

**Uniwersytet Warszawski**  
Wydział Matematyki, Informatyki i Mechaniki

**Jakub Bujak**

Nr albumu: 370737

# **Logika separacji dla języka programowania Jafun**

**Praca magisterska  
na kierunku INFORMATYKA**

Praca wykonana pod kierunkiem  
**dr hab. Aleksego Schuberta, prof. UW**

Wrzesień 2020

## **Oświadczenie kierującego pracą**

Potwierdzam, że niniejsza praca została przygotowana pod moim kierunkiem i kwalifikuje się do przedstawienia jej w postępowaniu o nadanie tytułu zawodowego.

Data

Podpis kierującego pracą

## **Oświadczenie autora (autorów) pracy**

Świadom odpowiedzialności prawnej oświadczam, że niniejsza praca dyplomowa została napisana przeze mnie samodzielnie i nie zawiera treści uzyskanych w sposób niezgodny z obowiązującymi przepisami.

Oświadczam również, że przedstawiona praca nie była wcześniej przedmiotem procedur związanych z uzyskaniem tytułu zawodowego w wyższej uczelni.

Oświadczam ponadto, że niniejsza wersja pracy jest identyczna z załączoną wersją elektroniczną.

Data

Podpis autora pracy

## **Streszczenie**

W pracy zdefiniowano logikę separacji dla języka Jafun, przedstawiono jej formalizację w systemie Coq i udowodniono jej poprawność względem semantyki języka. Logika separacji pozwala na podział sterty na rozłączne fragmenty. Upraszcza to wnioskowanie o programach, pozwalając na dowodzenie własności podwyrażeń na prostszych fragmentach sterty.

## **Słowa kluczowe**

Logika separacji, Jafun, weryfikacja

## **Dziedzina pracy (kody wg programu Socrates-Erasmus)**

11.3 Informatyka

## **Klasyfikacja tematyczna**



# Spis treści

<b>Wprowadzenie</b> . . . . .	5
<b>1. Podstawowe pojęcia i definicje</b> . . . . .	7
<b>2. Jafun</b> . . . . .	9
2.1. Składnia i semantyka . . . . .	9
2.2. Ewaluacja . . . . .	11
<b>3. Składnia i semantyka</b> . . . . .	13
<b>4. Reguły wnioskowania</b> . . . . .	15
<b>5. Własności ewaluacji</b> . . . . .	19
5.1. Łączenie ewaluacji . . . . .	19
5.2. Ewaluacja przy rozszerzonym stosie i kontekście . . . . .	19
5.3. Ewaluacja zależy tylko od zmiennych wolnych . . . . .	19
<b>6. Poprawność</b> . . . . .	21
<b>7. Formalizacja w systemie Coq</b> . . . . .	23
<b>8. Podsumowanie</b> . . . . .	25
<b>Bibliografia</b> . . . . .	27



# Wprowadzenie





## Rozdział 1

# Podstawowe pojęcia i definicje



## Rozdział 2

# Jafun

Jafun to zorientowany obiektowo język programowania podobny do Javy. Jego szczegółowy opis znajduje się w pracy [1]. Poniżej przytaczam te aspekty języka, które są istotne dla prezentowanej logiki.

### 2.1. Składnia i semantyka

Program w języku jafun jest listą definicji klas. Definicja klasy składa się z listy pól i listy metod. Metody mogą przyjmować dowolną liczbę argumentów i rzucać dowolną liczbę wyjątków, deklarowanych przez słowo kluczowe **throws**, podobnie jak w Javie.

Modyfikatory dostępu  $\phi$  i  $\mu$  nie mają znaczenia w prezentowanej logice, ale zostały uwzględnione w składni dla kompletności opisu.

