

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

コード生成法は、プログラムの実行性能の高さと保守性・再利用性を両立できるプログラミング手法として有力なものである。本研究は、コード生成法で必要とされる「多段階 let 挿入」等を簡潔に表現できるコントロールオペレータである `shift0/reset0` を持つコード生成言語とその型システムを構築し、生成されたコードの型安全性を保証する。多段階 let 挿入は、入れ子になった for ループを飛び越えたコード移動を許す仕組みであり、ループ不変式の移動などのために必要である。コード生成言語の型安全性に関して、破壊的代入を持つ体系に対する Sudo らの研究等があるが、本研究は、彼らの環境識別子に対する小さな拡張により、`shift0/reset0` に対する型システムが構築できることを示した。

1 はじめに

コード生成法は、プログラムの生産性・保守性と実行性能の高さを両立させられるプログラミング手法として有力なものである。本研究は、コード生成法で必要とされる「多段階 let 挿入」等を簡潔に表現できるコントロールオペレータである `shift0/reset0` を持つコード生成言語とその型システムを構築し、生成されたコードの型安全性を静的に保証する言語体系および型システムを設計する。これにより、コード生成器のコンパイル段階、すなわち、実際にコードが生成されてコンパイルされるより遥かに前の段階でのエラーの検出が可能となるという利点がある。

コード生成における let 挿入は、生成されたコードを移動して効率良いコードに変形するための機能であり、ループ不変式を for ループの外側に移動したり、コードの計算結果を共有するなどのコード変換 (コード最適化) において必要な機能である。多段階 let 挿入は、入れ子になった for ループ等を飛び越え

て、コードを移動する機能である。

本研究は、多段階 let 挿入を可能とするコード生成体系の構築のため、比較的最近になって理論的性質が解明された `shift0/reset0` というコントロールオペレータに着目する。このコントロールオペレータに対する型規則を適切に設計することにより、型安全性を厳密に保証し、上記の問題を解決した。

本研究に関連した従来研究としては、束縛子を越えない範囲でのコントロールオペレータを許した研究や、局所的な代入可能変数を持つ体系に対する須藤らの研究^[1]、後者を、グローバルな代入可能変数を持つ体系に拡張した研究^[2] などがある。しかし、いずれの研究でも 多段階の for ループを飛び越えた let 挿入は許していない。本研究は、須藤らの研究をベースに、`shift0/reset0` を持つコード生成体系を設計した点に新規性がある。

2 コード生成と let 挿入

コード生成、すなわち、プログラムによるプログラム (コード) の生成の手法は、対象領域に関する知識、実行環境、利用可能な計算機リソースなどのパラメータに特化した (実行性能の高い) プログラムを生成する目的で広く利用されている。生成されるコードを文字列として表現する素朴なコード生成法では、

Type-Safe Code Generation with Multi-level Let-insertion

Junpei Ohishi, Yuki Yoshi Kameyama, 筑波大学システム情報工学研究科コンピュータ・サイエンス専攻, Department of Computer Science, University of Tsukuba.

構文エラーなどのエラーを含むコードを生成してしまう危険があり、さらに、生成されたコードのデバッグが非常に困難であるという問題がある。

これらの問題を解決するため、コード生成器 (コード生成をするプログラム) を記述するためのプログラム言語の研究が行われており、特に静的な型システムのサポートを持つ言語として、MetaOCaml, Template Haskell, Scala LMS などがある。

ここにコード例をいっぱいかく

2.1 プログラム例

本研究におけるプログラムとどのように簡約が行われるかの説明を掲載する。言語、および意味論については後に説明を行う。

$$\begin{aligned} & (\underline{\text{int}}3) \pm (\underline{\text{int}}5) \\ & \rightsquigarrow^* <3 + 5> \end{aligned} \quad (1)$$

