SEMWER zadanie 2, am418402

December 30, 2021

Dziedziny semantyczne

Stan

Ponieważ wszystkie zmienne są globalne, oraz traktujemy je jako zadeklarowane i z nadaną wartością, to nie potrzebujemy środowiska zmiennych, a stan ma po prostu postać

$$State = Var \longrightarrow Int$$

i skoro wszystkie zmienne mają wartość, nie jest to funkcja częściowa. Powstaje tutaj pytanie, jaką wartość mają zmienne, którym nie nadano jeszcze w programie żadnej wartości - wszak można się do nich odwołać. To jednak nie zależy od denotacji instrukcji i wyrażeń, więc nie jest częścią zadania. Można to ustalić np. podając stan "początkowy" w denotacji programów.

Typy kontynuacji

Skoro wynikiem działania instrukcji ma być stan końcowy, to kontynuacje mają postać

$$Cont = State \rightarrow State$$

Ale dla rozróżnienia wprowadzę typ Ans = State i będę pisał

$$Cont = State \rightarrow Ans$$

Dalej, dla kontynuacji wyrażeń arytmetycznych:

$$\mathrm{Cont}_E = \mathrm{Int} \longrightarrow \mathrm{State} \rightharpoonup \mathrm{Ans}$$

Tutaj istotne jest, że wyrażenia mogą zmieniać stan, więc nie może być $\mathrm{Cont}_E=\mathrm{Num} \rightharpoonup \mathrm{Ans}.$ Dla wyrażeń boolowskich:

$$\operatorname{Cont}_B = \operatorname{Bool} \longrightarrow \operatorname{State} \rightharpoonup \operatorname{Ans}$$

a dla deklaracji:

$$Cont_D = FEnv \rightarrow Ans$$

Gdzie FEnv to opisane niżej środowisko funkcji. Tym razem jest istotne, że deklaracje nie zmieniają stanu.

Środowisko funkcji

Środowisko funkcji ma postać

$$FEnv = FName \rightarrow Fun$$

Gdzie FName to nazwy funkcji, natomiast funkcje reprezentuje typ Fun:

$$\operatorname{Fun} = (\operatorname{Cont} \longrightarrow \operatorname{Cont}_E \longrightarrow \operatorname{State} \rightharpoonup \operatorname{Ans}) \times \operatorname{EXPR}$$

gdzie

$$EXPR = FEnv \longrightarrow Cont_E \longrightarrow State \longrightarrow Ans$$

Jak warto zauważyć, w pierwszej części produktu podajemy jako argumenty dwie różne kontynuacje. Ma to na celu umożliwienie zarówno wykonania całości ciała funkcji, jak i wyjście z niej wcześniej za pomocą instrukcji return. Ta pierwsza część intuicyjnie jest odpowiedzialna za wykonanie ciała funkcji. Natomiast druga część produktu to wyrażenie odpowiedzialne za domyślny wynik działania funkcji. W środowisku należy pamiętać całe to wyrażenie, gdyż będzie ono wyliczane przed każdym wywołaniem funkcji. Typ EXPR jest taki sam jak opisany niżej typ $\mathcal{E}[e]$, czyli - co istotne - nie ma jeszcze zaaplikowanego środowiska funkcji. Skutkuje to tym, że przy wyliczaniu wyrażenia przed wywołaniem funkcji obowiązuje każdorazowo środowisko funkcji z momentu wywołania. Jest to świadoma decyzja z mojej strony. W zadaniu nie jest doprecyzowane, czy ma wtedy obowiązywać środowisko z miejsca wywołania, czy deklaracji - mowa tylko o stanie. W mojej opinii takie rozwiązanie jest bardziej intuicyjne.

