Seminario e Progetto di Esame di Fine Corso 2021

CdL Triennale in Matematica, a.a. 2020/2021

Enrico Calandrini

Dipartimento di Matematica Università di Pisa

30 Giugno 2021



Scopi del Progetto

Estendere Small21 con la dichiarazione multipla di variabile, di uno stesso tipo, senza inizializzazione

Estendere Small21 con la dichiarazione ed invocazione di procedure e funzioni con multipli parametri

Dichiarazione multipla di variabile

Cosa ci si aspetta dall'aggiunta di questo nuovo costrutto?

Quando si dichiara una variabile, viene modificato l'activation record nel modo seguente:





Dichiarazione multipla di variabile

Cosa ci si aspetta dall'aggiunta di questo nuovo costrutto?

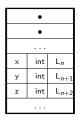
Quando si dichiara una variabile, viene modificato l'activation record nel modo seguente:

Perciò nella dichiarazione multipla, ci si aspetta un comportamento del tipo:









int

Dichiarazione multipla di variabile: Osservazioni

 L'aggiunta della dichiarazione multipla di variabile, non aggiunge espressività al linguaggio, ma ha una natura puramente sintattica.



equivalente



Dichiarazione multipla di variabile: Sintassi Concreta e Sintassi Astratta

Sintassi Concreta:

$${\it ideSeq}
ightarrow$$
 , ${\it ide ideSeq} \hspace{0.2cm} \mid \hspace{0.2cm} \epsilon$ ${\it Dcl}
ightarrow {\it Type} \ {\it ide ideseq}$

Sintassi Astratta:

```
\begin{aligned} &\mathsf{IdeSeq} ::= \mathsf{Ide}[:::]\mathsf{IdeSeq} & | & \mathsf{Ide} \\ &\mathsf{DcI} ::= [\mathsf{mvar}]\mathsf{Type} & \mathsf{IdeSeq} \end{aligned}
```

Dichiarazione multipla di variabile: Sintassi Concreta e Sintassi Astratta

Sintassi Concreta:

$${\it ideSeq}
ightarrow$$
 , ide ideSeq $\mid \; \epsilon$ Dcl $ightarrow$ Type ide ideseq

Sintassi Astratta:

$$\begin{aligned} &\mathsf{IdeSeq} ::= \mathsf{Ide}[:::] \mathsf{IdeSeq} & | & \mathsf{Ide} \\ &\mathsf{DcI} ::= [\mathsf{mvar}] \mathsf{Type} & \mathsf{IdeSeq} \end{aligned}$$

Dichiarazione multipla di variabile: Sistema Y

Per quanto riguarda il sistema Y, vengono introdotte le seguenti regole:

$$\begin{split} \text{t} \in \mathsf{Simple} \quad \mathsf{IS} &= \mathsf{Id}[:::]\mathsf{IR} \\ \langle [\mathsf{var}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{Id} \; [\mathsf{emptyE}], \; Y_{\rho} \rangle &\to_{Y} \; ([\mathsf{void}], \; Y_{\rho_{1}}) \\ [Y2'] &= \frac{\langle [\mathsf{mvar}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{IR}, \; Y_{\rho_{1}} \rangle \to_{Y} \; ([\mathsf{void}], \; Y_{\rho_{2}})}{\langle [\mathsf{mvar}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{IS}, \; Y_{\rho} \rangle \to_{Y} \; ([\mathsf{void}], \; Y_{\rho_{2}})} \end{split}$$

$$\begin{aligned} & \quad & \quad \text{t} \in \mathsf{Simple} \quad \mathsf{IS} = \mathsf{Id} \\ [\mathsf{Y2}"] \frac{\langle [\mathsf{var}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{Id} \; [\mathsf{emptyE}], \; Y_{\rho} \rangle \rightarrow_{Y} \big([\mathsf{void}], \; Y_{\rho_{1}} \big)}{\langle [\mathsf{mvar}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{IS}, \; Y_{\rho} \rangle \rightarrow_{Y} \big([\mathsf{void}], \; Y_{\rho_{1}} \big)} \end{aligned}$$

