

Project Functioneel Programmeren

Maximiliaan Leyman

2e zittijd – enkel deel “Programmeertaal”

Inleiding:

De programmeertaal is gebouwd met Java en Python als voorbeeld, maar vooral rond de kern van het besturen van de Mbot. De programmeertaal heb ik Hasky genoemd, naar de naam van mijn robotje en omdat het een mini-taaltje is gemaakt met Haskell. Met veel symbolen kun je min of meer gewoon doen wat je verwacht dat ze zouden doen. + telt op, & is een logische AND, enzovoort.

Syntax:

```
Nmr ::= Int | Var Name | Nmr+Nmr | Nmr-Nmr | Nmr*Nmr
Con ::= Bool | not Con | Num(<=</>=</>=</>=)Num | Con&Con | Con|Con
Cmd ::= Wait Int; | Call Name Int; | if(Con){Pgm} | while(Con){Pgm} | roboCmd; | #Comment#
roboCmd ::= Turn_left Nmr | Turn_right Nmr | Forward Nmr | Stop
           | Lamp Nmr Nmr Nmr Nmr | Light Name | Dist Name
```

Pgm ::= [Cmd]

Bool ::= True | False

Int ::= Integers

Name ::= String, naam voor variabelen in de environment (Int)

Semantiek:

Hasky op zich bestaat uit een series commandos, Cmd, samengevoegd in blokken, Pgms, omgeven door { } accolades. De parser verwijdt op voorhand alle newlines en tabs, zodat deze vrij gebruikt kunnen worden om de code overzichtelijker te maken.

Nmr stellen de numerieke waarden voor in Hasky – dit is ofwel een literal Int, een Name, uitgedrukt als 'Var <String>', die verwijst naar een getalvariabele in de environment, of een uitdrukking met de operatoren (<=, <, >=, >, ==). Uitdrukkingen worden omgeven door ronde haakjes (), zonder spaties. Eender waar je in Hasky-code een gewoon nummer zou zetten, kun je in de plaats ook een expressie zetten, die dan ge-evalueerd wordt tot een uiteindelijke literal. Nmr voorbeeld: “1+(2+3)”.

Con stellen logische waarden voor in Hasky. Deze kunnen een booleaanse waarde, True of False aannemen, ofwel de vorm van een logische uitdrukking. Net zoals hierboven moeten deze in ronde haakjes gezet worden. De beschikbare logische uitdrukkingen zijn een logische AND met het teken '&', een logische OR met het teken '|', een logische not door middel van het woord “not”, of een vergelijking van twee Nmr getallen met '<='. D.m.v. '&' en 'not' kunnen hiermee alle andere vergelijkingen gemaakt worden. Con voorbeeld: “True&(2 <= 3)”

Bij de con-uitdrukkingen zet je in tegenstelling tot de Nmr-uitdrukkingen wel spaties. Dit leek mij natuurlijker voor logische expressies, en idealiter zouden beiden mogelijk moeten zijn voor beiden.

Cmd zijn de commandos, statements, waaruit Hasky opgebouwd is. Een Cmd kan “wait <Nmr>;” zijn, hetwelke niks doet en gewoon wacht. “call <Name> <Int>;” voegt een getal met de waarde van de Int toe aan de omgeving onder de naam Name. Een roboCmd stelt een commando voor de robot voor, verder uitgebreider uitgelegd. Deze drie commando's – namelijk, die die geen

functieblok als argument meevragen, moeten afgesloten worden met een ;.
Cmd's worden gebundeld in blokken die Pgm's heten. Het commando `if(<Con>){Pgm}` evalueert de Con die tussen de haakjes bij 'if' staat, en voert het Pgm uit als de conditie True evalueert. Het commando `while(<Con>){Pgm}` is analoog, maar dit blok wordt herhaald totdat de conditie False evalueert. Merk op dat vergelijkende Con's zelf omgeven moeten zijn door haakjes, en er dus twee paar moeten staan – een van de if-clause en een van de Con zelf.
Een Hasky-programma bestaat uit 1 groot Pgm, opgebouwd uit de verschillende Cmds (die mogelijks dan zelf kleinere Pgms als argumenten meekrijgen).

Voor roboCmd zijn er 7 mogelijke opties.

“turn_left”, “turn_right”, “forward” en “stop” spreken voor zich. De eerste drie nemen mogelijks een ‘Nmr’ mee om de snelheid van de motoren aan te duiden. Als er geen Nmr meegegeven wordt (dus bv. gewoon “Turn_left;”) wordt de waarde automatisch op 150 gezet.

“lamp” neemt vier Nmr argumenten (“lamp <Nmr> <Nmr> <Nmr> <Nmr>”) die, zoals in de Mbot bibliotheek, respectievelijk het nummer van de lamp en de drie RGB waarden aangeven waar de lamp op gezet moet worden.

