

# 多段階 let 挿入を行うコード生成言語の 型システムの設計

大石純平 亀山幸義

筑波大学 コンピュータ・サイエンス専攻

2016/9/9

# アウトライン

- ① 研究の目的
- ② 研究の内容

# アウトライン

- ① 研究の目的
- ② 研究の内容

# 研究の目的

## 表現力と安全性を兼ね備えたコード生成言語の構築

- 表現力: 多段階 let 挿入, メモ化等の技法を表現
- 安全性: 生成されるコードの一定の性質を静的に検査

# 研究の目的

## 表現力と安全性を兼ね備えたコード生成言語の構築

- 表現力: 多段階 let 挿入, メモ化等の技法を表現
- 安全性: 生成されるコードの一定の性質を静的に検査

## 本研究: 簡潔で強力なコントロールオペレータに基づくコード生成体系の構築

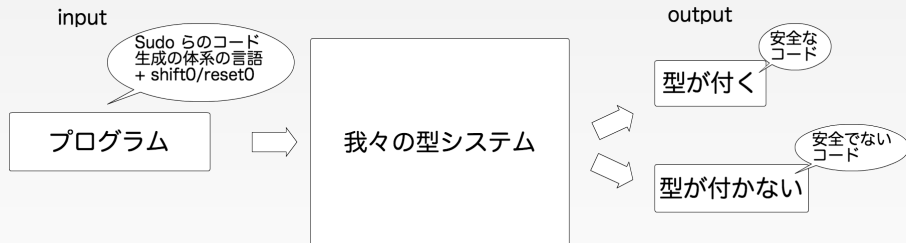
- コントロールオペレータ `shift0/reset0` を利用し, let 挿入などのコード生成技法を表現
- 型システムを構築して型安全性を保証

# アウトライン

- ① 研究の目的
- ② 研究の内容

表現力を上げ（コードレベル  
での多段階 let 挿入）、安全性  
も保証するためにどうすれば  
よいのか

# 本研究の手法





まず表現力について

# コード生成器と生成されるコード

コード生成器

```
... for  $x = e1$  to  $e2$  do  
... for  $y = e3$  to  $e4$  do  
... let  $u = t$  in  
... set  $\langle a \rangle (x, y) u$ 
```

$\rightsquigarrow^*$

生成されるコード

```
 $\langle$  let  $u' = t'$  in  
  for  $x' = e1'$  to  $e2'$  do  
    for  $y' = e3'$  to  $e4'$  do  
       $a[x', y'] \leftarrow u'$   
 $\rangle$ 
```

コード生成器:

```
for  $x = e1$  to  $e2$  do  
  for  $y = e3$  to  $e4$  do  
    let  $u = t$  in  
      (set  $a$  ( $x, y$ )  $u$ )
```

生成コード:

# shift0/reset0 による let 挿入

コード生成器:

```
for  $x = e1$  to  $e2$  do  
reset0 for  $y = e3$  to  $e4$  do  
shift0  $k \rightarrow$  let  $u = t$  in  
(throw  $k$  (set  $a$  ( $x, y$ )  $u$ ))
```

生成コード:

# shift0/reset0 による let 挿入

**reset0** ( $E[\text{shift0 } k \rightarrow e]$ )  $\rightarrow e\{k \Leftarrow E\}$

コード生成器:            **for**  $x = e1$  **to**  $e2$  **do**  
                         **reset0** **for**  $y = e3$  **to**  $e4$  **do**  
                         **shift0**  $k \rightarrow$  **let**  $u = t$  **in**  
                         (**throw**  $k$  (**set**  $a(x, y)$   $u$ ))  
                          $k \Leftarrow$  **for**  $y = e3$  **to**  $e4$  **do** [ ]

生成コード:  $\langle$  **for**  $x' = e1'$  **to**  $e2'$  **do**  
                 **let**  $u' = t'$  **in**  
                 **for**  $y' = e3'$  **to**  $e4'$  **do**  
                  $a[x', y'] \leftarrow u'$   $\rangle$

## shift0/reset0 による let 挿入

**reset0** ( $E[\text{shift0 } k \rightarrow e]$ )  $\rightarrow e\{k \Leftarrow E\}$

コード生成器: **reset0** for  $x = e1$  to  $e2$  do  
                  for  $y = e3$  to  $e4$  do  
                  **shift0**  $k \rightarrow$  let  $u = t$  in  
                  (**throw**  $k$  (set  $a(x, y)$   $u$ ))

生成コード:

# shift0/reset0 による let 挿入

**reset0** ( $E[\text{shift0 } k \rightarrow e]$ )  $\rightarrow e\{k \Leftarrow E\}$

コード生成器: **reset0** for  $x = e1$  to  $e2$  do  
for  $y = e3$  to  $e4$  do

**shift0**  $k \rightarrow$  let  $u = t$  in

(**throw**  $k$  (set  $a$  ( $x, y$ )  $u$ ))