Typy funkcji semantycznych

Dla instrukcji:

$$\mathbb{I}[\![]: \operatorname{Instr} \longrightarrow \operatorname{FEnv} \longrightarrow \operatorname{Cont} \longrightarrow \operatorname{Cont}_E \longrightarrow \operatorname{State} \rightharpoonup \operatorname{Ans}$$

Ponownie, i z analogicznych powodów, mamy tu dwie różne kontynuacje. Dla wyrażeń arytmetycznych jest:

$$\mathcal{E}[\hspace{-1.5pt}]: \operatorname{Expr} \longrightarrow \operatorname{FEnv} \longrightarrow \operatorname{Cont}_E \longrightarrow \operatorname{State} \rightharpoonup \operatorname{Ans}$$

i tym razem oczywiście nie potrzebujemy dwóch różnych kontynuacji. Dla wyrażeń boolowskich analogicznie:

$$\mathcal{B}[]]: \mathrm{BExpr} \longrightarrow \mathrm{FEnv} \longrightarrow \mathrm{Cont}_B \longrightarrow \mathrm{State} \rightharpoonup \mathrm{Ans}$$

Dla deklaracji:

$$\mathcal{D}[]: \mathrm{FDecl} \longrightarrow \mathrm{FEnv} \longrightarrow \mathrm{Cont}_D \rightharpoonup \mathrm{Ans}$$

Denotacje

Denotacje wyrażeń

$$\mathcal{E}[\![n]\!]\rho_F \ \kappa_E \ s = \kappa_E(\mathcal{N}[\![n]\!]) \ s$$

$$\mathcal{E}[\![x]\!] \rho_F \ \kappa_E \ s = \kappa_E(s \ x) \ s$$

$$\mathcal{E}\llbracket e_1 + e_2 \rrbracket \ \rho_F \ \kappa_E \ s = \mathcal{E}\llbracket e_1 \rrbracket \ \rho_F \ (\lambda n_1. \ \mathcal{E}\llbracket e_2 \rrbracket \ \rho_F \ (\lambda n_2. \ \kappa_E(n_1 + n_2))) \ s$$

Denotacje dla odejmowania i mnożenia są analogiczne.

$$\mathcal{E}[\![f()]\!] \rho_F \kappa_E s = e_d \rho_F (\lambda n. \beta \kappa_E(n) \kappa_E) s$$

gdzie

$$\rho_F(f) = (\beta, e_d)$$

Innymi słowy, wyciągamy ze środowiska funkcji krotkę oznaczającą ciało funkcji i jej wyrażenie domyślne (tj. określające domyślny wynik), i przekazujemy kontrolę wyrażeniu domyślnemu, mówiąc, że tym, co się stanie z jego wynikiem n, będzie nowo skonstruowana kontynuacja wyrażenia arytmetycznego zależna od n. Ta kontynuacja z kolei jest - nieformalnie mówiąc - wykonaniem ciała funkcji, biorąc jako kontynuację domyślną $\kappa_E(n)$, a jako kontynuację dla instrukcji return - κ_E .

$$\mathfrak{B}[\text{true}] \rho_F \kappa_B s = \kappa_B \text{ tt } s$$

analogicznie dla fałszu.

$$\mathbb{B}[\![\text{not }b]\!] \rho_F \kappa_B s = \mathbb{B}[\![b]\!] \rho_F (\lambda d. \kappa_B (\neg d)) s$$

$$\mathbb{B}\llbracket b_1 \wedge b_2 \rrbracket \ \rho_F \ \kappa_B \ s = \mathbb{B}\llbracket b_1 \rrbracket \ \rho_F \ (\lambda d_1. \ \mathbb{B}\llbracket b_2 \rrbracket \ \rho_F \ (\lambda d_2.\kappa_B(d_1 \wedge d_2))) s$$

$$\mathbb{B}\llbracket e_1 < e_2 \rrbracket \ \rho_F \ \kappa_B \ s = \mathcal{E}\llbracket e_1 \rrbracket \ \rho_F \ (\lambda n_1. \ \mathcal{E}\llbracket e_2 \rrbracket \ \rho_F \ (\lambda n_2. \ \kappa_B(n_1 < n_2))) \ s$$

Dla $e_1 = e_2$ analogicznie. Drobna uwaga: być może użyty tu zapis $n_1 < n_2$ nie jest do końca formalny. Oczywiście chodzi tu o wyrażenie boolowskie które przyjmuje wartość tt, gdy $n_1 < n_2$, a ff w przeciwnym wypadku.