$$\begin{aligned} \text{Prog} \ni \mathbf{C} &::= \mathbf{class } C_1 \mathbf{ ext } C_2 \{ \bar{\mathbf{F}} \bar{\mathbf{M}} \} \\ \text{Cld} \ni C &::= \langle \text{identifier} \rangle \quad (\text{class name}) \\ \mathbf{F} &::= \phi \ C \ x \\ \phi &::= \text{rep} \mid \emptyset \\ \text{Id} \ni x &::= \langle \text{identifier} \rangle \quad (\text{variable/field name}) \\ \text{arg} &::= \mu \ C \ x \quad \text{argn} ::= \emptyset \ C \ x \\ \text{Exc} &::= \mu \ C \quad \text{Excn} ::= \emptyset \ C \\ \mathbf{M} &::= \mu \ C \ \mu \ m(\bar{\text{arg}}) \mathbf{ throws } \bar{\text{Exc}} \{E\} \mid \\ &\quad \emptyset \ C \ \emptyset \ m(\bar{\text{argn}}) \mathbf{ throws } \bar{\text{Excn}} \{E\} \\ \text{AMod} \ni \mu &::= \text{rwr} \mid \text{rd} \mid \text{atm} \\ \text{Mld} \ni m &::= \langle \text{identifier} \rangle \quad (\text{method name}) \\ \text{Expr} \ni E &::= \mathbf{new } \mu \ C(\bar{v}) \mid \mathbf{let } C \ x = E_1 \mathbf{ in } E_2 \mid \\ &\quad \mathbf{if } v_1 == v_2 \mathbf{ then } E_3 \mathbf{ else } E_4 \mid v.m(\bar{v}) \mid \\ &\quad \text{fieldref} = v \mid v \mid \text{fieldref} \mid \mathbf{throw } v \mid \\ &\quad \mathbf{try } \{E_1\} \mathbf{ catch } (\mu \ C \ x) \{E_2\} \\ v &::= x \mid \mathbf{this} \mid \mathbf{null} \\ \text{fieldref} &::= v.x \\ A &::= C \mid \emptyset \\ \text{BCtxt} \ni \mathcal{C} &::= \llbracket A \rrbracket \mid \mathbf{let } C \ x = \mathcal{C} \mathbf{ in } E \mid \\ &\quad \mathbf{try } \{C\} \mathbf{ catch } (\mu \ C \ x) \{E\} \end{aligned}$$

Rysunek 2.1: Składnia języka Jafun

## Notacje pomocnicze dla deklaracji w $\overline{\mathbf{C}}$

Niech **class**  $C_1$  **ext**  $C_2$   $\{\overline{\mathbf{F}} \ \overline{\mathbf{M}}\}$  będzie deklaracją klasy w  $\overline{\mathbf{C}}$ . Niech  $\phi \ C_3 \ x$  będzie deklaracją pola w  $\overline{\mathbf{F}}$ . Niech  $\mu_r \ C_4 \ \mu_o \ m(\overline{\mathbf{arg}}) \ \mathbf{throws} \ \mathbf{Exc} \ \{E_1\}$  będzie deklaracją metody w  $\overline{\mathbf{M}}$ , gdzie  $\overline{\mathbf{arg}} = \mu'_1 \ C'_1 \ x_1, \dots, \mu'_n \ C'_n \ x_n$ ,  $\overline{\mathbf{Exc}} = \mu''_1 \ C''_1, \dots, \mu''_k \ C''_k$ , and  $\mu_r, \mu_o, \mu'_i, \mu''_j \in \mathbf{AMod}$  for all possible  $i, j$ . Ustalając  $\overline{\mathbf{M}}_1 \cup \overline{\mathbf{M}}_2 = \overline{\mathbf{M}}_1 \cup \{\mathbf{M} \in \overline{\mathbf{M}}_2 \mid \text{name}(\mathbf{M}) \notin \overline{\mathbf{M}}_1\}$ , możemy zdefiniować następujące pomocnicze notacje:

$C_1 \in \overline{\mathbf{C}}$	kiedy w deklaracja $C_1$ istnieje w $\overline{\mathbf{C}}$ ,
$\mathbf{Object} \in \overline{\mathbf{C}}, \mathbf{NPE} \in \overline{\mathbf{C}}$	
$\text{flds}(C_1) = \{x \in \text{Id} \mid \phi \ D_1 \ x \in \overline{\mathbf{F}}\} \cup \text{flds}(C_2)$	$\text{flds}(\mathbf{Object}) = \emptyset$
$\text{flds}(C_1) = \overline{\mathbf{F}}, \text{flds}(C_2)$	$\text{flds}(\mathbf{Object}) = \emptyset$
$\text{mthds}(C_1) = \overline{\mathbf{M}} \cup \text{mthds}(C_2)$	$\text{mthds}(\mathbf{Object}) = \emptyset$
$\text{ext}(C_1) = C_2$	$\text{ext}(\mathbf{Object}) = \emptyset$
$x \in C_1$	kiedy deklaracja $x$ istnieje w $\overline{\mathbf{F}}$ ,
$\text{typeof}(C_1, x) = C_3$	dla $x \in C_1$
$m \in C_1$	kiedy deklaracja $m$ istnieje w $\overline{\mathbf{M}}$ ,
$\text{body}(C_1, m) = E_1$ ,	dla $m \in C_1$ ,
$\text{pars}(C_1, m) = \overline{\mathbf{arg}}$	dla $m \in C_1$ ,
$\text{parNms}(C_1, m) = x_1, \dots, x_n$	dla $m \in C_1$ ,
$\text{class}(h, l)$	klasa obiektu znajdującego się pod lokacją $l \in \text{Loc}$ na stercie $h \in \text{Heap}$
$\text{class}(h, \mathbf{null}) = \perp$	dla każdej sterty $h$
$\text{alloc} : \text{Heap} \times \text{Prog} \times \text{Cld} \rightarrow \text{Loc} \times \text{Heap}$	funkcja alokacji
$\text{empty}_C(x) = \mathbf{null}$	dla $x \in \text{flds}(C)$