Dichiarazione multipla di variabile: Sistema Y

Per quanto riguarda il sistema Y, vengono introdotte le seguenti regole:

$$\begin{aligned} \mathbf{t} \in \mathsf{Simple} \quad \mathsf{IS} &= \mathsf{Id}[:::] \mathsf{IR} \\ \langle [\mathsf{var}] \ \mathsf{t} \ \mathsf{Id} \ [\mathsf{emptyE}], \ Y_{\rho} \rangle &\to_{Y} \left([\mathsf{void}], \ Y_{\rho_{1}} \right) \\ &= \underbrace{\langle [\mathsf{mvar}] \ \mathsf{t} \ \mathsf{IR}, \ Y_{\rho_{1}} \rangle \to_{Y} \left([\mathsf{void}], \ Y_{\rho_{2}} \right)}_{\langle [\mathsf{mvar}] \ \mathsf{t} \ \mathsf{IS}, \ Y_{\rho} \rangle \to_{Y} \left([\mathsf{void}], \ Y_{\rho_{2}} \right)} \end{aligned}$$

Gestione errori di tipo:

$$\begin{split} &\text{[E4.1]} \frac{\mathsf{t} \not\in \mathsf{Simple}}{\langle [\mathsf{mvar}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{IS}, \; Y_{\rho} \rangle \to \gamma \; ([\mathsf{terr}], \; Y_{\rho})} \\ &\quad \mathsf{t} \in \mathsf{Simple} \quad \mathsf{IS} = \mathsf{Id}[:::]\mathsf{IR} \\ &\quad \langle [\mathsf{var}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{Id} \; [\mathsf{emptyE}], \; Y_{\rho} \rangle \to \gamma \; ([\mathsf{void}], \; Y_{\rho_1}) \\ &\quad \underbrace{\langle [\mathsf{mvar}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{IR}, \; Y_{\rho_1} \rangle \to \gamma \; ([\mathsf{terr}], \; Y_{\rho_2})}_{\langle [\mathsf{mvar}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{IS}, \; Y_{\rho} \rangle \to \gamma \; ([\mathsf{terr}], \; Y_{\rho})} \\ &\quad \underbrace{\langle [\mathsf{mvar}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{IS}, \; Y_{\rho} \rangle \to \gamma \; ([\mathsf{terr}], \; Y_{\rho})}_{\langle [\mathsf{mvar}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{IS}, \; Y_{\rho} \rangle \to \gamma \; ([\mathsf{terr}], \; Y_{\rho})} \\ \end{split}$$

$$\begin{split} & \quad \text{$t \in \mathsf{Simple} \quad \mathsf{IS} = \mathsf{Id}$} \\ [\mathsf{Y2"}] \frac{\langle [\mathsf{var}] \text{ t Id } [\mathsf{emptyE}], \ Y_{\rho} \rangle \longrightarrow_{\mathsf{Y}} ([\mathsf{void}], \ Y_{\rho_1})}{\langle [\mathsf{mvar}] \text{ t IS, $Y_{\rho} \rangle \longrightarrow_{\mathsf{Y}} ([\mathsf{void}], \ Y_{\rho_1})$}} \end{split}$$

$$\begin{split} & \quad t \in \mathsf{Simple} \quad \mathsf{IS} = \mathsf{Id}[::]\mathsf{IR} \\ & \quad [\mathsf{E4.2}] \frac{\langle [\mathsf{var}] \ \mathsf{t} \ \mathsf{Id} \ [\mathsf{emptyE}], \ Y_{\rho} \rangle \rightarrow_{Y} ([\mathsf{terr}], \ Y_{\rho_{1}})}{\langle [\mathsf{mvar}] \ \mathsf{t} \ \mathsf{IS}, \ Y_{\rho} \rangle \rightarrow_{Y} ([\mathsf{terr}], \ Y_{\rho})} \end{split}$$

$$\begin{split} & \quad \text{t} \in \mathsf{Simple} \quad \mathsf{IS} = \mathsf{Id} \\ & [\mathsf{E4.4}] \, \frac{\langle [\mathsf{var}] \, \mathsf{t} \, \mathsf{Id} \, [\mathsf{emptyE}], \, Y_{\rho} \rangle \, \rightarrow_{Y} ([\mathsf{terr}], \, Y_{\rho_{1}})}{\langle [\mathsf{mvar}] \, \mathsf{t} \, \mathsf{IS}, \, Y_{\rho} \rangle \, \rightarrow_{Y} ([\mathsf{terr}], \, Y_{\rho})} \end{split}$$

