# Lambda Cálculo Tipado (3/3)

#### Eduardo Bonelli / Alejandro Ríos

Departamento de Computación, FCEyN, UBA "There may, indeed, be other applications of the system other than its use as a logic"

Alonzo Church, 1932

19 de abril de 2012

#### Estructura de la clase

#### Inferencia

Motivación Variables de tipo y sustituciones de tipo Especificación del problema

#### Unificación

Motivación Definiciones y ejemplos Algoritmo de unificación

#### Algoritmo de inferencia

Algoritmo de inferencia Ejemplos

## Inferencia de tipos

- Problema que consiste en transformar términos sin información de tipos o con información de tipos parcial en términos tipables
- Para ello debe inferirse la información de tipos faltante
- Beneficio para lenguajes con tipos
  - el programador puede obviar algunas declaraciones de tipos
  - en general, evita la sobrecarga de tener que declarar y manipular todos los tipos
  - todo ello sin desmejorar la performance del programa: la inferencia de tipos se realiza en tiempo de compilación

## Inferencia de tipos

- Inferencia de tipos es especialmente útil en lenguajes polimórficos
- Nosotros vamos a restringir nuestro estudio a inferencia en Lambda Cálculo Tipado (LC)
- ► Si bien LC no es polimórfico, basta para presentar los conceptos básicos detrás de la inferencia de tipos
- Diremos más sobre polimorfismo à la ML o Haskell al final de la clase
- Algunos nombres importantes en la historia de la inferencia de tipos: Curry, Feys, Hindley, Milner

## El problema de la inferencia de tipos

Primero modificamos la sintaxis de los términos de LC eliminando toda anotación de tipos

```
M ::= x
| true \mid false \mid if M then P else Q
| 0 \mid succ(M) \mid pred(M) \mid iszero(M)
| \lambda x : \sigma.M \mid M N \mid
| fix M
```

Denotamos este conjunto de términos con  $\Lambda_{\mathcal{T}}$ 

## El problema de la inferencia de tipos

Primero modificamos la sintaxis de los términos de LC eliminando toda anotación de tipos

```
M ::= x
| true | false | if M then P else Q
| 0 | succ(M) | pred(M) | iszero(M)
| \lambda x.M | M N |
| fix M
```

Denotamos este conjunto de términos con A

#### Función de borrado

Llamaremos  $\mathrm{Erase}(\cdot)$  a la función que dado un término de LC elimina las anotaciones de tipos de las abstracciones

 $\operatorname{Erase}: \Lambda_{\mathcal{T}} \longrightarrow \Lambda \text{ se define de la manera esperada}.$ 

## Ejemplo

 $Erase(\lambda x : Nat.\lambda f : Nat \rightarrow Nat.f x) = \lambda x.\lambda f.f x$ 



Dado un término  $U \sin$  anotaciones de tipo, hallar un término estándar (i.e. con anotaciones de tipos) M tal que

- 1.  $\Gamma \triangleright M : \sigma$ , para algún  $\Gamma$  y  $\sigma$ , y
- 2. Erase(M) = U

#### **Ejemplos**

▶ Para  $U = \lambda x.x + 5$  tomamos  $M = \lambda x : Nat.x + 5$  (observar que no hay otra posibilidad)

Dado un término  $U \sin$  anotaciones de tipo, hallar un término estándar (i.e. con anotaciones de tipos) M tal que

- 1.  $\Gamma \triangleright M : \sigma$ , para algún  $\Gamma$  y  $\sigma$ , y
- 2. Erase(M) = U

- ▶ Para  $U = \lambda x.x + 5$  tomamos  $M = \lambda x : Nat.x + 5$  (observar que no hay otra posibilidad)
- ▶ Para  $U = \lambda x.\lambda f.fx$  tomamos  $M_{\sigma,\tau} = \lambda x: \sigma.\lambda f: \sigma \to \tau.fx$  (hay un  $M_{\sigma,\tau}$  por cada  $\sigma,\tau$ )

Dado un término  $U \sin$  anotaciones de tipo, hallar un término estándar (i.e. con anotaciones de tipos) M tal que

- 1.  $\Gamma \triangleright M : \sigma$ , para algún  $\Gamma$  y  $\sigma$ , y
- 2. Erase(M) = U