“light” en “dist” nemen elk een name argument (“light <Name>” en “dist <Name>”), waarin het resultaat opgeslagen zal worden. Voor light geeft dit een “0” terug als beiden zwart zijn, een “1” als enkel links zwart is, een “2” als enkel rechts zwart is, en een “3” als geen enkele zwart is. De waarde voor “dist” wordt afgerond naar de dichtstbijzijnde Int.

Met behulp van het commando “wait <Nmr>” kan men het programma laten wachten voor een bepaalde tijdsduur, in tienden van een seconde.

Verder kunnen tussen de commandos in de code ook commentaarblokken gezet worden. Een commentaarblok wordt begonnen met #, en mag niet halverwege een bestaand commando staan. Alles binnen de commentaar, tot je terug een # zet, wordt volledig genegeerd door de interpreter.

Voorbeelden:

Police:

```
{
while(True){
    lamp 1 255 0 0;
    lamp 2 0 0 255;
    wait 5;
    lamp 1 0 0 255;
    lamp 2 255 0 0;
    wait 5;
}
}
```

Avoid:

```
{
call grens 30;
while(True){
    dist see;
    if((Var see <= Var grens)){
        turn_right;
    }
    if((Var grens <= Var see)){
        forward;
    }
    wait 1;
}
```

```
}  
}
```

Line:

```
{  
while(True){  
    #wait 1;#  
    light in;  
    if((Var in == 0)){  
        forward 80;  
    }  
    if((Var in == 1)){  
        turn_left 80;  
    }  
    if((Var in == 2)){  
        turn_right 80;  
    }  
    if((Var in == 3)){  
        stop;  
    }  
}  
}
```

Opmerking: De test die ik thuis uitgevoerd heb met Line was met nogal een dunne zwarte strook, die hij moeite had om te zien. De snelheid van de motoren vertragen helpt hierbij – maar afhankelijk van hoe snel de robot rijdt, moet de zwarte strook dus breed genoeg zijn. Een motorsnelheid van ongeveer 80, met draaien d.m.v. een motor i.p.v. twee, slaagt er in redelijk dunne lijnen wel redelijk mooi te volgen.

Implementatie:

De code voor Hasky bestaat uit twee grote delen – de parse-module en de interpreter-module. De main-methode die het hele programma doet lopen, staat in Interpreter.hs.

De parse-module is opgedeeld in parsers voor de verschillende datatypes. De parser-file voor elk datatype bevat de definitie van het datatype, een eventuele evaluator voor dit datatype alsook de parser voor dit datatype. De parsers bestaan op zich uit enkele kleine parser-modules, en worden samengehecht d.m.v. `mplus` uit monadplus om uiteindelijk een grote parser voor programmas te bekomen. De finale pgmParser parst geen commandos, maar programmas – het resultaat van de parse is een lijst van commandos die dan sequentieel door de uitvoeringsmodule uitgevoerd kunnen worden. De file met basisfuncties Parser.hs is grotendeels zoals in de les gezien, maar er zijn enkele toevoegingen bij gemaakt.

Bij NmrParser is ook het type Env gedefinieerd – dit stelt een lijst voor van paren van names – strings – en de bijhorende getallen.

Ook heb ik een kleine file, parsetest.hs gemaakt, om de parsing van Hasky programmatjes te testen. Als in de main van de interpreter het parsen faalt, geeft hij een exception, en blijft de robot openstaan. Dan moet telkens GHCi afgesloten en terug opgestart worden opdat de verbinding met de robot terug opnieuw gemaakt kan worden, wat redelijk ergerlijk is. Parsetest laat toe om gewoon de parse van een file te testen zonder die al te proberen uitvoeren.

Het programma wordt gekozen door helemaal bovenaan in de main, de string aan te passen bij `readFile`.

De mainmethode van `Interpreter.hs` leest het programma uit de externe file in, en opent daarna een `Mbot`. Omdat de State die we meenemen zeer ingewikkeld zou worden moest de bot daar ook ingestoken moeten worden, is `runPgm` zo gedefinieerd dat je het Device van de robot er aan meegeeft.

Met behulp van de `rTnN` functie worden eerst alle tabs en newlines (inclusief Windows newlines) uit de code gehaald. Hierna parset de parser het text-blok naar een array van Cmd's – een Pgm – die dan samen met de bot meegegeven wordt aan `runPgm`. `runPgm` geeft een `StateT Env IO ()` terug – die, voor gebruiksgemak, ook `EnvIO ()` genoemd wordt. Deze wordt dan geevalueerd met `evalStateT` op een initieel lege array om terug bij een `IO ()` te geraken, die dan aan de mainmethode meegegeven wordt om het programma uit te voeren. Uiteindelijk wordt de bot nog gesloten. (Opmerking: Indien je een programma schrijft

De basisopbouw van de verschillende commandos is als volgt. Alle commando's krijgen ook de bot meegegeven zodat `runRobo` relatief simpel blijft, maar niet alle commando's gebruiken hem.

