## Semantyka i weryfikacja programów Praca domowa nr 2

Marcin Malejky mm418410

Składnia:

```
\begin{array}{l} \mathbf{Num}\ni n::=\ldots \mid -1\mid \mathbf{0}\mid \mathbf{1}\mid \mathbf{2}\mid \ldots \\ \mathbf{Var}\ni x::=\mathbf{x_1}\mid \mathbf{x_2}\mid \ldots \\ \mathbf{FName}\ni p::=\mathbf{f_1}\mid \mathbf{f_2}\mid \ldots \\ \mathbf{Exp}\ni e::=n\mid x\mid e_1+e_2\mid e_1*e_2\mid e_1-e_2\mid f() \\ \mathbf{BExp}\ni b::=\mathbf{true}\mid \mathbf{false}\mid e_1< e_2\mid e_1=e_2\mid b_1\wedge b_2\mid \mathbf{not}\; b \\ \mathbf{FDecl}\ni d_F::=\mathbf{fun}\; f\; \mathbf{result}\; e\; \mathbf{do}\; (S)\mid d_{F1}; d_{F2} \\ \mathbf{Stmt}\ni S::=x:=e\mid S_1; S_2\mid \mathbf{if}\; b\; \mathbf{then}\; S_1\; \mathbf{else}\; S_2 \\ \mid \mathbf{while}\; b\; \mathbf{do}\; S\mid \mathbf{begin}\; d_F;\; S\; \mathbf{end} \\ \mid \mathbf{return}\; e \end{array}
```

Dziedziny semantyczne:

```
\begin{split} State &= Var \rightarrow Int \\ Ans &= State \\ Cont &= State \rightarrow Ans \\ Cont_E &= Int \rightarrow State \rightarrow Ans \\ Cont_B &= Bool \rightarrow State \rightarrow Ans \\ Cont_{D_F} &= FEnv \rightarrow Ans \\ FUN &= Cont_E \rightarrow Cont \rightarrow Cont \\ FEnv &= FName \rightarrow (FUN \times (Cont_E \rightarrow Cont)) \end{split}
```

Środowisko funkcji mapuje nazwę funkcji na parę (semantyka ciała funkcji, sematyka wyrażenia domyślnej wartości funkcji)

Funkcje semantyczne:

```
 \begin{split} \mathcal{N}: \mathbf{Num} & \to \mathbf{Int} \\ \mathcal{E}: \mathbf{Exp} & \to \mathbf{FEnv} \to \mathbf{Cont_E} \to \mathbf{Cont} \\ \mathcal{B}: \mathbf{BExp} \to \mathbf{FEnv} \to \mathbf{Cont_B} \to \mathbf{Cont} \\ \mathcal{D}_{\mathcal{F}}: \mathbf{FDecl} \to \mathbf{FEnv} \to \mathbf{Cont_{D_F}} \to \mathbf{Ans} \\ \mathcal{S}: \mathbf{Stmt} & \to \mathbf{FEnv} \to \mathbf{Cont_E} \to \mathbf{Cont} \to \mathbf{Cont} \end{split}
```

Równania semantyczne:

```
\mathcal{D}_{\mathcal{F}}[\mathbf{fun}\ f\ \mathbf{result}\ e\ \mathbf{do}\ (S)] \rho_F \kappa_F = \kappa_F \rho_F [f \mapsto \langle F, \mathcal{E}[e] \rho_F \rangle]
                                                                 gdzie: F = S[S] \rho_F[f \mapsto F]
                       Definicja stałopunktowa:
                                                                                  F = fix(\Phi)
                                                                         \Phi(G) = \mathcal{S}[S] \rho_F[f \mapsto G]
                                     \mathcal{D}_{\mathcal{F}} \llbracket d_{F1}; d_{F2} \rrbracket \rho_F \kappa_F = \mathcal{D}_{\mathcal{F}} \llbracket d_{F1} \rrbracket \rho_F \left( \lambda \rho_F' . \mathcal{D}_{\mathcal{F}} \llbracket d_{F2} \rrbracket \rho_F' \kappa_F \right)
               \mathcal{E}[\![n]\!] \rho_F \kappa_E s = (\kappa_E \mathcal{N}[\![n]\!])(s)
               \mathcal{E}[\![x]\!] \rho_F \kappa_E s = (\kappa_E(s \, x))(s)
          \mathcal{E}[\![f()]\!] \rho_F \kappa_E s = b (\lambda n. a \kappa_E (\kappa_E n) s) s
                          gdzie: a = first(\rho_F f)
                                           b = second(\rho_F f)
\mathcal{E}\llbracket e_1 + e_2 \rrbracket \rho_F \kappa_E s = \mathcal{E}\llbracket e_1 \rrbracket \rho_F (\lambda n_1 . \lambda s' . \mathcal{E} \llbracket e_2 \rrbracket \rho_F (\lambda n_2 . \kappa_E (n_1 + n_2) s')) s
\mathcal{E}\llbracket e_1 - e_2 \rrbracket \rho_F \kappa_E s = \mathcal{E}\llbracket e_1 \rrbracket \rho_F (\lambda n_1 . \lambda s' . \mathcal{E}\llbracket e_2 \rrbracket \rho_F (\lambda n_2 . \kappa_E (n_1 - n_2) s')) s
\mathcal{E}\llbracket e_1 * e_2 \rrbracket \rho_F \kappa_E s = \mathcal{E}\llbracket e_1 \rrbracket \rho_F (\lambda n_1.\lambda s'.\mathcal{E}\llbracket e_2 \rrbracket \rho_F (\lambda n_2.\kappa_E (n_1 * n_2) s')) s
                               \mathcal{S}[x := e] \rho_F \kappa_E \kappa_S = \mathcal{E}[e] \rho_F (\lambda n. \lambda s'. \kappa_E n (s'[x \mapsto n])) s
                        S[\text{return } e] \rho_F \kappa_E \kappa_S = \mathcal{E}[e] \rho_F \kappa_E s
  \mathcal{S}[\![\mathbf{begin}\ d_F;\ S\ \mathbf{end}]\!] \rho_F \kappa_E \kappa_S = \mathcal{D}_F[\![d_F]\!] \rho_F (\lambda \rho_F'.\mathcal{S}[\![S]\!] \rho_F' \kappa_E \kappa_S)
                                S[S_1; S_2] \rho_F \kappa_E \kappa_S = S[S_1] \rho_F \kappa_E (\lambda s'. S[S_2]) \rho_F \kappa_E \kappa_S') s
```

Równania dla wyrażeń boolowskich są analogiczne do równań dla zwykłych wyrażeń. Wszystkie pozostałe równania są bardzo podobne do tych ze standardowej semantyki denotacyjnej w stylu kontynuacyjnym w której:

- Stan pamięci nie jest rozdzielony na środowisko zmiennych i wartościowanie lokacji.
- Wyrażenia mogą zmieniać stan, przez co ich kontynuacje przyjmują stan.

. Takowe równania były omawiane na wykładzie. Dodatkowa kontynuacja w semantyce instrukcji **Stmt** dla wyrażenia domyślnej wartości funkcji jest w nich tylko przekazywana dalej. W moim rozwiązaniu wyrażenie domyślnej wartości funkcji korzysta ze środowiska funkcji właściwego dla miejsca deklaracji funkcji. W tym wyrażeniu deklarowana funkcja nie może wystąpić (nie może być rekurencji w wyrażeniach domyślnych).