

**M 3 N U**

---

# Functioneel Programmeren

Pieter De Clercq



# Inhoudsopgave

<b>1</b>	<b>Inleiding</b>	<b>4</b>
<b>2</b>	<b>Syntaxis</b>	<b>5</b>
2.1	Getallen . . . . .	5
2.2	Expressies . . . . .	5
2.3	MBot . . . . .	5
2.4	Statements . . . . .	6
<b>3</b>	<b>Semantische constructies</b>	<b>7</b>
3.1	Cook . . . . .	7
3.2	Eating . . . . .	7
3.3	Hungry . . . . .	7
3.4	Order . . . . .	7
3.5	Puke . . . . .	7
3.6	Review . . . . .	8
3.7	Drivethrough (MBot) . . . . .	8
3.8	Leds (MBot) . . . . .	8
3.9	Sensoren (MBot) . . . . .	8
<b>4</b>	<b>Programma's</b>	<b>9</b>
4.1	Fibonacci . . . . .	9
4.2	MBot: Politiewagen . . . . .	9
4.3	MBot: Lijnvolger . . . . .	9
4.4	MBot: Obstakels ontwijken . . . . .	10
<b>5</b>	<b>Implementatie</b>	<b>12</b>
5.1	Alle getallen zijn Doubles . . . . .	12
5.2	Whitespace . . . . .	12
5.3	Modulariteit . . . . .	12
5.4	Booleans zijn Aritmetische expressies . . . . .	12
5.5	Maybe.fromJust . . . . .	13
5.6	Tests . . . . .	13
<b>6</b>	<b>Conclusie</b>	<b>14</b>
6.1	Gebruikte bronnen . . . . .	14
<b>7</b>	<b>Appendix Broncode</b>	<b>15</b>
7.1	Evaluator.hs . . . . .	15
7.2	Lexer.hs . . . . .	18
7.3	Main.hs . . . . .	23
7.4	MBotPlus.hs . . . . .	24
7.5	Parser.hs . . . . .	27
7.6	Types.hs . . . . .	30

7.7	Utils.hs . . . . .	33
7.8	runtests.hs . . . . .	34

# Hoofdstuk 1

## Inleiding

De syntax van deze taal vindt zijn oorsprong in een schematisch idee op papier. Aangezien mijn schema's doorgaans uitpuilen van de pijltjes, zijn deze blijven staan in de uiteindelijke implementatie van de taal. De naam M3NU is afkomstig van het woord Menu en alle identifiers en keywords zijn gebaseerd op culinaire termen. Oorspronkelijk waren de namen van MBot statements simpelweg “leds” en “drive”, maar Ruben Maes besloot mij van inspiratie te voorzien voor nieuwe namen, waarvoor dank. Inspiratie voor de werking van de taal heb ik geput uit de bestaande talen waarin ik het liefst programmeer, namelijk C, PHP en Python. Een resultaat hiervan is dat booleans geïmplementeerd zijn als getallen 1 en 0, respectievelijk true en false. Elke aritmetische expressie die niet naar 0 evalueert, wordt booleaans true, equivalent aan de implementatie in Python. Als bestandsextensie werd voor .course gekozen, het Engelse woord voor een “gang” in een menu.

# Hoofdstuk 2

## Syntaxis

arrow ::= – >  
end ::= ‘;’

## Getallen

digit ::= 0|1|2|...|9  
commasep ::= .  
neg ::= –  
number ::= {digit}<sub>1+</sub> | {digit}<sub>1+</sub>{commasep}<sub>1</sub>{digit}<sub>1+</sub>  
sgnnumber ::= {number}<sub>1</sub> | {neg}<sub>1</sub>{number}<sub>1</sub>

## Expressies

lowercase ::= a|b|c|...|z  
uppercase ::= A|B|C|...|Z  
letter ::= {lowercase}<sub>1</sub>|{uppercase}<sub>1</sub>  
variable ::= {letter|digit}<sub>1+</sub>  
bool ::= *tasty* | *disguisting*  
opa ::= + | – | \* | /  
opb ::= *and* | *or*  
opr ::= > | >= | == | <= | <  
operator ::= {opa}<sub>1</sub>|{opb}<sub>1</sub>|{opr}<sub>1</sub>  
exppart ::= {sgnnumber}<sub>1</sub>|{variable}<sub>1</sub>|{bool}<sub>1</sub>|{mbotSensor}<sub>1</sub>|{(exppart)}<sub>1</sub>  
unexp ::= ‘|’ {exp}<sub>1</sub> ‘|’ |!{exp}<sub>1</sub>|({unexp}<sub>1</sub>)  
binexp ::= ({exp}<sub>1</sub>{operator}<sub>1</sub>{exp}<sub>1</sub>)  
exp ::= {exppart}<sub>1</sub>|{binexp}<sub>1</sub>|{(exp)}<sub>1</sub>

## MBot

knowncol ::= *red* | *green* | *blue* | *cyan* | *magenta* | *yellow* | *white*  
rgbcol ::= {exp}<sub>1</sub>, {exp}<sub>1</sub>, {exp}<sub>1</sub>  
color ::= {knowncol}<sub>1</sub>|{rgbcol}<sub>1</sub>  
direction ::= *forward* | *left* | *right* | *backward* | *backwardleft* | *backwardright*  
              | *brake*

$\text{leds} ::= \text{left} \mid \text{right}$   
 $\text{mbotSensor} ::= \text{linesensor} \mid \text{ultrason}$   
 $\text{mbotLed} ::= \text{colalight}\{\text{leds}\}_1\{\text{arrow}\}\{\text{color}\}_1\{\text{end}\}_{1+}$   
 $\quad \mid \text{colazero}\{\text{leds}\}_1\{\text{end}\}_{1+}$   
 $\text{mbotDrive} ::= \text{drivethrough}\{\text{direction}\}_1\{\text{end}\}_{1+}$

