## Homework 6

## SNU 4190.310, 2025 봄

## Kwangkeun Yi

Due: 5/16(Fri) 24:00

이번 숙제의 목적은:

- 상위언어의 실행을 하위언어로 실현할 때 드러나는 프로그램 실행에 필요한 부품/개념들을 체험해보기.
- 언어사이의 자동 번역기를 제작해보기.
- 메모리 재활용의 기본개념을 상위에서 구현해보기.
- 람다 계산법(Lambda Calculus) 실행기를 제작하고 람다식으로 놀아보기.

## Exercise 1 (40pts) "SM5"

 $K-*^1$  프로그램들을 가상기계(abstract machine)어로 번역하는 번역기를 제작한다.

가상기계어의 의미(semantics)는 가상기계 SM5가 그 기계어를 어떻게 실행하는 지를 보면 알 수 있다. "SM5"의 "SM"은 "Stack Machine"을 뜻하고, "5"는 그 기계의 부품이 5개이기 때문이다:

S는 스택, M은 메모리, E는 환경, C는 명령어, K는 마저할일("continuation" 이라고 부름)을 뜻하고 다음 집합들의 원소이다:

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>숙제4의 K-와 숙제3의 K-- 사이의 언어. 정확한 정의는 TA 페이지 참고.

```
S
                        Stack = Svalue\ list
                                    Loc 	o Value
        M
            \in
                      Memory
                                    (Var \times (Loc + Proc)) list
        E
                 Environment =
        C
                    Command = Cmd \ list
             \in Continuation = (Command \times Environment) list
              Value
                      = Integer + Bool + \{\cdot\} + Record + Loc
     v
        \in
                Var
     \boldsymbol{x}
         \in
\langle a, o \rangle, l \in
                Loc
                          Base \times Offset
              Offset
                          Integer
            Integer
         \in
     b
         \in
               Bool
             Record = (Var \times Loc) list
                          Value + Proc + (Var \times Loc) + (Var \times Proc)
                                                                                (* stackable values *)
             Svalue =
     w
                         Var \times Command \times Environment
     p \in
               Proc =
               Cmd = \{ push \ v, push \ x, push(x, C), \}
                            pop, store, load, jtr(C,C),
                            malloc, box z, unbox x, bind x, unbind, get, put, call,
                            add, sub, mul, div, eq, less, not}
```

기계의 작동은 다음과 같이 기계의 상태가 변화하는 과정으로 정의할 수 있다:

$$(S, M, E, C, K) \Rightarrow (S', M', E', C', K')$$

기계 작동의 한 스텝(⇒)의 정의는 다음과 같다:

$$(S, \hspace{1cm} M, \hspace{1cm} E, \hspace{1cm} \operatorname{push} v :: C, \hspace{1cm} K)$$

$$\Rightarrow$$
  $(v :: S,$   $M, E,$   $C, K)$ 

$$\begin{array}{lll} (S, & M, & E, & \text{push } x :: C, & K) \\ \Rightarrow & (w :: S, & M, & E, & C, & K) & \text{if } (x, w) \text{ is the first such entry in } E \end{array}$$

$$\begin{array}{lll} (S, & M, & E, & \operatorname{push}\left(x,C'\right) :: C, & K) \\ \Rightarrow & ((x,C',E) :: S, & M, & E, & C, & K) \end{array}$$

$$(w::S, \hspace{1cm} M, \hspace{1cm} E, \hspace{1cm} \mathsf{pop}::C, \hspace{1cm} K)$$

$$\Rightarrow (S, \qquad M, E, \qquad C, K)$$

$$(l::v::S, \hspace{1cm} M, \hspace{0.2cm} E, \hspace{1cm} \mathtt{store}::C, \hspace{0.2cm} K)$$

$$\Rightarrow (S, \qquad M\{l \mapsto v\}, \quad E, \qquad C, \quad K)$$

$$(true :: S, & M, & E, & jtr(C_1, C_2) :: C, & K) \\ \Rightarrow (S, & M, & E, & jtr(C_1, C_2) :: C, & K) \\ \\ (false :: S, & M, & E, & jtr(C_1, C_2) :: C, & K) \\ \Rightarrow (S, & M, & E, & c_2 :: C, & K) \\ \\ (S, & M, & E, & malloc :: C, & K) \\ \\ (S, & M, & E, & malloc :: C, & K) \\ \Rightarrow (\langle a, 0 \rangle :: S, & M, & E, & c_2 :: C, & K) \\ \Rightarrow ((w_1 :: \cdots :: w_z :: S, & M, & E, & c_3 :: C, & K) \\ \Rightarrow ((w_1 :: \cdots :: w_z :: S, & M, & E, & c_4 :: C, & K) \\ ([w_1, \cdots , w_z] :: S, & M, & E, & c_5 :: C, & K) \\ \Rightarrow (v :: S, & M, & E, & c_7 :: C, & K) \\ \Rightarrow (v :: S, & M, & E, & c_7 :: C, & K) \\ \Rightarrow (S, & M, & (x, w) :: E, & c_7 :: C, & K) \\ \Rightarrow (S, & M, & (x, w) :: E, & c_7 :: C, & K) \\ ((v :: v :: (x, C', E') :: S, & M, & E, & c_7 :: C, & K) \\ \Rightarrow (S, & M, & E, & c_7 :: C, & K) \\ & (S, & C, & K) \\$$