Dichiarazione multipla di variabile: SEM_{DCL}

Sfruttando le regole per il sistema Y precedentemente definite, le regole per SEM_{DCL} possono essere scritte semplicemente come:

$$\begin{split} \mathsf{t} \in \mathsf{Simple} \quad \mathsf{IS} = \mathsf{Id}[:::]\mathsf{IR} \\ \langle [\mathsf{var}] \ \mathsf{t} \ \mathsf{Id} \ [\mathsf{emptyE}], \ \sigma \rangle &\rightarrow ([\mathsf{void}], \ \sigma_1) \\ \\ [\mathsf{D2.2}] & \frac{\langle [\mathsf{mvar}] \ \mathsf{t} \ \mathsf{IR}, \ \sigma_1 \rangle &\rightarrow ([\mathsf{void}], \ \sigma_2)}{\langle [\mathsf{mvar}] \ \mathsf{t} \ \mathsf{IS}, \ \sigma \rangle &\rightarrow ([\mathsf{void}], \ \sigma_2)} \end{split}$$

$$\begin{split} \text{[D2.3]} & \quad \text{$\mathsf{t} \in \mathsf{Simple}$ $\mathsf{IS} = \mathsf{Id}$} \\ & \quad \text{[Notation of the local parts of the local pa$$

Dichiarazione multipla di variabile: modifiche nell'interprete

Di seguito, le principali modifiche all'interprete:

```
59 ideSeq = ide list
60 and
60 and
62 dcl =
63 cl =
63 Var of tye * ide * exp
64 | Near of tye * ideSeq (*AGGIUNTA*)
65 | Const of tye * ide * exp
66 | Array of tye * ide
67 | Seq0 of dcl * dcl
68 | Pc do f tye * ide * seqfpars * blockP (*MODIFICATA_1*)
69 | ED
70 and
```

a sinistra è possibile osservare il nuovo costrutto ideseq e la nuova dichiarazione mvar

Dichiarazione multipla di variabile: modifiche nell'interprete

Di seguito, le principali modifiche all'interprete:

a destra invece il nuovo caso preso in considerazione nella Sem_{DCL} a sinistra è possibile osservare il nuovo costrutto ideseq e la nuova dichiarazione mvar

Dichiarazione multipla di variabile: modifiche nell'interprete

Di seguito, le principali modifiche all'interprete:

a destra invece il nuovo caso preso in considerazione nella Sempci a sinistra è possibile osservare il nuovo costrutto ideseq e la nuova dichiarazione mvar

L'unico errore controllato a questo livello è l'E4.1

Dichiarazione multipla di variabile: verifica

Si consideri ora il seguente esempio:

```
Example

Program sum() {
  int x, y, z;
  x = 2;
  y = 4;
  z = x + y;
  }
```

Dichiarazione multipla di variabile: verifica

Si consideri ora il seguente esempio:

```
Example

Program sum(){
   int x, y, z;
   x = 2;
   y = 4;
   z = x + y;
}
```

```
rappresentato in Small21 come:
```

Dichiarazione multipla di variabile: verifica

Si consideri ora il seguente esempio:

```
Example

Program sum(){
  int x, y, z;
  x = 2;
  y = 4;
  z = x + y;
}
```

```
rappresentato in Small21 come:
```



lanciando progSem su tale programma:

```
Stack:

-/sum, 0, [z/(Mint, L2);

y/(Mint, L1);

x/(Mint, L0)], :cndNext: [N]

]

Store:

[L8c-Undef, L1<-Undef, L2<-Undef]

stack:

-/sum, 0, [z/(Mint, L2);

y/(Mint, L1);

x/(Mint, L0)], :cndNext: [N]

]

Store:
[L8c-2, L1<-Undef, L2<-Undef]
```

SUCCESSFUL_TERMINATION
- : unit/2 = ()

Scopi del Progetto

Estendere Small21 con la dichiarazione multipla di variabile, di uno stesso tipo, senza inizializzazione

Estendere Small21 con la dichiarazione ed invocazione di procedure e funzioni con multipli parametri

Si immagini di voler sviluppare il seguente esempio:

```
Example
Program prova(){
  void swap(int a, int b){
    ...
}
    ...
swap(x,y);
    ...
}
Non implementabile al momento
```

Ad un certo punto del programma sarà necessario invertire due valori!

