

Softwareparadigmen Zusammenfassung

Dieses Skriptum basiert auf der Softwareparadigmen Übung im
Sommersemester 2012 und dem Vorlesungsskriptum 2007.
Vorlesung von Alexander Felfernig

Übungsskriptum verfasst von Daniel Gruß. Version 25. Juni 2014.
Fehlerfunde bitte melden an daniel@gruss.cc.

Inhaltsverzeichnis

1	Syntax	2
1.1	Grundlegende Definitionen	2
1.2	Grammatiken und Sprachen	3
1.3	Chomsky-Sprachhierarchie	4
1.4	Parser	5
1.5	Lexikalische Analyse	5
1.6	Grammatikalische Analyse	6
1.7	LL(1)-Grammatiken	6
1.8	LL(1)-Tabellen	7
2	Semantik von Programmiersprachen	10
2.1	Sprache \mathcal{A} - einfache arithmetische Ausdrücke	10
2.2	Sprache \mathcal{V} - arithmetische Ausdrücke mit Variablen	11
2.3	Datentypen	12
2.4	Sprache der Terme \mathcal{T}	13
2.5	Sprache der Konditionale COND (\mathcal{C})	14
2.6	Rekursionen - Sprache der Ausdrücke EXP (\mathcal{E})	14
2.7	Datentyp der Listen \mathcal{L}	16
2.8	Kodierung von Datentypen	17
2.9	Kodierung von \mathcal{E} in den Datentyp der Listen	19
2.10	Ein \mathcal{E} -Interpreter in \mathcal{E}	20
2.11	Das Halteproblem	20
2.12	Sprache der Prädikatenlogischen Ausdrücke PL (\mathcal{P})	20
2.13	Assignmentsprachen / Sprache AL (\mathcal{A})	22
2.14	Die Sprache LP (\mathcal{L})	23

Kapitel 1

Syntax

1.1 Grundlegende Definitionen

Definition 1.1 (Alphabet): Ein Alphabet Σ ist eine endliche Menge von Symbolen.

Binärzahlen haben das Alphabet $\Sigma = \{0, 1\}$. Eine einfache Variante der Markup-Sprache HTML hat das Alphabet $\Sigma = \{<, /, >, \dots, a, b, c, \dots\}$.

Definition 1.2: Σ^* ist die Menge aller beliebigen Konkatenationen von Symbolen aus Σ . Ein Element aus Σ^* nennen wir Wort.

Für $\Sigma = \{0, 1\}$ ist $\Sigma^* = \{\varepsilon, 0, 1, 00, 01, 10, 11, 000, 001, \dots\}$.

Definition 1.3 (Sprache): Eine Sprache \mathcal{L} ist eine Teilmenge (\subseteq) von Σ^* .

Sei $\Sigma = \{0, 1\}$. Definieren wir die Sprache der Binärzahlen \mathcal{B} , müssen wir zu jedem Wort aus Σ^* entscheiden ob dieses Wort in \mathcal{B} enthalten ist. Im Fall der Binärzahlen könnten wir z.B. ε herausnehmen, dann ist die Sprache $\mathcal{B} = \Sigma^* \setminus \{\varepsilon\}$.

Würden wir die Programmiersprache \mathcal{C} als formale Sprache definieren, so wäre ein gesamtes (gültiges) \mathcal{C} -Programm ein Wort der Sprache, also ein Element der Menge \mathcal{C} .

Definition 1.4 (Compiler): Seien \mathcal{A} und \mathcal{B} Programmiersprachen. Ein Compiler ist ein Programm, welches Programme von \mathcal{A} nach \mathcal{B} übersetzt.

Ein einfacher Compiler würde beispielsweise Binärzahlen zu Dezimalzahlen übersetzen.

1.2 Grammatiken und Sprachen

Definition 1.5 (Grammatik): Eine Grammatik ist ein 4-Tupel (V_N, V_T, S, Φ) .

- V_N ist eine endliche Menge von Nonterminalen (entsprechen Zuständen der FSM),
- V_T ist eine endliche Menge von Terminalen (entsprechen Alphabet der Sprache),
- $S \in V_N$ das Startsymbol (wie Initialzustand der FSM),
- $\Phi = \{\alpha \rightarrow \beta\}$ eine endliche Menge von Produktionsregeln (Zustandsübergänge).
 α ist hierbei eine beliebige Aneinanderreihung von Terminalen und Nonterminalen, die zumindest ein Nonterminal enthält, also $(V_N \cup V_T)^* V_N (V_N \cup V_T)^*$.
 β ist eine beliebige Aneinanderreihung von Terminalen und Nonterminalen, einschließlich der leeren Menge, also $(V_N \cup V_T)^*$.

Wir müssen nun zuerst definieren was eine Ableitung ist, um zu verifizieren wann ein Wort von einer Grammatik erzeugt werden kann.

Definition 1.6: Sei (V_N, V_T, S, Φ) eine Grammatik und $\alpha, \beta \in (V_N \cup V_T)^*$. Wenn es 2 Zeichenfolgen τ_1, τ_2 gibt, so dass $\alpha = \tau_1 A \tau_2$, $\beta = \tau_1 B \tau_2$ und $A \rightarrow B \in \Phi$, dann kann β direkt (in einem Schritt) von α abgeleitet werden ($\alpha \rightarrow \beta$).

Diese Definition ist nur geeignet um eine Aussage darüber zu treffen was in genau einem Schritt abgeleitet werden kann. Wir definieren daher die reflexive Hülle dieses Operators.

Definition 1.7: Sei (V_N, V_T, S, Φ) eine Grammatik und $\alpha, \beta \in (V_N \cup V_T)^*$. Wenn es $n \in \mathbb{N}$ Zeichenfolgen τ_1, τ_n gibt, so dass $\alpha \rightarrow \tau_1, \tau_1 \rightarrow \tau_2, \dots, \tau_{n-1} \rightarrow \tau_n, \tau_n \rightarrow \beta$, dann kann β von α (in n Schritten) abgeleitet werden ($\alpha \xrightarrow{+} \beta$).

Diese Definition ist für $n \geq 1$ geeignet. Wenn $\alpha = \beta$ ist, wäre $n = 0$. Wir definieren die reflexive, transitive Hülle durch eine Verknüpfung dieser beiden Fälle.

Definition 1.8: Es gilt $\alpha \xrightarrow{*} \beta$, genau dann wenn $\alpha \xrightarrow{+} \beta$ oder $\alpha = \beta$ (reflexive, transitive Hülle).

Mit dieser Definition können wir alle Wörter ableiten die diese Grammatik produziert.

Definition 1.9: Sei (V_N, V_T, S, Φ) eine Grammatik G . G akzeptiert die Sprache $L(G) = \{w \mid S \xrightarrow{*} w, w \in V_T^*\}$, d.h. die Menge aller Wörter w die in beliebig vielen Schritten aus dem Startsymbol S ableitbar sind und in der Menge aller beliebigen Konkatenationen von Terminalsymbolen V_T enthalten sind.

Definition 1.10: Zwei Grammatiken G und H sind **äquivalent** wenn die von den Grammatiken akzeptierten Sprachen gleich sind, d.h. $L(G) = L(H)$.

Die Äquivalenz von zwei Sprachen (bzw. zwei Grammatiken) zu zeigen ist im Allgemeinen nicht trivial. Wenn wir also versuchen eine Sprache \mathcal{L} durch eine Grammatik G zu beschreiben ist es im Allgemeinen nicht trivial zu zeigen, dass $L(G) = \mathcal{L}$.

An dieser Stelle möchten wir festzuhalten: Um die Gleichheit zweier Mengen (Sprachen) M, N zu zeigen muss gezeigt werden, dass jedes Element (Wort) aus M in N enthalten ist und jedes Element (Wort) aus N in M enthalten ist. Ungleichheit ist viel leichter zu zeigen, da es genügt ein Element (Wort) zu finden welches in genau einer Menge (Sprache) also nicht in beiden Mengen (Sprachen) enthalten ist. Der geneigte Leser kann probieren die Gleichheit oder Ungleichheit der Sprache unserer oben definierten Grammatik und der Sprache der Binärzahlen zu zeigen.

Definition 1.11: Ein Programm $P_{\mathcal{L}}$ welches für ein Wort w entscheidet ob es in der Sprache \mathcal{L} enthalten ist (d.h. `true` dann und nur dann zurückliefert wenn es enthalten ist), nennen wir **Parser**.

1.3 Chomsky-Sprachhierarchie

Wir haben Produktionsregeln definiert durch $\alpha \rightarrow \beta$, wobei α zumindest ein Nonterminal enthält.

Definition 1.12: Eine Grammatik ist nach der Chomsky-Sprachhierarchie:

- allgemein/uneingeschränkt (unrestricted)
Keine Restriktionen
- Kontext-sensitiv (context sensitive): $|\alpha| \leq |\beta|$
Es werden nicht mehr Symbole gelöscht als produziert.
- Kontext-frei (context free): $|\alpha| \leq |\beta|$, $\alpha \in V_N$
Wie Kontext-sensitiv; außerdem muss α genau **ein** Non-Terminal sein
- regulär (regular): $|\alpha| \leq |\beta|$, $\alpha \in V_N$, $\beta = aA$, $a \in V_T \cup \{\varepsilon\}$, $A \in V_N \cup \{\varepsilon\}$
Wie Kontext-frei; außerdem ist $\beta = aA$ wobei a ein Terminal oder ε ist und A ein Nonterminal oder ε . (Anmerkung: $\varepsilon\varepsilon = \varepsilon$)

Es gilt $\mathbb{L}_{\text{regular}} \subset \mathbb{L}_{\text{context free}} \subset \mathbb{L}_{\text{context sensitive}} \subset \mathbb{L}_{\text{unrestricted}}$ (\mathbb{L}_x Menge aller Sprachen der Stufe x).

Nicht alle Grammatiken können in eine äquivalente Grammatik einer stärker eingeschränkten Stufe umgewandelt werden. Um zu zeigen, dass es sich um echte Teilmengen ($A \subset B$) handelt müssen wir zeigen, dass alle Elemente aus A in B enthalten sind und mindestens ein Element aus B nicht in A enthalten ist.

