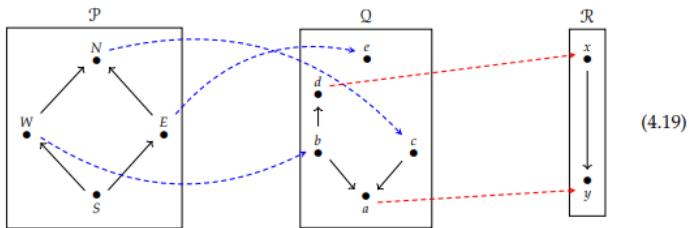
Remark 4.16 (Computing profunctors via matrix multiplication). We can give an algorithm for computing the above distance matrix using matrix multiplication. First, just like in Eq. (2.59), we can begin with the labelled graphs in Eq. (4.14) and read off the matrices of arrow labels for X , Y , and Φ :

M_X	A	B	C	D
A	0	∞	3	∞
B	2	0	∞	5
C	∞	3	0	∞
D	∞	∞	4	0

M_Φ	x	y	z
A	∞	∞	∞
B	11	∞	∞
C	∞	∞	∞
D	∞	9	∞

M_Y	x	y	z
x	0	4	3
y	3	0	∞
z	∞	4	0

Jeśli relacje wykonalności mają być morfizmami, musimy podać formułę do komponowania dwa z nich w serii. Wyobraź sobie, że masz miasta P , Q i R , a także mosty - a zatem macierze wykonalności - łączące te miasta, powiedzmy $\Phi: P \rightarrow Q$ i $\Psi: Q \rightarrow R$.



The feasibility matrices for Φ (in blue) and Ψ (in red) are:

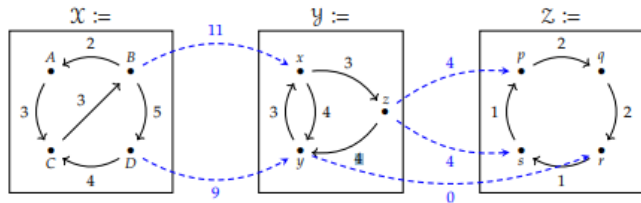
Φ	a	b	c	d	e
N	true	false	true	false	false
E	true	false	true	false	true
W	true	true	true	true	false
S	true	true	true	true	true

Ψ	x	y
a	false	true
b	true	true
c	false	true
d	true	true
e	false	false

Definition 4.21. Let \mathcal{V} be a quantale, let \mathcal{X} , \mathcal{Y} , and \mathcal{Z} be \mathcal{V} -categories, and let $\Phi: \mathcal{X} \rightarrow \mathcal{Y}$ and $\Psi: \mathcal{Y} \rightarrow \mathcal{Z}$ be \mathcal{V} -profunctors. We define their *composite*, denoted $\Phi \circ \Psi: \mathcal{X} \rightarrow \mathcal{Z}$ by the formula

$$(\Phi \circ \Psi)(p, r) = \bigvee_{q \in \mathcal{Q}} (\Phi(p, q) \otimes \Psi(q, r)).$$

22. Consider the **Cost**-profunctors $\Phi: \mathcal{X} \rightarrow \mathcal{Y}$ and $\Psi: \mathcal{Y} \rightarrow \mathcal{Z}$ shown below:



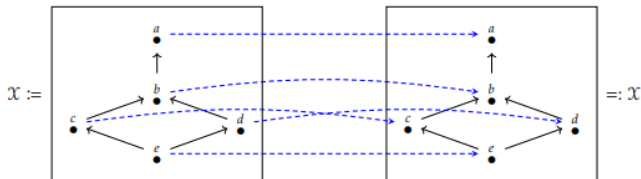
Fill in the matrix for the composite profunctor:

$\Phi \circ \Psi$	p	q	r	s
A	?	24	?	?
B	?	?	?	?
C	?	?	?	?
D	?	?	9	?

Reguła składu sugeruje kategorie, a tak naprawdę istnieje kategoria, w której obiekty są kategoriami \mathbf{Bool} , a morfizmy są profesorami \mathbf{Bool} . Aby to zrobić pracują bardziej ogólnie, jednak musimy dodać jeden warunek techniczny. $\mathbf{Preorder}$ szkieletowy jest również znany jako poset. Mówimy kwantowy jest szkieletowy, jeśli jego podstawa jest szkielet; \mathbf{Bool} i \mathbf{Cost} to kwanty szkieletowe

How do we interpret this? Recall that, by Definition 2.46, \mathcal{X} already assigns to each pair of elements $x, y \in \mathcal{X}$ an hom-object $\mathcal{X}(x, y) \in \mathcal{V}$. The unit profunctor $U_{\mathcal{X}}$ just assigns each pair (x, y) that same object.