- ▶ Para  $U = \lambda x.x + 5$  tomamos  $M = \lambda x : Nat.x + 5$  (observar que no hay otra posibilidad)
- ▶ Para  $U = \lambda x.\lambda f.fx$  tomamos  $M_{\sigma,\tau} = \lambda x: \sigma.\lambda f: \sigma \to \tau.fx$  (hay un  $M_{\sigma,\tau}$  por cada  $\sigma,\tau$ )
- ▶ Para  $U = \lambda x.\lambda f.f(fx)$  tomamos  $M_{\sigma} = \lambda x : \sigma.\lambda f : \sigma \to \sigma.f(fx)$  (hay un  $M_{\sigma}$  por cada  $\sigma$ )

Dado un término  $U \sin$  anotaciones de tipo, hallar un término estándar (i.e. con anotaciones de tipos) M tal que

- 1.  $\Gamma \triangleright M : \sigma$ , para algún  $\Gamma$  y  $\sigma$ , y
- 2. Erase(M) = U

- ▶ Para  $U = \lambda x.x + 5$  tomamos  $M = \lambda x : Nat.x + 5$  (observar que no hay otra posibilidad)
- ▶ Para  $U = \lambda x.\lambda f.fx$  tomamos  $M_{\sigma,\tau} = \lambda x: \sigma.\lambda f: \sigma \to \tau.fx$  (hay un  $M_{\sigma,\tau}$  por cada  $\sigma,\tau$ )
- ▶ Para  $U = \lambda x.\lambda f.f(fx)$  tomamos  $M_{\sigma} = \lambda x : \sigma.\lambda f : \sigma \to \sigma.f(fx)$  (hay un  $M_{\sigma}$  por cada  $\sigma$ )
- ▶ Para U = xx no existe ningún M con la propiedad deseada



## El problema del chequeo de tipos

#### chequeo de tipos ≠ inferencia de tipos

#### Chequeo de tipos

Dado un término estándar M determinar si existe  $\Gamma$  y  $\sigma$  tales que  $\Gamma \rhd M : \sigma$  es derivable.

- Es mucho más fácil que el problema de la inferencia
- Consiste simplemente en seguir la estructura sintáctica de M para reconstruir una derivación del juicio
- ▶ Es esencialmente equivalente a determinar, dados  $\Gamma$  y  $\sigma$ , si  $\Gamma \rhd M$  :  $\sigma$  es derivable.

## Variables de tipo

- ▶ Dado  $\lambda x.\lambda f.f(fx)$ , para cada  $\sigma$ ,  $M_{\sigma} = \lambda x : \sigma.\lambda f : \sigma \rightarrow \sigma.f(fx)$  es un solución posible
- ¿De qué manera podemos escribir una única expresión que englobe a todas ellas? Usando variables de tipo
  - ► Todas las soluciones se pueden representar con

$$\lambda x : s.\lambda f : s \rightarrow s.f(fx)$$

- "s" es una variable de tipos que representa una expresión de tipos arbitraria
- Si bien esta expresión no es una solución en sí misma, la sustitución de s por cualquier expresión de tipos sí arroja una solución válida

## Variables de tipo

Extendemos las expresiones de tipo de LC con variables de tipo s, t, u,...

$$\sigma$$
 ::=  $s \mid Nat \mid Bool \mid \sigma \rightarrow \tau$ 

- ightharpoonup Denotamos con  $\mathcal V$  al conjunto de variables de tipo
- lacktriangle Denotamos con  ${\mathcal T}$  al conjunto de tipos así definidos

- ightharpoonup s 
  ightharpoonup t
- ▶  $Nat \rightarrow Nat \rightarrow t$
- ▶  $Bool \rightarrow t$

► Función que mapea variables de tipo en expresiones de tipo.

Usamos S, T, etc. para sustituciones.

Formalmente,  $S: \mathcal{V} \longrightarrow \mathcal{T}$ 

► Función que mapea variables de tipo en expresiones de tipo.

Usamos S, T, etc. para sustituciones.

Formalmente,  $S: \mathcal{V} \longrightarrow \mathcal{T}$ 

Sólo nos interesan las S tales que  $\{t \in \mathcal{V} \mid St \neq t\}$  es finito.