## Statements

$\text{cookStmt} ::= \text{cook}\{\text{exp}\}_1\{\text{end}\}_{1+}$   
 $\text{eatingStmt} ::= \text{eating}\{\text{exp}\}_1\{\text{arrow}\}_1\{\text{stmt}\}_{0+}\text{enough}\{\text{end}\}_{1+}$   
 $\text{hungryStuffed} ::= \text{hungry}\{\text{exp}\}_1\{\text{arrow}\}_1\{\text{stmt}\}_{0+}$   
 $\quad \text{stuffed}\{\text{arrow}\}_1\{\text{stmt}\}_{0+}\text{satisfied}\{\text{end}\}_{1+}$   
 $\text{hungryNotStuffed} ::= \text{hungry}\{\text{exp}\}_1\{\text{arrow}\}_1\{\text{stmt}\}_{0+}\text{satisfied}\{\text{end}\}_{1+}$   
 $\text{hungryStmt} ::= \{\text{hungryStuffed}\}_1 \mid \{\text{hungryNotStuffed}\}_1$   
 $\text{orderStmt} ::= \text{order}\{\text{variable}\}_1\{\text{arrow}\}_1\{\text{exp}\}_1\{\text{end}\}_{1+}$   
 $\text{pukeStmt} ::= \text{puke}\{\text{exp}\}_1\{\text{end}\}_{1+}$   
 $\text{reviewStmt} ::= \text{review}\{\text{any\_character}\}_{0+}\{\text{end}\}_{1+}$   
 $\text{stmt} ::= \{\text{cookStmt}\}_1 \mid \{\text{eatingStmt}\}_1 \mid \{\text{hungryStmt}\}_1 \mid \{\text{orderStmt}\}_1 \mid \{\text{pukeStmt}\}_1$   
 $\quad \mid \{\text{reviewStmt}\}_1 \mid \{\text{stmt}\}_{1+}$

# Hoofdstuk 3

## Semantische constructies

### Cook

Dit statement biedt de mogelijkheid om de uitvoering van het programma te pauzeren voor een gegeven tijdsspanne, uitgedrukt in seconden. De naamgeving voor deze methode komt van de eenvoudige logica, dat er iemand niet kan eten terwijl die aan het koken is, dus de thread waarop het programma draait ook niet.

### Eating

While-lussen kunnen gebruikt worden door middel van “Eating”-statements. De werking is niet anders dan bij andere programmeertalen; een blok code wordt uitgevoerd zolang een conditie naar “true”, tasty, evalueert.

### Hungry

De traditionele “if-else”-controlestructuur werd geïmplementeerd door het “hungry-stuffed”-statement. Als de expressie naar “tasty” evalueert wordt de “hungry”-tak uitgevoerd, anders de “stuffed”-tak. Een noemenswaardig verschil met Haskell is dat de “else/stuffed”-tak van het statement hier optioneel is, terwijl dit in Haskell verplicht is.

### Order

Assignment gebeurt met het “Order”-statement. Variabelen worden gestockeerd in de environment en kunnen later in expressies weer gebruikt worden. Scoping van variabelen is niet mogelijk, alles zit in de global scope. Mocht ik functies willen implementeren, zou ik er hoogstwaarschijnlijk voor opteren dit zo te houden aangezien de code een heel stuk gecompliceerder zou worden met ondersteuning voor scope.

### Puke

Met het “Puke”-statement kan uitvoer naar de console, met andere woorden naar “standaard-uit” weggeschreven worden. Zowel booleaanse als aritmetische expressies, alsook sensorwaarden kunnen worden getoond. De naamgeving van dit statement is vrij voordehandliggend, maar toch is er nog een diepere betekenis. Het woord “Puke” heeft namelijk een eerder negatieve connotatie; dit in overeenstemming met het feit dat I/O over het algemeen traag en bijgevolg negatief is.

## Review

Commentaar is mogelijk via het “Review” statement. Ondersteuning voor commentaar op willekeurige plaatsen in de code is niet ingebouwd. De ondersteunde vormen van commentaar zijn lijncommentaar en commentaar over meerdere lijnen. Commentaar over meerdere lijnen is een logisch resultaat van 5.2. en vereiste geen verdere aanpassing aan de code.

## Drivethrough (MBot)

Met dit commando worden de motoren van de MBot aangestuurd. De motoren individueel aansturen is niet mogelijk, wel kan er eenvoudig gestuurd worden door een richting mee te geven aan dit statement. Ondersteunde richtingen zijn “forward”, “left”, “right”, “backward”, “backwardleft”, “backwardright”. De motoren stoppen, remmen, is ook mogelijk met de richting “brake”.

## Leds (MBot)

Om de LED’s van de MBot te controleren werden twee statements ingevoerd. Met het “colalight” statement kunnen de LED’s afzonderlijk ingeschakeld worden en een kleur krijgen, met het “colazero” statement kunnen de LED’s worden uitgeschakeld. Kleuren kunnen uitgedrukt in RGB-waarden, maar er zijn ook enkele basiskleuren ingebouwd. Deze zijn “red”, “green”, “blue”, “cyan”, “magenta”, “yellow”, “white”.

## Sensoren (MBot)

De waarden lijnsensor en ultrasonische sensor kunnen worden opgevraagd met de expressies “linesensor” en “ultrason”. Deze worden gewoon als expressies gezien voor de evaluator, waardoor bijvoorbeeld het dubbel van de waarde van de lijnsensor eenvoudig kan worden berekend met

```
1 order x (2*linesensor);
```



# Hoofdstuk 4

## Programma's

### Fibonacci

Dit programma print de Fibonacci getallen tot het afgesloten wordt. Aangezien het zo snel ging en na één enkele seconde reeds Infinity bereikte, heb ik het vertraagd met een cook-statement. COURSES/PROGRAMS/FIBONACCI.COURSE

```
1 order x -> 0;
2 order y -> 1;
3 puke x;
4 puke y;
5 eating (tasty) ->
6   order z -> (x+y);
7   order x -> y;
8   order y -> z;
9   puke (z);
10  cook 1;
11 enough;
```

### MBot: Politiewagen

Laat de LEDs afwisselend rood en blauw knipperen, zoals een zwaailicht van een politiewagen of een brandweerauto. Als dit te snel zou gaan zou dit niet aangenaam zijn en tevens aanleiding kunnen geven tot epilepsie, waardoor ik hier ook een vertraging heb ingebouwd. COURSES/ALGORITHMS/POLICECAR.COURSE

```
1 order x -> tasty;
2 eating (tasty) ->
3   order x -> (!x);
4   colalight left -> (255-(255*x)), 0, (255*x);
5   colalight right -> (255*x), 0, (255-(255*x));
6 enough;
```