In the **Bool** case the unit profunctor on some preorder \mathcal{X} can be drawn like this:



Lemma 4.27. Composing any profunctor $\Phi: \mathcal{P} \rightarrow \mathcal{Q}$ with either unit profunctor, $U_{\mathcal{P}}$ or $U_{\mathcal{Q}}$, returns Φ :

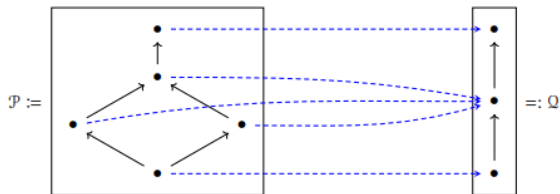
$$U_{\mathcal{P}} \circ \Phi = \Phi = \Phi \circ U_{\mathcal{Q}}$$

Fun profunctor facts: companions, conjoints, collages

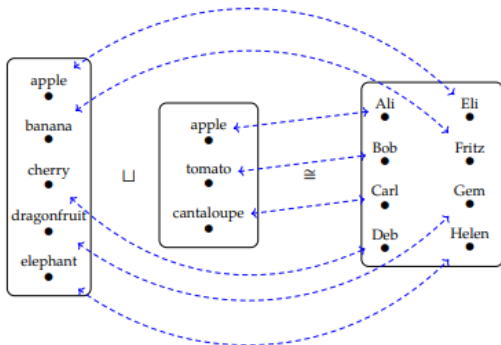
Definition 4.34. Let $F: \mathcal{P} \rightarrow \mathcal{Q}$ be a \mathcal{V} -functor. The *companion* of F , denoted $\widehat{F}: \mathcal{P} \rightarrow \mathcal{Q}$ and the *conjoint* of F , denoted $\check{F}: \mathcal{Q} \rightarrow \mathcal{P}$ are defined to be the following \mathcal{V} -profunctors:

$$\widehat{F}(p, q) := \Omega(F(p), q) \quad \text{and} \quad \check{F}(q, p) := \Omega(q, F(p))$$

Let's consider the **Bool** case again. One can think of a monotone map $F: \mathcal{P} \rightarrow \mathcal{Q}$ as a bunch of arrows, one coming out of each vertex $p \in P$ and landing at some vertex $F(p) \in Q$.



Ogólna idea kategoryzacji polega na tym, że bierzemy coś, co wiemy, i dodajemy strukturę do tego, aby to, co poprzednio było własnością, stało się strukturą. Robimy to w taki sposób że możemy odzyskać rzecz, którą sklasyfikowaliśmy, zapominając o tej w nowej strukturze. Przykład Podstawowa arytmetyka dotyczy własności liczb naturalnych \mathbb{N} , takich jak fakt że $5 + 3 = 8$. Jednym ze sposobów kategoryzacji \mathbb{N} jest użycie kategorii \mathbf{FinSet} zbiorów skończonych i funkcje. Aby uzyskać kategoryzację, zastępujemy 5, 3 i 8 na zestawy tych wielu elementów, powiedzmy $5 = (\text{jabłko, banan, wiśnia, owoc smoka, słoń})$, $3 = (\text{jabłko, pomidor, kantalupa})$ i $8 = (\text{Ali, Bob, Carl, Deb, Eli, Fritz, Gem, Helen})$ odpowiednio. Zastępujemy również $+$ rozłącznym połączeniem zbiorów i brutalną własnością równości ze strukturą izomorfizmu.



A reflection on wiring diagrams

Suppose we have a preorder. We introduced a very simple sort of wiring diagram in Section 2.2.2. These allowed us to draw a box



whenever $x_0 \leq x_1$. Chaining these together, we could prove facts in our preorder. For example



provides a proof that $x_0 \leq x_3$ (the exterior box) using three facts (the interior boxes), $x_0 \leq x_1$, $x_1 \leq x_2$, and $x_2 \leq x_3$.