$k \Leftarrow$  for  $x = e1$  to  $e2$  do for  $y = e3$  to  $e4$  do [ ]

生成コード:  $\langle$  let  $u' = t'$  in

for  $x' = e1'$  to  $e2'$  do

for  $y' = e3'$  to  $e4'$  do

$a[x', y'] \leftarrow u'$   $\rangle$

## shift0/reset0 による多段階 let 挿入

**reset0** ( $E[\text{shift0 } k \rightarrow e]$ )  $\rightarrow e\{k \leftarrow E\}$

コード生成器: **reset0** for  $x = e1$  to  $e2$  do  
                  **reset0** for  $y = e3$  to  $e4$  do  
                  **shift0**  $k_2 \rightarrow$  **shift0**  $k_1 \rightarrow$  let  $u = t$  in  
                  **throw**  $k_1$  (**throw**  $k_2$  (set  $a(x, y) u$ ))

生成コード:  $\langle$  let  $u' = t'$  in  
                  **for**  $x' = e1'$  **to**  $e2'$  **do**  
                  **for**  $y' = e3'$  **to**  $e4'$  **do**  
                   $a[x', y'] \leftarrow u'$   $\rangle$



次に安全性

コード生成前の段階で、安全なコードかどうかを判断する

# 環境識別子 (EC) を利用したスコープ表現 [Sudo+2014]

$\gamma_0$  **for** x = e1 **to** e2 **do**  
 $\gamma_1$  **for** y = e1 **to** e2 **do**  
 $\gamma_2$  **set** a (x,y) t

スコープ	使えるコード変数
$\gamma_0$	なし
$\gamma_1$	x
$\gamma_2$	x,y

# 環境識別子 (EC) を利用したスコープ表現 [Sudo+2014]

型システムでコード変数のスコープを表現:

$\gamma_2 \geq \gamma_1, x : \langle \mathbf{int} \rangle! \gamma_1, y : \langle \mathbf{int} \rangle! \gamma_2 \vdash x : \langle \mathbf{float} \rangle! \gamma_2$  OK

$\gamma_2 \geq \gamma_1, x : \langle \mathbf{int} \rangle! \gamma_1, y : \langle \mathbf{int} \rangle! \gamma_2 \vdash y : \langle \mathbf{float} \rangle! \gamma_1$  NG

$\gamma_2 \geq \gamma_1, x : \langle \mathbf{int} \rangle! \gamma_1, y : \langle \mathbf{int} \rangle! \gamma_2 \vdash x \underline{+} y : \langle \mathbf{int} \rangle! \gamma_2$  OK

コードレベルのラムダ抽象の型付け規則で，固有変数条件を利用:

$$\frac{\Gamma, \gamma_2 \geq \gamma_1, x : \langle t_1 \rangle! \gamma_2 \vdash e : \langle t_2 \rangle! \gamma_2}{\Gamma \vdash \underline{\lambda} x. e : \langle t_1 \rightarrow t_2 \rangle! \gamma_1} \quad (\gamma_2 \text{ is eigen var})$$

# 環境識別子 (EC) を利用したスコープ表現

## 先行研究:

- 局所的なスコープをもつ破壊的変数をもつコード生成の体系に対する (型安全な) 型システムの構築  
[Sudo, Kiselyov, Kameyama 2014]
- グローバルなスコープをもつ破壊的変数への拡張  
[Kiselyov, Kameyama, Sudo 2016]
- コントロールオペレータには非対応

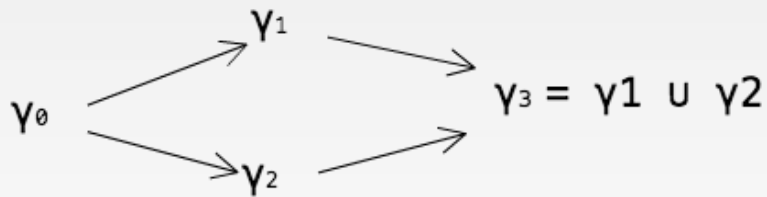
問題点: shift0/reset0 などのコントロールオペレータは, スコープの包含関係を逆転させてしまう.

ここに , for ループと shift0/reset0 の例を再掲する .  
もとのスライドの 24 ページの絵をかく .

