Universidade Federal de Santa Maria Programa de Pós-Graduação em Informática - PPGI

Subtipos e Metateoria dos Subtipos

Linguagens de Programação – ELC921 Prof^a Dr^a Juliana Kaiser Vizzotto

ALUNOS: Alberto Kummer, Daniel Di Domenico, Fernando Campagnolo, Jéssica Lasch de Moura e José Puiati

15 Subtyping

- Também chamado de *subtype polymorphism*;
- Característica presente nas linguagens orientadas a objetos;
- ullet Cálculo Lambda simplesmente tipado com subtipos: $\lambda_{<:}$

- Sem subtipos:
 - √ Regras de tipos bastante rígidas;
 - ✓ Rejeição de expressões que, aos olhos do programador, são bem tipadas.
- Exemplo:

$$\frac{\Gamma \vdash t_1 : T_{11} \rightarrow T_{12} \qquad \Gamma \vdash t_2 : T_{11}}{\Gamma \vdash t_1 t_2 : T_{11}} \qquad (\text{T-App})$$

$$(\lambda r: \{x : Nat\}, r.x) \{x = 0, y = 1\}$$
 Inválido?

- Sem subtipos:
 - ✓ Regras de tipos bastante rígidas;
 - √ Rejeição de expressões que, aos olhos do programador, são bem tipadas.
- Exemplo:

$$\frac{\Gamma \vdash t_1 : T_{11} \rightarrow T_{12} \qquad \Gamma \vdash t_2 : T_{11}}{\Gamma \vdash t_1 t_2 : T_{11}} \qquad (\text{T-APP})$$

$$(\lambda r: \{x : Nat\}, r.x) \{x = 0, y = 1\}$$
 Válido

- Objetivo dos subtipos:
 - √ Refinamento das regras de tipos;
 - ✓ Se S é subtipo de T (S <: T), qualquer termo do tipo S pode ser utilizado no contexto onde T é esperado;
 - ✓ Princípio da substituição segura (safe substituition).

Regra Subsumption

$$\frac{\Gamma \vdash t : S \qquad S <: T}{\Gamma \vdash t : T} \qquad \text{(T-Sub)}$$

Adaptado de (Pierce, 2002).

- Exemplo: $(\lambda r: \{x : Nat\}. \quad r.x) \quad \{x = 0, y = 1\}$ ✓ Considerando que: $\{x : Nat, y : Nat\} <: \{x : Nat\}$
 - Consideration que. $\{x : Nat, y : Nat\} < \{x : Nat\}$
 - \checkmark A regra $\operatorname{T-Sub}$ permite a aplicação pois são tipos válidos.

■ Coleção de regras de inferência para derivar declarações

S <: S (S-Refl)
$$\frac{S <: U \quad U <: T}{S <: T} \qquad (S-Trans)$$

$$\{ |_i : T_i \quad ^{i \in 1..n+k} \} <: \{ |_i : T_i \quad ^{i \in 1..n} \} \qquad (S-RcdWidth)$$

- Exemplos:
 - {*x* : *Nat*}
 - $\{x=3\}, \{x=5\}, e \{x=3, a=true, b=true\}$
 - $\{x : Nat, y : Nat\}$
 - $\{x = 3, y = 100\}$ e $\{x = 3, y = 100, z = true\}$

 É seguro permitir que os tipos dos campos variem desde que os tipos correspondentes nos dois registros estejam na relação de subtipos;

$$\frac{\text{for each } i \quad S_i <: T_i}{\{\rceil_i : S_i \stackrel{i \in 1..n}{}\} <: \{\rceil_i : T_i \stackrel{i \in 1..n}{}\}} \qquad \text{(S-RCDDEPTH)}$$

 A ordem dos campos no registro n\u00e3o faz diferen\u00aca em como podemos us\u00e1-los;

```
\frac{\{k_j:S_j^{\ j\in 1..n}\} \text{ is a permutation of } \{\rceil_i:T_i^{\ i\in 1..n}\}}{\{k_j:S_j^{\ j\in 1..n}\}<:\{_i:T_i^{\ i\in 1..n}\}} \quad \left(\text{S-RcdPerm}\right)
```

Como estamos trabalhando com uma linguagem que não terá apenas números e registros, mas também funções funções podem ser utilizadas como argumentos, precisamos especificar sobre quais circunstâncias é seguro usar uma função de um determinado tipo em um contexto onde é esperada uma função de um tipo diferente;

$$\frac{T_1 <: S_1 \qquad S_2 <: T_2}{S_1 \rightarrow S_2 <: T_1 \rightarrow T_2}$$
 (S-Arrow)

 É conveniente ter um tipo que seja um "supertipo" de cada tipo, para isso introduzimos a nova constante de tipo "Top";

S <: Top (S-Top)

Formas de subtipos - Top e Bot

Formas sintáticas:

 $T ::= \dots$ Top

Bot

Regras de subtipos:

S <: Top (S-Top)

Bot <: T (S-Bot)

Adaptado de (Pierce, 2002).