Die Chomsky-Sprachhierarchie unterscheidet Sprachen anhand der Komplexität der produzierten Sprache.

1.4 Parser

Wir überspringen an dieser Stelle den BPARSE-Algorithmus (siehe Vorlesungsskriptum) und betrachten stattdessen einen Recursive Descent Parser (RDP).

Bei einem RDP werden alle Nonterminale in Funktionen übersetzt und diese Funktionen behandeln die verschiedenen Produktionsregeln. Die Eingabe wird in die Terminale unterteilt (auch Tokens genannt). Wir verwenden im Pseudo-Code die Variable `token`, die immer das aktuelle Token enthält, sowie die Funktion `nextToken()`, die `token` auf das nächste Token setzt. Der Parser ruft die Startfunktion auf und gibt `true` zurück wenn `token` leer ist (d.h. das Ende der Eingabe erreicht wurde). `ERROR` führt dazu, dass der Parser die Eingabe (das Wort) nicht akzeptiert.

Definition 1.13 (Mehrdeutig, Eindeutig): Sei $G = (V_N, V_T, S, \Phi)$ eine Grammatik. Wenn es für ein Wort $w \in L(G)$ mehrere unterschiedliche Ableitungssequenzen α, β gibt, d.h. $S \rightarrow \alpha_1, \alpha_1 \rightarrow \dots, \dots \rightarrow \alpha_n, \alpha_n \rightarrow w$ und $S \rightarrow \beta_1, \beta_1 \rightarrow \dots, \dots \rightarrow \beta_k, \beta_k \rightarrow w$, wobei $\exists \beta_i : \beta_i \neq \alpha_i$, ist es mehrdeutig. Eine Grammatik ist genau dann eindeutig, wenn sie nicht mehrdeutig ist.

Definition 1.14 (Linksrekursiv): Eine Grammatik ist direkt linksrekursiv wenn sie eine Produktion der Form $A\alpha \rightarrow A\beta$ enthält, wobei A ein Nonterminal ist. Eine Grammatik ist indirekt linksrekursiv wenn sie Produktionen der Form $A\alpha \rightarrow A_1\beta_1, A_1\alpha_1 \rightarrow A_2\beta_2, \dots, A_n\alpha_n \rightarrow A\beta_n$ enthält, wobei A, A_i Nonterminale sind. Eine Grammatik ist linksrekursiv wenn sie direkt oder indirekt linksrekursiv ist.

Nun können wir mit Sprachen und Grammatiken umgehen und diese nach ihrer Komplexität einstufen.

1.5 Lexikalische Analyse

Definition 1.15: Ein regulärer Ausdruck A ist wie folgt rekursiv definiert (mit regulären Ausdrücken Q und R):

$$A = \begin{cases} \varepsilon & \text{Leerstring} \\ t & \text{ein Terminal, d.h. } t \in V_T \\ Q|R & \text{entweder } A = Q \text{ oder } A = R \\ QR & \text{Konkatenation zweier regulärer Ausdrücke} \\ Q? & \text{entspricht } Q|\varepsilon, \text{ d.h. } Q \text{ ist optional} \\ Q* & \text{beliebige Konkatenation von } Q \text{ mit sich selbst, d.h. } A \in \{\varepsilon, Q, QQ, \dots\} \\ Q+ & \text{entspricht } QQ*, \text{ d.h. mindestens ein } Q \\ (Q) & \text{Klammerung des Ausdrucks } Q \end{cases}$$

Zur Vereinfachung erlauben wir Variablen (Bezeichner) in regulären Ausdrücken:

Definition 1.16: Sei B die Menge aller Variablen (Bezeichnungen). Ein regulärer Ausdruck der eine Variable b aus B enthält ist ein erweiterter regulärer Ausdruck. Wenn E ein erweiterter regulärer Ausdruck ist und c eine Variable aus B , dann ist $c := E$ eine reguläre Definition.

Übersetzen wir dazu den erweiterten regulären Ausdruck zu einer Funktion so beobachten wir:

- Terminale werden zu **if**-Abfragen,
- Q^* wird zu einem Schleifenkonstrukt,
- $Q|R$ wird zu einer **if, else if, else**-Abfrage wobei der **else** Fall zu einem Ablehnen der Eingabe führt,
- QR bedeutet, dass zuerst Q überprüft wird, danach R .

1.6 Grammatikalische Analyse

Bei kontext-freien oder regulären Grammatiken werden wir fortan nur noch die Produktionsregeln mit unterstrichenen Nonterminalen anschreiben, da die Grammatik dadurch vollständig definiert wird:

- V_N ist die Vereinigung über alle Symbole auf der linken Seite der Produktionsregeln (d.h. alle Nonterminale),
- V_T ist die Vereinigung aller unterstrichenen Zeichenfolgen (d.h. alle Terminale),
- S , das Startsymbol ist (soweit nicht anders festgehalten) das erste aufgeführte Nonterminal,
- Φ wird explizit angegeben.

1.7 LL(1)-Grammatiken

Definition 1.17 (LL(1)-Grammatik): Eine kontextfreie Grammatik G ist eine LL(1)-Grammatik (ist in LL(1)-Form) wenn sie

- keine Linksrekursionen enthält (z.B. $L \rightarrow L\underline{a}$)
- keine Produktionen mit gleichen Präfixen für die selbe linke Seite enthält (z.B. $A \rightarrow \underline{a}B$ und $A \rightarrow \underline{a}C$)
- ermöglicht immer in einem Schritt (d.h. nur mit Kenntnis des nächsten Tokens) zu entscheiden, welche Produktionsregel zur Ableitung verwendet werden muss.

LL(1) steht für “**L**eft to right”, “**L**eftmost derivation”, “**1** Token Look-ahead”.

Wir definieren einfache Regeln zwecks Auflösung von:

- **Indirekten Linksrekursionen**

Gibt es Produktionen der Form $A \rightarrow \alpha B \beta$ sowie $B \rightarrow \gamma$, dann kann man die Produktion $A \rightarrow \alpha \gamma \beta$ einfügen. Wenn $\alpha = \varepsilon$ ist können so indirekte Linksrekursionen **gefunden**, d.h. in direkte Linksrekursionen umgeformt werden. Diese Umformung kann auch in anderen Fällen die Produktionen vereinfachen.

- **Direkten Linksrekursionen**

Gibt es Produktionen der Form $A \rightarrow A\alpha$ und $A \rightarrow \beta$, dann kann man diese in Produktionen der Form $A \rightarrow \beta R$ sowie $R \rightarrow \alpha R | \varepsilon$ umwandeln.

- **Linksfaktorisierungen**

Gibt es Produktionen der Form $A \rightarrow \alpha B$ sowie $A \rightarrow \alpha C$, wobei α der größte gemeinsame Präfix von αB und αC ist, so können wir diese Produktion durch $A \rightarrow \alpha R$ und $R \rightarrow B | C$ ersetzen. Der größte gemeinsame Präfix einer Sequenz von Terminalen und Nonterminalen ist die größte gemeinsame Zeichenkette dieser Sequenzen. Der größte gemeinsame Präfix von if E then E else E und if E then E ist if E then E.

Mit diesen Regeln können wir oftmals Grammatiken in äquivalente LL(1)-Grammatiken umformen. Es gibt natürlich Grammatiken bei denen dies nicht möglich ist. In diesem Fall bleibt nur die Möglichkeit eine andere Parsing-Methode zu verwenden oder die Sprache zu verändern.

1.8 LL(1)-Tabellen

LL(1)-Tabellen ermöglichen es einen generischen LL(1)-Parser zu schreiben, der mit einer beliebigen LL(1)-Tabelle (und damit Sprache) arbeiten kann. Wir werden uns nun erarbeiten wie eine solche LL(1)-Tabelle berechnet werden kann. Für die Definition der FIRST- und FOLLOW-Mengen stellen wir uns Nonterminale wieder als Zustände in einem Graph oder eine Maschine vor.

Definition 1.18 (FIRST-Menge): Die FIRST-Menge eines Nonterminals X ist die Menge aller Terminalsymbole die im Zustand X **als erstes** geparkt werden können. Die FIRST-Menge eines Terminals x ist immer das Terminalsymbol selbst.

Formal bedeutet dies:

1. Wenn x ein Terminal ist: $\text{FIRST}(x) = \{x\}$
2. Wenn die Grammatik Produktionsregeln enthält, so dass $X \rightarrow \dots \rightarrow \varepsilon$, dann ist: $\varepsilon \in \text{FIRST}(X)$
3. Für jede Produktionsregel der Form $X \rightarrow Y_1 Y_2 \dots Y_n$ ist $x \in \text{FIRST}(X)$, wenn $x \in \text{FIRST}(Y_i)$ und für alle Y_j mit $j < i$ gilt, dass $\varepsilon \in \text{FIRST}(Y_j)$.

Für aufeinanderfolgende Terminal- bzw. Nonterminalsymbole $X_1 X_2 \dots X_n$:

1. Wenn $x \in \text{FIRST}(X_i)$ und für alle X_j mit $j < i$ gilt, dass $\varepsilon \in \text{FIRST}(X_j)$, dann ist $x \in \text{FIRST}(X_1 X_2 \dots X_n)$.

2. Wenn für alle X_i $\varepsilon \in \text{FIRST}(X_i)$ ist, dann ist auch $\varepsilon \in \text{FIRST}(X_1 X_2 \dots X_n)$.

Aus dieser Definition folgt beispielsweise für einfache Regeln $A \rightarrow B$, dass die FIRST-Menge $\text{FIRST}(A) = (\text{FIRST}(B) \setminus \{\varepsilon\}) \cup \dots$ ist.

Definition 1.19: Wir definieren die FIRST*-Menge als FIRST-Menge ohne ε (zwecks Übersichtlichkeit):

$$\text{FIRST}^*(X) = \text{FIRST}(X) \setminus \{\varepsilon\}.$$

Definition 1.20: Jede Eingabe des Parsers endet mit dem “End of Input” Symbol \$.