3 と 5 がそれぞれ、 $\underline{\text{int}}$ により、整数のコード $<3>$, $<5>$ に簡約され、 \pm により、それらを足しあわせ、 $<3 + 5>$ というコードが得られる。

$$\begin{aligned} & \underline{\text{let}} \ x = (\underline{\text{int}}3) \ \underline{\text{in}} \ x \pm (\underline{\text{int}}7) \\ & \rightsquigarrow^* <\text{let } x = 3 \ \text{in } x + 7> \end{aligned} \quad (2)$$

$$\begin{aligned} & (\lambda x.x \pm (\underline{\text{int}}7)) (\underline{\text{int}}3) \\ & \rightsquigarrow^* <\text{let } x = 3 \ \text{in } x + 7> \end{aligned} \quad (3)$$

$$\begin{aligned} & (\lambda y.\text{let } x = y \ \text{in } \lambda y'.x \pm y) \\ & \rightsquigarrow^* <\lambda y.\lambda y'.y \pm y'> \end{aligned} \quad (4)$$

以下で、我々の言語体系における $\text{shift0}/\text{reset0}$ による多段階 let 挿入の例を掲載する。

$e = \text{reset0} \ \underline{\text{let}} \ x_1 = \%3 \ \underline{\text{in}}$
 $\text{reset0} \ \underline{\text{let}} \ x_2 = \%5 \ \underline{\text{in}}$
 $\text{shift0} \ k_2 \rightarrow \text{shift0} \ k_1 \rightarrow \underline{\text{let}} \ y = t \ \underline{\text{in}}$
 $\text{throw} \ k_1 (\text{throw} \ k_2 (x_1 \pm x_2 \pm y))$

とする。

e を計算すると、 reset0 によって、切り取られた継続 $\underline{\text{let}} \ x_2 = \%5 \ \underline{\text{in}}$ が、 shift0 によって、 k_2 へと捕獲され、次に、 reset0 によって、切り取られた継続

$\underline{\text{let}} \ x_2 = \%3 \ \underline{\text{in}}$ が、 shift0 によって、 k_1 へと捕獲される。

わかりやすいところまで計算を進めると以下のようになり、

$e \rightsquigarrow^* \underline{\text{let}} \ y = t \ \underline{\text{in}}$
 $\text{throw} \ k_1 (\text{throw} \ k_2 (x_1 \pm x_2 \pm y))$

$\underline{\text{let}} \ y = t \ \underline{\text{in}}$ がトップに挿入されたことが分かる。 throw は、切り取られた継続を引数に適用するための演算子である。つまり、

$e \rightsquigarrow^* \underline{\text{let}} \ y = t \ \underline{\text{in}}$
 $\underline{\text{let}} \ x_1 = \%3 \ \underline{\text{in}}$
 $\underline{\text{let}} \ x_2 = \%5 \ \underline{\text{in}}$
 $(x_1 \pm x_2 \pm y)$

となり、 $\underline{\text{let}} \ y = t \ \underline{\text{in}}$ が二重の $\underline{\text{let}}$ を飛び越えて、挿入された事が分かる。これが多段階 let 挿入である。

また、項 t の種類によっては、型が付いていてほしくない場合と付いて欲しい場合とがある。例えば、 t が $<7>$ のときは、型がつき、 t が x_1 や x_2 のとき型が付かないようにしたい。つまり、この例においては、項 t の種類によって、安全なコードか、安全でないコードかが変わるので、それを型で判断したい。このような型システムを構築することを考える。

3 環境識別子とその精密化

ここに須藤研究と大石研究の図をいれる (大石研究の図は、次の章に移動する予定だが、とりあえず、ここにいれておいてください)

4 本研究のアイデア

5 対象言語: 構文と意味論

本研究における対象言語は、ラムダ計算にコード生成機能とコントロールオペレータ $\text{shift0}/\text{reset0}$ を追加したものに型システムを導入したものである。

本稿では、最小限の言語のみについて考えるため、コード生成機能の「ステージ (段階)」は、コード生成段階 (レベル 0、現在ステージ) と生成されたコードの実行段階 (レベル 1、将来ステージ) の 2 ステージのみを考える。