■ Top:

- ✓ Elemento máximo da relação de subtipos;
- ✓ Equivale ao tipo *Object* das linguagens orientadas a objetos;
- ✓ Dispositivo técnico sofisticado em sistemas que combinam subtipos com poliformismo.

Bot:

- ✓ Elemento mínimo da relação de subtipos;
- √ Tipo vazio (não existem valores do tipo Bot);
- Muito útil para expressar algumas operações que não visam retorno de valores, como exceções, pois:
 - Permite ao programador definir expressões sem retorno com o tipo Bot;
 - Indica ao typechecker que a expressão pode ser utilizada com segurança em qualquer contexto.

Exemplo:

```
\begin{array}{l} \lambda x: \ T. \\ \text{if } < \text{valor apropriado para } x > \text{then} \\ < \text{calcula o resultado} > \\ \text{else} \\ \text{error} \end{array}
```

- Tipo Bot dificulta a implementação;
- Mudança da regra de tipo da aplicação:
 - √ t1 t2:
 - \checkmark t1 pode ser tanto do tipo seta $(T1 \rightarrow T2)$ ou do tipo Bot.

SLIDES FERNANDO

- Subtipos fornecem ao programador uma maior flexibilidade na escrita do código, o que pode ocasionar alguma sobrecarga em tempo de execução
 - imes seja por consequência da representação de dados em uma máquina real

× ou pela natureza das linguagens de programação funcionais

$$\{1_i = v_i \stackrel{i \in 1...n}{}\}.1_i \rightarrow v_i$$
 (E-ProjRcd)

- Ideia principal: substituir expressões que envolvem subtipos por expressões de mais "baixo nível"
 - ✓ processo que ocorre em tempo de execução
 - √ geralmente as expressões são compiladas para uma linguagem próxima a de máquina
- Tudo em razão da performance:
 - √ reduzir a necessidade de buscas durante a execução de código
- No livro-texto da disciplina
 - ✓ Linguagem utilizada pelo programador: $\lambda_{<:}$
 - ✓ Linguagem de baixo nível: λ →

- É vista como uma função que toma um tipo e devolve outro
- É expressa por [—]

- Em tempo de execução as coerções são inseridas nos locais onde ocorrem subsumptions
- Pierce (2002) sugere a formalização de coerções como funções de derivação de tipos

$$\mathcal{C}$$
 :: S \prec : T \mathcal{D} :: $\Gamma \vdash t$: T

- Mas não basta saber que S <: T
 - √ não basta inventar uma regra e adotá-la
 - √ as regras de subtipagem justificam o emprego das coerções
 - ✓ interpretadas como árvores de derivação de subtipos

Semânticas de coerção

■ Lema: Se \mathcal{C} :: S <: T, então $\vdash \llbracket \mathcal{C} \rrbracket$: $\llbracket \mathbb{S} \rrbracket \to \llbracket \mathbb{T} \rrbracket$

- Coerções interagem com o contexto de tipos
 - ✓ interpretadas como derivações de tipos

$$\begin{bmatrix}
\mathcal{D} :: \Gamma \vdash \mathbf{t} : \mathbf{S} & \mathcal{C} :: \mathbf{S} <: \mathbf{T} \\
\Gamma \vdash \mathbf{t} : \mathbf{T}
\end{bmatrix} = [\mathcal{C}][\mathcal{D}]$$

Semânticas de coerção

■ **Teorema:** Se \mathcal{D} :: \vdash t : T, então $\llbracket \Gamma \rrbracket$ é a extensão ponto a ponto entre os contextos de tipos $\llbracket \varnothing \rrbracket$ = \varnothing e $\llbracket \Gamma$, x:T \rrbracket = $\llbracket \Gamma \rrbracket$, x: $\llbracket T \rrbracket$

- Cuidado com a coerência
 - ✓ Derivação de tipos não deve incluir ambiguidades na linguagem
- **Definição:** Uma tradução [—] para a derivação de tipos de uma linguagem para termos de outra é coerente se, para cada par de derivações \mathcal{D}_1 e \mathcal{D}_2 com a mesma conclusão $\Gamma \vdash t:T$, as traduções [\mathcal{D}_1] e [\mathcal{D}_2] apresentam o mesmo comportamento na liguagem de destino.

15.7 Os tipos Interseção e União

De forma semelhante para o tipo União



B.C. Pierce. *Types and Programming Languages*. MIT Press, 2002. ISBN 9780262162098.