Rysunek 2.2: Notacje pomocnicze

Semantyka małych kroków języka Jafun jest zdefiniowana przez relację  $\rightarrow$  na rysunku 2.3, dla ustalonego programu . Relacja  $\rightarrow$  jest relacją binarną na parach (sterta, stos wywołań). W ogólności ma ona postać

$$\overline{\mathbf{C}}, \ h, \ C_1 \llbracket E_1 \rrbracket_{A_1} :: \dots :: C_n \llbracket E_n \rrbracket_{A_n} \rightarrow h', C'_1 \llbracket E_1 \rrbracket_{A'_1} :: \dots :: C'_m \llbracket E_m \rrbracket_{A'_m}.$$

*Stos wywołań*  $C_1 \llbracket E_1 \rrbracket_{A_1} :: \dots :: C_n \llbracket E_n \rrbracket_{A_n}$ , albo w skrócie  $\overline{\mathbf{C}}$ , to ciąg wyrażeń z rysunku 2.1, w którym aktualnie ewaluowane wyrażenie (redeks) jest oznaczone specjalnym symbolem  $\llbracket \cdot \rrbracket_A$ . Indeks  $A$  opisuje, czy program wykonuje się w sposób normalny ( $A = \emptyset$ ), czy był rzucony jakiś niezłapany jeszcze wyjątek ( $A \in \overline{\mathbf{C}}$ ).

Dla wygody każda ramka stosu jest podzielona na kontekst  $C_i \in \mathbf{BCtxt}$  i redeks  $E_i$ . Kontekst  $C_i$  opisuje wszystkie zagnieżdżone bloki **let** i **catch**, wewnątrz których znajduje się  $E_i$ .

Ewaluacja programu zaczyna się od stanu  $\overline{\mathbf{C}}, h, \llbracket E' \rrbracket_\emptyset$  gdzie  $h \in \text{Heap}$ ,  $E' = E\{l_o/\mathbf{this}\}$ ,  $\text{class}(h, l_o) = C$ , a  $C' \ m() \ \mathbf{throws} \ \mathbf{NPE} \ \{E\}$  jest metodą nieprzyjmującą argumentów w klasie  $C$ . Metoda  $m$  odpowiada funkcji **main** w zwykłej Javie. Dodatkowo zakładamy, że na stercie  $h$ , pod pewną lokacją **npe** istnieje object klasy **NPE** (“null pointer exception”).

## 2.2. Ewaluacja

Ewaluacją konfiguracji  $(h, st)$  będziemy nazywać dowolny ciąg par  $confs = (h_1, st_1), \dots, (h_n, st_n)$ , taki że  $h_1 = h$ ,  $st_1 = st$  oraz  $(h_i, st_i) \rightarrow (h_{i+1}, st_{i+1})$  dla  $1 \leq i < n$ .

Ewaluacją wyrażenia  $e$  na stercku  $h$  będziemy nazywać taką ewaluację konfiguracji  $(h, \llbracket e \rrbracket_\phi)$ , że  $st_n = \llbracket l \rrbracket_A$  dla pewnych  $l, A$ . Jeśli taka ewaluacja istnieje, będziemy to oznaczać jako  $(h, e) \overset{confs}{\rightsquigarrow} (h_n, A, l)$