### MBot: Lijnvolger

De lijnvolger werkt volgens een zeer eenvoudig principe. Zolang beide sensoren zwart zien, rijdt de robot rechtdoor. Wanneer de linkse of rechtse sensor wit ziet, wordt respectievelijk naar rechts of links gereden. Wanneer beide sensoren wit zien en de robot dus de weg

kwijt is, wordt achteruit gereden en gedraaid naar de kant waar het het laatst wit was.  
COURSES/ALGORITHMS/LINEFOLLOW.COURSE

```
1 order prev -> linesensor;
2 eating (tasty) ->
3   order x -> linesensor;
4   hungry (x == 3) ->
5     drivethrough forward;
6     order prev -> x;
7   satisfied;
8
9   hungry (x == 2) ->
10    drivethrough right;
11    order prev -> x;
12  satisfied;
13
14  hungry (x == 1) ->
15    drivethrough left;
16    order prev -> x;
17  satisfied;
18
19  hungry (x == 0) ->
20    hungry (prev == 1) ->
21      drivethrough backwardright;
22    stuffed ->
23      hungry (prev == 2) ->
24        drivethrough backwardleft;
25      stuffed ->
26        drivethrough backward;
27      satisfied;
28    satisfied;
29  satisfied;
30 enough;
```

## MBot: Obstakels ontwijken

De obstakel ontwijker is zeer intuïtief geprogrammeerd. Er wordt namelijk altijd recht-door gereden, tot dit niet meer mogelijk is (de ultrasone sensor detecteert een obstakel), waarna telkens naar dezelfde kant wordt gedraaid, namelijk rechts. Om zeker te zijn dat er altijd kan gedraaid worden, zal de robot eerst een stuk achteruit rijden als deze te dicht bij het obstakel zou staan. COURSES/ALGORITHMS/OBSTACLE.COURSE

```
1 eating (tasty) ->
2   hungry (ultrason < 10) ->
3     hungry (ultrason < 6) ->
4       drivethrough backward;
5     stuffed ->
6       drivethrough right;
```

```
7      satisfied ;  
8  stuffed ->  
9      drivethrough forward ;  
10     satisfied ;  
11 enough ;
```

# Hoofdstuk 5

## Implementatie

### Alle getallen zijn Doubles

Alle getallen worden voorgesteld als Doubles. Dit zorgt ervoor dat ik nergens rekening moet houden met gehele getallen of kommagetallen, aangezien elk geheel getal kan worden voorgesteld als een kommagetal maar niet omgekeerd. LEXER.HS: 162-166.

### Whitespace

Voor aanvang van het parsen wordt alle whitespace, dit zijn zowel spaties, tabs alsook newlines, verwijderd uit de code die geparset moet worden. Dit maakt het niet alleen sneller, het maakt ook de code een stuk aangenamer en duidelijker om te lezen. Bovendien vormde dit toch geen probleem aangezien strings niet ondersteund worden. LEXER.HS: 100-102.

```
1  — |Preprocesses a file for parsing, removing all whitespace.
2  preprocess :: String -> String
3  preprocess = filter ('notElem' "\t\n\r")
```

### Modulariteit

Om het project wat overzichtelijk te houden heb ik besloten niet alles in één groot bestand te plaatsen, maar het op te splitsen naar verschillende bestanden. Vooraleer ik de State monad geïmplementeerd had, had ik een simpele environment gemaakt bestaande uit een Map. Hiervoor had ik nog een bestand Environment.hs, maar dat is nu volledig weg aangezien het maar een lijn of 10 meer bevatte.

### Booleans zijn Aritmetische expressies

Booleans worden bij het parsen onmiddellijk omgezet van tasty en disguisting naar respectievelijk de getallen 1 en 0. Dit naar analogie met de implementatie van booleans in C. De omgekeerde logica geldt ook, namelijk elk getal dat niet 0 is heeft booleaanse waarde tasty (true) en 0 wordt disguisting (false). Dit is geïnspireerd op de programmeertaal Python. LEXER.HS: 107-110.

```
1  — |Tokenizes a boolean expression.
2  bool :: Parser Exp
3  bool = true <|> false where
4      true = ident "tasty" >> return (Constant 1)
```

```
5 | false = ident "disguisting" >> return (Constant 0)
```

## Maybe.fromJust

Op een aantal plaatsen, bijvoorbeeld bij het ophalen van variabelen uit de environment, wordt gebruik gemaakt van een Maybe constructie. Als deze Nothing zou geven, zou het programma verder niet kunnen werken, omdat bijvoorbeeld een benodigde variabele niet bestaat. Hierdoor heb ik besloten geen Maybe's te returnen, maar met de fromJust functie te werken. Deze zal het programma doen stoppen als er een Nothing teruggegeven wordt, waardoor ik zelf geen error afhandeling moet doen. Dit maakt de code ook een stuk leesbaarder. VOORBEELD – TYPES.HS: 116-118.

## Tests

Voor elk stuk functionaliteit werden tests geschreven, deze zijn te vinden als .course bestanden in de map courses/tests/.

# Hoofdstuk 6

## Conclusie

De eerlijkheid gebied mij te vermelden dat ik nog niet alle concepten van Haskell volledig onder de knie heb. Ik ben er dan ook van overtuigd dat bepaalde zaken veel korter en efficiënter geïmplementeerd zouden kunnen worden, maar wegens projecten van andere vakken en de examens had ik hier helaas geen voldoende tijd meer voor.

Graag had ik nog ondersteuning voor strings toegevoegd. In het begin had ik hier rekening mee gehouden, maar uiteindelijk kwam ik hierdoor in de problemen en om het mezelf niet onnodig moeilijk te maken heb ik besloten dit te verwijderen.

Alle methoden zijn gedocumenteerd volgens de Haddock-stijl, documentatie gegenereerd door Haddock werd ook bijgevoegd in de docs/ map.

