

Syntax von PSP — Programmiersprache mit Prozeduren

Ganze Zahlen Int : Z

Bezeichner Ide : I

Deklarationen $Decl$: Δ ::= $\Delta_C \Delta_V \Delta_P$
 Δ_C ::= ε | **const** $I_1 = Z_1; \dots; I_n = Z_n$ ($n \geq 1$)
 Δ_V ::= ε | **var** $I_1, \dots, I_n;$ ($n \geq 1$)
 Δ_P ::= ε | **proc** $I_1; B_1; \dots$ **proc** $I_n; B_n;$ ($n \geq 1$)

Arithmetische $AExp$: E ::= Z | I | $(E_1 \text{ aop } E_2)$
 Ausdrücke ($\text{aop} \in \{+, -, *, \dots\}$)

Boolesche $BExp$: BE ::= $E_1 \text{ relop } E_2$
 Ausdrücke | **not** BE | $(BE_1 \text{ and } BE_2)$
 | $(BE_1 \text{ or } BE_2)$
($\text{relop} \in \{=, \neq, <, \dots\}$)

Anweisungen Cmd : Γ ::= $I := E$ | $I()$ | $\Gamma_1; \Gamma_2$
 | **if** BE **then** Γ_1 **else** Γ_2
 | **while** BE **do** Γ

Blöcke $Block$: B ::= $\Delta \Gamma$

Programme $Prog$: P ::= **in/out** $I_1, \dots, I_n; B$

Kontextsensitive Bedingungen:

- Bezeichner einer Deklaration Δ müssen paarweise verschieden sein.
- Ein im Anweisungsteil Γ eines Blocks $\Delta\Gamma$ verwendeter Bezeichner muss in Δ oder in der Deklarationsliste eines umschließenden Blocks deklariert sein.
- Mehrfachdeklaration eines Bezeichners ist auf verschiedenen Niveaus erlaubt: Die „innerste“ Deklaration ist für ein Auftreten gültig.

Der *Gültigkeitsbereich* (engl.: *scope*) eines Bezeichners bzw. einer Bezeichnerdeklaration ist der Teil des Programms, in dem sich ein angewandtes Vorkommen des Bezeichners auf diese Deklaration beziehen kann.

Static scope bedeutet: Beim Aufruf einer Prozedur ist ihre *Deklarationsumgebung* gültig.

Dynamic scope bedeutet: Beim Aufruf einer Prozedur ist ihre *Aufrufumgebung* gültig.

Beispiel:

```
in/out X;  
  const C = 10;  
  var Y;  
  proc A;  
    var Y, Z;  
    proc B;  
      var X,Z;  
      [... A() ...]  
      [... B() ... D() ...]  
  proc D;  
    [... A() ...]  
  [... A() ...].
```

1. **static scope:** Beim Prozeduraufruf `A()` im Anweisungsteil von `B` bezeichnet `X` jeweils die Ein-/Ausgabevariable `X` und `Z` die lokale Variable `Z` von `A`.
2. **dynamic scope:** Beim Prozeduraufruf `A()` im Anweisungsteil von `B` bezeichnen `X` und `Z` die lokalen Variablen von `B`.
3. `D` kann in `A` aufgerufen werden, obwohl die Deklaration textuell später erfolgt.

Semantik von PSP (Skizze)

Semantische Bereiche:

Speicherplätze	Loc	$:= \{\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \dots\}$	(locations)
Zustandsraum	S	$:= \{\sigma \mid \sigma : Loc \dashrightarrow \mathbb{Z}\}$	(states)
Speichertransf.	C	$:= \{\theta \mid \theta : S \dashrightarrow S\}$	(continuations)
Umgebung	Env	$:= \{\rho \mid \rho : Ide \dashrightarrow \mathbb{Z} \cup Loc \cup C\}$	(environment)

