コード生成言語に限定継続 shift0/reset0 を 加えた型システムの設計

大石純平

筑波大学 大学院 プログラム論理研究室

2016/7/12

アウトライン

- 1 概要
- 2 研究の背景
- 3 研究の目的
- 4 研究の内容
- 5 まとめと今後

アウトライン

- 1 概要
- 2 研究の背景
- 3 研究の目的
- 4 研究の内容
- 5 まとめと今後

概要

- Sudo らが作ったコード体系の型システムでは、破壊的代入という副作用を扱うようなコード生成の安全性を保証した。
- しかし、多段階の let 挿入を扱うようなコード生成の安全性 は保証していなかった
- ⇒ **多段階の** let 挿入を安全に扱うために型システムを改良した.

アウトライン

- 1 概要
- ② 研究の背景 段階的計算 (コード生成) 段階的計算の課題 限定継続 shift0/reset0 安全性の静的保証
- 3 研究の目的
- 4 研究の内容
- 5 まとめと今後

段階的計算 (Staged Computation)



- コード生成ステージとコード実行ステージ
- 「保守性・再利用性の高さ」と「実行性能の高さ」の両立
- **⇒ 段階的計算をサポートするプログラム言語**

コード生成における課題

生成されたコードの信頼性(正しさ)

- パラメータに応じて、非常に多数のコードが生成される
- 生成したコードのデバッグが容易ではない

コード生成における課題

生成されたコードの信頼性(正しさ)

- パラメータに応じて、非常に多数のコードが生成される
- 生成したコードのデバッグが容易ではない

従来研究

- コード生成プログラムが、安全なコードのみを生成する事を保証
- 安全なコード: 構文,型,変数束縛が正しいプログラム
- let 挿入等を実現する計算エフェクトを含む場合の安全性保 証は研究途上

コントロールオペレータ

プログラミング言語におけるプログラムを制御する プリミティブ

- exception (例外): C++, Java, ML
- call/cc (第一級継続): Scheme, SML/NJ
- shift/reset (限定継続): Racket, Scala, OCaml
 - 1989 年以降多数研究がある
 - コード生成における let 挿入が実現可能
- shift0/reset0
 - 2011 年以降研究が活発化。
 - コード生成における多段階 let 挿入が可能

多段階 let 挿入

多段階 let 挿入

```
e_2 = \frac{\text{reset0}}{\text{clet}} \ \frac{\text{clet}}{x_1} = \frac{3}{3} \ \frac{\text{in}}{1}
\frac{\text{reset0}}{\text{shift0}} \ \frac{\text{clet}}{x_2} = \frac{5}{3} \ \frac{\text{in}}{1}
\frac{\text{shift0}}{\text{throw}} \ k_2 \rightarrow \frac{\text{shift0}}{1} \ k_1 \rightarrow \frac{\text{clet}}{1} \ y = t \ \frac{\text{in}}{1}
\frac{\text{throw}}{1} \ k_1 \ (\frac{\text{throw}}{1} \ k_2 \ (x_1 + x_2 + y))
```

多段階 let 挿入

多段階 let 挿入

```
e_2 \rightsquigarrow^* \underline{\text{clet }} y = t \underline{\text{in}}
\underline{\text{reset0}} \ \underline{\text{clet }} x_2 = \%5 \underline{\text{in}}
\underline{\text{reset0}} \ \underline{\text{clet }} x_1 = \%3 \underline{\text{in}}
(x_1 + x_2 + y)
```

安全性の静的保証

安全性の静的保証

動的に生成されたコードのデバッグは困難

⇒ コード生成の前に安全性を保証したい

アウトライン

- 1) 概要
- 2 研究の背景
- 3 研究の目的
- 4 研究の内容
- 5 まとめと今後

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 概要
- 2 研究の背景
- 3 研究の目的
- 4 研究の内容 行うこと 困難・問題点 本研究の手法 型システム 型付けの例
- 5 まとめと今後