“Wait Nmr” returnt een `EnvIO` die niets teruggeeft en Haskell een aantal tienden van seconden doet wachten, afhankelijk van het meegegeven getal dat naar een “Nmr” geparset wordt. Voor het besturen van de robot leek tienden van een seconde mij een mooie tijdsduur, maar dit kan gemakkelijk aangepast worden in de handler van `wait`.

`Comment` returnt een `EnvIO` die gewoon niets doet (tenzij feedback printen).

“Call Name Nmr” haalt de state op m.b.v. 'get' en voegt hieraan een nieuw element toe met de gegeven naam en waarde. Dit gebeurt m.b.v. de `addToEnv` functie uit `Evaluator.hs`. Als er al een variabele bestaat met de opgegeven name, wordt deze overschreven. (Om deze variabele later terug te gebruiken in andere commandos, roep je hem op in Hasky met de expressie “Var <naam van de variabele>”

`If` en `While` halen beiden de state op, en gebruiken deze dan om de meegegeven expressie te evalueren naar een uiteindelijke “True” of “False”. Als ze False is, gebeurt er niets. Als ze True is, dan wordt `runPgm` recursief opgeroepen op de commandos in het Pgm-blok dat erop volgt. `While` roept zichzelf nadien terug op met dezelfde logische expressie en hetzelfde commandoblok – als de expressie waar was. Zelf beïnvloeden ze de state niet. Het resultaat is een `EnvIO` die al de effecten van de uiteindelijk bekomen commandos (of dus gewoon niets, als de uitdrukking false was) geconcateneerd is.

De `Robocmd` staan reprogrammeerd als een “Robo Robocmd” commando, dat gewoon de `EnvIO` teruggeeft van het bijhorende robotcommando, dat in `runRobo` geïmplementeerd staat.

`Turn_Left`, `Turn_Right` en `Forward` geven een `EnvIO` terug die de robot naar links of naar rechts laten draaien. De snelheid staat vastgesteld in de functie, maar is wel gemakkelijk aan te passen. Het `Stop`-commando geeft een `EnvIO` terug die de robot compleet stopt.

“Lamp Nmr Nmr Nmr Nmr” krijgt vier Nmr's mee, en geeft een `EnvIO` terug die het commando naar de robot stuurt om de lamp op de bijhorende staat te zetten. De Nmrs worden geevalueerd in de context van de state uit `EnvIO`.

“Light Name” haalt de waarde van de lichtsensoren op en houdt die bij in de variabele bij de meegegeven Name. Hij roept de hulpfunctie `lineToInt` op om het Line-object om te zetten in een int (met waarde zoals hierboven beschreven) om ze te kunnen bijhouden in de int-gebaseerde

environment.

“Dist Name” werkt hetzelfde als Light, en houdt de resulterende waarde bij in de environment. Omdat de environment met Ints werkt, moet deze afgerond worden naar de dichtstbijzijnde Int, maar door in deze functie een vermenigvuldiging door te voeren voor het afronden kan men een zo hoog nodige precisie bekomen voor de sensor.

Conclusie:

Er zijn zeker nog dingen die beter kunnen aan Hasky. Een Env die werkt met Floats/Doubles zou beter zijn – dan zouden delingen ook gemakkelijker te ondersteunen zijn. Ten slotte zou de parser nog iets beter kunnen zijn, onder andere met meer tolerantie voor willekeurig geplaatste spaties en puntkommatekens achter commandos, alsook meer tolerantie rond het plaatsen en weglaten van haakjes.

De taal is echter op zich mooi functioneel, en qua besturing van de robot kunnen het grootste deel van de simpele programma-tjes waar ik mee kon opkomen, geïmplementeerd worden – onder andere zeker de drie basisprogrammas.