Definition 1.21 (FOLLOW-Menge): Die FOLLOW-Menge eines Nonterminals X ist die Menge aller Terminalsymbole die direkt auf Zustand X **folgen** können. Das heißt, alle Terminalsymbole die nach Abarbeitung des Zustands X als erstes geparkt werden können.

Formal bedeutet dies:

1. Wenn X das Startsymbol ist, dann ist $\$ \in \text{FOLLOW}(X)$
2. Für alle Regeln der Form $A \rightarrow \alpha B \beta$ ist $\text{FIRST}^*(\beta) \subseteq \text{FOLLOW}(B)$
3. Für alle Regeln der Form $A \rightarrow \alpha B$ bzw. $A \rightarrow \alpha B \beta$ mit $\varepsilon \in \text{FIRST}(\beta)$ ist $\text{FOLLOW}(A) \subseteq \text{FOLLOW}(B)$

Algorithmus (Parse-Table): Der Parse-Table Algorithmus berechnet aus einer Grammatik eine Parse-Table (auch LL(1)-Tabelle) M .

1. Für jede Produktion $X \rightarrow \alpha$:
 - (a) Für jedes Element $y \in \text{FIRST}^*(\alpha)$ bzw. wenn $\alpha = y$:
 - i. Füge $X \rightarrow \alpha$ in $M(X, y)$ ein.
 - (b) Wenn $\varepsilon \in \text{FIRST}(\alpha)$:
 - i. Für alle $y \in \text{FOLLOW}(X)$:
 - A. Füge $X \rightarrow \alpha$ in $M(X, y)$ ein.

Leere Einträge in der LL(1)-Tabelle sind Fehlerfälle. Diese können auch explizit mit ERROR beschriftet werden.

Definition 1.22: Eine Grammatik ist eine LL(1)-Grammatik, wenn die berechnete LL(1)-Tabelle keine Mehrfacheinträge hat.

Definition 1.23: Eine Parsing-Tabelle stellt einen vollständigen Parse-Vorgang dar. Jede Zeile entspricht einem Bearbeitungsschritt im Parse-Vorgang. In Spalten werden Stack, Eingabe und die angewandte Produktionsregel aufgetragen.

Algorithmus (Parsing mit Parsing-Tabelle und LL(1)-Tabelle): Sei X das oberste Stack-Element, t das aktuelle Token der Eingabe w und \mathcal{L} die von der Grammatik akzeptierte Sprache.

1. Wenn X ein Non-Terminal ist:
 - (a) Nimm den Wert von $M(X, t)$
 - (b) Ist der Eintrag leer oder ein Fehlereintrag: Abbruch ($w \notin \mathcal{L}$).

- (c) Sonst: Ersetze das oberste Stack-Element X durch Produktion in umgekehrter Reihenfolge (WVU wenn $M(X, t) = X \rightarrow UVW$).
- 2. Andernfalls (X ist ein Terminal):
 - (a) Wenn $X = t = \$$: Parsing erfolgreich ($w \in \mathcal{L}$).
 - (b) Sonst, wenn $X = t \neq \$$, dann nimm X vom Stack und gehe zum nächsten Token im Input.
 - (c) Sonst: Abbruch ($w \notin \mathcal{L}$).

Diese Definition kann für andere Parser leicht angepasst werden.

Kapitel 2

Semantik von Programmiersprachen

In funktionalen Programmiersprachen besteht jedes Programm aus einer oder mehreren Funktionen.

Definition 2.1 (Funktion): Eine Funktion ist eine Relation zwischen einer Menge A und einer Menge B . Jedem Element aus der Menge A wird genau ein Element der Menge B zugeordnet. Das heißt: Für jeden möglichen Eingabewert gibt es genau einen Ausgabewert.

2.1 Sprache \mathcal{A} - einfache arithmetische Ausdrücke

Arithmetische Ausdrücke sind Funktionen. Wir können beispielsweise die Funktionen Addition, Subtraktion und Multiplikation von zwei Zahlen in \mathbb{R} definieren mit einem Eingabewert in $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$ und einen Ausgabewert in \mathbb{R} . Auch die Division können wir als Funktion definieren von $\mathbb{R} \times \mathbb{R} \setminus \{0\}$ (Division durch 0 schließen wir damit aus, da die Division in diesem Fall nicht als Funktion definiert ist) auf Ausgabewerte in \mathbb{R} .

Definition 2.2: Die Sprache \mathcal{A} definieren wir mit Alphabet $\Sigma = \{\underline{0}, \dots, \underline{9}, \underline{(\cdot)}, \underline{)}, \underline{+}, \underline{-}\}$. Zwecks Einfachheit definieren wir Ziffern (\mathcal{D} , digits) und Zahlen:

- $\mathcal{A}_D = \{\underline{0}, \dots, \underline{9}\}$
- $\text{ZAHL} = (\mathcal{A}_D \setminus \{\underline{0}\} \mathcal{A}_D^*) \cup \{\underline{0}\}$

Wir definieren die Sprache \mathcal{A} nun nicht mehr über eine Grammatik sondern durch eine induktive Beschreibung (Basisfall und allgemeine Fälle):

1. $\text{ZAHL} \subset \mathcal{A}$
2. Wenn $x, y \in \mathcal{A}$, dann ist auch $\underline{(x)} \underline{+} \underline{(y)} \in \mathcal{A}$.

An dieser Stelle sei noch einmal darauf hingewiesen, dass wir x, y nicht unterstreichen dürfen, da sie keine Sprachelemente sind sondern Platzhalter, mathematisch würde man sie auch als Variablen bezeichnen.

Definition 2.3: Die Semantik der Sprache \mathcal{A} definieren wir durch:

1. $I_{\mathcal{A}}(x) = \langle x \rangle$ wenn $x \in \mathcal{A}_N$. x ist dabei eine Zeichenkette im Programm, $\langle x \rangle$ die entsprechende Repräsentation in \mathbb{N}_0 .
2. $I_{\mathcal{A}}(\underline{(x)} + \underline{(y)}) = I_{\mathcal{A}}(x) + I_{\mathcal{A}}(y)$ wenn $x, y \in \mathcal{A}$.

2.2 Sprache \mathcal{V} - arithmetische Ausdrücke mit Variablen

Wir erweitern die Sprache \mathcal{A} durch Variablen und schaffen so eine mächtigere Sprache \mathcal{V} . Um mit Variablen umgehen zu können brauchen wir nun einerseits eine Menge zulässiger Variablennamen und andererseits eine Funktion die von Variablennamen auf eine Wertemenge der semantischen Ebene (z.B. \mathbb{N}_0) abbildet. Die Menge der zulässigen Variablennamen nennen wir IVS (Individuenvariablensymbole).

Definition 2.4: Zwecks Einfachheit erlauben wir nur wenige Variablennamen und definieren daher

$$\text{IVS} = \{a, b, \dots, z\} \cup \{\underline{x1}, \underline{x2}, \dots\}.$$

Die Funktion die von Variablennamen auf eine Wertemenge abbildet nennen wir ω -Environment, (Variablen-)Umgebung. Man kann sich diese Funktion auch als Tabelle vorstellen bzw. in einem Interpreter als Tabelle implementieren.

Definition 2.5: Die Menge aller Environments sei

$$\text{ENV} = \{x \mid x \in \mathbb{P}(\text{IVS} \times \Lambda)\}, \forall (a, b), (a', b') \in x : a = a' \rightarrow b = b',$$

das heißt, die Potenzmenge des kartesischen Produkts der Variablennamen und der Werte, wobei es keine Tupel gibt, bei denen der gleiche Variablenname mit unterschiedlichen Werten verknüpft ist.

$\text{IVS} \times \Lambda$ wäre hierbei die Menge die alle möglichen Variablennamen mit allen möglichen Werten verknüpft. Die Potenzmenge dieser Menge enthält alle Teilmengen, das heißt auch jedes spezielle Environment (und ungültige) ist in dieser Menge enthalten. Mit der zusätzlichen Bedingung am Ende der Definition wird die Einschränkung auf gültige Environments getroffen. Für die Sprache \mathcal{V} ist $\Lambda = \mathbb{N}_0$.

Definition 2.6: Die Syntax der Sprache \mathcal{V} ist definiert durch:

1. $\text{ZAHL} \subset \mathcal{V}$
2. $\text{IVS} \subset \mathcal{V}$
3. $\underline{(x)} \pm \underline{(y)} \in \mathcal{V}$, wenn $x, y \in \mathcal{V}$.

Die Interpretation eines Programms hängt nun nicht mehr allein vom Programm selbst ab, sondern auch von den Werten der Variablen im ω -Environment.

Definition 2.7: Die Interpretationsfunktion $I_{\mathcal{V}} : \text{ENV} \times \mathcal{V} \rightarrow \Lambda$ weist jedem Tupel aus Environment und Programm einen Wert in Λ zu.

1. $I_{\mathcal{V}}(\omega, k) = \langle k \rangle$ wenn $k \in \text{ZAHN}$, $\omega \in \text{ENV}$.
2. $I_{\mathcal{V}}(\omega, v) = \omega(v)$ wenn $v \in \text{IVS}$, $\omega \in \text{ENV}$.
3. $I_{\mathcal{V}}(\omega, \underline{(x) + (y)}) = I_{\mathcal{V}}(\omega, x) + I_{\mathcal{V}}(\omega, y)$ wenn $x, y \in \mathcal{V}$, $\omega \in \text{ENV}$.

2.3 Datentypen

Bisher haben wir eine Sprache nur für einen Datentypen definiert. Dieser war implizit in der Definition der Sprache drin (beispielsweise die natürlichen Zahlen). Derartige Definitionen erlauben kein Ersetzen des Datentyps ohne die Definition der Sprache wesentlich zu überarbeiten. Da wir dies aber häufig wollen werden wir nun zuerst Datentypen auf der semantischen Ebene und anschließend die Repräsentation von Datentypen auf der syntaktischen Ebene definieren.