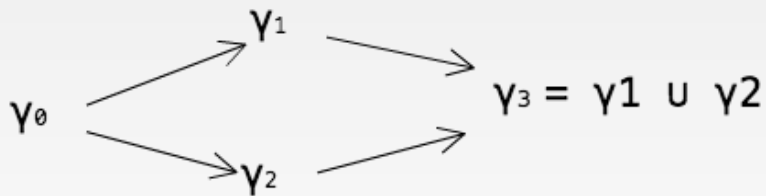
# 本研究での解決策

3つのアイデア:

- 包含関係にないEC
- ジョイン演算子
- EC に関する多相性

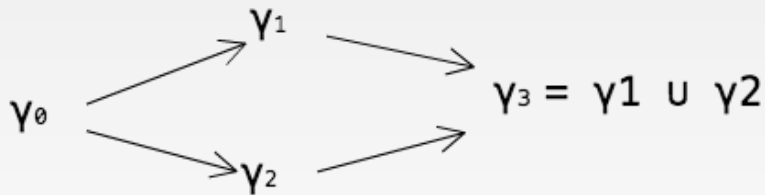






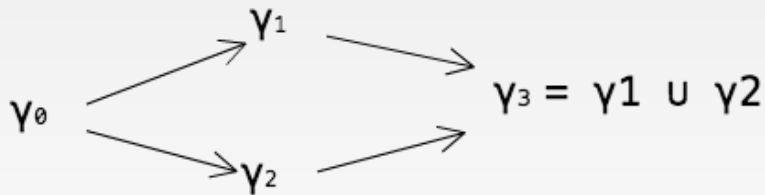
- $\gamma_1$  のコードレベル変数は  $\gamma_2$  では使えない

# ECのジョイン



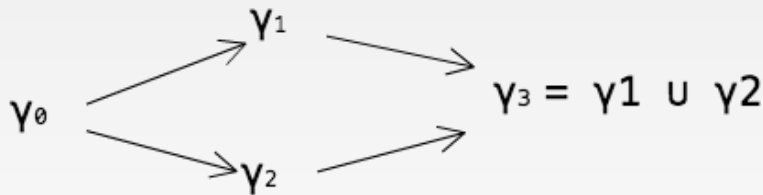
- $\gamma_1$  のコードレベル変数は  $\gamma_2$  では使えない
- $\gamma_2$  のコードレベル変数は  $\gamma_1$  では使えない

# ECのジョイン



- $\gamma_1$  のコードレベル変数は  $\gamma_2$  では使えない
- $\gamma_2$  のコードレベル変数は  $\gamma_1$  では使えない
- $\gamma_1, \gamma_2$  のコードレベル変数は  $\gamma_3$  で使える

# ECのジョイン



- $\gamma_1$  のコードレベル変数は  $\gamma_2$  では使えない
  - $\gamma_2$  のコードレベル変数は  $\gamma_1$  では使えない
  - $\gamma_1, \gamma_2$  のコードレベル変数は  $\gamma_3$  で使える
- ⇒ Sudo らの体系に  $\cup$  を追加

# コード生成+shift0/reset0 の型システム (の一部)

コードレベルのラムダ抽象:

$$\frac{\Gamma, \gamma_1 \geq \gamma, x : \langle t_1 \rangle^{\gamma_1} \vdash e : \langle t_2 \rangle^{\gamma_1}; \sigma}{\Gamma \vdash \underline{\lambda}x.e : \langle t_1 \rightarrow t_2 \rangle^{\gamma}; \sigma} \quad (\gamma_1 \text{ is eigen var})$$

reset0:

$$\frac{\Gamma \vdash e : \langle t \rangle^{\gamma}; \langle t \rangle^{\gamma}, \sigma}{\Gamma \vdash \mathbf{reset0} \ e : \langle t \rangle^{\gamma}; \sigma}$$

shift0:

$$\frac{\Gamma, k : (\langle t_1 \rangle^{\gamma_1} \Rightarrow \langle t_0 \rangle^{\gamma_0})\sigma \vdash e : \langle t_0 \rangle^{\gamma_0}; \sigma \quad \Gamma \models \gamma_1 \geq \gamma_0}{\Gamma \vdash \mathbf{shift0} \ k.e : \langle t_1 \rangle^{\gamma_1}; \langle t_0 \rangle^{\gamma_0}, \sigma}$$

throw:

$$\frac{\Gamma \vdash v : \langle t_1 \rangle^{\gamma_1 \cup \gamma_2}; \sigma \quad \Gamma \models \gamma_2 \geq \gamma_0}{\Gamma, k : (\langle t_1 \rangle^{\gamma_1} \Rightarrow \langle t_0 \rangle^{\gamma_0})\sigma \vdash \mathbf{throw} \ k \ v : \langle t_0 \rangle^{\gamma_2}; \sigma}$$

# APPENDIX

## ③ 健全性の証明

# 健全性の証明 (Subject Reduction)

型安全性 (型システムの健全性; Subject Reduction 等の性質) を厳密に証明する .

## Subject Redcution Property

$\Gamma \vdash M : \tau$  が導ければ (プログラム  $M$  が型検査を通れば),  $M$  を計算して得られる任意の  $N$  に対して,  $\Gamma \vdash N : \tau$  が導ける ( $N$  も型検査を通り,  $M$  と同じ型, 同じ自由変数を持つ)