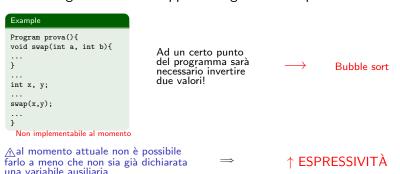
 \longrightarrow Bubble sort

Si immagini di voler sviluppare il seguente esempio:



Al momento attuale non è possibile farlo a meno che non sia già dichiarata una variabile ausiliaria

Si immagini di voler sviluppare il seguente esempio:



◆ロト ◆問 ト ◆ 意 ト ◆ 意 ・ 夕 Q O

Dichiarazione ed invocazione di procedure e funzioni con multipli parametri: Bubble sort

Sulla base di quanto detto precedentemente, si vorrebbe implementare in Small21 il seguente algoritmo che ordina un array sfruttando il meccanismo del Bubble sort:

```
2 Prog OrdinaArray()
          void swap(ref int a, ref int b)
                  int tmp = a;
                  a = b:
                  b = tmp:
          void bubblesort(int i, int N, bool controllo)
                  if (i<N)
14
                           if (A[i]>A[i+1])
                                   swap(A[i],A[i+1]);
17
                                   controllo = true:
                           bubblesort(i+1,N,controllo);
20
                  if (controllo = true)
                           bubblesort(0, N-1, false):
23
                  return:
24
25
          int A[4];
26
30
          bubblesort(0.3.false):
```

Estendendo Small21 con la dichiarazione di funzione con multipli parametri, ci si aspetta di essere in grado di farlo!

- dichiarazione di funzione:
 - Controllo dei tipi (Simple)

- dichiarazione di funzione:
 - Controllo dei tipi (Simple)
 - 2 Controllo degli identificatori (Non ripetuti)

- dichiarazione di funzione:
 - Controllo dei tipi (Simple)
 - Controllo degli identificatori (Non ripetuti)
 - Chiusura (Lista di tipi)

- dichiarazione di funzione:
 - Controllo dei tipi (Simple)
 - 2 Controllo degli identificatori (Non ripetuti)
 - Chiusura (Lista di tipi)
- invocazione di funzione:
 - Corrispondenza tra parametri attuali e formali (TrNFun)

Dichiarazione ed invocazione di procedure e funzioni con multipli parametri: Sintassi Concreta

Per quanto riguarda la sintassi Concreta, la forma attuale dei parametri formali e attuali è già pensata per tale sviluppo:

Dichiarazione ed invocazione di procedure e funzioni con multipli parametri: Sintassi Astratta

Sfruttando la sintassi concreta definita sopra, possono essere definiti:

• Un nuovo costruttore [SeqFP]:

```
\begin{aligned} &\mathsf{SFPars} ::= \mathsf{FPars} \; [\mathsf{SeqFP}] \; \mathsf{SFPars} \quad | \quad [\mathsf{emptySFP}] \\ &\mathsf{FPars} ::= [\mathsf{fp}] \mathsf{PPF} \; \mathsf{Type} \; \mathsf{Ide} \\ &\mathsf{PPF} ::= [\mathsf{value}] \quad | \quad [\mathsf{ref}] \end{aligned}
```

Un nuovo costruttore [SeqaP]:

```
\begin{aligned} \mathsf{SAPars} &::= \mathsf{APars} \; [\mathsf{SeqAP}] \; \mathsf{SAPars} \quad | \quad [\mathsf{emptySAP}] \\ \mathsf{APars} &::= [\mathsf{ap}] \mathsf{Exp} \end{aligned}
```



Dichiarazione ed invocazione di procedure e funzioni con multipli parametri: Sintassi Astratta

Sfruttando la sintassi concreta definita sopra, possono essere definiti:

• Un nuovo costruttore [SeqFP]:

```
\begin{aligned} &\mathsf{SFPars} ::= \mathsf{FPars} \; [\mathsf{SeqFP}] \; \mathsf{SFPars} \quad | \quad [\mathsf{emptySFP}] \\ &\mathsf{FPars} ::= [\mathsf{fp}] \mathsf{PPF} \; \mathsf{Type} \; \mathsf{Ide} \\ &\mathsf{PPF} ::= [\mathsf{value}] \quad | \quad [\mathsf{ref}] \end{aligned}
```