- (newk)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{new } \mu C(l_1, \dots, l_k)]_{\emptyset} \rightarrow h'', \overline{C} :: \mathcal{C}[l_0]_{\emptyset}$   
gdzie  $\text{alloc}(h, \overline{C}, C) = (l_0, h')$ ,  $\text{flds}(C) = x_1, \dots, x_k$ ,  
 $o = \text{empty}_C\{x_1 \mapsto l_1, \dots, x_k \mapsto l_k\}$ ,  $h'' = h'\{l_0 \mapsto o\}$
- (letin)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{let } C x = E_1 \text{ in } E_2]_{\emptyset} \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{let } C x = [E_1]_{\emptyset} \text{ in } E_2]$
- (letgo)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{let } C x = [l]_{\emptyset} \text{ in } E] \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[E\{l/x\}]_{\emptyset}$
- (ifeq)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{if } l_0 == l_1 \text{ then } E_1 \text{ else } E_2]_{\emptyset} \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[E_1]_{\emptyset}$  gdzie  $l_0 = l_1$
- (ifneq)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{if } l_0 == l_1 \text{ then } E_1 \text{ else } E_2]_{\emptyset} \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[E_2]_{\emptyset}$  gdzie  $l_0 \neq l_1$
- (mthdnpe)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{null}.m(\bar{l})]_{\emptyset} \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{npe}]_{\text{NPE}}$
- (mthd)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[l.m(\bar{l})]_{\emptyset} \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[l.m(\bar{l})]_{\emptyset} :: [E]_{\emptyset}$   
gdzie  $\text{class}(h, l) = D$ ,  $\text{body}(D, m) = E_0$ ,  $E = E_0\{l/\text{this}, \bar{l}/\text{parNms}(D, m)\}$
- (mthdret)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[l.m(\bar{l})]_{\emptyset} :: [l']_{\emptyset} \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[l']_{\emptyset}$
- (assignnpe)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{null}.x = l]_{\emptyset} \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{npe}]_{\text{NPE}}$
- (assignev)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[l_1.x = l]_{\emptyset} \rightarrow h', \overline{C} :: \mathcal{C}[l]_{\emptyset}$   
gdzie  $l_1 \neq \text{null}$ ,  $o = h(l_1)\{x \mapsto l\}$ ,  $h' = h\{l_1 \mapsto o\}$
- (varnpe)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{null}.x]_{\emptyset} \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{npe}]_{\text{NPE}}$
- (var)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[l.x]_{\emptyset} \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[l']_{\emptyset}$  gdzie  $l \neq \text{null}$ ,  $l' = h(l)(x)$
- (thrownull)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{throw null}]_{\emptyset} \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{npe}]_{\text{NPE}}$
- (throw)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{throw } l]_{\emptyset} \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[l]_D$  gdzie  $l \neq \text{null}$ ,  $\text{class}(h, l) = D$
- (ctchin)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{try } \{E_1\} \text{ catch } (\mu C x) \{E_2\}]_{\emptyset} \rightarrow$   
 $h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{try } \{[E_1]_{\emptyset}\} \text{ catch } (\mu C x) \{E_2\}]$
- (ctchnrml)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{try } \{[l]_{\emptyset}\} \text{ catch } (\mu C x) \{E_2\}] \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[l]_{\emptyset}$
- (ctchexok)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{try } \{[l]_{C'}\} \text{ catch } (\mu C x) \{E_2\}] \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[E'_2]_{\emptyset}$   
gdzie  $E'_2 = E_2\{l/x\}$ ,  $C' \leq C$
- (letex)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{let } C x = [l]_{C'} \text{ in } E] \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[l]_{C'}$  gdzie  $C' \neq \emptyset$
- (methodex)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[l.m(\bar{l})]_{\emptyset} :: [l']_{C'} \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[l']_{C'}$  gdzie  $C \neq \emptyset$
- (ctchexnok)  $\overline{C}, h, \overline{C} :: \mathcal{C}[\text{try } \{[l]_{C'}\} \text{ catch } (\mu C x) \{E_2\}] \rightarrow h, \overline{C} :: \mathcal{C}[l]_{C'}$   
gdzie  $C' \neq \emptyset$ ,  $C' \not\leq C$

Rysunek 2.3: Semantyka języka Jafun

## Rozdział 3

# Składnia i semantyka

Prezentowana logika separacji dla języka Jafun jest logiką z kwantyfikatorami egzystencjalnymi pierwszego rzędu, trójkami Hoare’a, operatorem  $\hookrightarrow$ , pozwalającym na opisywanie wartości sterty i operatorami separacji  $*$  i  $\multimap$ .

Iris, na którym wzorowana jest niniejsza logika, jest afiniczną logiką separacyjną, to znaczy własność spełniania termu przez stertę jest domknięta ze względu na rozszerzanie sterty. W celu zachowania zarówno afiniczności, jak i poprawności względem semantyki języka, prezentowana logika nie zawiera kwantyfikatora ogólnego, a kwantyfikator egzystencjalny jest ograniczony do termów najwyższego poziomu (Rysunek 3.1).