Definition 2.8 (Datentyp): Ein Datentyp ist ein Tupel $\Psi = (A, F, P, C)$ mit

- A : Grundmenge (Wertebereich)
- F : Menge von Funktionen $f_i : A^{k_i} \rightarrow A^{l_i}$.
 f_i ist die i -te Funktion in der Menge, k_i die Dimension vom Urbild (Dimension des Inputs, Anzahl der Funktionsargumente) und l_i die Dimension vom Bild der i -ten Funktion (Dimension des Outputs, Anzahl der Funktionsrückgabewerte).
- P : Menge von Prädikaten $p_i : A^{k_i} \rightarrow \{T, F\}$.
 p_i ist die i -te Funktion in der Menge und k_i die Dimension vom Urbild (Dimension des Inputs, Anzahl der Funktionsargumente) der i -ten Funktion.
- C : Menge von Konstanten c_i wobei $c \subseteq A$.

Die Mengen F^{Σ} , P^{Σ} und C^{Σ} enthalten die entsprechenden Symbole für die syntaktische Repräsentation:

- Funktionssymbole F^{Σ} : je ein Symbol f_i^{Σ} (z.B. Name der Funktion) für jede Funktion f_i
- Prädikatensymbole P^{Σ} : je ein Symbol p_i^{Σ} (z.B. Name des Prädikats) für jedes Prädikat p_i
- Konstantensymbol C^{Σ} : je ein Symbol c_i^{Σ} (z.B. ausgeschriebene Form der Konstante) für jede Konstante c_i

Konstanten sind eigentlich nur spezielle Funktionen (0 Argumente) und wir unterscheiden nur zwecks Übersicht. Wir können bei der Definition eines Datentyps oft (z.B. bei den verschiedenen Datentypen für Zahlen) auf bekannte algebraische Strukturen (Halbgruppen, etc.) zurückgreifen.

2.4 Sprache der Terme \mathcal{T}

Wir müssen nun um den Datentyp verwenden zu können eine grundlegende Sprache definieren die diesen Datentyp verwendet. Auf dieser Sprache können dann weitere Sprachen aufgebaut werden.

Definition 2.9 (Sprache der Terme \mathcal{T}): Sei $\Psi = (A, F, P, C)$ ein Datentyp. Das Alphabet Σ ist dann eine Vereinigung aus den Mengen der

- IVS (Individuenvariablensymbole)
- Funktionssymbole F^Σ
- Prädikatensymbole P^Σ
- Konstantensymbol C^Σ
- $(,)$ und $_$
- Sondersymbole (Keywords): if, then, else, begin, end, ...

Die Syntax von $\mathcal{T} \subseteq \Sigma$ über einem beliebigen Datentypen ist dann definiert durch:

1. $C^\Sigma \subseteq \mathcal{T}$, d.h. Konstantensymbole sind Terme
2. $\text{IVS} \subseteq \mathcal{T}$, d.h. Individuenvariablensymbole sind Terme
3. Wenn f_i^Σ ein n -stelliges Funktionssymbol ist und t_1, \dots, t_n Terme, dann ist auch $f_i^\Sigma(t_1, \dots, t_n)$ ein Term (Unterstreichungen beachten!).

Die Semantik von \mathcal{T} definieren wir durch die Interpretationsfunktion $I_{\mathcal{T}} : \text{ENV} \times \mathcal{T} \rightarrow A$.

1. $I_{\mathcal{T}}(\omega, c_i^\Sigma) = c_i$ mit $c_i \in C$ (Semantik-Ebene), $c_i^\Sigma \in C^\Sigma$ (Syntax-Ebene) und $\omega \in \text{ENV}$.
2. $I_{\mathcal{T}}(\omega, v) = \omega(v)$ mit $v \in \text{IVS}$ und $\omega \in \text{ENV}$.
3. $I_{\mathcal{T}}(\omega, f_i^\Sigma(t_1, \dots, t_n)) = f_i(I_{\mathcal{T}}(\omega, t_1), \dots, I_{\mathcal{T}}(\omega, t_n))$ mit $f_i \in F$ (Semantik-Ebene), $f_i^\Sigma \in F^\Sigma$ (Syntax-Ebene) und $\omega \in \text{ENV}$.

Laut Definition von \mathcal{T} gibt es nur die Konstanten 0 und 1. Variablen können natürlich jeden beliebigen Wert in \mathbb{Z} annehmen. Es kann aber auch gezeigt werden, dass alle ganzen Zahlen durch einen variablenfreien Term dargestellt werden können. Daher ist es nicht nötig, dass es für jede Zahl eine Konstante gibt. Terme sind rekursiv definiert. Die **vollständige Induktion** (ab hier auch Induktion genannt) ist die übliche Beweistechnik für Beweise über rekursive bzw. rekursiv definierte Ausdrücke.

Halten wir fest: Die **vollständige Induktion** besteht aus 3 Einzelschritten: In der **Induktionsbasis** werden ein oder mehrere Basisfälle direkt bewiesen. In der **Induktionshypothese** wird versucht eine allgemeine Aussage (eine Hypothese) zu treffen von der angenommen wird, dass sie bis zum n -ten Fall gilt. Im **Induktionsschritt** gehen wir einen Schritt weiter, also in den Fall $n + 1$ und versuchen diesen zu beweisen. Hier muss unbedingt auf die Induktionshypothese zurückgegriffen werden, sonst wurde keine vollständige Induktion durchgeführt. Um eine Induktion durchführen zu können müssen die Elemente unbedingt aufzählbar sein (d.h. man muss eine eindeutige Reihenfolge/-

Sortierung für die Elemente angeben können).

2.5 Sprache der Konditionale COND (\mathcal{C})

Wir hatten in der Sprache der Terme \mathcal{T} noch nicht die Möglichkeit Prädikate zu nutzen obwohl Datentypen über Prädikate verfügen. Dazu definieren wir die Sprache der Konditionale **COND**. Wir schreiben in diesem Skriptum großteils nur \mathcal{C} zwecks Übersichtlichkeit - \mathcal{C} gesprochen “COND”.

Definition 2.10 (Die Sprache COND (\mathcal{C})): Die Syntax von \mathcal{C} ist wie folgt definiert:

1. $\mathcal{T} \subseteq \mathcal{C}$, d.h. alle Terme sind Konditionale.
2. Wenn p_i^Σ ein n -stelliges Prädikatsymbol ist und $u_1, \dots, u_n, t_1, t_2$ Konditionale, dann ist auch $\underline{\text{if}}\ p_i^\Sigma(u_1, \dots, u_n)\ \underline{\text{then}}\ t_1\ \underline{\text{else}}\ t_2$ ein Konditional.

Die Semantikfunktion $I_{\mathcal{C}}$ definieren wir durch:

1. $I_{\mathcal{C}}(\omega, t) = I_{\mathcal{T}}(\omega, t)$, wenn $t \in \mathcal{T}$ und $\omega \in \text{ENV}$.
2. Für jedes Prädikat p_i gilt:
 - Wenn $p_i(I_{\mathcal{C}}(\omega, u_1), \dots, I_{\mathcal{C}}(\omega, u_n)) = T$, dann gilt:

$$I_{\mathcal{C}}\left(\omega, \underline{\text{if}}\ p_i^\Sigma(u_1, \dots, u_n)\ \underline{\text{then}}\ t_1\ \underline{\text{else}}\ t_2\right) = I_{\mathcal{C}}(\omega, t_1)$$

- Sonst ist $p_i(I_{\mathcal{C}}(\omega, u_1), \dots, I_{\mathcal{C}}(\omega, u_n)) = F$ und dann gilt:

$$I_{\mathcal{C}}\left(\omega, \underline{\text{if}}\ p_i^\Sigma(u_1, \dots, u_n)\ \underline{\text{then}}\ t_1\ \underline{\text{else}}\ t_2\right) = I_{\mathcal{C}}(\omega, t_2)$$

Bei Verschachtelungen von Prädikaten in \mathcal{C} ist zu beachten, dass Prädikate direkt kein Teil der Sprache sind. Daher ist auch der Ausdruck if ist0?(ist1?(x)) then x else add0(x) nicht in \mathcal{C} ! Allerdings ist if ist0?(if ist1?(x) then 110 else 010) then x else add0(x) in \mathcal{C} .

2.6 Rekursionen - Sprache der Ausdrücke EXP (\mathcal{E})

Bisher war es nicht möglich Funktionen (insbesondere rekursive) zu definieren. Wir müssen das Konzept “Funktionsname” ähnlich wie die Variablennamen (IVS, Individuenvariablensymbole) zuerst einführen. Der Wert der einem Funktionsnamen zugeordnet wird ist dabei ein Programm. Wir definieren nun die Sprache **EXP** (\mathcal{E}). Wie schon bei **COND** kürzen wir auch hier **EXP** durch \mathcal{E} ab - \mathcal{E} gesprochen “EXP”.

Definition 2.11: Die Menge der Funktionsvariablensymbole (FVS) enthält “Namen” aller Funktionen.

Definition 2.12: Die Menge der Funktionsenvironments bezeichnen wir mit FENV. Jedes Funktionsenvironment $\delta : \text{FVS} \rightarrow \mathcal{E}$ liefert für ein Funktionsvariablensymbol die

Implementation in EXP (\mathcal{E}) zurück. $\delta \underline{X}$ bezeichne die Implementation der Funktion mit dem Namen \underline{X} .

Es muss unbedingt unterschieden werden zwischen

- Funktionen des Datentyps (+, −, etc.) sowie den dazugehörigen Funktionssymbolen (plus, minus, etc.)
- und “benutzerdefinierten Funktionen”, d.h. Unterprogramme die auch in der Sprache implementiert werden. Diese bezeichnen wir als Funktionsvariablensymbole.

Definition 2.13 (Syntax von EXP (\mathcal{E})): Die Syntax von \mathcal{E} ist definiert wie folgt:

- $\mathcal{C} \subseteq \mathcal{E}$, d.h. alle Konditionale sind Ausdrücke (d.h. $\in \mathcal{E}$).
- Wenn f eine n -stellige Funktionsvariable ($\in \text{FVS}$) ist und t_1, \dots, t_n sind Ausdrücke (d.h. $\in \mathcal{E}$), dann ist $f(t_1, \dots, t_n)$ ein Ausdruck (d.h. $\in \mathcal{E}$).