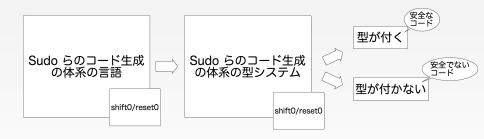
行うこと

- コントロールオペレータ shift0/reset0 を利用し、深く入れ 子になった内側の shift0 からの let 挿入 (多段階 let 挿入) な どのコード生成技法を行える言語の設計
- shift0/reset0 を持つコード生成言語の型システムの設計

困難・問題点

- shift0/reset0 は shift/reset より強力であるため、型システムが非常に複雑
- コード生成言語の型システムも一定の複雑さを持つ
- ⇒ 単純な融合は困難

本研究の手法



変数スコープの利用

一般的な shift0/reset0 (throw) の式の形

 $(\underline{\mathsf{reset0}} \ ... \ (\underline{\mathsf{shift0}} \ k \to \ ... \ (\underline{\mathsf{throw}} \ k \ ... \)))$

変数スコープの利用

- γ は変数のスコープを表す。
- その時点で使える自由変数の集合と思ってもらえば良い.
- γ には、包含関係があり、それを $\gamma_0 \geq \gamma_1$ というような順序で表している。
- 直感的には γ_0 より γ_1 のほうが使える自由変数が多いという意味である.

$$(\underline{\mathbf{reset0}} \ \gamma_0 \ (\underline{\mathbf{shift0}} \ k \rightarrow \ \gamma_1 \ (\underline{\mathbf{throw}} \ k \ \gamma_3)))$$

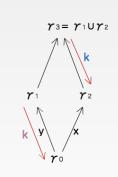
shift0/reset0 による let **挿入が型安全性を保つ条** 件

一般的な shift0/reset0 (throw) の式の形

 $(\underline{\mathsf{reset0}} \; ... \; (\underline{\mathsf{shift0}} \; k \to \; ... \; (\underline{\mathsf{throw}} \; k \; ... \;)))$

shift0/reset0 による let **挿入が型安全性を保つ条**

```
\begin{array}{l} (\underline{\mathsf{reset0}} \ \underline{\mathsf{clet}} \ y = e_1 \ \underline{\mathsf{in}} \ \dots \\ (\underline{\mathsf{shift0}} \ k \to \ \underline{\mathsf{clet}} \ x = \dots \ \underline{\mathsf{in}} \ \dots \\ (\underline{\mathsf{throw}} \ k \dots))) \\ => \\ (\underline{\mathsf{reset0}} \ \underline{\mathsf{clet}} \ y = e_1 \ \underline{\mathsf{in}} \ \gamma_0 \\ (\underline{\mathsf{shift0}} \ k \to \ \underline{\mathsf{clet}} \ x = \gamma_1 \ \underline{\mathsf{in}} \ \gamma_2 \\ (\underline{\mathsf{throw}} \ k \ \gamma_3 \ ))) \end{array}
```



$$\begin{array}{ll} k : (\langle \cdot \rangle^{\gamma_0} \Rightarrow \langle \cdot \rangle^{\gamma_1}) \\ k : (\langle \cdot \rangle^{\gamma_3} \Rightarrow \langle \cdot \rangle^{\gamma_2}) \end{array}$$

```
e_1 = {\tt reset0} \quad {\tt clet} \quad x_1 = \%3 \; {\tt in}
{\tt reset0} \quad {\tt clet} \quad x_2 = \%5 \; {\tt in}
{\tt shift0} \quad k \quad \rightarrow \quad {\tt clet} \quad y = t \; {\tt in}
{\tt throw} \quad k \; (x_1 \; + \; x_2 \; + \; y)
```

$$e_1 = \underbrace{\mathsf{reset0}}_{\mathbf{clet}} \ \underbrace{clet}_{x_1} = \%3 \ \underline{\mathsf{in}}$$

$$\underbrace{\mathsf{reset0}}_{\mathbf{clet}} \ \underbrace{clet}_{x_2} = \%5 \ \underline{\mathsf{in}}$$

$$\underline{\mathsf{shift0}}_{k} \ \rightarrow \ \underline{\mathsf{clet}}_{y} = t \ \underline{\mathsf{in}}$$