Używane będzie także oznaczenie  $v_1 \neq v_2$  jako skrót dla  $v_1 = v_2 \Rightarrow \text{False}$ .

$$\begin{aligned} \mathbf{P} &::= \exists x : C. \mathbf{P} \mid \mathbf{P} \wedge \mathbf{P} \mid \mathbf{P} \vee \mathbf{P} \mid P \\ P &::= \text{True} \mid \text{False} \mid P \wedge P \mid P \vee P \mid P \Rightarrow P \mid v = v \mid \\ &\quad v \hookrightarrow x = v \mid \{P\}e\{x.P\}_A \mid P * P \mid P \multimap P \\ v &::= x \mid \text{null} \mid \text{this} \\ A &::= C \mid \phi \\ x &::= \langle \text{identifier} \rangle \text{ (variable/field name)} \\ C &::= \langle \text{identifier} \rangle \text{ (class name)} \\ e &::= \langle \text{Jafun expression} \rangle \end{aligned}$$

Rysunek 3.1: Składnia logiki

Środowisko to funkcja częściowa przypisująca identyfikatorom lokację na stercie lub `null`. Semantyka logiki (Rysunek 3.2) jest standardowa dla kwantyfikatora i operatorów logicznych. Dla uproszczenia zapisu notacja  $\llbracket \cdot \rrbracket$  została użyta do opisu semantyki obu poziomów termów ( $\mathbf{P}$  i  $P$ ). To, do którego poziomu się odnosi, wynika z kontekstu.

Sterta spełnia trójkę Hoare’a  $\{P\}e\{x.Q\}_A$ , jeśli dla każdej sterty spełniającej  $P$ , wyrażenie  $e$  zostanie obliczone bez błędu, zwróci wyjątek typu  $A$  (czyli być może żaden), a wynikowa sterta będzie spełniała  $Q$ , w którym za  $x$  podstawiony zostanie wynik obliczenia.

Sterta spełnia term  $P * Q$ , jeśli można ją podzielić na dwa rozłączne fragmenty, z których jeden spełnia  $P$ , a drugi  $Q$ . Operator  $\multimap$  to pewnego rodzaju odwrotność operatora  $*$  – sterta spełnia  $P \multimap Q$ , jeśli po połączeniu jej z dowolną rozłączną stertą spełniającą  $P$ , otrzymana sterta spełnia  $Q$ .

$$\begin{aligned}
\llbracket \text{True} \rrbracket &\triangleq \top \\
\llbracket \text{False} \rrbracket &\triangleq \perp \\
\llbracket \exists x : C.P \rrbracket_{h,env} &\triangleq \exists l : \text{Loc} . \text{class}(h, l) = C \wedge \llbracket P \rrbracket_{h,env[x \mapsto l]} \\
\llbracket P \wedge Q \rrbracket_{h,env} &\triangleq \llbracket P \rrbracket_{h,env} \wedge \llbracket Q \rrbracket_{h,env} \\
\llbracket P \vee Q \rrbracket_{h,env} &\triangleq \llbracket P \rrbracket_{h,env} \vee \llbracket Q \rrbracket_{h,env} \\
\llbracket P \Rightarrow Q \rrbracket_{h,env} &\triangleq \llbracket P \rrbracket_{h,env} \Rightarrow \llbracket Q \rrbracket_{h,env} \\
\llbracket x = y \rrbracket_{h,env} &\triangleq \text{env}(x) = \text{env}(y) \\
\llbracket x \hookrightarrow f = y \rrbracket_{h,env} &\triangleq h(\text{env}(x))(f) = \text{env}(y) \\
\llbracket \{P\}e\{x.Q\}_A \rrbracket_{h,env} &\triangleq \forall h : \text{Heap} . \llbracket P \rrbracket_{h,env} \Rightarrow \\
&\quad \exists h' : \text{Heap}, l : \text{Loc} . (h, e[/env]) \rightsquigarrow (h', A, l) \wedge \llbracket Q \rrbracket_{h',env[x \mapsto l]} \\
\llbracket P * Q \rrbracket_{h,env} &\triangleq \exists h_1, h_2 : \text{Heap} . h_1 \oplus h_2 = h \wedge \llbracket P \rrbracket_{h_1,env} \wedge \llbracket Q \rrbracket_{h_2,env} \\
\llbracket P \multimap Q \rrbracket_{h,env} &\triangleq \forall h' : \text{Heap} . \llbracket P \rrbracket_{h',env} \Rightarrow \llbracket Q \rrbracket_{h \oplus h',env}
\end{aligned}$$

Uwaga:  $e[/env]$  oznacza wyrażenie powstałe przez podstawienie  $\text{env}[x]$  w miejsce  $x$  dla każdej zmiennej wolnej  $x$  w  $e$ .