▶ Una sustitución S puede aplicarse (de manera natural) a



► Función que mapea variables de tipo en expresiones de tipo.

Usamos S, T, etc. para sustituciones.

Formalmente,  $S: \mathcal{V} \longrightarrow \mathcal{T}$ 

- Una sustitución S puede aplicarse (de manera natural) a
  - 1. una expresión de tipos  $\sigma$  (escribimos  $S\sigma$ )

► Función que mapea variables de tipo en expresiones de tipo.

Usamos S, T, etc. para sustituciones.

Formalmente,  $S: \mathcal{V} \longrightarrow \mathcal{T}$ 

- Una sustitución S puede aplicarse (de manera natural) a
  - 1. una expresión de tipos  $\sigma$  (escribimos  $S\sigma$ )
  - 2. un término *M* (escribimos *SM*)

► Función que mapea variables de tipo en expresiones de tipo.

Usamos S, T, etc. para sustituciones.

Formalmente,  $S: \mathcal{V} \longrightarrow \mathcal{T}$ 

- Una sustitución S puede aplicarse (de manera natural) a
  - 1. una expresión de tipos  $\sigma$  (escribimos  $S\sigma$ )
  - 2. un término *M* (escribimos *SM*)
  - 3. un contexto de tipado  $\Gamma = \{x_1 : \sigma_1, \dots, x_n : \sigma_n\}$  (escribimos  $S\Gamma$  y lo definimos como sigue)

$$S\Gamma \stackrel{\mathrm{def}}{=} \{x_1 : S\sigma_1, \dots, x_n : S\sigma_n\}$$

#### Sustitución - Nociones adicionales

- ▶ El conjunto  $\{t \mid St \neq t\}$  se llama soporte de S
- ► El soporte representa las variables que S "afecta"
- ▶ Usamos la notación  $\{\sigma_1/t_1, \ldots, \sigma_n/t_n\}$  para la sustitución con soporte  $\{t_1, \ldots, t_n\}$  definida de la manera obvia
- La sustitución cuyo soporte es ∅ es la sustitución identidad y la notamos Id

## Instancia de un juicio de tipado

Un juicio de tipado  $\Gamma' \rhd M' : \sigma'$  es una instancia de  $\Gamma \rhd M : \sigma$  si existe una sustitución de tipos S tal que

$$\Gamma' = S\Gamma$$
,  $M' = SM$  y  $\sigma' = S\sigma$ 

#### Propiedad

Si  $\Gamma \rhd M$  :  $\sigma$  es derivable, entonces cualquier instancia del mismo también lo es

# Función de Inferencia $\mathbb{W}(\cdot)$

Definir una función  $\mathbb{W}(\cdot)$  que dado un término U sin anotaciones verifica

Corrección  $\mathbb{W}(U) = \Gamma \triangleright M : \sigma$  implica

- ▶ Erase(M) = U y
- $ightharpoonup \Gamma 
  ightharpoonup M : \sigma$  es derivable

Completitud Si  $\Gamma \triangleright M$ :  $\sigma$  es derivable y Erase(M) = U, entonces

- $ightharpoonup \mathbb{W}(U)$  tiene éxito y
- ▶ produce un juicio  $\Gamma' \triangleright M' : \sigma'$  tal que  $\Gamma \triangleright M : \sigma$  es instancia del mismo (se dice que  $\mathbb{W}(\cdot)$  computa un tipo principal)

#### Inferencia

#### Unificación

#### Motivación

Definiciones y ejemplos Algoritmo de unificación

#### Algoritmo de inferencia

#### Unificación

- ► El algoritmo de inferencia analiza un término (sin anotaciones de tipo) a partir de sus subtérminos
- Una vez obtenida la información inferida para cada uno de los subtérminos debe
  - 1. (Consistencia) Determinar si la información de cada subtérmino es consistente
  - (Síntesis) Sintetizar la información del término original a partir de la información de sus subtérminos

## Ejemplo

#### Consideremos el término x y + x(y + 1)

- ▶ Del análisis de xy surge que  $x :: s \rightarrow t$  e y :: s
- ▶ Del análisis de x(y+1) surge que  $x :: Nat \rightarrow u$  e y :: Nat
- Dado que una variable puede tener un sólo tipo debemos compatibilizar la información de tipos
  - ▶ El tipo  $s \rightarrow t$  debe ser compatible o unificable con  $Nat \rightarrow u$  dado que ambos se refieren a x
  - ► El tipo s debe ser compatible o unificable con Nat dado que ambos se refieren a y