As categorified preorders, categories have basically the same sort of wiring diagram as preorders—namely sequences of boxes inside a box. But since we have replaced the fact that $x_0 \leq x_1$ with the structure of a *set* of morphisms, we need to be able to label our boxes with morphism names:



Suppose given additional morphisms $g: B \rightarrow C$, and $h: C \rightarrow D$. Representing these each as boxes like we did for f , we might be tempted to stick them together to form a new box:



Similarly, the identity morphism on an object x is drawn as on the left below, but we will see that it is not harmful to draw id_x in any of the following three ways:

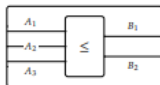


By Definition 3.6 the morphisms in a category satisfy two properties, called the unitality property and the associativity property. The unitality says that $\text{id}_x \dagger f = f = f \ddagger \text{id}_y$ for any $f: x \rightarrow y$. In terms of diagrams this would say

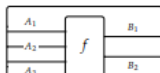


This means you can insert or discard any identity morphism you see in a wiring diagram. From this perspective, the coherence laws of a category—that is, the associativity law and the unitality law—are precisely what are needed to ensure we can lengthen and shorten wires without ambiguity.

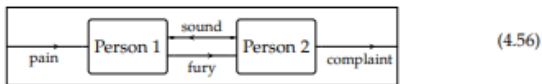
In Section 2.2.2, we also saw wiring diagrams for monoidal preorders. Here we were allowed to draw boxes which can have multiple typed inputs and outputs, but with no choice of label (always \leq):



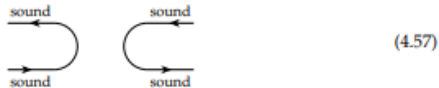
If we combine these ideas, we will obtain a categorification of symmetric monoidal preorders: symmetric monoidal categories. A symmetric monoidal category is an algebraic structure in which we have labelled boxes with multiple typed inputs and outputs:



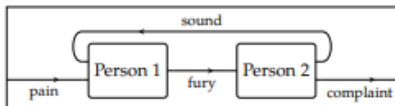
Kompaktowe zamknięte kategorie są symetrycznymi kategoriami monoidalnymi, z nieco większą strukturą, która pozwala nam formalnie interpretować rodzaje informacji zwrotnych, które występują podczas wspólnego projektowania problemów. Ta sama struktura pojawia się w wielu innych dziedzinach, w tym w kwantowej mechanice i układach dynamicznych. Do kompaktowo zamkniętych kategorii, nasze dodatkowe ikony pozwalają nam zginać dane wyjściowe na dane wejściowe i odwrotnie. Aby to jednak śledzić, narysujemy strzały na naszym drucie, które mogą wskazywać do przodu lub do tyłu.



We then add icons—called a cap and a cup—allowing any wire to reverse direction from forwards to backwards and from backwards to forwards.



Thus we can draw the following



Definition 4.58. Let $(\mathcal{C}, I, \otimes)$ be a symmetric monoidal category, and $c \in \text{Ob}(\mathcal{C})$ an object. A *dual* for c consists of three constituents

- (i) an object $c^* \in \text{Ob}(\mathcal{C})$, called the *dual* of c ,
- (ii) a morphism $\eta_c: I \rightarrow c^* \otimes c$, called the *unit* for c ,
- (iii) a morphism $\epsilon_c: c \otimes c^* \rightarrow I$, called the *counit* for c .

These are required to satisfy two equations for every $c \in \text{Ob}(\mathcal{C})$, which we draw as commutative diagrams:

$$\begin{array}{ccc}
 c & \xlongequal{\quad} & c \\
 \cong \downarrow & & \uparrow \cong \\
 c \otimes I & & I \otimes c \\
 c \otimes \eta_c \downarrow & & \uparrow \epsilon_c \otimes c \\
 c \otimes (c^* \otimes c) & \xrightarrow{\cong} & (c \otimes c^*) \otimes c
 \end{array}
 \qquad
 \begin{array}{ccc}
 c^* & \xlongequal{\quad} & c^* \\
 \cong \downarrow & & \uparrow \cong \\
 I \otimes c^* & & c^* \otimes I \\
 \eta_c \otimes c^* \downarrow & & \uparrow c^* \otimes \epsilon_c \\
 (c^* \otimes c) \otimes c^* & \xrightarrow{\cong} & c^* \otimes (c \otimes c^*)
 \end{array}
 \tag{4.59}$$

These equations are sometimes called the *snake equations*.

If for every object $c \in \text{Ob}(\mathcal{C})$ there exists a dual c^* for c , then we say that $(\mathcal{C}, I, \otimes)$ is *compact closed*.