Rysunek 3.2: Semantyka logiki



## Rozdział 4

# Reguły wnioskowania

Osądy w prezentowanej logice są postaci  $\Gamma \mid P \vdash Q$ , gdzie  $\Gamma$  to środowisko typów, przypisujące zmiennym odpowiadające im typy (czyli nazwy klas), a  $P$  i  $Q$  to termy logiki. Intuicyjnie, osąd  $\Gamma \mid P \vdash Q$  oznacza że  $Q$  wynika z  $P$ , a więc że każda sterta spełniająca  $P$  spełnia też  $Q$ .

Dla poprawienia czytelności, jeśli  $\Gamma$  jest wspólne dla wszystkich osądów występujących w danej regule, to jest ono pomijane.

$$\begin{array}{c}
 \text{ASM} \frac{}{P \vdash P} \quad \text{TRANS} \frac{P \vdash Q \quad Q \vdash R}{P \vdash R} \quad \text{EQ-REFL} \frac{}{P \vdash v = v} \quad \text{EQ-SYM} \frac{P \vdash v = w}{P \vdash w = v} \\
 \\
 \perp\text{E} \frac{P \vdash \text{False}}{P \vdash Q} \quad \top\text{I} \frac{}{P \vdash \text{True}} \quad \wedge\text{I} \frac{R \vdash P \quad R \vdash Q}{R \vdash P \wedge Q} \quad \wedge\text{EL} \frac{R \vdash P \wedge Q}{R \vdash P} \\
 \\
 \wedge\text{ER} \frac{R \vdash P \wedge Q}{R \vdash Q} \quad \vee\text{IL} \frac{R \vdash P}{R \vdash P \vee Q} \quad \vee\text{IR} \frac{R \vdash Q}{R \vdash P \vee Q} \\
 \\
 \vee\text{E} \frac{S \vdash P \vee Q \quad P \vdash R \quad Q \vdash R}{S \vdash R} \quad \Rightarrow\text{I} \frac{R \wedge P \vdash Q}{R \vdash P \Rightarrow Q} \quad \Rightarrow\text{E} \frac{R \vdash P \Rightarrow Q \quad R \vdash P}{R \vdash Q} \\
 \\
 \exists\text{I} \frac{\Gamma, x : C \mid Q \vdash P[t/x]}{Q \vdash \exists x : C.P} \quad \exists\text{E} \frac{\Gamma \mid R \vdash \exists x : C.P \quad \Gamma, x : C \mid R \wedge P \vdash Q}{\Gamma \mid R \vdash Q}
 \end{array}$$

Rysunek 4.1: Reguły wnioskowania dla tradycyjnych operatorów logicznych

$$\begin{array}{c}
 \text{WEAK} \frac{}{P * Q \vdash P} \quad \text{SEP-ASSOC} \frac{}{P * (Q * R) \dashv\vdash (P * Q) * R} \quad \text{SEP-SYM} \frac{}{P * Q \vdash Q * P} \\
 \\
 *\text{I} \frac{P_1 \vdash Q_1 \quad P_2 \vdash Q_2}{P_1 * Q_1 \vdash P_2 * Q_2} \quad *\text{I} \frac{R * P \vdash Q}{R \vdash P * Q} \quad *\text{E} \frac{R_1 \vdash P * Q \quad R_2 \vdash P}{R_1 * R_2 \vdash Q}
 \end{array}$$

Rysunek 4.2: Reguły wnioskowania dla operatorów separacyjnych

### Reguły strukturalne dla trójek Hoare'a

$$\begin{array}{c}
\text{HT-FRAME} \frac{S \vdash \{P\}e\{v.Q\}_A \quad S \text{ jest trwały}}{S \vdash \{P * R\}e\{v.Q * R\}_A} \quad \text{HT-RET} \frac{}{S \vdash \{\text{True}\}w\{v.v = w\}_\phi} \\
\\
\text{HT-CSQ} \frac{\Gamma | S \vdash P \Rightarrow P' \quad \Gamma | S \vdash \{P'\}e\{v.Q'\}_A \quad \Gamma, v : C | S \vdash Q' \Rightarrow Q \quad S \text{ jest trwały}}{S \vdash \{P\}e\{v.Q\}_A} \\
\\
\text{HT-DISJ} \frac{S \vdash \{P\}e\{v.Q\}_A \quad S \vdash \{Q\}e\{v.Q\}_A}{S \vdash \{P \vee Q\}e\{v.Q\}_A} \\
\\
\text{HT-PERS} \frac{S \wedge R \vdash \{Q\}e\{v.Q\}_A}{S \vdash \{Q \wedge R\}e\{v.Q\}_A} \text{ jeśli } R \text{ trwały}
\end{array}$$