#### Unificación

- ▶ ¿El tipo  $s \rightarrow t$  es compatible o unificable con  $Nat \rightarrow u$ ? Sí
  - ▶ Basta tomar la sustitución  $S \stackrel{\text{def}}{=} \{Nat/s, u/t\}$
  - lacksquare Y observar que  $S(s 
    ightarrow t) = \mathit{Nat} 
    ightarrow u = S(\mathit{Nat} 
    ightarrow u)$
- ▶ ¿El tipo s es compatible o unificable con Nat? Sí
  - La sustitución antedicha es tal que Ss = SNat

El proceso de determinar si existe una sustitución S tal que dos expresiones de tipos  $\sigma, \tau$  son unificables (ie.  $S\sigma = S\tau$ ) se llama unificación

► Vamos a estudiar con precisión el proceso de unificación, repasando antes algunos conceptos básicos sobre sustituciones



## Composición de sustituciones

La composición de S y T, denotada  $S \circ T$ , es la sustitución que se comporta como sigue:

$$(S \circ T)(\sigma) = S(T\sigma)$$

#### Ejemplo

Sea  $S = \{u \rightarrow Bool/t, Nat/s\}$  y  $T = \{v \times Nat/u, Nat/s\}$ , entonces  $T \circ S = \{(v \times Nat) \rightarrow Bool/t, v \times Nat/u, Nat/s\}$ 

- ▶ Decimos que S = T si tienen el mismo soporte y St = Tt para todo t en el soporte de S
- $\triangleright$   $S \circ Id = Id \circ S = S$
- $S \circ (T \circ U) = (S \circ T) \circ U$

#### Preorden sobre sustituciones

Una sustitución S es más general que T si existe U tal que  $T = U \circ S$ .

► La idea es que S es más general que T porque T se obtiene instanciando S

#### Unificador

Una ecuación de unificación es una expresión de la forma  $\sigma_1 \doteq \sigma_2$ . Una sustitución S es una solución de un conjunto de ecuaciones de unificación  $\{\sigma_1 \doteq \sigma'_1, \ldots, \sigma_n \doteq \sigma'_n\}$  si  $S\sigma_1 = S\sigma'_1, \ldots, S\sigma_n = S\sigma'_n$ 

- ► La sustitución  $\{Bool/v, Bool \times Nat/u\}$  es solución de  $\{v \times Nat \rightarrow Nat \doteq u \rightarrow Nat\}$
- ▶  $\{Bool \times Bool/v, (Bool \times Bool) \times Nat/u\}$  también!
- $\{v \times Nat/u\}$  también!
- ▶  ${Nat \rightarrow s \doteq t \times u}$  no tiene solución
- ▶  $\{u \rightarrow Nat \doteq u\}$  no tiene solución

# Unificador más general (MGU)

Una sustitución S es un MGU de  $\{\sigma_1 \doteq \sigma'_1, \ldots, \sigma_n \doteq \sigma'_n\}$  si

- 1. es solución de  $\{\sigma_1 \doteq \sigma'_1, \dots, \sigma_n \doteq \sigma'_n\}$
- 2. es más general que cualquier otra solución de  $\{\sigma_1 \doteq \sigma'_1, \dots, \sigma_n \doteq \sigma'_n\}$

- La sustitución {Bool/v, Bool × Nat/u} es solución de {v × Nat → Nat = u → Nat} pero no es un MGU pues es instancia de la solución {v × Nat/u}
- $\{v \times Nat/u\}$  es un MGU del conjunto

# Algoritmo de unificación

#### **Teorema**

Si  $\{\sigma_1 \doteq \sigma_1', \dots, \sigma_n \doteq \sigma_n'\}$  tiene solución, existe un MGU y además es único salvo renombre de variables