Eine Funktion kann also über die Parameter hinaus keine weiteren Variablen haben. Beim Funktionsaufruf werden Parameter übergeben. Wir behandeln dabei zunächst nur call-by-value. Hierbei werden die als Parameter übergebenen Ausdrücke **vor** Ausführung der Funktion berechnet (interpretiert) und die Variablen der Funktion werden in einem neuen Variablenenvironment auf die entsprechenden Werte initialisiert.

Definition 2.14 (Semantik von EXP (\mathcal{E})): Die Semantikfunktion $I_{\mathcal{E}}$ definieren wir durch:

1. $I_{\mathcal{E}}(\delta, \omega, c) = I_{\mathcal{C}}(\omega, c)$, wenn $c \in \mathcal{C}$ und $\omega \in \text{ENV}$.
2. $I_{\mathcal{E}}(\delta, \omega, F(t_1, \dots, t_n))$ mit $F \in \text{FENV}$. Funktionsaufruf mit call-by-value:
 - (a) Definiere ω' als neues Environment mit $\omega'(x_i) = I_{\mathcal{E}}(\delta, \omega, t_i)$ (für $1 \leq i \leq n$) wobei x_i die Parameter der Funktion δF sind. Im Normalfall ist $x_i = \underline{xi}$, d.h. $x_1 = \underline{x1}$, $x_2 = \underline{x2}$, usw.
 - (b) $I_{\mathcal{E}}(\delta, \omega, F(t_1, \dots, t_n)) = I_{\mathcal{E}}(\delta, \omega', \delta F)$

Anmerkung: Mit den Definitionen 2.9, 2.10 und 2.14 halten wir zwecks Übersicht fest:

1. $I_{\mathcal{T}}(\omega, c_i^{\Sigma}) = c_i$ mit $c_i \in C$ (Semantik-Ebene), $c_i^{\Sigma} \in C^{\Sigma}$ (Syntax-Ebene) und $\omega \in \text{ENV}$.
2. $I_{\mathcal{T}}(\omega, v) = \omega(v)$ mit $v \in \text{IVS}$ und $\omega \in \text{ENV}$.
3. $I_{\mathcal{T}}(\omega, f_i^{\Sigma}(t_1, \dots, t_n)) = f_i(I_{\mathcal{T}}(\omega, t_1), \dots, I_{\mathcal{T}}(\omega, t_n))$ mit $f_i \in F$ (Semantik-Ebene), $f_i^{\Sigma} \in F^{\Sigma}$ (Syntax-Ebene) und $\omega \in \text{ENV}$.
4. $I_{\mathcal{E}}(\delta, \omega, t) = I_{\mathcal{T}}(\omega, t)$, wenn $t \in \mathcal{T}$ und $\omega \in \text{ENV}$ und $\delta \in \text{FENV}$.
5. Für jedes Prädikat p_i gilt:
 - Wenn $p_i(I_{\mathcal{C}}(\omega, u_1), \dots, I_{\mathcal{C}}(\omega, u_n)) = T$, dann gilt:

$$I_{\mathcal{C}}\left(\omega, \underline{\text{if } p_i^{\Sigma}(u_1, \dots, u_n) \text{ then } t_1 \text{ else } t_2}\right) = I_{\mathcal{C}}(\omega, t_1)$$

- Sonst ist $p_i(I_C(\omega, u_1), \dots, I_C(\omega, u_n)) = F$ und dann gilt:

$$I_C\left(\omega, \underline{\text{if}}\ p_i^\Sigma(u_1, \dots, u_n) \underline{\text{then}}\ t_1 \underline{\text{else}}\ t_2\right) = I_C(\omega, t_2)$$

6. $I_{\mathcal{E}}(\delta, \omega, F(t_1, \dots, t_n))$ mit $F \in \text{FENV}$. Funktionsaufruf mit call-by-value:
 - (a) Definiere ω' als neues Environment mit $\omega'(x_i) = I_{\mathcal{E}}(\delta, \omega, t_i)$ (für $1 \leq i \leq n$) wobei x_i die Parameter der Funktion δF sind. Im Normalfall ist $x_i = \underline{x_i}$, d.h. $x_1 = \underline{x1}$, $x_2 = \underline{x2}$, usw.
 - (b) $I_{\mathcal{E}}(\delta, \omega, F(t_1, \dots, t_n)) = I_{\mathcal{E}}(\delta, \omega', \delta F)$

Wir definieren eine Funktion func in \mathcal{E} durch $\delta \text{func} = \dots$. Im Rahmen der Übung ist es auch zulässig bei der Funktionsdefinition explizit andere Parameter anzugeben ($\delta \text{func}(\underline{x}, \underline{v}) = \dots$) um die Parameternamen festzulegen. In unserem Fall wäre dann $x_1 = \underline{x}$ und $x_2 = \underline{v}$. Die Komplexität des \mathcal{E} -Interpreters wird dadurch nicht wesentlich beeinflusst.

Im Vorlesungsskriptum findet sich außerdem auf Seite 59 die Definition für Funktionsaufrufe mittels Call-by-Name sowie obiges Beispiel für Call-by-Name durchgerechnet. Außerdem wird demonstriert, dass es Funktionen gibt (die in Teilbereichen undefiniert sind) die je nach Verfahren ein unterschiedliches Verhalten zeigen.

2.7 Datentyp der Listen \mathcal{L}

Der Datentyp der Listen kommt in vielen Sprachen vor. Wir verwenden dazu die Darstellung mit eckigen Klammern und groß geschriebenen Wörtern ([APE BEE CAT]).

Definition 2.15 (Atom): Etwas ist ein Atom genau dann wenn kein [und kein] darin vorkommt.

Listenelemente die keine "echten" Listen sind (APE, BEE, CAT, etc.) werden Atom genannt. Alle anderen Listen sind keine Atome.

Definition 2.16 (Datentyp der Listen \mathcal{L}):

- Grundmenge A :
 - $\text{ATOM} \subseteq A$, d.h. alle Atome sind Listen
 - $[] \subseteq A$, d.h. die leere Liste ist eine Liste
- Funktionen
 1. f_1 : first (liefert das erste Element einer Liste)
 - Wenn $a \in \text{ATOM}$, dann ist $\text{first}(a) = []$.
 - $\text{first}([]) = []$.
 - Wenn $\forall i, \quad 1 \leq i \leq k : \quad \ell_i \in L$, dann ist $\text{first}([\ell_1 \dots \ell_k]) = \ell_1$
 2. f_2 : rest (liefert die Liste ohne das erste Element)
 - Wenn $a \in \text{ATOM}$, dann ist $\text{rest}(a) = []$.

- $\text{rest}([]) = []$.
- Wenn $\ell \in L$, dann ist $\text{rest}([\ell]) = []$
- Wenn $\forall i, \quad 1 \leq i \leq k : \quad \ell_i \in L$ und $k > 1$, dann ist $\text{rest}([\ell_1 \ell_2 \dots \ell_k]) = [\ell_2 \dots \ell_k]$
- 3. $f_3 : \text{build}$ (nimmt 2 Listen entgegen und fügt die eine als erste Element in die andere ein)
 - Wenn $a \in \text{ATOM}$ und $\ell \in L$, dann ist $\text{build}(\ell, a) = a$.
 - Wenn $\ell \in L$, $\text{build}(\ell, []) = [\ell]$.
 - Wenn $\ell \in L$ und $\forall i, \quad 1 \leq i \leq k : \quad \ell_i \in L$, dann ist $\text{build}(\ell, [\ell_1 \dots \ell_k]) = [\ell \ell_1 \dots \ell_k]$
- Prädikate
 1. $p_1 : \text{atom?}$
 - $\text{atom?}(x) = T$, genau dann wenn $x \in \text{ATOM}$
 2. $p_2 : \text{eq?}$
 - $\text{eq?}(x, y) = T$, genau dann wenn $x = y$
- Konstanten: Die leere Liste ($c_1 = []$ mit $c_1^\Sigma = \underline{\text{nil}}$), sowie je eine Konstante für jedes Atom

Die Symbole auf der syntaktischen Ebene werden entsprechend der zuvor verwendeten Bezeichnungen gewählt (z.B. $p_1^\Sigma = \underline{\text{atom?}}$).

2.8 Kodierung von Datentypen

In nahezu jedem Programm wird mehr als ein Datentyp verwendet. Nach unseren Definitionen können wir kein Programm schreiben welches die Länge einer Liste zurückliefert, da die Länge einer Liste eine Zahl in \mathbb{N}_0 ist und keine Liste.

Eine einfache Lösung für dieses Problem ist es Datentypen zu kombinieren. Wir erzeugen also einen neuen Datentyp der beispielsweise die Kombination aus L und \mathbb{N}_0 ist, wir schreiben dann $L + \mathbb{N}_0$.

Definition 2.17: Die Kombination von 2 Datentypen D_1, D_2 ergibt einen neuen Datentyp $D_1 + D_2$. Die Mengen A, F, P, C sowie die Mengen der syntaktischen Repräsentationen $A^\Sigma, F^\Sigma, P^\Sigma, C^\Sigma, \dots$ des neuen Datentyps entsprechen der Vereinigung der jeweiligen Mengen der Datentypen D_1 und D_2 .

Funktionen und Prädikate sind weiterhin nur für die Argumente aus dem eigenen Datentyp definiert. Im Falle eines Aufrufs mit Parametern eines fremden Datentyps wird ein definierter konstanter Wert (ein Fehlerwert) zurückgeliefert. Dazu können auch neue Konstanten eingeführt werden, welche dann jedoch wieder in allen Funktionen und Prädikaten behandelt werden müssen. Im Fall von Prädikaten ist der Fehlerwert entweder T oder F .

Die Definition von Atomen beim Datentyp der Listen erlaubt es Listen leicht zu kombi-

nieren. Elemente des zweiten Datentyps sind Atome.