言語のプレゼンテーションにあたり、先行研究に

ならいコードコンビネータ (Code Combinator) 方式を使う。MetaML/MetaOCaml などにおける擬似引用 (Quasi-quotation) 方式が「ブラケット (コード生成,quotation)」と「エスケープ (コード合成,anti-quotation)」を用いるのに対して、コードコンビネータ方式では、「ブラケット (コード生成,quotation)」のみを用い、そのかわりに、各種の演算子を 2 セットずつ用意する。たとえば、加算は $e_1 + e_2$ という通常版のほか、 $e_1 \underline{+} e_2$ というコードコンビネータ版も用意する。後者は $\langle 3 \rangle \underline{+} \langle 5 \rangle$ を計算すると $\langle 3 + 5 \rangle$ が得られる。このように、コードコンビネータは、演算子名に下線をつけてあらわす。

5.1 構文の定義

対象言語の構文を定義する。

変数は、レベル 0 変数 (x)、レベル 1 変数 (u)、(レベル 0 の) 継続変数 (k) の 3 種類がある。レベル 0 項 (e^0)、レベル 1 項 (e^1) およびレベル 0 の値 (v) を下の通り定義する。

$$\begin{aligned} c &::= i \mid b \mid \underline{\text{int}} \mid @ \mid + \mid \underline{+} \mid \underline{\text{if}} \\ v &::= x \mid c \mid \lambda x. e^0 \mid \langle e^1 \rangle \\ e^0 &::= v \mid e^0 e^0 \mid \text{if } e^0 \text{ then } e^0 \text{ else } e^0 \\ &\quad \mid \lambda x. e^0 \mid \underline{\lambda u. e^0} \\ &\quad \mid \text{reset0 } e^0 \mid \text{shift0 } k \rightarrow e^0 \mid \text{throw } k \ v \\ e^1 &::= u \mid c \mid \lambda u. e^1 \mid e^1 e^1 \mid \text{if } e^1 \text{ then } e^1 \text{ else } e^1 \end{aligned}$$

ここで i は整数の定数、 b は真理値定数である。

定数のうち、下線がついているものはコードコンビネータである。変数は、ラムダ抽象 (下線なし、下線つき、二重下線つき) および shift0 により束縛され、 α 同値な項は同一視する。 $\text{let } x = e_1 \text{ in } e_2$ および $\underline{\text{let}} x = e_1 \text{ in } e_2$ は、それぞれ、 $(\lambda x. e_2) e_1$ ($\underline{\lambda x. e_2} \ @ \ e_1$) の省略形である。

5.2 操作的意味論

対象言語は、値呼びで left-to-right の操作的意味論を持つ。ここでは評価文脈に基づく定義を与える。

評価文脈を以下のように定義する。

$$\begin{aligned} E &::= [] \mid E e^0 \mid v E \\ &\quad \mid \text{if } E \text{ then } e^0 \text{ else } e^0 \mid \text{reset0 } E \mid \underline{\lambda u. E} \end{aligned}$$

コード生成言語で特徴的なことは、コードレベルのラムダ抽象の内部で評価が進行する点である。実際、上記の定義には、 $\underline{\lambda u. E}$ が含まれている。たとえば、 $\underline{\lambda u. u} \underline{+} []$ は評価文脈である。

この評価文脈 E と次に述べる計算規則 $r \rightarrow l$ により、評価関係 $e \rightsquigarrow e'$ を次のように定義する。

$$\frac{r \rightarrow l}{E[r] \rightsquigarrow E[l]}$$

計算規則は以下の通り定義する。

$$(\lambda x. e) v \rightarrow e\{x := v\}$$

$$\text{if true then } e_1 \text{ else } e_2 \rightarrow e_1$$

$$\text{if false then } e_1 \text{ else } e_2 \rightarrow e_2$$

$$\lambda x. e \rightarrow \underline{\lambda u. (e\{x := \langle u \rangle\})}$$

$$\underline{\lambda y. \langle e \rangle} \rightarrow \langle \lambda y. e \rangle$$

$$\text{reset0 } v \rightarrow v$$

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

ただし、4 行目の u はフレッシュなコードレベル変数とし、最後の行の E は穴の周りに reset0 を含まない評価文脈とする。また、この行の右辺のトップレベルに reset0 がいない点が、 $\text{shift}/\text{reset}$ の振舞いとの違いである。すなわち、 shift0 を 1 回計算すると、 reset0 が 1 つはずれるため、 shift0 を N 個入れ子にすることにより、 N 個分外側の reset0 までアクセスすることができ、多段階 let 挿入を実現できるようになる。