Un nuovo costruttore [SeqaP]:

```
\begin{aligned} \mathsf{SAPars} &::= \mathsf{APars} \; [\mathsf{SeqAP}] \; \mathsf{SAPars} \quad | \quad [\mathsf{emptySAP}] \\ \mathsf{APars} &::= [\mathsf{ap}] \mathsf{Exp} \end{aligned}
```

Dichiarazione ed invocazione di procedure e funzioni con multipli parametri: Sintassi Astratta

Sfruttando la sintassi concreta definita sopra, possono essere definiti:

• Un nuovo costruttore [SeqFP]:

```
\begin{aligned} &\mathsf{SFPars} ::= \mathsf{FPars} \; [\mathsf{SeqFP}] \; \mathsf{SFPars} \quad | \quad [\mathsf{emptySFP}] \\ &\mathsf{FPars} ::= [\mathsf{fp}] \mathsf{PPF} \; \mathsf{Type} \; \mathsf{Ide} \\ &\mathsf{PPF} ::= [\mathsf{value}] \quad | \quad [\mathsf{ref}] \end{aligned}
```

• Un nuovo costruttore [SeqaP]:

Sono stati eliminati [EFP] ed [EAP]



Problemi da controllare:

- Controllo dei tipi
- Controllo degli identificatori
- Chiusura



Soluzione

Modifica della regola [Y5]

$$\begin{split} \mathsf{t} \in \mathsf{Simple} \cup \{ [\mathsf{void}\} \quad \mathsf{F} = [\mathsf{fp}] \; \mathsf{p} \; \mathsf{t'} \; \mathsf{l'} \\ Y_{\rho}|_{0}(\mathsf{l}) = & \mathsf{t'} \in \mathsf{Simple} \\ [\mathsf{l}/[\mathsf{abs}] \; \mathsf{t}[::]\mathsf{t'}] \otimes Y_{\rho} = Y_{\rho_{1}} \\ \overline{\langle [\mathsf{pcd}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{l} \; \mathsf{F} \; \mathsf{Bs}, \; Y_{\rho} \rangle} \rightarrow_{Y} \big([\mathsf{void}], Y_{\rho_{1}} \big) \end{split}$$

Come?



Problemi da controllare:

- Controllo dei tipi
- Controllo degli identificatori
- Chiusura



Soluzione

Modifica della regola [Y5]

$$\begin{split} \mathsf{t} \in \mathsf{Simple} \cup \{[\mathsf{void}\} \quad \mathsf{F} = [\mathsf{fp}] \; \mathsf{p} \; \mathsf{t'} \; \mathsf{l'} \\ Y_{\rho}|_{0}(\mathsf{l}) = & \quad \mathsf{t'} \in \mathsf{Simple} \\ [\mathsf{l}/[\mathsf{abs}] \; \mathsf{t}[::]\mathsf{t'}] \otimes Y_{\rho} = Y_{\rho_{1}} \\ \overline{\langle[\mathsf{pcd}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{l} \; \mathsf{F} \; \mathsf{Bs}, \; Y_{\rho}\rangle} \rightarrow_{Y} ([\mathsf{void}], Y_{\rho_{1}}) \end{split}$$

Come?

• Estensione del controllo dei tipi per ogni parametro formale



Problemi da controllare:

- Controllo dei tipi
- Controllo degli identificatori
- Chiusura



Soluzione

Modifica della regola [Y5]

$$\begin{split} \mathbf{t} \in \mathsf{Simple} \cup \{[\mathsf{void}\} \quad \mathsf{F} = [\mathsf{fp}] \; \mathsf{p} \; \mathsf{t'} \; \mathsf{I'} \\ Y_{\rho}|_{0}(\mathsf{I}) = & \quad \mathsf{t'} \in \mathsf{Simple} \\ [\mathsf{I/[\mathsf{abs}]} \; \mathsf{t}[::]\mathsf{t'}] \otimes Y_{\rho} = Y_{\rho_{1}} \\ \overline{\langle[\mathsf{pcd}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{I} \; \mathsf{F} \; \mathsf{Bs}, \; Y_{\rho}\rangle} \rightarrow_{Y} ([\mathsf{void}], Y_{\rho_{1}}) \end{split}$$

Come?