Appendix broncode:

```

1  -- Interpreter.hs
2  -- Maximiliaan Leyman
3
4  import CmdParser (Env, parseCmd, parsePgm, Cmd (..), Robocmd (..) )
5  import Parser
6  import NmrParser (Nmr (..), Name)
7  import ConParser (Con)
8  import Evaluator (evalCon, evalNmr, addToEnv)
9  import Control.Monad
10 import Control.Monad.Trans.State
11 import Control.Monad.IO.Class
12 import Control.Concurrent
13 import MBot
14 import System.HIDAPI
15
16 -- De main-methode bevat de daadwerkelijke uitvoering van een programma. Deze leest
17 het Hasky-programma uit een textfile, opent de robot,
18 -- parset en voert het programma uit, en sluit de robot dan weer.
19 -- Het programma om uit te voeren kan aangepast worden door de string bij readFile
20 aan te passen.
21
22 main = do {
23     readpgm <- readFile "avoid.txt";
24     bot <- openMBot;
25     evalStateT (runPgm (parse parsePgm (rTnN readpgm)) bot) [];
26     closeMBot bot
27 }
28
29 -- Remove tabs and Newlines
30 rTnN :: String -> String
31 rTnN ('\t':rest) = rTnN rest
32 rTnN ('\r':rest) = rTnN rest
33 rTnN ('\n':rest) = rTnN rest
34 rTnN (x:rest)    = x:rTnN rest
35 rTnN []          = []
36
37 -- EnvIO is een monad - de combinatie van de State en IO monads d.m.v. StateT.
38 -- De bijgehouden state is een Env, i.e. een array van ints.
39 type EnvIO a = StateT Env IO a
40
41 -- runPgm geeft de EnvIO terug die de uitvoering van het meegegeven programma
42 voorstelt. Door dit dan met evalStateT te evalueren en mee te geven
43 -- aan de main-functie wordt het programma dan uiteindelijk uitgevoerd.
44 -- runPgm wordt ook gebruikt om sub-blokken uit te voeren. De resulterende EnvIO
45 kan dan samengebind worden met andere commando's/programmas tot het uiteindelijke
46 volledige programma.
47 runPgm :: [Cmd] -> Device -> EnvIO ()
48 runPgm [] bot = return ();
49 runPgm (x:xs) bot = do { a <- runCmd x bot;
50                         runPgm xs bot;
51                         }

```

52

```
53 -- runCmd geeft de EnvIO terug die de uitvoering voorstelt van een enkel commando.
54 De implementatie is anders voor elk commando.
55 -- Om het volgen van het programma te vergemakkelijken en inzicht te geven in de
56 flow van het programma, printen meeste commandos ook een statement naar de console
57 uit om te volgen.
58 runCmd :: Cmd -> Device -> EnvIO ()
59 runCmd (Wait a) bot = do{
60     liftIO (print "Waiting");
61     lst <- get;
62     liftIO (threadDelay (100000 * evalNmr a lst))
63 }
64 runCmd Comment bot = liftIO (print "There is a comment here")
65 runCmd (Call a b) bot = do {
66     liftIO (print "Call statement");
67     lst <- get;
68     put (addToEnv a (Lit (evalNmr b lst)) lst);
69     lst2 <- get;
70     liftIO (print lst2);
71 }
72 runCmd (Check a b) bot = do {
73     e <- get;
74     liftIO (print "Check statement");
75     liftIO (print "Current env state:");
76     liftIO (print e);
77     liftIO (print "Condition to evaluate:");
78     liftIO (print a);
79     when (evalCon a e) $ runPgm b bot
80 }
81 runCmd (While a b) bot = do {
82     e <- get;
83     when (evalCon a e) $ do {runPgm b bot;runCmd (While a b) bot;}
84 }
85 runCmd (Robo a) bot = runRobo a bot
86
87 -- runRobo stelt de uitvoering van een Robocmd voor, een commando dat interreageert
88 met de robot.
89 -- De robot draait standard met een wiel vooruit en een wiel uit, maar dit kan
90 redelijk gemakkelijk aangepast worden
91 -- door de 0 te vervangen door het tegengestelde van de expressie ernaast.
92 runRobo :: Robocmd -> Device -> EnvIO ()
93 runRobo (TurnLeft a) bot = do{
94     lst <- get;
95     liftIO (print "Robot turning left");
96     liftIO (sendCommand bot $ setMotor 0 (evalNmr a lst))
97 }
98 runRobo (TurnRight a) bot = do{
99     lst <- get;
100     liftIO (print "Robot turning right");
101     liftIO (sendCommand bot $ setMotor (evalNmr a lst) 0)
```

```

102 }
103 runRobo (Forward a) bot      = do{
104     lst <- get;
105     liftIO (print "Robot going forward");
106     liftIO (sendCommand bot $ setMotor (evalNmr a lst) (evalNmr a lst))
107 }
108 runRobo Stop bot            = do{
109     liftIO (print "Robot stopping");
110     liftIO (sendCommand bot $ setMotor 0 0)
111 }
112 runRobo (Lamp a b c d) bot = do{
113     lst <- get;
114     liftIO (sendCommand bot $ setRGB (evalNmr a lst) (evalNmr b lst) (evalNmr c
115 lst) (evalNmr d lst))
116 }
117 runRobo (Light a) bot      = do {
118     liftIO (print "Reading the line sensor");
119     lin <- liftIO (readLineFollower bot);
120     runCmd (Call a (Lit (lineToInt lin))) bot
121 }
122 runRobo (Dist a) bot      = do{
123     liftIO (print "Reading the ultrasonic sensor");
124     val <- liftIO (readUltraSonic bot);
125     runCmd (Call a (Lit (round val))) bot
126 }
127
128 -- Deze hulpfunctie neemt het Line-object dat gegeven wordt door het
129 readLineFollower-commando van de bot en zet het om naar een integer die wij kunnen
130 bijhouden in onze Env.
131 lineToInt :: Line -> Int
132 lineToInt BOTHB = 0
133 lineToInt LEFTB = 1
134 lineToInt RIGHTB = 2
135 lineToInt BOTHW = 3
136
137
138 -- parsetest.hs
139 -- Maximiliaan Leyman
140
141 import CmdParser (Env, parseCmd, parsePgm, Cmd (..), Robocmd (..))
142 import Parser
143 import NmrParser (Nmr (..), Name)
144 import ConParser (Con)
145 import Evaluator (evalCon, evalNmr, addToEnv)
146 import Control.Monad
147 import Control.Monad.Trans.State
148 import Control.Monad.IO.Class
149
150 -- Dit extra bestand dient om de parsing van een Hasky-programma te testen, zonder
151 dit daadwerkelijk op de robot uit te voeren.