- ► Entrada:
  - ▶ Conjunto de ecuaciones de unificación  $\{\sigma_1 \doteq \sigma_1', \dots, \sigma_n \doteq \sigma_n'\}$
- Salida:
  - ▶ MGU S de  $\{\sigma_1 \doteq \sigma'_1, \ldots, \sigma_n \doteq \sigma'_n\}$ , si tiene solución
  - ▶ falla, en caso contrario

## Algoritmo de Martelli-Montanari

- Vamos a presentar un algoritmo no-determinístico
- Consiste en reglas de simplificación que simplifican conjuntos de pares de tipos a unificar (goals)

$$G_0 \mapsto G_1 \mapsto \ldots \mapsto G_n$$

- ► Las secuencias que terminan en el goal vacío son exitosas; aquellas que terminan en falla son fallidas
- Algunos pasos de simplificación llevan una sustitución que representa una solución parcial al problema

$$G_0 \mapsto G_1 \mapsto_{S_1} G_2 \mapsto \ldots \mapsto_{S_k} G_n$$

▶ Si la secuencia es exitosa el MGU es  $S_k \circ ... \circ S_1$ 



## Reglas del algoritmo de Martelli-Montanari

1. Descomposición

$$\begin{aligned} &\{\sigma_1 \rightarrow \sigma_2 \doteq \tau_1 \rightarrow \tau_2\} \cup \textit{G} \mapsto \{\sigma_1 \doteq \tau_1, \sigma_2 \doteq \tau_2\} \cup \textit{G} \\ &\{\textit{Nat} \doteq \textit{Nat}\} \cup \textit{G} \mapsto \textit{G} \\ &\{\textit{Bool} \doteq \textit{Bool}\} \cup \textit{G} \mapsto \textit{G} \end{aligned}$$

2. Eliminación de par trivial  $\{s \doteq s\} \cup G \mapsto G$ 

- 3. **Swap**: si  $\sigma$  no es una variable  $\{\sigma \doteq s\} \cup G \mapsto \{s \doteq \sigma\} \cup G$
- 4. Eliminación de variable: si  $s \notin FV(\sigma)$   $\{s \doteq \sigma\} \cup G \mapsto_{\{\sigma/s\}} \{\sigma/s\}G$
- 5. Falla  $\{\sigma \doteq \tau\} \cup G \mapsto \mathtt{falla}, \ \mathsf{con}\ (\sigma, \tau) \in T \cup T^{-1} \ \mathsf{y}$   $T = \{(\mathit{Bool}, \mathit{Nat}), (\mathit{Nat}, \sigma_1 \to \sigma_2), (\mathit{Bool}, \sigma_1 \to \sigma_1)\}$
- 6. Occur check: si  $s \neq \sigma$  y  $s \in FV(\sigma)$   $\{s \doteq \sigma\} \cup G \mapsto falla$

# Ejemplo de secuencia exitosa

$$\{ (Nat \rightarrow r) \rightarrow (r \rightarrow u) \stackrel{.}{=} t \rightarrow (s \rightarrow s) \rightarrow t \}$$

$$\rightarrow^{1} \qquad \{ Nat \rightarrow r \stackrel{.}{=} t, r \rightarrow u \stackrel{.}{=} (s \rightarrow s) \rightarrow t \}$$

$$\rightarrow^{3} \qquad \{ t \stackrel{.}{=} Nat \rightarrow r, r \rightarrow u \stackrel{.}{=} (s \rightarrow s) \rightarrow t \}$$

$$\rightarrow^{4} \qquad \{ r \rightarrow u \stackrel{.}{=} (s \rightarrow s) \rightarrow (Nat \rightarrow r) \}$$

$$\rightarrow^{4} \qquad \{ r \stackrel{.}{=} s \rightarrow s, u \stackrel{.}{=} Nat \rightarrow r \}$$

$$\rightarrow^{4} \qquad \{ u \stackrel{.}{=} Nat \rightarrow (s \rightarrow s) \}$$

$$\rightarrow^{4} \qquad Nat \rightarrow (s \rightarrow s)/u \qquad \emptyset$$

# ► EI MGU es $\{Nat \rightarrow (s \rightarrow s)/u\} \circ \{s \rightarrow s/r\} \circ \{Nat \rightarrow r/t\} = \{Nat \rightarrow (s \rightarrow s)/t, s \rightarrow s/r, Nat \rightarrow (s \rightarrow s)/u\}$