## Gebruikte bronnen

- De slides over Monads: voor het implementeren van de Parser monad.
- De Haskell-library Text.Parsec: inspiratie voor de hulpfuncties in de Lexer.
- [https://wiki.haskell.org/Parsing\\_a\\_simple\\_imperative\\_language](https://wiki.haskell.org/Parsing_a_simple_imperative_language): om een basisidee te krijgen over de structuur van Parsers en Evaluators.
- <http://stackoverflow.com/questions/16970431/implementing-a-language-interpreter-in-haskell>: verdere uitwerking van evalueren.
- <https://www.schoolofhaskell.com/school/starting-with-haskell/basics-of-haskell/12-State-Monad>: zeer goede uitleg over het gebruik van de State monad.
- <http://pointfree.io/>: het inkorten van code achteraf.

# Hoofdstuk 7

## Appendix Broncode

### Evaluator.hs

```
1 {-|
2 Module      : Evaluator
3 Description  : Evaluates parsed expressions.
4 Copyright   : (c) Pieter De Clercq, 2016
5 License     : MIT
6 Maintainer  : piedcler.declercq@ugent.be
7 -}
8 module Evaluator(eval) where
9
10 import Control.Concurrent(threadDelay)
11 import Control.Monad
12 import Control.Monad.IO.Class
13 import qualified MBotPlus as Bot
14
15 import Types
16 import Utils
17
18 -- |Evaluates any statement.
19 eval :: Statement -> Environment ()
20 eval (Cook a) = cook a
21 eval (Eating cond s) = eating cond s
22 eval (Hungry cond ifc elsec) = hungry cond ifc elsec
23 eval (Order val var) = order val var
24 eval (Puke v) = puke v
25 eval Review = return ()
26 eval (RobotDrive d) = robotDrive d
27 eval (RobotLeds l c) = robotLed l c
28 eval (Seq s) = sq s
29
30 -- |Evaluates a binary expression.
31 binExpr :: BinaryOp -> Exp -> Exp -> Environment Double
32 binExpr Add x y = (+) <$> expr x <*> expr y;
33 binExpr Minus x y = (-) <$> expr x <*> expr y;
34 binExpr Multiply x y = (*) <$> expr x <*> expr y;
35 binExpr Divide x y = (/) <$> expr x <*> expr y;
36
37 -- |Evaluates a boolean expression.
```

```

38 | boolExpr :: BooleanOp -> Exp -> Exp -> Environment Double
39 | boolExpr And x y = do {xe <- expr x; ye <- expr y;
40 |                      return $ boolDouble $ xe /= 0 && ye /= 0}
41 | boolExpr Or x y = do {xe <- expr x; ye <- expr y;
42 |                      return $ boolDouble $ xe /= 0 || ye /= 0}
43 |
44 | — |Evaluates a sleep statement.
45 | cook :: Exp -> Environment ()
46 | cook e = liftIO . threadDelay . round . (1000000 *) =<< expr e
47 |
48 | — |Evaluates a while loop.
49 | eating :: Exp -> Statement -> Environment ()
50 | eating cond task = do
51 |   loopcond <- expr cond
52 |   when (doubleBool loopcond) (eval task >> eating cond task)
53 |
54 | — |Evaluates any expression.
55 | expr :: Exp -> Environment Double
56 | expr (Constant c) = return c
57 | expr (Variable v) = environmentGet v
58 | expr (Binary op x y) = binExpr op x y
59 | expr (Boolean op x y) = boolExpr op x y;
60 | expr (Unary op x) = unaryExpr op x
61 | expr (Relational op x y) = relExpr op x y;
62 | expr RobotLineSensor = robotLineSensor
63 | expr RobotUltrason = robotUltrason
64 |
65 | — |Evaluates an if/else conditional statement.
66 | hungry :: Exp -> Statement -> Statement -> Environment ()
67 | hungry cond i e = expr cond >>= \c -> if doubleBool c then eval
68 |   i else eval e
69 |
70 | — |Evaluates an assignment statement.
71 | order :: String -> Exp -> Environment ()
72 | order var v = void . environmentSet var =<< expr v
73 |
74 | — |Evaluates a print statement.
75 | puke :: Exp -> Environment ()
76 | puke e = liftIO . void . print =<< expr e
77 |
78 | — |Evaluates a relational expression.
79 | relExpr :: RelationalOp -> Exp -> Exp -> Environment Double
80 | relExpr Greater x y = fmap boolDouble ((>) <$> expr x <*> expr
81 |   y)
82 | relExpr GrEquals x y = fmap boolDouble ((>=) <$> expr x <*>
83 |   expr y)
84 | relExpr Equals x y = fmap boolDouble ((==) <$> expr x <*> expr
85 |   y)

```



```

82 relExpr Less x y = fmap boolDouble ((<) <$> expr x <*> expr y)
83 relExpr LtEquals x y = fmap boolDouble ((<=) <$> expr x <*>
    expr y)
84
85 — |Evaluates a MBot motor command.
86 robotDrive :: Bot.Direction -> Environment ()
87 robotDrive dir = do {d <- liftIO Bot.connect; liftIO $
    Bot.motorDirection dir d;
88         liftIO $ Bot.close d;}
89
90 — |Evaluates a MBot LED command.
91 robotLed :: Bot.Led -> Color -> Environment ()
92 robotLed l col = do {rv <- expr r; gv <- expr g; bv <- expr b;
93         d <- liftIO Bot.connect; liftIO $ Bot.led d l rv
    gv bv;
94         liftIO $ Bot.close d} where (r, g, b) = col
95
96 — |Evaluates a MBOT linesensor command.
97 robotLineSensor :: Environment Double
98 robotLineSensor = do {d <- liftIO Bot.connect; v <- liftIO $
    Bot.lineSensor d;
99         liftIO $ Bot.close d; return v}
100
101 — |Evaluates a MBOT ultrasonic sensor command.
102 robotUltrason :: Environment Double
103 robotUltrason = do {d <- liftIO Bot.connect; v <- liftIO $
    Bot.ultrason d;
104         liftIO $ Bot.close d; return v}
105
106 — |Evaluates a sequence of statements.
107 sq :: [Statement] -> Environment ()
108 sq = foldr ((>>) . eval) (return ())
109
110 — |Evaluates a unary expression.
111 unaryExpr :: UnaryOp -> Exp -> Environment Double
112 unaryExpr Abs x = fmap abs (expr x)
113 unaryExpr Not x = expr x >>= \e -> return $ if e == 0 then 1
    else 0