Deklarationssemantik

$$\mathcal{D} :: Decl \times Env \times S \dashrightarrow Env \times S$$

$$\mathcal{D}[\Delta_C \Delta_V \Delta_P] \rho \sigma := \mathcal{D}[\Delta_P](\mathcal{D}[\Delta_V](\mathcal{D}[\Delta_C] \rho) \sigma)$$

$$\mathcal{D}[\varepsilon] \rho \sigma := \rho \sigma$$

$$\begin{aligned} \mathcal{D}[\mathbf{const} \ I_1 = Z_1; \dots; I_n = Z_n] \rho \sigma \\ := \rho [I_1/Z_1, \dots, I_n/Z_n] \sigma \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathcal{D}[\mathbf{var} \ I_1, I_2, \dots, I_n] \rho \sigma := \rho [I_1 \mapsto \alpha_{j+1}, \dots, I_n \mapsto \alpha_{j+n}] \\ \sigma [\alpha_{j+1} \mapsto 0, \dots, \alpha_{j+n} \mapsto 0] \end{aligned}$$

wobei j höchster Index eines belegten Speicherplatzes in σ sei,
falls $\sigma = \emptyset$, sei $j = 0$

$$\begin{aligned} \mathcal{D}[\mathbf{proc} \ I_1; B_1; \dots \mathbf{proc} \ I_n; B_n] \rho \sigma \\ := \rho [I_1 \mapsto \theta_1, \dots, I_n \mapsto \theta_n] \sigma \end{aligned}$$

Dabei sei für $1 \leq i \leq n$:

$$\theta_i(\sigma) := \mathcal{BL}[B_i] \rho [I_1 \mapsto \theta_1, \dots, I_n \mapsto \theta_n] \sigma.$$

Dies definiert eine „static scope“-Semantik, da ρ die Deklarationsumgebung der Prozeduren ist.

Semantik von Anweisungen

$$\mathcal{C} :: \text{Cmd} \times \text{Env} \times S \dashrightarrow S$$

$$\begin{aligned} \mathcal{C}[I := E]\rho \sigma &:= \sigma [\alpha \mapsto \mathcal{E}[E]\rho \sigma] \\ &\text{falls } \rho(I) = \alpha \in \text{Loc} \end{aligned}$$

$$\mathcal{C}[I()]\rho \sigma := \theta(\sigma) \text{ falls } \rho(I) = \theta \in C$$

$$\mathcal{C}[\Gamma_1; \Gamma_2]\rho \sigma := \mathcal{C}[\Gamma_2]\rho(\mathcal{C}[\Gamma_1]\rho \sigma)$$

$$\begin{aligned} \mathcal{C}[\text{if } BE \text{ then } \Gamma_1 \text{ else } \Gamma_2]\rho \sigma &:= \begin{cases} \mathcal{C}[\Gamma_1]\rho \sigma & \text{falls } \mathcal{B}[BE]\rho \sigma = \text{true} \\ \mathcal{C}[\Gamma_2]\rho \sigma & \text{falls } \mathcal{B}[BE]\rho \sigma = \text{false} \end{cases} \end{aligned}$$

$$\mathcal{C}[\text{while } BE \text{ do } \Gamma]\rho \sigma := \begin{cases} \mathcal{C}[\text{while } BE \text{ do } \Gamma]\rho(\mathcal{C}[\Gamma]\rho \sigma) & \text{falls } \mathcal{B}[BE]\rho \sigma = \text{true} \\ \sigma & \text{falls } \mathcal{B}[BE]\rho \sigma = \text{false} \end{cases}$$

Blocksemantik $\mathcal{BL} :: \text{Block} \times \text{Env} \times S \dashrightarrow S$

$$\mathcal{BL}[\Delta\Gamma]\rho \sigma := \mathcal{C}[\Gamma](\mathcal{D}[\Delta]\rho \sigma)$$

Programmsemantik $\mathcal{M} :: \text{Prog} \times \mathbb{Z}^n \dashrightarrow \mathbb{Z}^n$