# Ejemplo de secuencia fallida

## Propiedades del algoritmo

#### **Teorema**

- ► El algoritmo de Martelli-Montanari siempre termina
- ▶ Sea *G* un conjunto de pares
  - si G tiene un unificador, el algoritmo termina exitosamente y retorna un MGU
  - ▶ si G no tiene unificador, el algoritmo termina con falla

#### Inferencia

Unificación

Algoritmo de inferencia Algoritmo de inferencia Ejemplos

#### Algoritmo de inferencia

- Vamos a presentar un algoritmo de inferencia para LC
- ▶ El objetivo es definir  $\mathbb{W}(U)$  por recursión sobre la estructura de U
- ▶ Primero presentamos la cláusulas que definen W(.) sobre las constantes y las variables, luego pasamos a las demás construcciones
- Utilizaremos el algoritmo de unificación

### Algoritmo de inferencia (caso constantes y variables)

```
\mathbb{W}(0) \stackrel{\text{def}}{=} \emptyset \rhd 0 : Nat
\mathbb{W}(true) \stackrel{\text{def}}{=} \emptyset \rhd true : Bool
\mathbb{W}(false) \stackrel{\text{def}}{=} \emptyset \rhd false : Bool
\mathbb{W}(x) \stackrel{\text{def}}{=} \{x : s\} \rhd x : s, \quad s \text{ variable fresca}
```

### Algoritmo de inferencia (caso succ)

- ▶ Sea  $\mathbb{W}(U) = \Gamma \triangleright M : \tau$
- ▶ Sea  $S = MGU\{\tau \doteq Nat\}$
- Entonces

$$\mathbb{W}(\operatorname{succ}(U)) \stackrel{\text{def}}{=} S\Gamma \rhd S \operatorname{succ}(M) : Nat$$

Nota: Caso pred es similar

# Algoritmo de inferencia (caso iszero)

- ▶ Sea  $\mathbb{W}(U) = \Gamma \triangleright M : \tau$
- ▶ Sea  $S = MGU\{\tau \doteq Nat\}$
- Entonces

$$\mathbb{W}(iszero(U)) \stackrel{\text{def}}{=} S\Gamma \triangleright S iszero(M) : Bool$$

#### Algoritmo de inferencia (caso ifThenElse)

- Sea
  - $\mathbb{W}(U) = \Gamma_1 \rhd M : \rho$   $\mathbb{W}(V) = \Gamma_2 \rhd P : \sigma$
  - $\blacktriangleright \ \mathbb{W}(W) = \Gamma_3 \triangleright Q : \tau$
- Sea

$$S = MGU(\{\sigma_1 \doteq \sigma_2 \mid x : \sigma_1 \in \Gamma_i \land x : \sigma_2 \in \Gamma_j, i \neq j\} \cup \{\sigma \doteq \tau, \ \rho \doteq Bool\})$$

Entonces

$$\mathbb{W}(if \ U \ then \ V \ else \ W) \stackrel{\text{def}}{=} S\Gamma_1 \cup S\Gamma_2 \cup S\Gamma_3 \rhd S(if \ M \ then \ P \ else \ Q) : S\sigma$$

#### Algoritmo de inferencia (caso aplicación)

- Sea
  - $\blacktriangleright W(U) = \Gamma_1 \triangleright M : \tau$
  - $\blacktriangleright$   $\mathbb{W}(V) = \Gamma_2 \triangleright N : \rho$
- Sea

$$S = MGU(\{\sigma_1 \doteq \sigma_2 \mid x : \sigma_1 \in \Gamma_1 \land x : \sigma_2 \in \Gamma_2\}$$

$$\cup$$

$$\{\tau \doteq \rho \rightarrow t\}) \quad \text{con } t \text{ una variable fresca}$$

Entonces

$$\mathbb{W}(\red{U}\red{V}) \stackrel{\text{def}}{=} S\Gamma_1 \cup S\Gamma_2 \rhd S(MN) : St$$



#### Algoritmo de inferencia (caso abstracción)

- ► Sea  $\mathbb{W}(U) = \Gamma \triangleright M : \rho$
- Si el contexto tiene información de tipos para x (i.e.  $x : \tau \in \Gamma$  para algún  $\tau$ ), entonces

$$\mathbb{W}(\lambda x. U) \stackrel{\text{def}}{=} \Gamma \setminus \{x : \tau\} \rhd \lambda x : \tau. M : \tau \to \rho$$