### Reguły dla trójek Hoare'a opisujących konstrukcje języka

$$\begin{array}{c}
\text{HT-NEW-NULL} \frac{}{S \vdash \{\text{True}\}\mathbf{new} \ C(\bar{v})\{w.w \neq \mathbf{null}\}_\phi} \\
\\
\text{HT-NEW-FIELD} \frac{\text{flds}(C) = f_1, \dots, f_n}{S \vdash \{\text{True}\}\mathbf{new} \ C(v_1, \dots, v_n)\{w.w \hookrightarrow f_i = v_i\}_\phi} \\
\\
\text{HT-LET} \frac{\Gamma | S \vdash \{P\}E_1\{x.Q\}_\phi \quad \Gamma, x : C | S \vdash \{Q\}E_2\{w.R\}_A}{\Gamma | S \vdash \{P\}\mathbf{let} \ C \ x = E_1 \ \mathbf{in} \ E_2\{w.R\}_A} \text{ jeśli } S \text{ trwały} \\
\\
\text{HT-LET-EX} \frac{S \vdash \{P\}E_1\{w.Q\}_A \quad A \neq \phi}{\Gamma | S \vdash \{P\}\mathbf{let} \ C \ x = E_1 \ \mathbf{in} \ E_2\{w.Q\}_A} \\
\\
\text{HT-FIELD-SET} \frac{}{S \vdash \{x \neq \mathbf{null}\}x.f = v\{\_ .x \hookrightarrow f = v\}_\phi} \\
\\
\text{HT-NULL-SET} \frac{}{S \vdash \{x = \mathbf{null}\}x.f = v\{w.w = \mathbf{npe}\}_{\text{NPE}}} \\
\\
\text{HT-FIELD-GET} \frac{}{S \vdash \{x \hookrightarrow f = v\}x.f\{w.w = v\}_\phi} \\
\\
\text{HT-NULL-GET} \frac{}{S \vdash \{x = \mathbf{null}\}x.f\{w.w = \mathbf{npe}\}_{\text{NPE}}}
\end{array}$$

Rysunek 4.3: Reguły wnioskowania dla trójek Hoare'a

$$\begin{array}{c}
\text{HT-IF} \frac{S \vdash \{P \wedge v_1 = v_2\} E_1 \{w.Q\}_A \quad S \vdash \{P \wedge v_1 \neq v_2\} E_2 \{w.Q\}_A}{S \vdash \{P\} \mathbf{if} \ v_1 = v_2 \ \mathbf{then} \ E_1 \ \mathbf{else} \ E_2 \{w.Q\}_A} \\
\\
\text{HT-INVOKE} \frac{\Gamma \vdash x : C \quad \{P'\} \cdot \{w.Q'\}_A \in \text{invariants}(C, m) \quad S \wedge \{P'\} x.m(\bar{v}) \{w.Q'\}_A \vdash \{P\} x.m(\bar{v}) \{w.Q\}_A}{S \vdash \{P\} x.m(\bar{v}) \{w.Q\}_A} \\
\\
\text{HT-NUL-VOKE} \frac{}{S \vdash \{x = \text{null}\} x.m(\bar{v}) \{w.w = \text{npe}\}_{\text{NPE}}} \\
\\
\text{HT-THROW} \frac{\Gamma \vdash x : C}{S \vdash \{x \neq \text{null}\} \mathbf{throw} \ x \{w.w = x\}_C} \\
\\
\text{HT-NUL-THROW} \frac{}{S \vdash \{x = \text{null}\} \mathbf{throw} \ x \{w.w = \text{npe}\}_{\text{NPE}}} \\
\\
\text{HT-CATCH-NORMAL} \frac{S \vdash \{P\} E_1 \{w.Q\}_\phi}{S \vdash \{P\} \mathbf{try} \ E_1 \ \mathbf{catch} \ (C \ x) \ E_2 \{w.Q\}_\phi} \\
\\
\text{HT-CATCH-EX} \frac{\Gamma | S \vdash \{P\} E_1 \{x.Q\}'_C \quad \Gamma, x : C' | S \vdash \{Q\} E_2 \{w.R\}_A \quad C' \leq C}{\Gamma | S \vdash \{P\} \mathbf{try} \ E_1 \ \mathbf{catch} \ (C \ x) \ E_2 \{w.R\}_A} \text{jeśli } S \text{ trwały} \\
\\
\text{HT-CATCH-PASS} \frac{S \vdash \{P\} E_1 \{w.Q\}'_C \quad C' \not\leq C}{S \vdash \{P\} \mathbf{try} \ E_1 \ \mathbf{catch} \ (C \ x) \ E_2 \{w.Q\}'_C}
\end{array}$$

Rysunek 4.4: Reguły wnioskowania dla trójek Hoare'a - c.d.