Eine Alternative zur Kombination von Datentypen ist die **Kodierung** eines Datentyps in einem anderen Datentyp. Dies findet auch in vielen alltäglichen Programmen Anwendung - genau genommen immer dann wenn nicht nur die eingebauten Datentypen einer Sprache verwendet werden.

Definition 2.18 (Mapping-Funktion π): Gegeben sei ein Datentyp $D = (A, F, P, C)$ und ein Datentyp E mit der Grundmenge B .

- Die Funktion $\pi : A \rightarrow B$ weist jedem Wert aus A einen Wert in B zu, d.h. $\forall x \in A : \pi(x) \in B$.
- $\forall f_i(\dots) \in F$ wird ein Funktionsausdruck $\pi[f_i](\dots)$ über dem Datentyp E konstruiert welcher die Funktion implementiert.
- $\forall p_i(\dots) \in P$ wird ein Prädikatausdruck $\pi[p_i](\dots)$ über dem Datentyp E konstruiert welcher das Prädikat implementiert.
- $\forall c_i \in C$ wird ein Funktionsausdruck (mgllw. eine Konstante als 0-parametrische Funktion) $\pi[c_i]$ über dem Datentyp E konstruiert welcher die Konstante darstellt.

Definition 2.19 (Kodierungseigenschaften):

- $\forall x_1, \dots, x_n \in A, f_i \in F : \pi[f_i](\pi(x_1), \dots, \pi(x_n)) = \pi(f_i(x_1, \dots, x_n))$, d.h. für alle Werte x_1, \dots, x_n in A (die Funktionsargumente) und alle Funktionen in F darf es keinen Einfluss auf das Ergebnis haben, ob für jedes Funktionsargument der Wert x_k (mit $1 \leq k \leq n$) zuerst kodiert und dann die kodierte Funktion mit diesen berechnet wird oder zuerst der die Funktion mit den Werten x_1, \dots, x_n für die Funktionsargumente berechnet und das Ergebnis kodiert wird.
- $\forall x \in A, p_i \in P : \pi[p_i](\pi(x_1), \dots, \pi(x_n)) \leftrightarrow \pi(p_i(x_1, \dots, x_n))$, gleich wie bei den Funktionen

In Abbildung 2.1 ist die Definition als kommutierendes Diagramm dargestellt.



Abb. 2.1: Kodierungseigenschaften

Definition 2.20 (Dekodierungsfunktion ρ): Wenn ρ existiert, ist ρ ist die Umkehrfunktion zur Mapping-Funktion π . Dann gilt $\rho(\pi(x)) = x$.

π ist **injektiv** wenn $\nexists x \neq y, \pi(x) = \pi(y)$, d.h. es gibt keine 2 unterschiedlichen Werte für die π das gleiche Ergebnis hat. ρ existiert genau dann wenn π injektiv ist. ρ gilt nur

für die Menge von Werten die π annehmen kann (“Bild von π ”).

2.9 Kodierung von \mathcal{E} in den Datentyp der Listen

Wir wollen nun die Interpretationsfunktion ($I_{\mathcal{E}} : \text{FENV} \times \text{ENV} \times \mathcal{E} \rightarrow A$ mit einem Datentyp A) in \mathcal{E} implementieren. Wir nennen diesen Interpreter $\delta \text{IX}(\text{delta}, \text{omega}, \text{exp})$. Die verschiedenen Input-Mengen müssen wir in Listen kodieren. Dabei unterscheiden wir die Kodierungs- und Dekodierungsfunktionen: $\pi_{\text{FENV}}, \pi_{\text{ENV}}, \pi_{\mathcal{E}}, \pi_A$, die jedem Element der angegebenen Menge eine Repräsentation im Datentyp der Listen zuweisen.

Für den Interpreter sollen die Kodierungseigenschaften gelten:

$$I_{\mathcal{E}} \left(\delta, \omega, \text{IX}(\text{delta}, \text{omega}, \text{exp}) \right) = \pi_A \left(I_{\mathcal{E}} \left(\rho_{\text{FENV}}(\omega(\text{delta})), \rho_{\text{ENV}}(\omega(\text{omega})), \rho_{\mathcal{E}}(\omega(\text{exp})) \right) \right)$$

Der Einfachheit halber behandeln wir nur den Fall $A = L$, dann ist in unserem Fall $\pi_A(x) = x$. Die Kodierung von ω kann beispielsweise durch eine Liste von 2-elementigen Listen geschehen wobei das 1. Element jeweils der Variablenname und das 2. Element jeweils der Variablenwert ist. Das heißt der Sachverhalt $\omega(\underline{x1}) = \ell_1, \omega(\underline{x2}) = \ell_2$ wird dargestellt durch $[[X1 \ \ell_1] [(X2) \ \ell_2]]$. Analog kann die Kodierung von FENV geschehen wobei hier 2 Werte pro Variable gespeichert werden: Die Parameterliste und das Programm in Listenkodierung. δ hat dann folgende Form:

$$\left[\begin{array}{c} [F_1 [[x_1 \dots x_n] \pi_{\mathcal{E}}(\text{exp})]] \quad \dots \quad [F_n [[x_1 \dots x_n] \pi_{\mathcal{E}}(\text{exp}')]] \end{array} \right].$$

Wir definieren ℓ als Funktion die jedes Symbol in ein entsprechendes Atom übersetzt. D.h. $\ell(\text{first}) = \text{FIRST}$, $\ell(\text{variable}) = \text{VARIABLE}$, $\ell(\text{myfunc}) = \text{MYFUNC}$, etc.

Definition 2.21 (Mapping-Funktion $\pi_{\mathcal{E}}$): Wir definieren $\pi_{\mathcal{E}}$ so, dass jeweils das erste Element einer Liste definiert ob diese Liste eine Konstante, Variable, Konditional, etc. ist.

$$\begin{aligned} \forall c \in C^{\Sigma} : \quad \pi_{\mathcal{E}}(c) &= [\text{CONST } \ell(c)] && \text{(Konstanten)} \\ \forall v \in \text{IVS} : \quad \pi_{\mathcal{E}}(v) &= [\text{IVS } \ell(v)] && \text{(Variablen)} \\ \forall f \in F^{\Sigma} : \quad \pi_{\mathcal{E}}(f(\underline{t_1}, \dots, \underline{t_n})) &= [\text{APPLY } \ell(f) \pi_{\mathcal{E}}(t_1) \dots \pi_{\mathcal{E}}(t_n)] && \text{(Datentyp-Funktionen)} \\ \forall p \in P^{\Sigma} : \quad \pi_{\mathcal{E}}(\text{if } p(\underline{u_1}, \dots, \underline{u_n}) \text{ then } t_1 \text{ else } t_2) &= [\text{COND } \ell(p) [\pi_{\mathcal{E}}(u_1) \dots \pi_{\mathcal{E}}(u_n)] \pi_{\mathcal{E}}(t_1) \pi_{\mathcal{E}}(t_2)] && \text{(Datentyp-Prädikate)} \\ \forall F \in \text{FENV} : \quad \pi_{\mathcal{E}}(F(\underline{t_1}, \dots, \underline{t_n})) &= [\text{CALL } \ell(F) \pi_{\mathcal{E}}(t_1) \dots \pi_{\mathcal{E}}(t_n)] && \text{(Funktionen des Funktionsenvironments)} \end{aligned}$$

Diese Definition erlaubt uns jedes \mathcal{E} -Programm in einer Liste zu kodieren.

2.10 Ein \mathcal{E} -Interpreter in \mathcal{E}

Die Implementation des \mathcal{E} -Interpreters $\delta IX(\text{delta}, \text{omega}, \text{exp})$ in \mathcal{E} erfolgt direkt entsprechend der Definition 2.14 (sowie den dort verwendeten Definitionen 2.9 und 2.10) wobei wir die größeren Teile der Definition auf Unterfunktionen aufteilen.

2.11 Das Halteproblem

\mathcal{E} ist turing-vollständig. Der Beweis dazu kann erbracht werden indem man einen Interpreter für (in einer definierten Art und Weise) kodierte Turingmaschinen in EXP schreibt.

Definition 2.22 (Church-Turing These): Die Klasse der Turing-berechenbaren Funktionen ist genau die Klasse der intuitiv berechenbaren Funktionen.

Sofern die Church-Turing These stimmt gilt ein Beweis für ein Problem in EXP auch für alle anderen turing-vollständigen Sprachen.

Definition 2.23 (Entscheidungsproblem): Ein Prädikat P ist entscheidbar, wenn es ein Programm Π in \mathcal{E} mit folgender Eigenschaft gibt:

- Wenn $P(x_1, \dots, x_n) = T$: $I_{\mathcal{E}}(\delta, \omega, \Pi) = T$ mit $\omega(\underline{x_i}) = x_i$
- Wenn $P(x_1, \dots, x_n) = F$: $I_{\mathcal{E}}(\delta, \omega, \Pi) = F$ mit $\omega(\underline{x_i}) = x_i$

D.h. in einer endlichen Anzahl von Rechenschritten wird eine Entscheidung getroffen.

Ein Programm hält für eine Eingabe wenn es mit dieser Eingabe ausgeführt in einer endlichen Anzahl von Rechenschritten terminiert.

Definition 2.24 (Halteproblem): Gibt es ein Programm das entscheiden kann ob ein beliebiges Programm Π auf einer Eingabe x hält?

Satz 2.1: Das Halteproblem ist unentscheidbar.

Definition 2.25 (Äquivalenzproblem): Gibt es ein Programm das entscheiden kann ob 2 Programme die selbe Funktion berechnen?

Satz 2.2: Das Äquivalenzproblem ist unentscheidbar.

Der Beweis ist eine gute Übungsaufgabe.