上記における継続変数に対する代入 $e\{k \Leftarrow E\}$ は次の通り定義する。

$$(\text{throw } k \ v)\{k \Leftarrow E\} \equiv \text{reset0}(E[v])$$

$$(\text{throw } k' \ v)\{k \Leftarrow E\} \equiv \text{throw } k' \ (v\{k \Leftarrow E\})$$

$$\text{ただし } k \neq k'$$

上記以外の e に対する定義は透過的である。

上記の定義の 1 行目で reset0 を挿入しているのは shift0 の意味論に対応しており、これを挿入しない場合は別のコントロールオペレータ (Felleisen の $\text{control}/\text{prompt}$ に類似した $\text{control0}/\text{prompt0}$) の振舞いとなる。

コードコンビネータ定数の振舞い (ラムダ計算における δ 規則に相当) は以下のように定義する。

$\underline{\text{int}} \ n \rightarrow \langle n \rangle$
 $\langle e_1 \rangle \ @ \ \langle e_2 \rangle \rightarrow \langle e_1 \ e_2 \rangle$
 $\langle e_1 \rangle \ \underline{+} \ \langle e_2 \rangle \rightarrow \langle e_1 + e_2 \rangle$
 $\underline{\text{if}} \ \langle e_1 \rangle \ \langle e_2 \rangle \ \langle e_3 \rangle \rightarrow \underline{\text{if}} \ e_1 \ \text{then} \ e_2 \ \text{else} \ e_3 \rangle$
 計算の例を以下に示す。

$e_1 = \text{reset0} \ \underline{\text{let}} \ x_1 = \%3 \ \underline{\text{in}}$
 $\quad \text{reset0} \ \underline{\text{let}} \ x_2 = \%5 \ \underline{\text{in}}$
 $\quad \text{shift0} \ k \rightarrow \underline{\text{let}} \ y = t \ \underline{\text{in}}$
 $\quad \text{throw} \ k \ (x_1 \ \underline{+} \ x_2 \ \underline{+} \ y)$

$[e_1] \rightsquigarrow [\text{reset0}(\underline{\text{let}} \ x_1 = \%3 \ \underline{\text{in}}$
 $\quad \text{reset0} \ \underline{\text{let}} \ x_2 = \%5 \ \underline{\text{in}}$
 $\quad [\text{shift0} \ k \rightarrow \underline{\text{let}} \ y = t \ \underline{\text{in}}$
 $\quad [\text{throw} \ k \ (x_1 \ \underline{+} \ x_2 \ \underline{+} \ y)])]$
 $\rightsquigarrow [\underline{\text{let}} \ y = t \ \underline{\text{in}}$
 $\quad [\lambda x. \text{reset0} \ (\underline{\text{let}} \ x_1 = \%3 \ \underline{\text{in}} \ \text{reset0} \ (\underline{\text{let}} \ x_2 = \%5 \ \underline{\text{in}} \ \text{throw} \ k \ (x_1 \ \underline{+} \ x_2 \ \underline{+} \ y)))]]$
 $\rightsquigarrow [\lambda y. (\lambda x. \text{reset0} \ (\underline{\text{let}} \ x_1 = \%3 \ \underline{\text{in}} \ \text{reset0} \ (\underline{\text{let}} \ x_2 = \%5 \ \underline{\text{in}} \ \text{throw} \ k \ (x_1 \ \underline{+} \ x_2 \ \underline{+} \ y)))]]$
 $\rightsquigarrow [[\lambda y. (\lambda x. \text{reset0} \ (\underline{\text{let}} \ x_1 = \%3 \ \underline{\text{in}} \ \text{reset0} \ (\underline{\text{let}} \ x_2 = \%5 \ \underline{\text{in}} \ \text{throw} \ k \ (x_1 \ \underline{+} \ x_2 \ \underline{+} \ y)))]]$
 $\rightsquigarrow [[\lambda y_1. (\lambda x. \text{reset0} \ (\underline{\text{let}} \ x_1 = \%3 \ \underline{\text{in}} \ \text{reset0} \ (\underline{\text{let}} \ x_2 = \%5 \ \underline{\text{in}} \ \text{throw} \ k \ (x_1 \ \underline{+} \ x_2 \ \underline{+} \ y)))]]$
 \rightsquigarrow