Si el contexto no tiene información de tipos para x
 (i.e. x ∉ Dom(Γ)) elegimos una variable fresca s y entonces

$$\mathbb{W}(\lambda x. U) \stackrel{\text{def}}{=} \Gamma \rhd \lambda x : s. M : s \to \rho$$



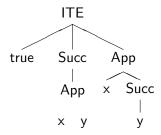
## Algoritmo de inferencia (caso fix)

- ▶ Sea  $\mathbb{W}(U) = \Gamma \triangleright M : \tau$
- ▶ Sea  $S = MGU\{\tau \doteq t \rightarrow t\}$ , t variable fresca

$$\mathbb{W}(fix(U)) \stackrel{\text{def}}{=} S\Gamma \rhd S fix(M) : St$$

#### Ejemplo

- Vamos a mostrar cómo inferir el tipo de if true then succ(x y) else x (succ(y))
- Aplicaremos el algoritmo, paso por paso



## Ejemplo (1/4)

if true then succ(x y) else x(succ(y))

 $\mathbb{W}(true) = \emptyset \triangleright true : Bool$ 

## Ejemplo (2/4)

if true then succ(x y) else x(succ(y))

## Ejemplo (3/4)

if true then succ(x y) else x(succ(y))

## Ejemplo (4/4)

$$M = if true then succ(x y) else x (succ(y))$$

```
▶ \mathbb{W}(true) = \emptyset \rhd true : Bool

▶ \mathbb{W}(succ(xy)) = \{x : t \to Nat, y : t\} \rhd succ(xy) : Nat

▶ \mathbb{W}(x succ(y)) = \{x : Nat \to w, y : Nat\} \rhd x succ(y) : w

\mathbb{W}(M) = \{x : Nat \to Nat, y : Nat\} \rhd M : Nat

donde S = MGU(\{t \to Nat \doteq Nat \to w, t \doteq Nat, Nat \doteq w\}) = \{Nat/t, Nat/w\}
```

#### Un ejemplo de falla

M = if true then x 2 else x true

#### Complejidad

- ► Tanto la unificación como la inferencia para LC se puede hacer en tiempo lineal
- ► El tipo principal asociado a un término sin anotaciones puede ser exponencial en el tamaño del término

Considerar inferir el tipo de  $P^n M$  con  $P: s \rightarrow s \times s$  y  $M: \sigma$ 

- ¿Esto no contradice lo antedicho?
- No. Se pueden representar usando dags en cuyo caso el tamaño del tipo principal de U será O(n)
- ► NB: En la presencia de polimorfismo la inferencia es exponencial

#### Let-Polymorphism

▶ Los lenguajes funcionales como ML, Haskell, etc. permiten tipos polimórficos de la forma

$$\forall s_1 \dots s_n \sigma \ (\sigma \ \text{sin} \ \text{cuantificadores})$$

- ► Este tipo de polimorfismo restringido se llama predicativo
- ► En particular no se pueden definir funciones que tomen a otras funciones polimórficas como argumento

#### Let-Polymorphism

```
Prelude> (\f-> (f True, f 3)) (\x -> 5)
ERROR - Illegal Haskell 98 class constraint in inferred type
*** Expression : (\f -> (f True, f 3)) (\x -> 5)
*** Type : Num Bool => (Integer, Integer)

Prelude> (\f-> (f True, f 3)) id
ERROR - Illegal Haskell 98 class constraint in inferred type
*** Expression : (\f -> (f True, f 3)) id
*** Type : Num Bool => (Bool, Bool)
```

#### Let-Polymorphism

 Para poder declarar y usar funciones polimórficas se introduce la construcción let

```
Prelude> let g = x->5 in (g True, g 3) (5,5)
```

- Polimorfismo predicativo con declaraciones let polimórficas forman el núcleo (básico) del sistema de tipos de ML y Haskell
- La inferencia de tipos para este sistema es muy similar a aquella vista hoy
- ▶ Para más detalles consultar capítulo 11 del texto de Mitchell o capítulo 22 del texto de Pierce