2.12 Sprache der Prädikatenlogischen Ausdrücke PL (\mathcal{P})

In \mathcal{E} hatten wir bereits Prädikate. Diese waren aber nur in Konditionalen an ganz bestimmten Stellen erlaubt (if **predicate** then ... else ...). Wir wollen nun prädikaten-

logische Ausdrücke definieren die auch die Verwendung von logischen Operatoren und Quantoren erlauben. Wir definieren nun die Sprache **PL** (\mathcal{P}). Wie schon bei **EXP** kürzen wir auch hier **PL** durch \mathcal{P} ab - \mathcal{P} gesprochen “PL”. Genau wie \mathcal{E} wird auch \mathcal{P} über einen Datentyp definiert.

Definition 2.26 (Syntax von PL (\mathcal{P})): 1. Wenn p^Σ ein n -stelliges Prädikatsymbol (d.h. $\in P^\Sigma$) ist und t_1, \dots, t_n Terme (d.h. $\in \mathcal{T}$) dann ist $p^\Sigma(t_1, \dots, t_n)$ ein prädikatenlogischer Ausdruck (d.h. $\in \mathcal{P}$). Wir nennen diesen Ausdruck Atomformel.

2. Wenn $q \in \mathcal{P}$ ist, dann ist auch $\neg q \in \mathcal{P}$.

3. Wenn $q, r \in \mathcal{P}$ sind, dann sind auch $q \vee r$, $q \wedge r$, $q \rightarrow r$ prädikatenlogische Ausdrücke (d.h. $\in \mathcal{P}$).

4. Wenn $q \in \mathcal{P}$ und $v \in \text{IVS}$ ist, dann sind auch $(\forall v)q \in \mathcal{P}$ und $(\exists v)q \in \mathcal{P}$. In diesem Fall sagen wir, dass die Variable v im prädikatenlogischen Ausdruck q durch einen Quantor **gebunden** ist.

5. Wenn $q \in \mathcal{P}$, dann ist auch $\underline{q} \in \mathcal{P}$.

Die Definition von \mathcal{P} basiert auf der Definition der Sprache der Terme \mathcal{T} . Konditional-Konstrukte (`if ... then ... else ...`) und Funktionsumgebungen bzw. Funktionsvariablen-symbole (“benutzerdefinierte Funktionen”) können nicht in \mathcal{P} verwendet werden.

Bevor wir die Semantikfunktion definieren können müssen wir uns überlegen wie wir mit Quantoren umgehen. Wenn eine Variable durch einen Quantor gebunden ist müssen wir beispielsweise beim Existenz-Quantor einen passenden Wert suchen, alle anderen Variablen müssen jedoch unverändert bleiben. Beim All-Quantor müssen wir jeden Wert für eine Variable prüfen, allerdings ebenfalls alle anderen Variablen unverändert lassen. Für diesen Zweck definieren wir den Begriff für Environments: “äquivalent modulo” in Bezug auf eine Variable.

Definition 2.27 (äquivalent modulo): $\omega, \omega' \in \text{ENV}$ sind genau dann äquivalent modulo $v \in \text{IVS}$, wenn für alle $w \in \text{IVS}$ mit $v \neq w$ gilt: $\omega(w) = \omega'(w)$. Formal schreiben wir dann: $\omega \sim_v \omega'$, gesprochen “ ω, ω' äquivalent modulo v ”.

Definition 2.28 (Semantik von PL (\mathcal{P})): Die Semantikfunktion definieren wir als $I : \text{ENV} \times \mathcal{P} \rightarrow \{T, F\}$. Seien $q, r \in \mathcal{P}$ und $\omega, \omega' \in \text{ENV}$.

1. $I_{\mathcal{P}}(\omega, p^\Sigma(t_1, \dots, t_n)) = p(I_{\mathcal{T}}(\omega, t_1), \dots, I_{\mathcal{T}}(\omega, t_n))$, wenn $t_1, \dots, t_n \in \mathcal{T}$, mit einem Prädikatsymbol $p^\Sigma \in P^\Sigma$ und dem entsprechenden Prädikat $p \in P$.
2. $I_{\mathcal{P}}(\omega, q \vee r) \Leftrightarrow (I_{\mathcal{P}}(\omega, q) \vee I_{\mathcal{P}}(\omega, r))$ (Oder-Verknüpfung)
3. $I_{\mathcal{P}}(\omega, q \wedge r) \Leftrightarrow (I_{\mathcal{P}}(\omega, q) \wedge I_{\mathcal{P}}(\omega, r))$ (Und-Verknüpfung)
4. $I_{\mathcal{P}}(\omega, q \rightarrow r) \Leftrightarrow (I_{\mathcal{P}}(\omega, q) \rightarrow I_{\mathcal{P}}(\omega, r))$ (Implikation)
5. $I_{\mathcal{P}}(\omega, \neg q) \Leftrightarrow \neg I_{\mathcal{P}}(\omega, q)$ (Negation)
6. $I_{\mathcal{P}}(\omega, \underline{q}) \Leftrightarrow I_{\mathcal{P}}(\omega, q)$ (Klammerung)
7. $I_{\mathcal{P}}(\omega, (\forall v) \underline{q}) \Leftrightarrow \forall \omega', \omega \sim_v \omega' : I_{\mathcal{P}}(\omega', q)$ (All-Quantor)

$$8. I_{\mathcal{P}}(\omega, (\exists v) q) \Leftrightarrow \exists \omega', \omega \sim_v \omega' : I_{\mathcal{P}}(\omega', q) \text{ (Existenz-Quantor)}$$

Definition 2.29 (Syntax von $PL_0(\mathcal{P}_0)$): Die Sprache \mathcal{P}_0 ist die quantorenfreie Teilmenge der Sprache \mathcal{P} . Es ist also $(\forall v)q \notin \mathcal{P}_0$ und $(\exists v)q \notin \mathcal{P}_0$.

Definition 2.30 (Semantischer Status): Der semantische Status eines prädikatenlogischen Ausdrucks $p \in \mathcal{P}$ ist:

- Wenn für alle $\omega \in \text{ENV}$ die Interpretation $I_{\mathcal{P}}(\omega, p) = T$ ist, dann heißt p **gültig** oder **allgemeingültig**.
- Wenn es mindestens ein $\omega \in \text{ENV}$ gibt, so dass $I_{\mathcal{P}}(\omega, p) = T$ ist, dann heißt p **erfüllbar**.
- Wenn es kein $\omega \in \text{ENV}$ gibt, so dass $I_{\mathcal{P}}(\omega, p) = T$ ist, dann heißt p **nicht erfüllbar** oder **unerfüllbar**.

Für die meisten Programme sind nur erfüllbare Ausdrücke interessant, da nur diese den Programmfluss nicht beeinflussen.

Eine Erweiterung von \mathcal{E} um prädikatenlogische Ausdrücke als Prädikate führen wir an dieser Stelle nicht durch. Diese ist zwar zumindest mit quantorfreien Ausdrücken einfach, wir werden allerdings in Abschnitt 2.13 eine Sprache definieren in der wir die Sprache \mathcal{P} für Konditionale verwenden.

2.13 Assignmentsprachen / Sprache AL (\mathcal{A})

Der Zustand eines Programms in einer Assignmentsprache ist durch die Variablenwerte definiert. Befehle stellen Zustandsübergänge dar.

Wir definieren nun die Sprache **AL**. Wie schon bei **EXP** kürzen wir auch hier **AL** durch \mathcal{A} ab - \mathcal{A} gesprochen "AL".

Definition 2.31 (Syntax von AL \mathcal{A}): Gegeben die Sprachen \mathcal{T} und \mathcal{P}_0 über einen beliebigen Datentyp \mathcal{D} , so definieren wir die Syntax von \mathcal{A} wie folgt:

1. Wenn $v \in \text{IVS}$ und $t \in \mathcal{T}$, dann ist $v := t \in \mathcal{A}$ (Assignments).
2. Wenn $a_1, a_2 \in \mathcal{A}$ dann ist $\text{begin } a_1 ; a_2 \text{ end} \in \mathcal{A}$ (Blöcke).
3. Wenn $a_1, a_2 \in \mathcal{A}$ und $p \in \mathcal{P}_0$, dann ist $\text{if } p \text{ then } a_1 \text{ else } a_2 \in \mathcal{A}$ (Konditionale).
4. Wenn $a \in \mathcal{A}$ und $p \in \mathcal{P}_0$, dann ist $\text{while } p \text{ do } a \in \mathcal{A}$ (Schleifen).

Zwischen begin und end stehen **genau zwei Befehle** die von genau einem $;$ getrennt werden. Dies ist keine Einschränkung, da durch Verschachtelung beliebig viele Befehle nacheinander ausgeführt werden können. Die Syntax von \mathcal{A} erinnert an eine stark vereinfachte Version von ALGOL (oder einer verwandten Sprache - Pascal, als bekannteres Beispiel). Es fällt außerdem auf, dass ein Term $t \in \mathcal{T}$ nur an ganz bestimmten Stellen in der Sprache vorkommen darf.

Definition 2.32 (Semantik von AL \mathcal{A}): Die Interpretationsfunktion $I_{\mathcal{A}} : \text{ENV} \times \mathcal{A} \rightarrow \text{ENV}$ nimmt ein Environment und ein Programm und berechnet ein neues Environment.

1. Assignments: $I_{\mathcal{A}}(\omega, v ::= t) = \omega'$ mit $\omega' \sim_v \omega$ und $\omega'(v) = I_{\mathcal{T}}(\omega, t)$.
2. Blöcke: $I_{\mathcal{A}}(\omega, \underline{\text{begin}}\ a_1\ ;\ a_2\ \underline{\text{end}}) = I_{\mathcal{A}}(I_{\mathcal{A}}(\omega, a_1), a_2)$.
3. Konditionale:
 - (a) $I_{\mathcal{A}}(\omega, \underline{\text{if}}\ p\ \underline{\text{then}}\ a_1\ \underline{\text{else}}\ a_2) = I_{\mathcal{A}}(\omega, a_1)$ wenn $I_{\mathcal{P}}(\omega, p) = T$.
 - (b) $I_{\mathcal{A}}(\omega, \underline{\text{if}}\ p\ \underline{\text{then}}\ a_1\ \underline{\text{else}}\ a_2) = I_{\mathcal{A}}(\omega, a_2)$ wenn $I_{\mathcal{P}}(\omega, p) = F$.
4. Schleifen:
 - (a) $I_{\mathcal{A}}(\omega, \underline{\text{while}}\ p\ \underline{\text{do}}\ a) = I_{\mathcal{A}}(I_{\mathcal{A}}(\omega, a), \underline{\text{while}}\ p\ \underline{\text{do}}\ a)$ wenn $I_{\mathcal{P}}(\omega, p) = T$.
 - (b) $I_{\mathcal{A}}(\omega, \underline{\text{while}}\ p\ \underline{\text{do}}\ a) = \omega$ wenn $I_{\mathcal{P}}(\omega, p) = F$.