let ref の e1 e2 の制限 scope extrusion 問題への対処 shift reset で同じようなことをかけるので、これについて考える

6 型システム

本研究での型システムについて述べる。

まず、基本型 b 、環境識別子 (Environment Classifier) γ を以下の通り定義する。

$b ::= \text{int} \mid \text{bool}$
 $\gamma ::= \gamma_x \mid \gamma \cup \gamma$

γ の定義における γ_x は環境識別子の変数を表す。すなわち、環境識別子は、変数であるかそれらを \cup で結合した形である。以下では、メタ変数と変数を区別せず γ_x を γ と表記する。また、 $L ::= | \gamma$ は現在ステージと将来ステージをまとめて表す記号である。たとえば、 $\Gamma \vdash^L e : t ; \sigma$ は、 $L = |$ のとき現在ステージの判断で、 $L = \gamma$ のとき将来ステージの判断となる。

レベル 0 の型 t^0 、レベル 1 の型 t^1 、(レベル 0 の) 型の有限列 σ 、(レベル 0 の) 継続の型 κ を次の通り定義する。

$t^0 ::= b \mid t^0 \xrightarrow{\sigma} t^0 \mid \langle t^1 \rangle^\gamma$
 $t^1 ::= b \mid t^1 \rightarrow t^1$
 $\sigma ::= \epsilon \mid \sigma, t^0$
 $\kappa^0 ::= \langle t^1 \rangle^\gamma \xrightarrow{\sigma} \langle t^1 \rangle^\gamma$

レベル 0 の関数型 $t^0 \xrightarrow{\sigma} t^0$ は、エフェクトをあらわす列 σ を伴っている。これは、その関数型をもつ項を引数に適用したときに生じる計算エフェクトであり、具体的には、**shift0** の answer type の列である。前述したように shift0 は多段階の reset0 にアクセスできるため、 n 個先の reset0 の answer type まで記憶するため、このように型の列 σ で表現している。

本稿の範囲では、コントロールオペレータは現在ステージのみにあられ、生成されるコードの中にはあらわれないため、レベル 1 の関数型は、エフェクトを表す列を持たない。また、本項では、shift0/reset0 は λ を操作する目的のみ使うため、継続の型は、 $\langle t^1 \rangle^\gamma$ の形を $\langle t^1 \rangle^\gamma$ の関数の形をしている。ここで $\langle t^1 \rangle^\gamma$ は t^1 の定義を簡略化するため $\langle t^1 \rangle^\gamma$ を t^1 と区別し、そのために継続の型も通常の関数の型とは区別して二重の横線で表現している。

型判断は、以下の 2 つの形である。

$\Gamma \vdash^L e : t ; \sigma$
 $\Gamma \vdash \gamma \geq \gamma$

ここで、型文脈 Γ は次のように定義される。

$\Gamma ::= \emptyset \mid \Gamma, (\gamma \geq \gamma) \mid \Gamma, (x : t) \mid \Gamma, (u : t)^\gamma$

型判断の導出規則を与える。まず、 $\Gamma \vdash \gamma \geq \gamma$ の形に対する規則である。

$\frac{}{\Gamma \vdash \gamma_1 \geq \gamma_1} \quad \frac{}{\Gamma, \gamma_1 \geq \gamma_2 \vdash \gamma_1 \geq \gamma_2}$

$\frac{\Gamma \vdash \gamma_1 \geq \gamma_2 \quad \Gamma \vdash \gamma_2 \geq \gamma_3}{\Gamma \vdash \gamma_1 \geq \gamma_3}$