```



```

152 -- Dit is vooral handig omdat de robot blokkeert als je (Hasky-)programma niet
153 parset (en dus de main-methode uit Interpreter.hs geen programma heeft om uit te
154 voeren), want de exception
155 -- hiervan zorgt ervoor dat de robot nooit gesloten wordt, en het dan nodig is
156 GHCi te herstarten om verder te kunnen.
157
158 main = do {
159     readpgm <- readFile "pgm4.txt";
160     print (show (apply parsePgm (rTnN readpgm)));
161 }
162
163
164 -- Remove tabs and Newlines
165 rTnN :: String -> String
166 rTnN ('\t':rest) = rTnN rest
167 rTnN ('\r':rest) = rTnN rest
168 rTnN ('\n':rest) = rTnN rest
169 rTnN (x:rest)    = x:rTnN rest
170 rTnN []          = []
171
172
173 -- Evaluator.hs
174 -- Maximiliaan Leyman
175
176 module Evaluator
177 ( evalNmr
178 , evalCon
179 , addToEnv
180 ) where
181
182 import Parser
183 import MonadPlus
184 import NmrParser (Nmr (..), Env, Name)
185 import ConParser (Con (..))
186
187 -- Deze functie zoekt een nummer op in de Env
188 findvar :: Name -> Env -> Nmr
189 findvar a ((n,l):xs) = if a == n then l else findvar a xs
190 findvar a []         = Lit 0
191
192 addToEnv :: Name -> Nmr -> Env -> Env
193 addToEnv a v ((n,l):xs) = if a == n then (n,v):xs else (n,l):addToEnv a v xs
194 addToEnv a v []         = [(a,v)]
195
196 -- Deze functie evalueert een "Nmr" tot een Haskell int
197 evalNmr :: Nmr -> Env -> Int
198 evalNmr (Lit n)     e = n
199 evalNmr (a :+: b)   e = evalNmr a e + evalNmr b e
200 evalNmr (a :-: b)   e = evalNmr a e - evalNmr b e
201 evalNmr (a *: b)    e = evalNmr a e * evalNmr b e

```

```

202 evalNmr (a :/: b) e = evalNmr a e `quot` evalNmr b e
203 evalNmr (Var n) e = evalNmr (findvar n e) e
204
205 -- Deze functie evalueert een "Con" tot een Haskell Bool
206 evalCon :: Con -> Env -> Bool
207 evalCon (Boolean x) e = x
208 evalCon (Inv x) e = not (evalCon x e)
209 evalCon (a :&: b) e = evalCon a e && evalCon b e
210 evalCon (a :|: b) e = evalCon a e || evalCon b e
211 evalCon (a :<=: b) e = evalNmr a e <= evalNmr b e
212 evalCon (a :<: b) e = evalNmr a e < evalNmr b e
213 evalCon (a :>=: b) e = evalNmr a e >= evalNmr b e
214 evalCon (a :>: b) e = evalNmr a e > evalNmr b e
215 evalCon (a :==: b) e = evalNmr a e == evalNmr b e
216
217
218 -- CmdParser.hs
219 -- Maximiliaan Leyman
220
221 module CmdParser
222 ( Cmd (..)
223 , Robocmd (..)
224 , Env
225 , parseCmd
226 , parsePgm
227 ) where
228
229 import Parser
230 import MonadPlus
231 import ConParser
232 import NmrParser
233
234 -- Dit gegevenstype stelt de verschillende commandos in Hasky voor
235 data Cmd = Wait Nmr -- Wacht Nmr seconden
236         | Comment -- Een comment - doet niks
237         | Call Name Nmr -- Houd het meegegeven Nmr bij als variabele met
238 als naam Name
239         | Check Con [Cmd] -- Voert het [Cmd] blok uit als Con 'True'
240 evalueert
241         | While Con [Cmd] -- Voert het [Cmd] blok uit zolang Con 'True'
242 evalueert
243         | Robo Robocmd -- Voert het robot-commando Robocmd uit
244 deriving (Eq, Show)
245
246 -- Dit zijn de commandos die daadwerkelijk interreageren met de robot.
247 data Robocmd = TurnLeft Nmr
248             | TurnRight Nmr
249             | Forward Nmr
250             | Stop
251             | Lamp Nmr Nmr Nmr Nmr