Korrektheitsbeweise von \mathcal{A} -Programmen unterscheiden sich wesentlich von jenen für \mathcal{E} -Programmen. In \mathcal{E} konnten wir nicht-rekursive Funktionen einfach direkt beweisen (durch Interpretation, evtl. Fallunterscheidung). Rekursive Funktionen konnten durch vollständige Induktion bewiesen werden. Anstatt der Rekursion haben wir nun Schleifen. Über diese können wir auch vollständige Induktionen führen. In \mathcal{A} ist dies aufgrund des geringen Sprachumfangs einfacher als in Sprachen die in der Praxis verwendet werden.

Im Vorlesungsskriptum findet sich ab Seite 87 die Definition der Sprache $\mathcal{A}^{\mathcal{P}}$ skizziert. Diese ist eine Erweiterung von \mathcal{A} um das Konzept “Pointer” (“Zeiger”). Variablen werden dabei nur noch Adressen (aus \mathbb{N}_0) enthalten, die Werte stehen in einem neuen Environment an der entsprechenden Adresse. Für diese Erweiterung ist es nötig \mathcal{T} , \mathcal{P} und \mathcal{A} neu zu definieren um ein neues Environment (σ) einzuführen. Anhand dieser Erweiterung wird deutlich, dass das Konzept Pointer im Wesentlichen nur ein zusätzliches Mapping ist, die Mächtigkeit der Sprache aber nicht ändert - jedoch “Komfort” für den Programmierer bringen kann.

2.14 Die Sprache LP (\mathcal{L})

Das dritte Sprachparadigma welches wir untersuchen wollen ist die “Logische Programmierung”.

Definition 2.33 (Syntax von LP (\mathcal{L})):

1. x ist eine Konstante wenn X nur aus Kleinbuchstaben besteht. Eine Konstante in \mathcal{L} ist ein logischer Term.
2. x ist eine Variable wenn X nur aus Buchstaben besteht und der erste Buchstabe groß geschrieben ist. Eine Variable in \mathcal{L} ist ein logischer Term.
3. Wenn t_1, \dots, t_n logische Terme sind und f eine n -stellige Funktion, dann ist auch $f(t_1, \dots, t_n)$ ein logischer Term.
4. Wenn p ein n -stelliges Prädikat ist und t_1, \dots, t_n sind logische Terme, dann ist $p(t_1, \dots, t_n)$ eine Atomformel.
5. Wenn $A \in \mathcal{P}$ eine Atomformel ist, dann ist A ein “Fakt”.

6. Wenn A_1, \dots, A_k, A Atomformeln sind, dann ist der Ausdruck $A : -A_1, \dots, A_k$ eine “Regel”.
7. Ein Programm in \mathcal{L} besteht aus einer oder mehreren Atomformeln.

Wir sehen, dass \mathcal{L} völlig unabhängig von unseren bisherigen Sprachen (insbesondere der Sprache der Terme \mathcal{T}) ist.

Definition 2.34 (Semantik von LP (\mathcal{L})):

1. Der Ausdruck A ist äquivalent zur Implikation $T \rightarrow A$, äquivalent zu A .
2. Der Ausdruck $A : -A_1, \dots, A_k$ ist äquivalent zur Implikation $A_1 \wedge \dots \wedge A_k \rightarrow A$.
3. Ein Programm in \mathcal{L} besteht aus Fakten f_1, \dots, f_n und Regeln r_1, \dots, r_n . Wir nennen ein Programm auch “Wissensbasis”. Das Programm ist äquivalent zu einer logischen Formel $f_1 \wedge \dots \wedge f_n \wedge r_1 \wedge \dots \wedge r_n$.

Definition 2.35 (Literal): Wir nennen Atomformeln auch (positive) Literale. Negierte Atomformeln nennen wir auch (negative) Literale.

Definition 2.36 (Hornklausel): Eine Klausel der Form $b_1 \vee \dots \vee b_k$ heißt Hornklausel wenn die Anzahl der positiven (d.h. nicht-negierten) Literale b_i maximal 1 ist.

\mathcal{L} -Programme sind Und-verknüpfte Hornklauseln.

Definition 2.37 (Anfragen in LP (\mathcal{L})): Eine Anfrage in \mathcal{L} hat die Form $-A_1, \dots, A_k$, was äquivalent zur Implikation:

$$A_1 \wedge \dots \wedge A_k \rightarrow F \Leftrightarrow \neg(A_1 \wedge \dots \wedge A_k) \vee F \Leftrightarrow \neg A_1 \vee \dots \vee \neg A_k \vee F$$

Um eine Anfrage zu beantworten wird versucht sie auf einen Widerspruch zurückzuführen.

Um Anfragen zu beantworten müssen wir einen Algorithmus definieren der ggf. vom \mathcal{L} -Interpreter ausgeführt würde. Dazu benötigen wir Substitution und Unification.

Definition 2.38 (Variablensubstitution): Eine Substitution $\Theta = \{x_1|t_1, \dots, x_n|t_n\}$ ist eine Menge von Paaren der Form $x_i|t_i$, wobei x_i eine Variable ist und t_i ein logischer Term. In t_i darf x_i nicht vorkommen. Substitutionen sind transitiv.

Definition 2.39 (Substitutionsanwendung): Sei Θ eine Substitution und t ein logischer Term. Einen Term t_Θ erhält man, indem man für alle Paar $x_i|t_i$ in Θ , alle Vorkommnisse von x_i und t_i im logischen Term t ersetzt. Der Term t_Θ wird auch Instanz von t genannt.

Substitutionsanwendungen kann man sich leicht als “Suchen und Ersetzen” behalten. Eine Substitution ist eine Menge von “Suchen/Ersetzen” Tupeln.

Für die Beantwortung unserer Anfragen werden wir 2 Atomformeln durch geeignete Substitution vereinheitlichen (“unify”). Wollen wir beispielsweise $p(X)$ und $p(Y)$ vereinheitlichen, so könnten wir dies mit $\Theta_1 = \{X|Y\}$, $\Theta_2 = \{Y|X\}$, $\Theta_3 = \{X|a, Y|a\}$, etc.

Wir sehen, dass bei Θ_3 nach der Substitution weniger Variablen in den beiden Atomformeln vorkommen. Dies bedeutet eine zusätzliche Einschränkung. Wir suchen meist die allgemeinsten Substitutionen die die beiden Ausdrücke vereinheitlichen. Eine solche Substitution nennen wir MGU (Most General Unifier).

Definition 2.40 (MGU): Eine Substitution ist ein MGU (Most General Unifier), wenn es keine Substitution gibt die allgemeiner ist. Eine Substitution Θ_1 ist allgemeiner als eine Substitution Θ_2 , wenn es eine Substitution Δ gibt, so dass $\Theta_{1,\Delta} = \Theta_2$. Ein MGU ist nicht unbedingt eindeutig.

Algorithmus (Berechnung von MGU):

- Input: Atomformeln p und p'
- Output: “Nicht unifizierbar” oder den MGU Θ .
- Algorithmus:
 1. Sei $\Theta = \{\}$.
 2. Suche den ersten Unterschied zwischen p und p' und ermittle die korrespondierenden logischen Terme t und t' . Gibt es keinen Unterschied returniere Θ als MGU.
 - (a) Sind weder t noch t' Variablen, dann Abbruch: “Nicht unifizierbar”.
 - (b) Ist t eine Variable X und t' enthält X (oder umgekehrt), dann Abbruch: “Nicht unifizierbar”.
 - (c) Sonst gehe zu Schritt 3.
 3. Definiere neues p , p' und Θ durch:
 - $p := p_{\{X|t\}}$, $p' := p'_{\{X|t\}}$,
 - $\Theta := \Theta \cup \{X|t\}$.
 4. Gehe zu Schritt 2.

Algorithmus (Beantwortung einer Anfrage in LP (\mathcal{L})):

- Input: Anfrage der Form $: -P_1, \dots, P_n$.
- Output: T wenn die Anfrage gezeigt werden kann, sonst F .
- Algorithmus:
 1. Bringe die Regeln in eine Reihenfolge r_1, \dots, r_n .
 2. Ist $: -$ die Anfrage (d.h. eine leere Anfrage), wird T returniert.
 3. Wähle die nächste Teilanfrage (zu Beginn P_1)
 4. Für alle Regeln r_i :
 - (a) Wenn die Regel r_i die Form $R : -Q_1, \dots, Q_n$ hat und es gibt eine Substitution Θ so dass $P_{1,\Theta} = R_\Theta$ (wir sagen in diesem Fall “Die Regel **matcht** (die Anfrage)”), dann sei $: -Q_1, \dots, Q_m, P_2, \dots, P_n$ die neue Anfrage. Wir nennen diesen Schritt **Resolution**.
 Bearbeite diese rekursiv:
 - i. Ergibt die Anfrage T , fahre mit nächster Teilanfrage fort (Schritt 3).
 - ii. Andernfalls probiere die nächste Regel.
 - (b) Wenn die Regel nicht matcht, dann probiere die nächste Regel.
 - (c) Wenn es keine Regeln mehr gibt returniere F .

Der Algorithmus returniert T wenn ein Widerspruch in $P_1 \wedge \dots \wedge P_n \rightarrow F$ abgeleitet werden kann. Dann müssen alle Teilanfragen P_i wahr sein. Der Algorithmus terminiert je nach Wissensbasis und Anfrage nicht (Erfüllbarkeitsproblem von Hornklauseln).