```

## Lexer.hs

```
1 {-|
2 Module      : Lexer
3 Description  : Contains tokenizing functions and functions for
4               lexical analysis.
5 Copyright   : (c) Pieter De Clercq, 2016
6 License     : MIT
7 Maintainer  : piedcler.declercq@ugent.be
8 -}
9
10 module Lexer(module Lexer, module Data.Char) where
11
12 import Data.Char
13
14 import qualified MBotPlus as Bot
15 import Types hiding(optional)
16
17 — [ LEXICOGRAPHIC HELP FUNCTIONS ] —
18
19 — |Runs a parser between two delimiters.
20 between :: Char -> Char -> Parser a -> Parser a
21 between l r p = do { token l; ret <- p; token r; return ret}
22
23 — |Runs a parser between two brackets { }.
24 brackets :: Parser a -> Parser a
25 brackets = between '{' '}'
26
27 {-|
28 Parses one character, returning the character and the rest of
29 the unparsed
30 string.
31 -}
32 char :: Parser Char
33 char = Parser f where
34   f [] = []
35   f (c:s) = [(c,s)]
36
37 — |Parses a digit.
38 digit :: Parser Char
39 digit = spot isDigit
40
41 — |Parses multiple digits, returning them as a string.
42 digits :: Parser String
43 digits = some digit
44
45 — |Parses the end of an instruction, denoted by a semicolon.
46 Discards result.
47 end :: Parser ()
```

```

44 | end = void (some semicolon)
45 |
46 | — |Parses an identifier. Discards the result.
47 | ident :: String -> Parser ()
48 | ident k = void (string k)
49 |
50 | — |Parses an identifier followed by a semicolon. Discards the
    | result.
51 | keyword :: String -> Parser ()
52 | keyword k = string k >> end >> return ()
53 |
54 | — |Parses a letter, returning the letter.
55 | letter :: Parser Char
56 | letter = spot isAlpha
57 |
58 | — |Parses multiple letters, returning them as a string.
59 | letters :: Parser String
60 | letters = some letter
61 |
62 | — |Parses a lowercase letter.
63 | lower :: Parser Char
64 | lower = spot isLower
65 |
66 | — |Parses a string if it is found, returning the empty string
    | otherwise.
67 | optional :: Parser String -> Parser String
68 | optional a = a <|> return []
69 |
70 | — |Runs a parser between parentheses ( ).
71 | parens :: Parser a -> Parser a
72 | parens = between '(' ')'
73 |
74 | — |Parses a semicolon. Discards the result.
75 | semicolon :: Parser ()
76 | semicolon = token ';'
77 |
78 | — |Parses characters as long as a given condition holds true.
79 | skipUntil :: Parser a -> Parser String
80 | skipUntil cond = done <|> oncemore where
81 |   done = cond >> return []
82 |   oncemore = do { c <- char; b <- skipUntil cond; return $ c :
    |     b}
83 |
84 | — |Parses a character satisfying a given predicate.
85 | spot :: (Char -> Bool) -> Parser Char
86 | spot p = do { c <- char; guard (p c); return c}
87 |
88 | — |Parses a string.

```

```

89 | string :: String -> Parser String
90 | string = mapM (spot . (==))
91
92 | — |Parses a given character. Discards the result.
93 | token :: Char -> Parser ()
94 | token c = void (spot (c ==))
95
96 | — |Parses an uppercase letter.
97 | upper :: Parser Char
98 | upper = spot isUpper
99
100 | — |Preprocesses a file for parsing, removing all whitespace.
101 | preprocess :: String -> String
102 | preprocess = filter ('notElem' " _\t\n\r")
103
104 | — [ TOKENIZERS ] —
105
106 | — |Tokenizes a boolean expression.
107 | bool :: Parser Exp
108 | bool = true <|> false where
109 |   true = ident "tasty" >> return (Constant 1)
110 |   false = ident "disguisting" >> return (Constant 0)
111
112 | — |Tokenizes a binary expression.
113 | binaryExpr :: Parser Exp
114 | binaryExpr = add <|> sub <|> mul <|> dvd
115 |               <|> booland <|> boolor <|> gteq <|> lteq <|> gt <|>
116 |               lt <|> eq where
117 |   binpart = constant <|> unaryExpr <|> binaryExpr
118 |   bin tk = do { x <- binpart; ident tk; y <- binpart; return
119 |               (x,y) }
120 |   aritexp tk op = do { (x,y) <- parens $ bin tk; return $
121 |               Binary op x y }
122 |   add = aritexp "+" Add;
123 |   sub = aritexp "-" Minus;
124 |   mul = aritexp "*" Multiply;
125 |   dvd = aritexp "/" Divide;
126 |   boolexp tk op = do { (x,y) <- parens $ bin tk; return $
127 |               Boolean op x y }
128 |   booland = boolexp "and" And;
129 |   boolor = boolexp "or" Or;
130 |   relexp tk op = do { (x,y) <- parens $ bin tk; return $
131 |               Relational op x y }
132 |   gteq = relexp ">=" GrEquals;
133 |   lteq = relexp "<=" LtEquals;
134 |   gt = relexp ">" Greater;
135 |   lt = relexp "<" Less;
136 |   eq = relexp "==" Equals;