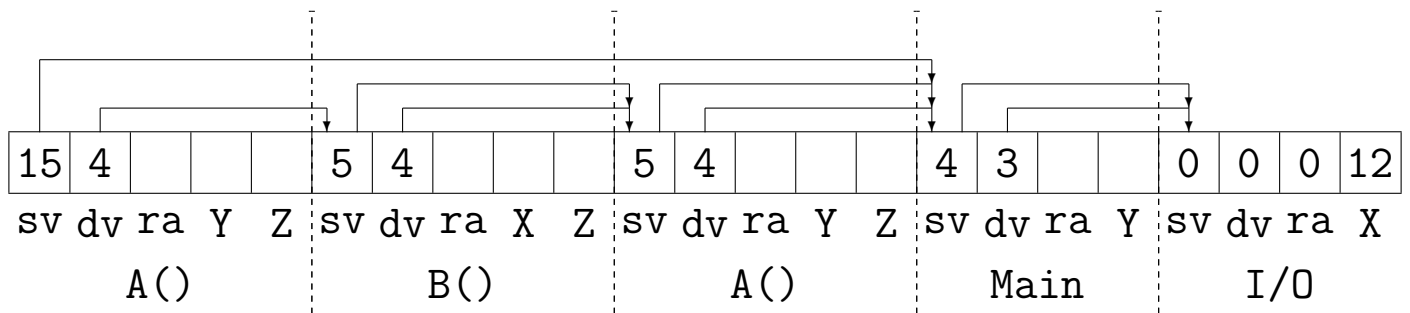
$$\begin{aligned} \mathcal{M}[\text{in/out } I_1, \dots, I_n; B](z_1, \dots, z_n) &:= (\sigma(\alpha_1), \dots, \sigma(\alpha_n)) \text{ mit} \\ \sigma &:= \underbrace{\mathcal{BL}[B]\rho_\emptyset[I_1 \mapsto \alpha_1, \dots, I_n \mapsto \alpha_n]}_{\text{Anfangsumgebung}} \underbrace{\sigma_\emptyset[\alpha_1 \mapsto z_1, \dots, \alpha_n \mapsto z_n]}_{\text{Anfangszustand}} \end{aligned}$$

Struktur des Laufzeitkellers

```

in/out X;
  const C = 10;
  var Y;
  proc A;
    var Y, Z;
    proc B;
      var X,Z;
      [... A() ...]
      [... B() ... D() ...]
    proc D;
      [... A() ...]
      [... A() ...].
  
```

Bei der Ausführung des Programms hat der Prozedurkeller nach dem zweiten Aufruf von A die folgende Struktur:



Beispielübersetzung

Gegeben sei das folgende Programm:

$$\begin{array}{l}
 \mathbf{in/out\ X;} \\
 \left. \begin{array}{l}
 \Delta \left\{ \begin{array}{l}
 \mathbf{var\ E;} \\
 \mathbf{proc\ F;} \\
 \left. \begin{array}{l}
 \mathbf{if\ 1 < X\ then\ begin} \\
 \mathbf{E := E * X;} \\
 \mathbf{X := X - 1;} \\
 \mathbf{F()} \\
 \mathbf{end;}
 \end{array} \right. \\
 \Gamma_F
 \end{array} \right. \\
 \Gamma \left\{ \begin{array}{l}
 \mathbf{E := 1;} \\
 \mathbf{F()} \\
 \mathbf{X := E.}
 \end{array} \right.
 \end{array} \right.
 \end{array}$$

Es gilt $st_{I/O}(X) = (var, 0, 1)$ und

$$\begin{array}{l}
 trans(\mathbf{in/out\ X}; \Delta\Gamma) = 1 : \mathbf{CALL\ (} a_\Gamma, 0, 1); \\
 \qquad \qquad \qquad 2 : \mathbf{JMP\ 0}; \\
 \qquad \qquad \qquad bt(\Delta\Gamma, st_{I/O}, a_\Gamma, 1).
 \end{array}$$

$$\begin{array}{l}
 bt(\Delta\Gamma, st_{I/O}, a_\Gamma, 1) = dt(\Delta, up(\Delta, st_{I/O}, a_1, 1), a_1, 1) \\
 \qquad \qquad \qquad ct(\Gamma, up(\Delta, st_{I/O}, a_1, 1), a_\Gamma, 1) \\
 \qquad \qquad \qquad a_2 : \mathbf{RET}
 \end{array}$$

Die Symboltabelle für die Übersetzung der Prozedur **F** und des Hauptanweisungsteils Γ ergibt sich zu:

$$up(\Delta, st_{I/O}, a_1, 1) = \underbrace{st_{I/O}[\mathbf{E} \mapsto (var, 1, 1), \mathbf{F} \mapsto (proc, a_{11}, 1, 0)]}_{\overline{st}}.$$

Beispielübersetzung (Forts.)