```

```

252         | Light Name
253         | Dist Name
254         deriving (Eq, Show)
255
256 -- Parse een enkel Hasky-commando
257 parseCmd :: Parser Cmd
258 parseCmd = parseWait `mplus` parseCall
259           `mplus` parseCheck
260           `mplus` parseWhile
261           `mplus` parseRobo
262           `mplus` parseComment
263
264 where
265   parseWait = do { match "wait ";           -- Parse een 'wait' commando
266                   a <- parseNmr;
267                   token ';';
268                   return (Wait a) }
269   parseCall = do { match "call ";           -- Parse een 'call' commando
270                   a <- parseWord;
271                   token ' ';
272                   b <- parseNmr;
273                   token ';';
274                   return (Call a b) }
275   parseCheck = do { match "if(";             -- Parse een 'if' commando
276                   a <- parseCon;           -- De benaming is hier 'check' om
277   verwarring te vermijden, aangezien zowel Haskell als mijn programmeertaal al 'if'
278   in de code hebben.
279                   token ')';
280                   b <- parsePgm;
281                   return (Check a b) }
282   parseWhile = do { match "while(";         -- Parse een 'while' commando
283                   a <- parseCon;           -- Hlint meldt dat duplication hier
284   vermeden kan worden met Check - dit is waar, maar zou de structuur een beetje
285   verbrodden en het
286   laten staan.
287                   token ')';             -- ingewikkelder maken dan om dit gewoon te
288                   b <- parsePgm;
289                   return (While a b) }
290   parseComment = do { token '#';           -- Parse een comment line
291                      plus (spot (/= '#'));
292                      token '#';
293                      return Comment }
294
295 -- Parse een commando dat met de robot interreageert.
296 parseRobo :: Parser Cmd
297 parseRobo = parseLeft `mplus` parseRight
298           `mplus` parseFwd
299           `mplus` parseStop
300           `mplus` parseLamp
301           `mplus` parseLight
302           `mplus` parseDist
303           `mplus` parseLeftAmount

```

```

303         `mplus` parseRightAmount
304         `mplus` parseFwdAmount
305     where
306     parseLeft  = do { match "turn_left;";
307                      return (Robo (TurnLeft (Lit 150))) }
308     parseRight = do { match "turn_right;";
309                      return (Robo (TurnRight (Lit 150))) }
310     parseFwd   = do { match "forward;";
311                      return (Robo (Forward (Lit 150))) }
312     parseStop  = do { match "stop;";
313                      return (Robo Stop) }
314     parseLamp  = do { match "lamp ";
315                      a <- parseNmr;
316                      token ' ';
317                      b <- parseNmr;
318                      token ' ';
319                      c <- parseNmr;
320                      token ' ';
321                      d <- parseNmr;
322                      token ';';
323                      return (Robo (Lamp a b c d)) }
324     parseLight = do { match "light ";
325                      a <- parseWord;
326                      token ';';
327                      return (Robo (Light a)) }
328     parseDist  = do { match "dist ";
329                      a <- parseWord;
330                      token ';';
331                      return (Robo (Dist a)) }
332     parseLeftAmount = do { match "turn_left ";
333                          a <- parseNmr;
334                          token ';';
335                          return (Robo (TurnLeft a)) }
336     parseRightAmount = do { match "turn_right ";
337                          a <- parseNmr;
338                          token ';';
339                          return (Robo (TurnRight a)) }
340     parseFwdAmount  = do { match "forward ";
341                          a <- parseNmr;
342                          token ';';
343                          return (Robo (Forward a)) }
344
345     -- Parse een Hasky programma-blok, met accolades als delimiters
346     parsePgm :: Parser [Cmd]
347     parsePgm = do{ token '{';
348                   res <- plus parseCmd;
349                   token '}';
350                   return res }
351
352
353     -- NmrParser.hs

```

```

354 -- Maximiliaan Leyman
355
356 module NmrParser
357 ( Nmr (..)
358   , Name
359   , Env
360   , parseNmr
361 ) where
362
363 import Parser
364 import MonadPlus
365
366 type Name = String
367 type Env = [(Name, Nmr)]
368
369 -- Dit gegevenstype stelt de verschillende vormen van numerieke expressie in Hasky
370 voor
371 data Nmr = Lit Int
372         | Var Name
373         | Nmr :+: Nmr
374         | Nmr :-: Nmr
375         | Nmr *: Nmr
376         | Nmr :/: Nmr
377         deriving (Eq, Show)
378
379 -- Parse een Hasky Nmr expressie
380 parseNmr :: Parser Nmr
381 parseNmr = parseLit `mplus` parseAdd `mplus` parseSub `mplus` parseMul `mplus`
382 parseDiv `mplus` parseVar
383     where
384         parseLit = do { n <- parseInt; -- Parse een literal
385                        return (Lit n) }
386         parseAdd = do { token '('; -- Parse een optelling
387                        a <- parseNmr;
388                        token '+';
389                        b <- parseNmr;
390                        token ')';
391                        return (a :+: b) }
392         parseSub = do { token '('; -- Parse een aftrekking
393                        a <- parseNmr;
394                        token '-';
395                        b <- parseNmr;
396                        token ')';
397                        return (a :-: b) }
398         parseMul = do { token '('; -- Parse een vermenigvuldiging
399                        a <- parseNmr;
400                        token '*';
401                        b <- parseNmr;
402                        token ')';
403                        return (a *: b) }
404         parseDiv = do { token '('; -- Parse een deling

```

```

405         a <- parseNmr;
406         token '/';
407         b <- parseNmr;
408         token ')';
409         return (a :/: b) }
410     parseVar = do { match "Var "; -- Parse een variabele en zijn naam
411                   a <- parseWord;
412                   return (Var a) }
413
414
415
416 -- ConParser.hs
417 -- Maximiliaan Leyman
418
419 module ConParser
420 ( Con (..)
421 , parseCon
422 ) where
423
424 import Parser
425 import MonadPlus
426 import NmrParser
427 import Debug.Trace
428
429 -- Dit gegevenstype stelt de verschillende vormen van logische expressies in Hasky
430 voor
431 data Con = Boolean Bool
432         | Inv Con
433         | Con :&: Con
434         | Con :|: Con
435         | Nmr :<=: Nmr
436         | Nmr :<: Nmr
437         | Nmr :>=: Nmr
438         | Nmr :>: Nmr
439         | Nmr :==: Nmr
440         deriving (Eq, Show)
441
442 -- Parse een Hasky Con-expressie
443 parseCon :: Parser Con
444 parseCon = parseBool `mplus` parseNot `mplus` parseAnd `mplus` parseOr `mplus`
445 parseCmp
446     where
447         parseNot = do { token '('; -- Parse een 'not' expressie
448                       match "not ";
449                       a <- parseCon;
450                       token ')';
451                       return (Inv a) }
452         parseAnd = do { token '('; -- Parse een 'and' expressie
453                       a <- parseCon;
454                       match " & ";
455                       b <- parseCon;

```

```

456         token ')';
457         return (a :&: b) }
458     parseOr = do { token '(';           -- Parse een 'or' expressie
459                   a <- parseCon;
460                   match " | ";
461                   b <- parseCon;
462                   token ')';
463                   return (a :|: b) }
464
465 parseCmp :: Parser Con
466 parseCmp = parseLte `mplus` parseLt `mplus` parseGte `mplus` parseGt `mplus`
467 parseEq
468     where
469         parseLte = do { token '(';           -- Parse een vergelijking
470                       a <- parseNmr;
471                       match " <=";
472                       b <- parseNmr;
473                       token ')';
474                       return (a :<=: b) }
475         parseLt = do { token '(';
476                      a <- parseNmr;
477                      match " < ";
478                      b <- parseNmr;
479                      token ')';
480                      return (a :<: b) }
481         parseGte = do { token '(';
482                       a <- parseNmr;
483                       match " >=";
484                       b <- parseNmr;
485                       token ')';
486                       return (a :>=: b) }
487         parseGt = do { token '(';
488                      a <- parseNmr;
489                      match " > ";
490                      b <- parseNmr;
491                      token ')';
492                      return (a :>: b) }
493         parseEq = do { token '(';
494                      a <- parseNmr;
495                      match " == ";
496                      b <- parseNmr;
497                      token ')';
498                      return (a :==: b) }
499
500
501 parseBool :: Parser Con
502 parseBool = parseTrue `mplus` parseFalse
503     where
504         parseTrue = do { match "True";
505                        return (Boolean True) }
506         parseFalse = do { match "False";