```

```

132 |
133 — |Tokenizes a color.
134 color :: Parser Color
135 color = rgb <|> white <|> red <|> green <|> blue
136         <|> cyan <|> yellow <|> magenta where
137     rgbpart = do{ret <- expr; token ', ' ; return ret}
138     rgb = do {r <- rgbpart; g <- rgbpart; b <- expr; return (r,
139         g, b)}
140     red = ident "red" >> return (Constant 255, Constant 0,
141         Constant 0)
142     green = ident "green" >> return (Constant 0, Constant 255,
143         Constant 0)
144     blue = ident "blue" >> return (Constant 0, Constant 0,
145         Constant 255)
146     cyan = ident "cyan" >> return (Constant 0, Constant 255,
147         Constant 255)
148     magenta = ident "magenta" >> return (Constant 255, Constant
149         0, Constant 255)
150     yellow = ident "yellow" >> return (Constant 255, Constant
151         255, Constant 0)
152     white = ident "white" >> return (Constant 255, Constant 255,
153         Constant 255)
154
155 — |Tokenizes a constant/variable/robot expression.
156 constant :: Parser Exp
157 constant = parens constant
158         <|> num <|> bool <|> robotline <|> robotultrason <|>
159         var where
160     num = fmap Constant number
161     var = fmap Variable (some (spot isAlphaNum))
162     robotline = ident "linesensor" >> return RobotLineSensor
163     robotultrason = ident "ultrason" >> return RobotUltrason
164
165 — |Tokenizes any expression.
166 expr :: Parser Exp
167 expr = constant <|> unaryExpr <|> binaryExpr
168
169 — |Tokenizes a number expression.
170 number :: Parser Double
171 number = float <|> nat where
172     float = do {s <- optional $ string "-"; n <- digits; token
173         ' . ' ;
174         f <- digits; return $ read (s ++ n ++ "." ++ f)}
175     nat = do { s <- optional $ string "-"; n <- digits; return $
176         read (s ++ n) }
177
178 — |Tokenizes an MBot direction.
179 robotDirection :: Parser Bot.Direction

```

```

169 robotDirection = parens robotDirection <|> brake <|> forward <|>
    left <|> right
170         <|> backwardleft <|> backwardright <|> backward
    where
171 forward = ident "forward" >> return Bot.DirForward
172 left = ident "left" >> return Bot.DirLeft
173 right = ident "right" >> return Bot.DirRight
174 backward = ident "backward" >> return Bot.DirBackward
175 backwardleft = ident "backwardleft" >> return
    Bot.DirBackwardLeft
176 backwardright = ident "backwardright" >> return
    Bot.DirBackwardRight
177 brake = ident "brake" >> return Bot.Brake
178
179 — |Tokenizes an MBot LED identifier.
180 robotLed :: Parser Bot.Led
181 robotLed = left <|> right where
182     left = ident "left" >> return Bot.LeftLed
183     right = ident "right" >> return Bot.RightLed
184
185 — |Tokenizes a unary expression.
186 unaryExpr :: Parser Exp
187 unaryExpr = parens unaryExpr <|> absval <|> notval where
188     absval = fmap (Unary Abs) (between '|' '|' expr)
189     notval = fmap (Unary Not) (token '!' >> expr)

```

## Main.hs

```
1 {-|
2 Module      : Main
3 Description  : Entrypoint of the parser.
4 Copyright   : (c) Pieter De Clercq, 2016
5 License     : MIT
6 Maintainer  : piedcler.declercq@ugent.be
7 -}
8 module Main where
9
10 import Control.Monad.Trans.State.Lazy
11 import qualified Data.Map as Map
12 import System.Environment
13
14 import Evaluator
15 import Parser
16 import Types
17
18 — |The main entrypoint of the parser.
19 main :: IO ((), EnvironmentVar)
20 main = do
21   args <- getArgs
22   if length args /= 1 then error "Usage: _./Main_
23     path_to_course.course:_"
24   else do
25     ast <- parseFile $ head args
26     runStateT (eval ast) (Map.fromList [])
```

## MBotPlus.hs

```
1 {-|
2 Module      : MBotPlus
3 Description  : Provides functions to work with the MBot.
4 Copyright   : (c) Pieter De Clercq, 2016
5 License     : MIT
6 Maintainer  : piedcler.declercq@ugent.be
7 -}
8 module MBotPlus (module MBotPlus) where
9
10 import Data.Bits
11 import Data.Maybe(fromJust)
12 import MBot
13 import System.HIDAPI as HID(Device)
14
15 import Utils
16
17 -- |Driving directions of the motors.
18 data Direction = DirForward -- ^ Drive forward
19                | DirLeft -- ^ Turn left
20                | DirRight -- ^ Turn right
21                | Brake -- Stop all motors
22                | DirBackward -- ^ Drive backwards
23                | DirBackwardLeft -- ^ Drive backwards and turn
24                  left
25                | DirBackwardRight -- ^ Drive backwards and turn
26                  right
27                deriving (Eq, Show)
28
29 -- |Led identifiers.
30 data Led = LeftLed -- ^ The left led
31          | RightLed -- ^ The right led
32          deriving (Eq, Ord, Show)
33
34 -- |Motor identifiers.
35 data Motor = LeftMotor -- ^ The left motor
36            | RightMotor -- ^ The right motor
37            deriving (Eq, Ord, Show)
38
39 -- |Motor command: drive backwards and turn left.
40 backwardsLeft :: Device -> IO ()
41 backwardsLeft d = do
42   sendCommand d $ setMotor (motorId LeftMotor) 0 0
43   sendCommand d $ setMotor (motorId RightMotor) (complement 80)
44   (complement 0)
45
46 -- |Motor command: drive backwards and turn right.
```



```

44 backwardsRight :: Device -> IO()
45 backwardsRight d = do
46   sendCommand d $ setMotor (motorId LeftMotor) 80 0
47   sendCommand d $ setMotor (motorId RightMotor) 0 0
48
49 — |Close the connection to the MBot.
50 close :: Device -> IO ()
51 close = closeMBot
52
53 — |Open a connection to the MBot.
54 connect :: (IO Device)
55 connect = openMBot
56
57 — |Sends a comment to the MBot.
58 command :: Device -> Command -> IO ()
59 command = sendCommand
60
61 — |Retrieves a LED int by its identifier.
62 ledId :: Led -> Int
63 ledId x = 1 + index [LeftLed, RightLed] x
64
65 — |Sets the color on a given LED.
66 led :: Device -> Led -> Double -> Double -> Double -> IO ()
67 led d l r g b = command d $ setRGB (ledId l) ri gi bi where
68   (ri, gi, bi) = (doubleInt r, doubleInt g, doubleInt b)
69
70 {—|
71   Converts the linesensor value to a Double.
72   BOTHW = 0, LEFTB = 1, RIGHTB = 2, BOTHB = 3
73 —}
74 lineDouble :: Line -> Double
75 lineDouble x = intDouble $ index [BOTHW, LEFTB, RIGHTB, BOTHB] x
76
77 — |Gets the value of the linesensor as a Double.
78 lineSensor :: Device -> IO Double
79 lineSensor d = readLineFollower d >>= \l -> return $ lineDouble
80   l
81
82 — |Gets the appropriate motor instructions for a given
83   Direction.
84 motorDirection :: Direction -> (Device -> IO())
85 motorDirection DirForward = goAhead
86 motorDirection DirLeft = goLeft
87 motorDirection DirRight = goRight
88 motorDirection DirBackward = goBackwards
89 motorDirection DirBackwardLeft = backwardsLeft
90 motorDirection DirBackwardRight = backwardsRight
91 motorDirection Brake = stop