$\frac{}{\Gamma \vdash \gamma_1 \cup \gamma_2 \geq \gamma_1} \quad \frac{}{\Gamma \vdash \gamma_1 \cup \gamma_2 \geq \gamma_2}$

$\frac{\Gamma \vdash \gamma_3 \geq \gamma_1 \quad \Gamma \vdash \gamma_3 \geq \gamma_2}{\Gamma \vdash \gamma_3 \geq \gamma_1 \cup \gamma_2}$

次に、 $\Gamma \vdash^L e : t ; \sigma$ の形に対する導出規則を与え

る。まずは、レベル 0 における単純な規則である。

$$\begin{array}{c}
\frac{}{\Gamma, x : t \vdash x : t ; \sigma} \quad \frac{}{\Gamma, (u : t)^\gamma \vdash u : t ; \sigma} \\
\\
\frac{}{\Gamma \vdash^L c : t^c ; \sigma} \\
\\
\frac{\Gamma \vdash^L e_1 : t_2 \rightarrow t_1 ; \sigma \quad \Gamma \vdash^L e_2 : t_2 ; \sigma}{\Gamma \vdash^L e_1 e_2 : t_1 ; \sigma} \\
\\
\frac{\Gamma, x : t_1 \vdash e : t_2 ; \sigma}{\Gamma \vdash \lambda x. e : t_1 \xrightarrow{\sigma} t_2 ; \sigma'} \quad \frac{\Gamma, (u : t_1)^\gamma \vdash e : t_2 ; \sigma}{\Gamma \vdash^\gamma \lambda x. e : t_1 \rightarrow t_2 ; \sigma'} \\
\\
\frac{\Gamma \vdash^L e_1 : \text{bool} ; \sigma \quad \Gamma \vdash^L e_2 : t ; \sigma \quad \Gamma \vdash^L e_3 : t ; \sigma}{\Gamma \vdash^L \text{if } e_1 \text{ then } e_2 \text{ else } e_3 : t ; \sigma} \\
\\
\text{次にコードレベル変数に関するラムダ抽象の規則である。} \\
\\
\frac{\Gamma, \gamma_1 \geq \gamma, x : \langle t_1 \rangle^{\gamma_1} \vdash e : \langle t_2 \rangle^{\gamma_1} ; \sigma}{\Gamma \vdash \underline{\lambda} x. e : \langle t_1 \rightarrow t_2 \rangle^\gamma ; \sigma} \quad (\gamma_1 \text{ is eigen var}) \\
\\
\frac{\Gamma, \gamma_1 \geq \gamma, x : (u : t_1)^{\gamma_1} \vdash e : \langle t_2 \rangle^{\gamma_1} ; \sigma}{\Gamma \vdash \underline{\lambda} u^1. e : \langle t_1 \rightarrow t_2 \rangle^\gamma ; \sigma}
\end{array}$$

コントロールオペレータに対する型導出規則である。

$$\begin{array}{c}
\frac{\Gamma \vdash e : \langle t \rangle^\gamma ; \langle t \rangle^\gamma, \sigma}{\Gamma \vdash \text{reset0 } e : \langle t \rangle^\gamma ; \sigma} \\
\\
\frac{\Gamma, k : \langle t_1 \rangle^{\gamma_1} \xrightarrow{\sigma} \langle t_0 \rangle^{\gamma_0} \vdash e : \langle t_0 \rangle^{\gamma_0} ; \sigma \quad \Gamma \models \gamma_1 \geq \gamma_0}{\Gamma \vdash \text{shift0 } k \rightarrow e : \langle t_1 \rangle^{\gamma_1} ; \langle t_0 \rangle^{\gamma_0}, \sigma} \\
\\
\frac{\Gamma \vdash v : \langle t_1 \rangle^{\gamma_1 \cup \gamma_2} ; \sigma \quad \Gamma \models \gamma_2 \geq \gamma_0}{\Gamma, k : \langle t_1 \rangle^{\gamma_1} \xrightarrow{\sigma} \langle t_0 \rangle^{\gamma_0} \vdash \text{throw } k v : \langle t_0 \rangle^{\gamma_2} ; \sigma} \\
\\
\text{コード生成に関する補助的な規則として、Subsumption に相当する規則等がある。} \\
\\
\frac{\Gamma \vdash e : \langle t \rangle^{\gamma_1} ; \sigma \quad \Gamma \models \gamma_2 \geq \gamma_1}{\Gamma \vdash e : \langle t \rangle^{\gamma_2} ; \sigma} \\
\\
\frac{\Gamma \vdash^{\gamma_1} e : t ; \sigma \quad \Gamma \models \gamma_2 \geq \gamma_1}{\Gamma \vdash^{\gamma_2} e : t ; \sigma} \\
\\
\frac{\Gamma \vdash^\gamma e : t^1 ; \sigma}{\Gamma \vdash \langle e \rangle : \langle t^1 \rangle^\gamma ; \sigma}
\end{array}$$