E,

C, K) print z and newline

M,

$$(v_2 :: v_1 :: S, \qquad M, \quad E, \quad \text{add} :: C, \quad K) \\ \Rightarrow (plus(v_1, v_2) :: S, \quad M, \quad E, \quad C, \quad K) \\ (v_2 :: v_1 :: S, \quad M, \quad E, \quad \text{sub} :: C, \quad K) \\ \Rightarrow (minus(v_1, v_2) :: S, \quad M, \quad E, \quad C, \quad K) \\ \Rightarrow ((z_1 :: z_1 :: S, \quad M, \quad E, \quad \text{mul} :: C, \quad K) \\ \Rightarrow ((z_1 :: z_2) :: S, \quad M, \quad E, \quad C, \quad K) \\ \Rightarrow ((z_1 :: z_1 :: S, \quad M, \quad E, \quad C, \quad K) \\ \Rightarrow (equal(v_1, v_2) :: S, \quad M, \quad E, \quad C, \quad K) \\ \Rightarrow (equal(v_1, v_2) :: S, \quad M, \quad E, \quad C, \quad K) \\ \Rightarrow (less(v_1, v_2) :: S, \quad M, \quad E, \quad C, \quad K) \\ \Rightarrow (less(v_1, v_2) :: S, \quad M, \quad E, \quad C, \quad K) \\ \Rightarrow (-b :: S, \quad M, \quad E, \quad not :: C, \quad K) \\ \Rightarrow (-b :: S, \quad M, \quad E, \quad C, \quad K) \\ less(z_1, z_2) = z_1 + z_2 \\ plus(z_1, z_2) = z_1 + z_2 \\ plus(z_1, z_2) = z_1 + z_2 \\ plus(z_1, z_2) = z_1 - z_2 \\ minus(z_1, z_2) = z_1 - z_2 \\ minus(z_1, z_2) = z_1 - z_2 \\ minus(z_1, z_2) = z_1 = z_2 \\ equal(t_1, t_2) = true \\ equal(t_1, t_2) = false \\$$

SM5의 프로그램 C의 실행은(C의 의미는), C만 가지고 있는 빈 기계상태를 위의 정의대로 한 스텝 한 스텝 변환해 가는 과정이다:

 $(empty, empty, empty, C, empty) \Rightarrow \cdots \Rightarrow \cdots$ 

예를들어,

는 K-\* 프로그램 write 1+2과 같은 일을 하게 된다.

여러분이 할 것은, 잘 돌아가는 K-\* 프로그램을 입력으로 받아서 같은 일을 하는 SM5 프로그램으로 변환하는 함수

trans: K.program  $\rightarrow$  Sm5.command

를 작성하는 것이다.

trans가 제대로 정의되었는지는, K-\* 프로그램 E에 대해서, K.run(E)와 Sm5.run(trans(E))을 실행해서 테스트해 볼 수 있다.

모듈 Sm5, 모듈 K, 그리고 K-\*의 파서는 제공된다(TA 페이지 참고). □

Exercise 2 (30pts) "SM5 Limited = SM5 + 메모리 재활용"

SM5 메모리에서는 무한히 많은 새로운 주소가 샘솟을 수 없다.

이제, SM5의 메모리는 128개의 주소만 있다고 하자. 위의 문제에서 주어진 모듈 Sm5를 뜯어 고쳐서, malloc할 것이 더이상 없을 때 메모리를 재활용하는 함수 gc를 장착하라. 즉,

$$(S, M, E, \mathtt{malloc} :: C, K) \Rightarrow (l :: S, M, E, C, K)$$
 new  $l$ 

이 아래와 같이 변경될 것이다:

$$(S, M, E, \mathtt{malloc} :: C, K) \Rightarrow (l :: S, M, E, C, K)$$
 new  $l$ , if  $|dom M| < 128$   $(S, M, E, \mathtt{malloc} :: C, K) \Rightarrow (l :: S, \mathtt{gc}(\cdots), E, C, K)$  recycled  $l$ , if  $|dom M| = 128$ 

재활용함수 gc는 실제 구현보다 훨씬 간단하다. 현재 메모리에서 미래에 사용할수 있는 부분만을 모으면 될 것이다. 그러한 부분들은 현재 기계 상태의 세 개의 부품에서 부터 도달 가능한 모든 메모리 주소들이 될 것이다.

Exercise 3 (40pts) "Lambda Ground"

람다 계산법에서 "normal-order reduction" 뤃을 따르는 실행기

reduce:  $lexp \rightarrow lexp$ 

를 구현하라. 타입 lexp는 다음과 같다:

구현한 실행기를 가지고 람다식으로 자연수, 참, 거짓, 덧셈, 곱셈, 조건문, 재귀함수등을 정의해보고 구현한 실행기로 돌려보며 결과를 확인해 보자. TA는 이런경우등을 테스트해 볼 예정이다.

TA는 바꿔치기 연산자 subst와 람다식 파서를 제공할 것이다.

```
type substitution = (string * lexp) list
subst: substitution * lexp -> lexp
```

람다식의 스트링 문법(concrete syntax)는 다음과 같다:

 $E ::= var \qquad \text{single-char lower-or-upper alphabet followed by zero or more apostrophes} \\ | \lor var . E \\ | E E \qquad \text{left-associative and highest-precedence in parsing} \\ | (E) \\ | \text{let } var = E \text{ in } E$ 

예를들어 람다식을 다음과 같이 쓰면 된다: