Tema 3. Más sobre semántica operacional

Más allá del determinismo

Abortar cómputos

- Para definir la semántica de la instrucción abort no la definimos. De esta forma cuando llegamos a ella tenemos undefined y el programa alcanza un estado stuck.
- Con esta nueva instrucción encontramos una diferencia entre la semántica operacional de paso
 corto y paso largo. En el paso corto distinguimos entre bucles infinitos y terminaciones forzosas
 mientras que en la de paso largo solo importa la terminación correcta. En otras palabras, en
 paso corto while true do skip no es equivalente a abort mientras que en paso largo sí.

Indeterminación

- Añadimos una nueva instrucción si or si que ejecuta cualquiera (pero solo una) de las dos sentencias de forma no determinista.
- La definición de paso largo es

$$ig[ext{or}_{ ext{ns}}^1 ig] := rac{\langle S_1, s
angle o s'}{\langle S_1 ext{ or } S_2, s
angle o s'} \qquad ig[ext{or}_{ ext{ns}}^2 ig] := rac{\langle S_2, s
angle o s'}{\langle S_1 ext{ or } S_2, s
angle o s'}$$

• Y la de paso corto

$$ig[ext{or}_{ ext{sos}}^1 ig] := \langle S_1 ext{ or } S_2, s
angle \Rightarrow \langle S_1, s
angle \qquad ig[ext{or}_{ ext{sos}}^2 ig] := \langle S_1 ext{ or } S_2, s
angle \Rightarrow \langle S_2, s
angle$$

 Esta instrucción nos aporta una nueva diferencia entre las dos semánticas operacionales: el paso corto mantiene los ciclos en presencia de indeterminación mientras que el largo los elimina.

Paralelismo

- Extendemos ahora con la instrucción si par si que ejecuta paralelamente las dos sentencias, es decir, se intercalan las instrucciones de las dos.
- El paso corto será:

$$egin{aligned} \left[\operatorname{par}_{\operatorname{sos}}^1
ight] &:= rac{\langle S_1, s
angle \Rightarrow \langle S_1', s'
angle}{\langle S_1 \operatorname{par} S_2, s
angle \Rightarrow \langle S_1' \operatorname{par} S_2, s'
angle} \ \left[\operatorname{par}_{\operatorname{sos}}^2
ight] &:= rac{\langle S_1, s
angle \Rightarrow s'}{\langle S_1 \operatorname{par} S_2, s
angle \Rightarrow \langle S_2, s'
angle} \ \left[\operatorname{par}_{\operatorname{sos}}^3
ight] &:= rac{\langle S_2, s
angle \Rightarrow \langle S_2', s'
angle}{\langle S_1 \operatorname{par} S_2, s
angle \Rightarrow \langle S_1 \operatorname{par} S_2', s'
angle} \ \left[\operatorname{par}_{\operatorname{sos}}^2
ight] &:= rac{\langle S_1, s
angle \Rightarrow s'}{\langle S_1 \operatorname{par} S_2, s
angle \Rightarrow \langle S_1, s'
angle} \end{aligned}$$

 Sin embargo, el paso largo no será capaz de definir esta construcción puesto que solo capta el estado final y no los pasos intermedios, es decir, en el mejor de los casos definirá una construcción en la que una sentencia se ejecuta antes que la otra, pero no más.

Bloques y procedimientos

Bloques

• Extendemos WHILE con bloques begin Dv s end donde tenemos declaraciones de variables locales: Dv ::= var x := a; Dv | . Debemos añadir que $D_V \in \mathbf{Dec}_V$ que es la categoría sintáctica de declaraciones de variables. Con esto definimos el conjunto de variables declaradas en Dv :

$$egin{cases} \operatorname{DV}\left(\operatorname{ extbf{var}}\,x:=a;D_{V}
ight) &=\left\{x
ight\}\cup\operatorname{DV}_{V} \ \operatorname{DV}\left(arepsilon
ight) &=\emptyset \end{cases}$$

 A la hora de definir la semántica de las declaraciones tenemos que tener en cuenta que no son instrucciones. Por esto se tienen que definir de una nueva forma. Además, para recuperar las variables globales que se han redeclarado necesitamos la siguiente función:

$$(s'\left[X\mapsto s
ight]x):=egin{cases} s\ x, & ext{si}\ x\in X\ s'\ x, & ext{si}\ x
ot\in X \end{cases}$$

Intuitivamente, s' es el estado tras abandonar el bloque, s es el de antes de entrar y X es el conjunto de variables globales redeclaradas.

- Definimos ahora la semántica para las declaraciones de variables:
 - Caso base:

$$[\mathrm{none}_{\mathrm{ns}}] := \langle arepsilon, s
angle o_D s$$

Caso recursivo:

$$[ext{var}_{ ext{ns}}] := rac{\langle D_V, s \, [x \mapsto \mathcal{A}\llbracket a
rbracket s]
angle
ightarrow_D s'}{\langle ext{var} \, x := a
ceil D_V, s
angle
ightarrow_D s'}$$

• Y para los bloques:

$$[\operatorname{block}_{\operatorname{ns}}] := rac{\langle D_V, s
angle o_D s', \langle S, s'
angle o s''}{\langle \operatorname{\mathtt{begin}} D_V S \operatorname{\mathtt{end}}, s
angle o s'' \left[\operatorname{DV}(D_V) \mapsto s
ight]}.$$

Es decir, realizamos las declaraciones de las variables locales desde s lo que nos da s', ejecutamos S con s' y obtenemos s'', pero al final tenemos que devolver las variables globales a su estado original con la función auxiliar que hemos visto antes.

Procedimientos

- Presentamos ahora los procedimientos, otra nueva construcción que acompaña a los bloques (que no los sustituye, es decir, son los bloques los que generan ámbitos, no los procedimientos).
- Tenemos que cambiar la sintaxis añadiendo una nueva instrucción call p y modificando los bloques begin Dv Dp s end . Además, tenemos que añadir las declaraciones de los procedimientos: Dp ::= proc p is s; Dp | . Con esto tenemos que $D_P \in \mathbf{Dec}_P$ que es la categoría sintáctica de declaraciones de procedimientos y $p \in \mathbf{Pname}$ que es el conjunto de nombres de procedimientos.
- Para definir la semántica extendida con los procedimientos tenemos tres posibilidades distintas

Variables y procedimientos dinámicos

• Entorno de procedimientos:

Función que asocia los nombres de los procedimientos a sus cuerpos:

$$\mathbf{Env}_P = \mathbf{Pname} \hookrightarrow \mathbf{Stm}$$

La función no es total para poder hacer llamadas a procedimientos todavía no declarados (por ejemplo, para permitir la recursividad mutua).

• Si ahora tenemos un entorno $env_P \in \mathbf{Env}_P$ tenemos que las transiciones tendrán en cuenta el entorno de la siguiente manera:

$$env_P \vdash \langle S, s
angle o s'$$

 Antes de definir la nueva semántica de largo paso, necesitamos una nueva función auxiliar que actualice Env_P cuando entramos en un bloque para añadir los nuevos procedimientos que se definan:

$$\mathrm{upd}_P:\mathbf{Dec}_P imes\mathbf{Env}_P o\mathbf{Env}_P$$

Lo hacemos recursivamente:

o Caso base:

$$\operatorname{upd}_{P}(\varepsilon, env_{P}) = env_{P}$$

Caso recursivo:

$$\operatorname{udp}_{P}\left(\operatorname{ extsf{proc}} p ext{ is } S; D_{P}, env_{P}
ight) = \operatorname{udp}_{P}\left(D_{P}, env_{P}\left[p \mapsto S
ight]
ight)$$

Con todo esto, ya podemos actualizar la semántica de WHILE:

Asignación:

$$[\operatorname{ass}_{\operatorname{ns}}] := env_P \vdash \langle x := a, s
angle o s \, [x \mapsto \mathcal{A} \llbracket a
rbracket s]$$

Skip:

$$[\operatorname{skip}_{\operatorname{ns}}] := env_P \vdash \langle \mathtt{skip}, s
angle o s$$

o Composición:

$$[ext{comp}_{ ext{ns}}] := rac{env_P dash \langle S_1, s
angle o s', \ env_P dash \langle S_2, s'
angle o s''}{env_P dash \langle S_1; S_2, s
angle o s''}$$

- Condicional:
 - Si se cumple:

$$ig[ext{if}_{ ext{ns}}^{ ext{tt}}ig] := rac{env_P dash\langle S_1, s
angle o s'}{env_P dash\langle ext{if } b ext{ then } S_1 ext{ else } S_2, s
angle o s'}, \ ext{ si } \mathcal{B}\llbracket b
rbracket s = ext{tt}$$

Si no se cumple:

$$\left[ext{if}_{ ext{ns}}^{ ext{ff}}
ight] := rac{env_P dash \langle S_2, s
angle o s'}{env_P dash \langle ext{if } b ext{ then } S_1 ext{ else } S_2, s
angle o s'}, \ ext{ si } \mathcal{B}\llbracket b
rbracket s = ext{ff}$$

- Bucle:
 - Si se cumple:

$$egin{aligned} egin{aligned} \left[ext{while} _{ ext{ns}}^{ ext{tt}}
ight] := rac{env_P dash \langle S, s
angle o s', env_P dash \langle ext{while} \ b \ ext{do} \ S, s
angle o s''}{env_P dash \langle ext{while} \ b \ ext{do} \ S, s
angle o s''}, & & & & & & & & \end{aligned}$$

• Si no se cumple:

$$\left[\mathrm{while}_{\mathrm{ns}}^{\mathrm{ff}}
ight] := env_P dash \langle \mathtt{while} \ b \ \mathtt{do} \ S, s
angle o s, \ \mathrm{si} \ \mathcal{B} \llbracket b
rbracket s = \mathbf{ff}$$

Bloque:

$$[\operatorname{block}_{\operatorname{ns}}] := rac{\langle D_V, s
angle o_D s', \ \operatorname{udp}_P\left(D_P, env_P
ight) dash\left\langle S, s'
angle o s''}{env_P dash\left\langle \operatorname{begin} D_V D_P S \operatorname{end}, s
angle o s'' \left[\operatorname{DV}\left(D_V
ight) \mapsto s
ight]}$$

Llamada:

$$[\operatorname{call}^{
m rec}_{
m ns}] := rac{env_P dash \langle S, s
angle o s'}{env_P dash \langle \operatorname{\mathsf{call}} p, s
angle o s'}, \ \ {
m si} \ env_P \ p = S$$

Variables dinámicas y procedimientos estáticos

• Entorno de procedimientos:

Función que asocia los nombres de los procedimientos a sus cuerpos:

$$\mathbf{Env}_P = \mathbf{Pname} \hookrightarrow \mathbf{Stm} \times \mathbf{Env}_P$$

Necesitamos recordar también los procedimientos *ya declarados* en el momento que se declara uno nuevo (puesto que las llamadas son estáticas). Ahora necesitamos una nueva definición para udp_P que será:

$$egin{cases} \operatorname{udp}_{P}\left(arepsilon,env_{P}
ight) &= env_{P} \ \operatorname{udp}_{P}\left(\operatorname{proc}p\ ext{is}\ S;D_{P},env_{P}
ight) &= \operatorname{udp}_{P}\left(D_{P},env_{P}\left[p\mapsto\left(S,env_{P}
ight)
ight]
ight) \end{cases}$$

Lo que quiere decir que, cuando actualizamos el entorno para añadir p, guardamos no solo su cuerpo sino también el entorno en ese momento.

 Con esto ya podemos actualizar la definición semántica. En general será igual a la vista en la anterior sección a excepción de las llamadas:

$$[\operatorname{call}_{\operatorname{ns}}] := rac{env_P' dash \langle S, s
angle o s'}{env_P dash \langle \operatorname{\mathsf{call}} p, s
angle o s'}, \ \ \operatorname{si} \ env_P \ p = (S, env_P')$$

Sin embargo, en este caso las llamadas recursivas no las tenemos directamente y tenemos que añadir una nueva derivación para el caso de que una función se llame a sí misma (observar que cuando actualizamos el entorno, no p no tiene asociado el entorno en el que ha sido declarada sino el anterior).

$$[\operatorname{call}^{\operatorname{rec}}_{\operatorname{ns}}] := rac{env_P' \left[p \mapsto (S, env_P')
ight] dash \langle S, s
angle o s'}{env_P dash \langle \operatorname{\mathsf{call}} p, s
angle o s'}, \ \ \operatorname{si} \ env_P \ p = (S, env_P')$$

En esta nueva definición estamos añadiendo el valor de p al entorno anterior al que se declaró con lo que podemos realizar la llamada recursiva.