```

```

507         return (Boolean False) }
508
509
510
511 -- Parser.hs
512 -- Maximiliaan Leyman
513 -- Op basis van parser gezien in de les door Christophe Scholliers
514
515 module Parser
516 ( Parser
517 , apply
518 , parse
519 , char
520 , spot
521 , token
522 , match
523 , star
524 , plus
525 , parseInt
526 , parseWord
527 ) where
528
529 import MonadPlus
530 import Data.Char (isDigit)
531
532 -- Contains basic parser functionality necessary for the parsing of simple
533 characters, numbers and strings, upon which the other types of parser will build
534 (given the input will consist entirely of text to be parsed).
535
536 -- Parser type definition
537 newtype Parser a = Parser (String -> [(a, String)])
538
539 -- Making Parser a functor
540 instance Functor Parser where
541     fmap f (Parser p) = Parser (\s -> [(f a, b) | (a, b) <- p s])
542
543 -- Making Parser an applicative functor
544 instance Applicative Parser where
545     pure  = return
546     (Parser p1) <*> (Parser p2) = Parser (\s -> [(f a, s2) | (f, s1) <- p1 s, (a,
547 s2) <- p2 s1])
548
549 -- Making Parser an instance of monad
550 instance Monad Parser where
551     return x = Parser (\s -> [(x,s)])
552     m >>= k = Parser (\s ->
553         [ (y, u) |
554           (x, t) <- apply m s,
555           (y, u) <- apply (k x) t ])
556
557 -- Making Parser an instance of monadplus

```



```

558 instance MonadPlus Parser where
559     mzero = Parser (const [])
560     mplus m n = Parser (\s -> apply m s ++ apply n s)
561
562 -- Apply the parser (returns pair of parsed value and remaining string)
563 apply :: Parser a -> String -> [(a, String)]
564 apply (Parser f) = f
565
566 -- Return parsed value, assuming at least one successful parse
567 parse :: Parser a -> String -> a
568 parse m s = one [ x | (x,t) <- apply m s, t == "" ]
569     where
570         one [] = error "no parse"
571         one [x] = x
572         one xs | length xs > 1 = error "ambiguous parse"
573
574 -- Create a parser to parse one character
575 char :: Parser Char
576 char = Parser f
577     where
578         f [] = []
579         f (c:s) = [(c,s)]
580
581 -- Parse (match?) a character statisfying a given condition
582 spot :: (Char -> Bool) -> Parser Char
583 spot p = do { c <- char; guard (p c); return c }
584
585 -- Create a parser to match a given character
586 token :: Char -> Parser Char
587 token c = spot (== c)
588
589 -- Create a parser to match a given string
590 --match :: String -> Parser String
591 --match [] = return []
592 --match (x:xs) = do {
593 --
594 --             y <- token x;
595 --             ys <- match xs;
596 --             return (y:ys)
597 --         }
598 match :: String -> Parser String
599 match = mapM token
600
601 -- Parsing sequences
602 -- Create a parser to match zero or more occurences (of a given parser match)
603 star :: Parser a -> Parser [a]
604 star p = plus p `mplus` return []
605
606 -- Create a parser to match one or more occurences (of a given parser match)
607 plus :: Parser a -> Parser [a]
608 plus p = do x <- p
609             xs <- star p

```

```

609         return (x:xs)
610
611     -- Parsing numbers
612     -- Create a parser to match a natural number
613     parseNat :: Parser Int
614     parseNat = do s <- plus (spot isDigit)
615                 return (read s)
616
617     -- Create a parser to match a negative number
618     parseNeg :: Parser Int
619     parseNeg = do token '-'
620                 n <- parseNat
621                 return (-n)
622
623     -- Match an integer
624     parseInt :: Parser Int
625     parseInt = parseNat `mplus` parseNeg
626
627     -- Match a single word
628     parseWord :: Parser String
629     parseWord = plus (spot (\s -> (s /= ' ') && (s /= ')') && (s /= ';')));
630
631
632     -- MonadPlus.hs
633     -- Maximiliaan Leyman
634     -- GHCi vond MonadPlus elders precies niet, dus heb ik het hier zelf ingezet om hem
635     te kunnen gebruiken.
636
637     module MonadPlus
638     ( MonadPlus
639     , mzero
640     , mplus
641     , guard
642     ) where
643
644     class Monad m => MonadPlus m where
645         mzero :: m a
646         mplus :: m a -> m a -> m a
647
648     instance MonadPlus [] where
649         mzero = []
650         mplus = (++)
651
652     guard :: MonadPlus m => Bool -> m ()
653     guard False = mzero
654     guard True  = return ()
655

```