```

```

90 |
91 | — | Gets the motor int by its identifier.
92 | motorId :: Motor -> Int
93 | motorId r = fromJust $ mapLookup [(LeftMotor, 0x9),
   |   (RightMotor, 0xa)] r
94 |
95 | — | Gets the value of the ultrasonic sensor as a Double.
96 | ultrason :: Device -> IO Double
97 | ultrason d = readUltraSonic d >>= \u -> return $ floatDouble u

```

## Parser.hs

```
1 {-|
2 Module      : Parser
3 Description  : Parses code into an Abstract Syntax Tree.
4 Copyright    : (c) Pieter De Clercq, 2016
5 License      : MIT
6 Maintainer   : piedcler.declercq@ugent.be
7 -|}
8 module Parser(parseFile, parseString) where
9
10 import Lexer
11 import Types
12
13 -- |Parses a statement
14 parse :: Parser Statement
15 parse = parens parse <|> multipleStatementsParser
16
17 {-|
18   Runs a parser and creates an Abstract Syntax Tree.
19   The entire input string must be consumed.
20 -|}
21 doParse :: (Show a) => Parser a -> String -> a
22 doParse m s = one [x | (x,t) <- apply m s, t == "" ] where
23   one [x] = x
24   one [] = error "Parse_not_completed."
25   one xs | length xs > 1 = error ("Multiple_parses_found:\n_"
26     ++ show xs)
27   one _ = error "Unknown_parse_error."
28
29 -- |Parses multiple statements.
30 multipleStatementsParser :: Parser Statement
31 multipleStatementsParser = do {mult <- many statementParser;
32   return $ Seq mult}
33
34 -- |Parses a statement.
35 statementParser :: Parser Statement
36 statementParser = reviewParser
37   <|> eatingParser
38   <|> hungryParser
39   <|> orderParser
40   <|> pukeParser
41   <|> cookParser
42   <|> robotDriveParser
43   <|> robotLedParser
44
45 -- |Parses a sleep statement.
46 cookParser :: Parser Statement
```

```

45 cookParser = do {ident "cook"; amt <- expr; end; return $ Cook
    amt}
46
47 — |Parses a while loop statement.
48 eatingParser :: Parser Statement
49 eatingParser = do
50   ident "eating"
51   cond <- expr
52   ident "->"
53   action <- parse
54   keyword "enough"
55   return $ Eating cond action
56
57 — |Parses a if/else conditional statement.
58 hungryParser :: Parser Statement
59 hungryParser = do
60   ident "hungry"
61   cond <- expr
62   ident "->"
63   ifClause <- parse
64   elseClause <- ifelse <|> none
65   keyword "satisfied"
66   return $ Hungry cond ifClause elseClause where
67     ifelse = do {ident "stuffed"; ident "->"; parse }
68     none = return Review
69
70 — |Parses an assignment statement.
71 orderParser :: Parser Statement
72 orderParser = do
73   ident "order"
74   var <- many (spot isAlphaNum)
75   ident "->"
76   val <- expr
77   end
78   return $ Order var val
79
80 — |Parses a print statement.
81 pukeParser :: Parser Statement
82 pukeParser = do {ident "puke"; var <- expr; end; return $ Puke
    var}
83
84 — |Parses comments (ignoring them).
85 reviewParser :: Parser Statement
86 reviewParser = string "review" >> skipUntil end >> return Review
87
88 — |Parses an MBot motor command.
89 robotDriveParser :: Parser Statement

```

```

90 | robotDriveParser = do {ident "drivethrough"; dir <-
    robotDirection; end;
91 |         return $ RobotDrive dir}
92 |
93 | — | Parses an MBot LED command.
94 | robotLedParser :: Parser Statement
95 | robotLedParser = col <|> off where
96 |   off = do {ident "colazero"; l <- robotLed; end;
97 |     return $ RobotLeds l (Constant 0, Constant 0, Constant
    0)}
98 |   col = do {ident "colalight"; l <- robotLed; ident "->"; col
    <- color; end;
99 |     return $ RobotLeds l col}
100 |
101 | — | Builds an Abstract Syntax Tree from a String.
102 | parseString :: String -> IO Statement
103 | parseString code = return $ doParse parse $ preprocess code
104 |
105 | — | Builds an Abstract Syntax Tree from a file.
106 | parseFile :: String -> IO Statement
107 | parseFile file = do {code <- readFile file;
108 |   return $ doParse parse $ preprocess code }