Variables y procedimientos estáticos

- Para tener variables estáticas necesitamos modificar el estado y «separarlo» en dos nuevas funciones distintas. Una guardará la *localización* de la variable en un memoria abstracta mientras que la otra *asignará* un valor a esa dirección. Con esto el estado será la composición de estas dos funciones.
- Funciones \mathbf{Env}_V :

Esta funciones mapean variables de ${f Var}$ a posiciones de una memoria abstracta, ${f Loc}$:

$$\mathbf{Env}_V := \mathbf{Var} o \mathbf{Loc}$$

• Ahora teniendo un "memoria" \mathbf{Loc} , necesitamos una forma de obtener la siguiente dirección libre. Para ello usamos new que es una función que dada una dirección, nos devuelve la siguiente libre:

$$\mathrm{new}:\mathbf{Loc}\to\mathbf{Loc}$$

• Funciones Store:

Estas funciones asignan a las direcciones de **Loc** valores que pueden tener las variables (en el caso de **WHILE**, enteros):

$$\mathbf{Store} = \mathbf{Loc} \cup \{\mathtt{next}\} \to \mathbb{Z}$$

El elemento next representa la siguiente dirección de memoria libre.

 Con esto la semántica de las declaraciones de variables tendrá que ser actualizada de la siguiente forma:

$$\langle D_V, env_V, sto
angle
ightarrow_D \ (env_V', sto')$$

- Con todo esto ya sí podemos dar las definiciones de la semántica de las declaraciones de variables. De nuevo lo haremos de forma recursiva:
 - o Caso base:

$$[\text{none}_{\text{ns}}] := \langle \varepsilon, env_V, sto \rangle \rightarrow_D (env_V, sto)$$

 \circ Caso recursivo: $[\mathrm{var}_{\mathrm{ns}}] :=$

$$rac{\langle D_V, env_V \left[x \mapsto l
ight], sto \left[l \mapsto v
ight] \left[ext{new } l
ight]
angle o_D \left(env_V', sto'
ight)}{\langle ext{var } x := a; \; D_V, env_V, sto
angle o_D \left(env_V', sto'
ight)}, \ ext{si } v = \mathcal{A} \llbracket a
rbracket \left(sto \circ env_V
ight) \; ext{y} \; l = sto \, ext{next}},$$

- De forma intuitiva, la anterior definición nos indica varias cosas:
 - \circ El elemento v nos da el valor de la nueva variable x en el estado anterior a su declaración mientras que l nos indica la posición que ocupará.
 - \circ En la premisa estamos actualizando recursivamente el entorno de las variables añadiendo la posición que ocupará x y el *store* con el valor de x (que se asociará a su posición l) así como con el nuevo **next** que lo aportará la función **new**, que hemos definido antes.
- Con todas estas definiciones ya estamos en disposición de definir el entorno de procedimientos para este caso. Claramente será necesario el entorno de variables. Por tanto:

$$\mathbf{Env}_P = \mathbf{Pname} \hookrightarrow \mathbf{Stm} \times \mathbf{Env}_V \times \mathbf{Env}_P$$

Y, claro, la actualización tendrá que "recordar" también las variables declaradas en ese momento: $\operatorname{udp}_P : \mathbf{Dec}_p \times \mathbf{Env}_V \times \mathbf{Env}_P \to \mathbf{Env}_P$.

$$egin{cases} \operatorname{udp}_P\left(arepsilon, env_V, env_P
ight) &= env_P \ \operatorname{udp}_P\left(\operatorname{ ext{proc}} p \ ext{is} \ S; D_P, env_V, env_P
ight) &= \operatorname{udp}_P\left(D_P, env_V, env_P \left[p \mapsto \left(S, env_V, env_P
ight)
ight]
ight) \end{cases}$$