7 型付け例

```

e1 = reset0 let x1 = %3 in
      reset0 let x2 = %5 in
      shift0 k → let y = t in
      throw k (x1 ⊕ x2 ⊕ y)

```

If $t = \%7$ or $t = x_1$, then e_1 is typable.

If $t = x_2$, then e_1 is not typable.

```

e2 = reset0 let x1 = %3 in
      reset0 let x2 = %5 in
      shift0 k2 → shift0 k1 → let y = t in
      throw k1 (throw k2 (x1 ⊕ x2 ⊕ y))

```

If $t = \%7$, then e_1 is typable.

If $t = x_2$ or $t = x_1$, then e_1 is not typable.

8 型安全性の証明

本研究の型システムに対する型保存 (Subject Reduction) 定理とその証明のポイントを示す。

定理 8.1 (型保存定理)

$\vdash e : t ; \sigma$ かつ $e \rightsquigarrow e'$ であれば、 $\vdash e' : t ; \sigma$ である。

通常の型保存定理では、仮定が $\Gamma \vdash e : t ; \sigma$ となり、項 e が自由変数を持つことを許すのであるが、証明に関する技術的理由により、本稿では、閉じた項のみに対する型保存定理を示す。

補題 8.1 (不要な仮定の除去)

$\Gamma_1, \gamma_2 \geq \gamma_1 \vdash e : t_1 ; \sigma$ かつ、 γ_2 が Γ_1, e, t_1, σ に出現しないなら、 $\Gamma_1 \vdash e : t_1 ; \sigma$ である。

補題 8.2 (値に関する性質)

$\Gamma_1 \vdash v : t_1 ; \sigma$ ならば、 $\Gamma_1 \vdash v : t_1 ; \sigma'$ である。

補題 8.3 (代入)

$\Gamma_1, \Gamma_2, x : t_1 \vdash e : t_2 ; \sigma$ かつ $\Gamma_1 \vdash v : t_1 ; \sigma$ ならば、 $\Gamma_1, \Gamma_2 \vdash e\{x := v\} : t_2 ; \sigma$

次の補題は、もうちょっとチェックしないといけない

補題 8.4 (識別子に関する多相性)

穴の周りに `reset0` を含まない評価文脈 E 、変数

x 、そして $\Gamma = (u_1 : t_1)^{\gamma_1}, \dots, (u_n : t_n)^{\gamma_n}$ かつ $i = 1, \dots, n$ に対して $\gamma_0 \geq \gamma_i$ であるとする。このとき、 $\Gamma, x : \langle t_0 \rangle^{\gamma'} \vdash E[x] : \langle t_1 \rangle^{\gamma_0} ; \sigma$ であれば、 $\Gamma \models \gamma \geq \gamma_0$ となる任意の γ に対して、 $\Gamma, x : \langle t_0 \rangle^{\gamma' \cup \gamma} \vdash E[x] : \langle t_1 \rangle^{\gamma_0} ; \sigma$ である。

9 まとめと今後の課題

謝辞 本研究は、JSPS 科研費 15K12007 の支援を受けている。