## Rozdział 5

# Własności ewaluacji

Pokażę teraz twierdzenia o własności ewaluacji, które będą później użyte do udowodnienia poprawności reguł dla trójek Hoare’a.

### 5.1. Łączenie ewaluacji

Podatwowym twierdzeniem, pozwalającym mówić o ewaluacji złożonych wyrażeń, jest twierdzenie o łączeniu ewaluacji.

**Twierdzenie 1** (O łączeniu ewaluacji). *Niech  $(h, st)$ ,  $(h', st')$ ,  $(h'', st'')$  będą konfiguracjami, a  $conf s$  i  $conf s'$  – ciągami konfiguracji, takimi że  $(h, st) \rightsquigarrow^{conf s} (h', st')$  i  $(h', st') \rightsquigarrow^{conf s'} (h'', st'')$ . Wtedy  $(h, st) \rightsquigarrow^{conf s \mathrel{++} conf s'} (h'', st'')$ .*

*Dowód.* TODO

□

### 5.2. Ewaluacja przy rozszerzonym stosie i kontekście

### 5.3. Ewaluacja zależy tylko od zmiennych wolnych

Twierdzenie o zależności ewaluacji od zmiennych wolnych jest kluczowe w dowodzie poprawności dla reguł WEAK i HT-FRAME. Mówi ono, że jeśli dwie sterty zgadzają się na lokacjach odpowiadających zmiennym wolnym w pewnym wyrażeniu  $E$ , to ewaluacje wyrażenia  $E$  na tych dwóch stertach będą w pewnym sensie równoważne.

Równoważność ta nie będzie niestety trywialna, bo nowo zaalokowane lokacje na obu stertach mogą się różnić. Zgodnie z semantyką języka, lokacja zwracana przez operator **new** to (maximum z lokacji na sterce) + 1. Stąd, ponieważ nie zakładamy niczego o lokacjach innych niż te odpowiadające zmiennym wolnym, wartość zwracana przez operator **new** może się różnić pomiędzy stertami. Nowo zaalokowane lokacje mogą następnie zostać zapisane w polach obiektów znajdujących się pod lokacjami odpowiadającymi zmiennym wolnym, co oznacza że nawet te obiekty, początkowo równe na obu stertach, mogą zacząć się różnić w czasie ewaluacji.

Żeby obejść ten problem, zdefiniujemy *izomorfizm stert* jako bijekcję między lokacjami na tych stertach, zachowującą null i kompozycję.

**Definicja 5.3.1** (izomorfizm stert).

Niech  $h_1, h_2 : \text{Heap}$ . Funkcję  $f : \text{Dom}(h_1) \cup \{\text{null}\} \rightarrow \text{Dom}(h_2) \cup \{\text{null}\}$  nazwiemy izomorfizmem między tymi stertami, jeśli:

1.  $f$  jest bijekcją
2.  $f(\text{null}) = \text{null}$
3.  $f$  zachowuje kompozycję, to znaczy dla dowolnych lokacji  $l_1, l_2$  i pola  $x$  zachodzi

$$h_1(l_1) \hookrightarrow x = l_2 \iff h_2(f(l_1)) \hookrightarrow x = f(l_2)$$

Jeśli taka funkcja  $f$  istnieje, powiemy że sterty  $h_1$  i  $h_2$  są izomorficzne. □

Ostatecznie będziemy chcieli pokazać, że jeśli wyrażenie  $E$  nie zawiera zmiennych wolnych, a sterty  $h_1, h_2$  są równe na wszystkich lokacjach występujących w  $E$ , to ewaluacje  $E$  na stertach  $h_1$  i  $h_2$  są równoważne z dokładnością do izomorfizmu.

To oznacza, że potrzebujemy mówić o izomorfizmach konfiguracji (czyli ciągów par (sterta, stos wywołań)), a zatem należy zdefiniować także izomorfizmy między stosami wywołań. Służy temu kolejnych kilka definicji.

## Rozdział 6

# Poprawność





## Rozdział 7

# Formalizacja w systemie Coq



## Rozdział 8

# Podsumowanie



# Bibliografia

- [1] J. Chrzęszcz and A. Schubert. Function definitions for compound values in object-oriented languages. In *Proc. of the 19th International Symposium on Principles and Practice of Declarative Programming*, PPDP '17, pp. 61–72. ACM, 2017.
- [2] J. Chrzęszcz and A. Schubert. Formalisation of a frame stack semantics for a Java-like language. 2018