• De esta forma las transiciones de la semántica de paso largo serán de la siguiente forma:

$$env_V, env_P dash \langle S, sto
angle o sto'$$

- Con todo esto, ya podemos actualizar la semántica de WHILE:
 - o Asignación:

$$egin{aligned} \left[\mathrm{ass}_{\mathrm{ns}}
ight] &:= env_V, env_P dash \langle x := a, sto
angle
ightarrow sto \left[l \mapsto v
ight], \ &\mathrm{si} \; l = env_V \; x \; \mathrm{y} \; v = \mathcal{A} \llbracket a
rbracket \left(sto \circ env_V
ight) \end{aligned}$$

Skip:

$$[\mathrm{skip}_{\mathrm{ns}}] := env_V, env_P \vdash \langle \mathtt{skip}, sto
angle o sto$$

Composición:

$$[ext{comp}_{ ext{ns}}] := rac{env_V, env_P dash \langle S_1, sto
angle o sto', \ env_V, env_P dash \langle S_2, sto'
angle o sto''}{env_V, env_P dash \langle S_1; S_2, sto
angle o sto''}$$

- Condicional:
 - Si se cumple:

$$egin{aligned} \left[ext{if}_{ ext{ns}}^{ ext{tt}}
ight] := rac{env_V, env_P dash \langle S_1, sto
angle o sto'}{env_V, env_P dash \langle ext{if } b ext{ then } S_1 ext{ else } S_2, sto
angle o sto'}, \ & ext{si } \mathcal{B}\llbracket b
Vert (sto \circ env_V) = ext{tt} \end{aligned}$$

• Si no se cumple:

$$\left[\mathrm{if}^{\mathrm{ff}}_{\mathrm{ns}}
ight] := rac{env_V, env_P dash \langle S_2, sto
angle o sto'}{env_V, env_P dash \langle \mathtt{if} \ b \ \mathtt{then} \ S_1 \ \mathtt{else} \ S_2, sto
angle o sto'}, \ \mathrm{si} \ \mathcal{B} \llbracket b
Vert (sto \circ env_V) = \mathbf{ff}$$

- o Bucle:
 - Si se cumple:

$$[ext{while}_{ ext{ns}}^{ ext{tt}}] := rac{env_V, env_P dash \langle S, sto
angle o sto',}{env_P dash \langle ext{while} \ b \ ext{do} \ S, sto'
angle o sto''}}{env_P dash \langle ext{while} \ b \ ext{do} \ S, sto
angle o sto''}}, \ ext{si} \ \mathcal{B} \llbracket b
Vert (sto \circ env_V) = \mathbf{tt}$$

• Si no se cumple:

$$\left[\mathrm{while}_{\mathrm{ns}}^{\mathrm{ff}}
ight] := env_V, env_P dash \langle \mathtt{while} \ b \ \mathtt{do} \ S, sto
angle o s, \ \operatorname{si} \mathcal{B} \llbracket b
rbracket (sto \circ env_V) = \mathbf{ff}$$

o Bloque:

$$egin{aligned} \langle D_V, env_V, sto
angle
ightarrow_D \left(env_V', sto'
ight), \ env_V', env_P' dash \langle S, sto'
angle
ightarrow sto'' \ env_V, env_P dash \langle ext{begin } D_V \ D_P \ S \ ext{end}, sto
angle
ightarrow sto'', \ & ext{si } env_P' = ext{udp}_P \left(D_P, env_V', env_P
ight) \end{aligned}$$

Es decir, actualizamos el entorno de las variables para obtener env_V' y sto'. Tras esto, actualizamos el entorno de procedimientos para obtener env_P' . Con todo esto, ya sí ejecutamos S.

- Llamada:
 - No recursiva:

$$[ext{call}_{ ext{ns}}] := rac{env_V', env_P dash \langle S, sto
angle o sto'}{env_V, env_P dash \langle ext{call } p, sto
angle o sto'}, \ \ ext{si } env_P \ p = (S, env_V', env_P')$$

Recursiva:

$$[\operatorname{call}^{ ext{rec}}_{ ext{ns}}] := rac{env_V', env_P' \left[p \mapsto (S, env_V', env_P')
ight] dash \langle S, sto
angle o sto'}{env_V, env_P dash \langle ext{call } p, sto
angle o sto'}, \ \operatorname{si} env_P \ p = (S, env_V', env_P') \ ,$$