Damit folgt mit

$$\overline{st} = [X \mapsto (var, 0, 1), E \mapsto (var, 1, 1), F \mapsto (proc, a_{11}, 1, 0)] :$$

Übersetzung des Hauptprogramms:

$$\begin{aligned}
 dt(\Delta, \overline{st}, a_1, 1) &= bt(\Gamma_F, \overline{st}, a_{11}, 2); = ct(\Gamma_F, \overline{st}, a_{11}, 2) \\
 & \qquad \qquad \qquad a_3 : \text{RET} \\
 ct(\Gamma, \overline{st}, a_\Gamma, 1) &= a_\Gamma : \text{LIT } 1; \qquad \qquad \qquad . \\
 & \qquad \qquad \qquad \text{STORE } (0, 1); \\
 & \qquad \qquad \qquad \text{CALL } (a_{11}, 0, 0); \\
 & \qquad \qquad \qquad \text{LOAD } (0, 1); \\
 & \qquad \qquad \qquad \text{STORE } (1, 1);
 \end{aligned}$$

Übersetzung der Prozedur F:

$ \begin{aligned} & ct(\Gamma_F, \overline{st}, a_{11}, 2) \\ & = \quad et(1 < X, \overline{st}, a_{11}, 2); \\ & \quad a_4 : \text{JPFALSE } a_5; \\ & \quad ct(\text{begin} \dots \text{end}, \\ & \qquad \qquad \overline{st}, a_4 + 1, 2) \\ & \quad a_5 : \end{aligned} $	$ \begin{aligned} & ct(\text{begin} \dots \text{end}, \overline{st}, a_4 + 1, 2) \\ & = ct(E := E * X, \overline{st}, a_4 + 1, 2) \\ & \quad ct(X := X - 1, \overline{st}, a_6, 2) \\ & \quad ct(F(), \overline{st}, a_7, 2) \\ & = a_4 + 1 : \text{LOAD } (1, 1); \\ & \qquad \text{LOAD } (2, 1); \\ & \qquad \text{MULT}; \\ & \qquad \text{STORE } (1, 1); \\ & \qquad \text{LOAD } (2, 1); \\ & \qquad \text{LIT } 1; \\ & \qquad \text{SUB}; \\ & \qquad \text{STORE } (2, 1); \\ & \qquad \text{CALL } (a_{11}, 1, 0) \end{aligned} $
---	--

Es gilt:

$$\begin{aligned}
 & et(1 < X, \overline{st}, a_{11}, 2) \\
 & = a_{11} : \text{LIT } 1; \\
 & \qquad \text{LOAD } (2, 1); \\
 & \qquad \text{LESS};
 \end{aligned}$$

und

Ergebnis der Übersetzung:

```
trans(in/out X;  $\Delta\Gamma$ )
=      1 : CALL (17, 0, 1);
        2 : JMP 0;
a11 = 3 : LIT 1;
        4 : LOAD (2, 1);
        5 : LESS;
a4 = 6 : JPFALSE 16;
        7 : LOAD (1, 1);
        8 : LOAD (2, 1);
        9 : MULT;
       10 : STORE (1, 1);
       11 : LOAD (2, 1);
       12 : LIT 1;
       13 : SUB;
       14 : STORE (2, 1);
       15 : CALL (3, 1, 0);
a3 = a5 = 16 : RET;
       aΓ = 17 : LIT 1;
        18 : STORE (0, 1);
        19 : CALL (3, 0, 0);
        20 : LOAD (0, 1);
        21 : STORE (1, 1);
       a2 = 22 : RET.
```


Korrektheit der Übersetzung

Für jedes $P \in PSP\text{-Prog}$ mit n Ein-/Ausgabevariablen und $(z_1, \dots, z_n), (z'_1, \dots, z'_n) \in \mathbb{Z}^n$ gilt:

$$\begin{array}{c} \mathcal{M}[P](z_1, \dots, z_n) = (z'_1, \dots, z'_n) \\ \iff \\ \mathcal{I}[\text{trans}(P)](1, \varepsilon, 0 : 0 : 0 : z_1, \dots, z_n) = (0, \varepsilon, 0 : 0 : 0 : z'_1, \dots, z'_n) \end{array}$$

Beweis:

M. Mohnen: A Compiler Correctness Proof for the Static Link Technique by means of Evolving Algebras, *Fundamenta Informaticae* 29 (1997) pp. 257–303.