Denotacje instrukcji

$$\Im[x := e] \rho_F \kappa \kappa_E s = \mathcal{E}[e] \rho_F (\lambda n. \lambda s'. \kappa s'[x \mapsto n]) s$$

$$\Im \llbracket I_1; I_2 \rrbracket \ \rho_F \ \kappa \ \kappa_E \ s = \Im \llbracket I_1 \rrbracket \ \rho_F \ (\Im \llbracket I_2 \rrbracket \ \rho_F \ \kappa \ \kappa_E \) \ \kappa_E \ s$$

"Robocza", niestałopunktowa denotacja instrukcji while wyglądałaby tak:

$$\mathfrak{I}[while \ b \ do \ I] \rho_F \kappa \kappa_E = \mathfrak{B}[b] \rho_F (\lambda d.ifte(d, \mathfrak{I}[I]) \rho_F (\mathfrak{I}[while \ b \ do \ I]) \rho_F \kappa \kappa_E) \kappa_E, \kappa)$$

Czyli
 I[while
$$b$$
 do
 I]] $\rho_F \; \kappa \; \kappa_E \; = fix(\Phi)$ dla

$$\Phi(F) = \mathbb{B}\llbracket b \rrbracket \ \rho_F \ (\lambda d.ifte(d, \Im \llbracket I \rrbracket \ \rho_F \ F \ \kappa_E, \ \kappa))$$

$$\mathfrak{I}[\![\text{begin }d_F\ I\ \text{end}]\!]$$
 ρ_F κ κ_E $s=\mathfrak{D}[\![d_F]\!]$ ρ_F $(\lambda\rho.\,\mathfrak{I}[\![I]\!]$ ρ κ κ_E $s)$

$$\mathfrak{I}\llbracket \operatorname{return} e \rrbracket \ \rho_F \ \kappa \ \kappa_E \ s = \mathcal{E}\llbracket e \rrbracket \ \rho_F \ (\lambda n. \ \kappa_E(n)) \ s$$

Denotacje deklaracji

Tak jak przy instrukcji while, możemy roboczo skonstruować "definicję" deklaracji funkcji (potencjalnie rekurencyjnej), która nie jest kompozycjonalna:

$$\mathfrak{D}\llbracket \text{fun } f \text{ result } e \text{ } do \text{ } (I) \rrbracket \text{ } \rho_F \text{ } \kappa_D = \kappa_D \text{ } (\rho_F[f \mapsto F])$$

gdzie

$$F = \langle \mathfrak{I} \llbracket I \rrbracket \ \rho_F [f \mapsto F], \ \mathcal{E} \llbracket e \rrbracket \rangle$$

I teraz możemy przepisać to na poprawną definicję stałopunktową:

$$\mathfrak{D}\llbracket \text{fun } f \text{ result } e \text{ } do \text{ } (I) \rrbracket \text{ } \rho_F \text{ } \kappa_D = \kappa_D \text{ } (\rho_F[f \mapsto \text{ } fix(\Phi)])$$

gdzie

$$\Phi(F) = \langle \Im \llbracket I \rrbracket \; \rho_F[f \mapsto F], \; \mathcal{E}\llbracket e \rrbracket \rangle$$

Dalej dla złożenia deklaracji:

$$\mathcal{D}\llbracket d_{F1}; d_{F2} \rrbracket \ \rho_F \ \kappa_D = \mathcal{D}\llbracket d_{F1} \rrbracket \ \rho_F \ (\lambda \rho. \ \mathcal{D}\llbracket d_{F2} \rrbracket \ \rho \ \kappa_D)$$