```

## Types.hs

```
1 {-|
2 Module      : Types
3 Description  : Contains all datatypes and classes used in the
   project.
4 Copyright   : (c) Pieter De Clercq, 2016
5 License     : MIT
6 Maintainer  : piedcler.declercq@ugent.be
7 -}
8 module Types(module Types, module X) where
9
10 import Control.Applicative as X
11 import Control.Monad as X
12 import Control.Monad.Trans.State.Lazy as X
13 import qualified Data.Map as Map
14 import Data.Maybe
15
16 import qualified MBotPlus as Bot
17 import Utils
18
19 — |The type for Parsers.
20 newtype Parser a = Parser (String -> [(a, String)])
21
22 — |Applies a parser.
23 apply :: Parser a — ^ The parser to apply
24         -> String — ^ The string to apply the parser on
25         -> [(a, String)] — ^ The parsed expression and the
   remaining string
26 apply (Parser f) = f
27
28 — |The functor instance for a Parser.
29 instance Functor Parser where
30     fmap = liftM
31
32 — |The Applicative instance for a Parser.
33 instance Applicative Parser where
34     pure = return
35     (<*>) = ap
36
37 — |The Monad instance for a Parser.
38 instance Monad Parser where
39     return x = Parser (\s -> [(x, s)])
40     m >>= k = Parser (\s -> [(y, u) |
41                             (x, t) <- apply m s,
42                             (y, u) <- apply (k x) t])
43
44 — |The Alternative instance for a Parser.
```

```

45 instance Alternative Parser where
46   empty = mzero
47   (<|>) p q = Parser (\s ->
48     case apply p s of
49     [] -> apply q s
50     res -> res)
51   some p = do { x <- p; xs <- many p; return (x:xs)}
52   many p = some p 'mplus' return []
53
54 — |The MonadPlus instance for a Parser.
55 instance MonadPlus Parser where
56   mzero = Parser (const [])
57   mplus m n = Parser (ap ((++) . apply m) (apply n))
58
59 — |Expressions.
60 data Exp = Constant Double — ^ A literal/constant number
61         | Variable String — ^ A variable name
62         | Binary BinaryOp Exp Exp — ^ A binary expression
63         | Unary UnaryOp Exp — ^ A unary expression
64         | Boolean BooleanOp Exp Exp — ^ A boolean expression
65         | Relational RelationalOp Exp Exp — ^ A relational
66           binary expression
67         | RobotLineSensor — ^ A statement to read the MBot
68           linesensor
69         | RobotUltrason — ^ A statement to read the MBot
70           ultrasonic sensor
71         deriving (Eq, Show)
72
73 — |Binary operators.
74 data BinaryOp = Add — ^ Add 2 expressions
75               | Minus — ^ Subtract 2 expressions
76               | Multiply — ^ Multiply 2 expressions
77               | Divide — ^ Divide 2 expressions
78               deriving (Eq, Show)
79
80 — |Boolean operators.
81 data BooleanOp = And — ^ Logic AND operator
82               | Or — ^ Logic OR operator
83               deriving (Eq, Show)
84
85 — |Colors consist of 3 expressions: red, green, blue
86   respectively.
87 type Color = (Exp, Exp, Exp)
88
89 — |Unary operators.
90 data UnaryOp = Abs — ^ Absolute value of an expression
91               | Not — ^ Boolean negate an expression
92               deriving (Eq, Show)

```

```

89 |
90 | — | Relational operators .
91 | data RelationalOp = Greater — ^ Strict greater than (>)
92 |                   | GrEquals — ^ Greater than or equals (>=)
93 |                   | Equals — ^ Equals (==)
94 |                   | LtEquals — ^ Less than or equals (<=)
95 |                   | Less — ^ Strict less than (<)
96 |                   deriving (Eq, Show)
97 |
98 | — | Statements .
99 | data Statement = Cook Exp — ^ A sleep statement
100 |                | Eating Exp Statement — ^ A while statement
101 |                | Hungry Exp Statement Statement — ^ A
102 |                  conditional statement
103 |                | Order String Exp — ^ An assignment statement
104 |                | Puke Exp — ^ A print statement
105 |                | Review — ^ Comments
106 |                | RobotDrive Bot.Direction — ^ MBot command:
107 |                  motors
108 |                | RobotLeds Bot.Led Color — ^ MBot command: LEDs
109 |                | Seq [Statement] — ^ A sequence of multiple
110 |                  statements
111 |                deriving Show
112 |
113 | — | An environment variable .
114 | type EnvironmentVar = Map.Map String Double
115 |
116 | — | An environment; built upon a State/IO Transformer .
117 | type Environment a = StateT EnvironmentVar IO a
118 |
119 | — | Retrieves an environment variable .
120 | environmentGet :: String -> Environment Double
121 | environmentGet k = fmap (fromJust . Map.lookup k) get
122 |
123 | — | Sets an environment variable .
124 | environmentSet :: String -> Double -> Environment ()
125 | environmentSet k v = put . Map.insert k v =<< get

```



## Utils.hs

```
1 {-|
2 Module      : Utils
3 Description  : Provides simple utility functions.
4 Copyright   : (c) Pieter De Clercq, 2016
5 License     : MIT
6 Maintainer  : piedcler.declercq@ugent.be
7 -}
8 module Utils(module Utils) where
9
10 import qualified Data.List as List
11 import qualified Data.Maybe as Maybe
12 import qualified Data.Map as Map
13
14 -- | Converts a Boolean to a Double value.
15 boolDouble :: Bool -> Double
16 boolDouble True = 1
17 boolDouble False = 0
18
19 {-|
20   Converts a Double to a Boolean value. Every number is
21   converted to True except
22   for zero.
23 -}
24 doubleBool :: Double -> Bool
25 doubleBool = (/= 0)
26
27 -- | Converts a Double to an Integer.
28 doubleInt :: Double -> Int
29 doubleInt = round
30
31 -- | Converts a floating point number to a Double.
32 floatDouble :: Float -> Double
33 floatDouble = realToFrac
34
35 -- | Retrieves the index of an element in a list, erroring if
36   not found.
37 index :: (Eq a) => [a] -> a -> Int
38 index xs x = Maybe.fromJust (List.elemIndex x xs)
39
40 -- | Converts an Integer to a Double.
41 intDouble :: Int -> Double
42 intDouble x = fromIntegral x :: Double
43
44 -- | Retrieves the value corresponding to a key in a list of
45   tuples.
46 mapLookup :: (Ord a) => [(a,b)] -> a -> Maybe b
```

```
44 mapLookup xs x = Map.lookup x (Map.fromList xs)
```

## runtests.hs

Dit is een klein bash-script, geschreven om alle tests sequentieel uit te voeren. Dit heb ik telkens gedaan bij een aanpassing aan de code, om te garanderen dat alles bleef werken.

```
1 #!/bin/sh
2 TESTS=courses/tests/*.course
3 for t in $TESTS
4 do
5     echo -n "Testing: _$t_"
6     runhaskell Main.hs $t > /dev/null
7     echo ""
8 done
```