$$\underline{\mathsf{throw}}_{k} \ (x_1 \ \underline{+} \ x_2 \ \underline{+} \ y)$$

$$e_1 \leadsto^* \frac{\mathbf{reset0}}{\mathbf{clet}} \frac{\mathbf{clet}}{x_1} = \%3 \frac{\mathbf{in}}{\mathbf{n}}$$

$$\frac{\mathbf{clet}}{\mathbf{reset0}} \frac{\mathbf{clet}}{\mathbf{clet}} \frac{x_2}{x_2} = \%5 \frac{\mathbf{in}}{\mathbf{n}}$$

$$(x_1 + x_2 + y)$$

$$e_1 = \underbrace{\mathsf{reset0}}_{} \underbrace{\mathsf{clet}}_{} x_1 = \%3 \underbrace{\mathsf{in}}_{}$$

$$\underbrace{\mathsf{reset0}}_{} \underbrace{\mathsf{clet}}_{} x_2 = \%5 \underbrace{\mathsf{in}}_{}$$

$$\underbrace{\mathsf{shift0}}_{} k \to \underbrace{\mathsf{clet}}_{} y = t \underbrace{\mathsf{in}}_{}$$

$$\underbrace{\mathsf{throw}}_{} k (x_1 + x_2 + y)$$

$$e_1 \rightsquigarrow^* \underline{\text{reset0}} \quad \underline{\text{clet}} \quad x_1 = \%3 \ \underline{\text{in}}$$

$$\underline{\text{clet}} \quad y = t \ \underline{\text{in}}$$

$$\underline{\text{reset0}} \quad \underline{\text{clet}} \quad x_2 = \%5 \ \underline{\text{in}}$$

$$(x_1 + x_2 + y)$$

t=%7 か $t=x_1$ のとき e_1 は型が付く $t=x_2$ のとき e_1 は型が付かない

```
e_2 = \underline{\mathsf{reset0}} \quad \underline{\mathsf{clet}} \quad x_1 = \%3 \quad \underline{\mathsf{in}}
\underline{\mathsf{reset0}} \quad \underline{\mathsf{clet}} \quad x_2 = \%5 \quad \underline{\mathsf{in}}
\underline{\mathsf{shift0}} \quad k_2 \quad \to \quad \underline{\mathsf{shift0}} \quad k_1 \quad \to \quad \underline{\mathsf{clet}} \quad y = t \quad \underline{\mathsf{in}}
\underline{\mathsf{throw}} \quad k_1 \quad (\underline{\mathsf{throw}} \quad k_2 \quad (x_1 + x_2 + y))
```

```
e_2 = \mathsf{reset0} \ \mathsf{clet} \ x_1 = \frac{4}{3} \mathsf{in}
        reset0 clet x_2 = \%5 in
        shift 0 k_2 \rightarrow \text{shift } 0 k_1 \rightarrow \text{clet } y = t \text{ in } 0
        throw k_1 (throw k_2 (x_1 + x_2 + y))
            e_2 \leadsto^* \mathsf{clet} \ y = t \mathsf{ in}
                       reset0 clet x_2 = \%5 in
                       reset0 clet x_1 = \%3 in
                       (x_1 + x_2 + y)
```

$$e_2 \rightsquigarrow^* \frac{\text{clet } y = t \text{ in}}{\text{reset0}}$$
 $\frac{\text{reset0}}{\text{clet }} x_2 = \%5 \text{ in}$
 $\frac{\text{reset0}}{(x_1 + x_2 + y)}$

t= %7 のとき e_2 は型が付く $t=x_2$ か $t=x_1$ のとき e_2 は型が付かない

アウトライン

- 1 概要
- 2 研究の背景
- 3 研究の目的
- 4 研究の内容
- 5 まとめと今後

まとめと今後

- コードの型システムに shift0 reset0 を組み込んだ 型システムの設計を行った
- その型システムによって型が付く場合と付かない場合の例をみた。
- 今後 answer type modification に対応した型システムを設計 し、(subject reduction 等の) 健全性の証明を行う