- Estensione del controllo dei tipi per ogni parametro formale
- Aggiunta del controllo di identificatori non ripetuti



Problemi da controllare:

- Controllo dei tipi
- Controllo degli identificatori
- Chiusura



Soluzione

Modifica della regola [Y5]

$$\begin{split} \mathbf{t} \in \mathsf{Simple} \cup \{[\mathsf{void}\} \quad \mathsf{F} = [\mathsf{fp}] \; \mathsf{p} \; \mathsf{t'} \; \mathsf{I'} \\ Y_{\rho}|_{0}(\mathsf{I}) = & \quad \mathsf{t'} \in \mathsf{Simple} \\ [\mathsf{I/[\mathsf{abs}]} \; \mathsf{t}[::]^{\mathsf{t}}] \otimes Y_{\rho} = Y_{\rho_{1}} \\ \overline{\langle[\mathsf{pcd}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{I} \; \mathsf{F} \; \mathsf{Bs}, \; Y_{\rho}\rangle \rightarrow_{Y} \; ([\mathsf{void}], Y_{\rho_{1}})} \end{split}$$

Come?

- Estensione del controllo dei tipi per ogni parametro formale
- Aggiunta del controllo di identificatori non ripetuti
- Estensione della catena dei tipi



Regola [Y5] modificata:

 $t \in Simple \cup \{[void\} \ Y_o|_0(I) = \bot$ $SF = F_1[seqFP] F_2[seqFP] F_3 \cdots [seqFP] F_n[seqFP][emptySFP]$ $F_1 = [fp] p_1 t_1 I_1 \quad t_1 \in Simple$ $F_2 = [fp] p_2 t_2 l_2$ $t_2 \in Simple$ $I_2 \neq I_1$ $F_3 = [fp] p_3 t_3 l_3 \quad t_3 \in Simple$ $I_3 \neq I_1$ $I_3 \neq I_2$ $F_n = [fp] p_n t_n I_n \quad t_n \in Simple$

$$F_{1} = [fp] \ p_{1}t_{1}l_{1} \quad t_{1} \in Simple$$

$$F_{2} = [fp] \ p_{2}t_{2}l_{2} \quad t_{2} \in Simple$$

$$l_{2} \neq l_{1}$$

$$F_{3} = [fp] \ p_{3}t_{3}l_{3} \quad t_{3} \in Simple$$

$$l_{3} \neq l_{1} \quad l_{3} \neq l_{2}$$

$$\vdots$$

$$F_{n} = [fp] \ p_{n}t_{n}l_{n} \quad t_{n} \in Simple$$

$$l_{n} \neq l_{1} \quad l_{n} \neq l_{2} \cdots l_{n} \neq l_{(n-1)}$$

$$t_{1}[::]t_{2}[::]t_{3}[::] \cdots [::] \ t_{n} = t'$$

$$[l/[abs] \ t[::]t'] \otimes Y_{\rho} = Y_{\rho_{1}}$$

$$\langle [pcd] \ t \ l \ SF \ Bs, \ Y_{\rho} \rangle \rightarrow_{Y} ([void], Y_{\rho_{1}})$$



Problemi da controllare:

Controllo dei tipi

Controllo degli

identificatori Chiusura

Regola [Y5] modificata:

$$\begin{split} \mathbf{t} \in \mathsf{Simple} \cup \{[\mathsf{void}\} & Y_\rho|_0(\mathbf{I}) = \perp \\ \mathsf{SF} = \mathsf{F}_1[\mathsf{seqFP}] \ \mathsf{F}_2[\mathsf{seqFP}] \ \mathsf{F}_3 \cdots [\mathsf{seqFP}] \ \mathsf{F}_n[\mathsf{seqFP}][\mathsf{emptySFP}] \\ & \mathsf{F}_1 = [\mathsf{fp}] \ \mathsf{p}_1\mathsf{t}_1\mathsf{l}_1 \quad \mathsf{t}_1 \in \mathsf{Simple} \\ & \mathsf{F}_2 = [\mathsf{fp}] \ \mathsf{p}_2\mathsf{t}_2\mathsf{l}_2 \quad \mathsf{t}_2 \in \mathsf{Simple} \\ & \mathsf{l}_2 \neq \mathsf{l}_1 \\ & \mathsf{F}_3 = [\mathsf{fp}] \ \mathsf{p}_3\mathsf{t}_3\mathsf{l}_3 \quad \mathsf{t}_3 \in \mathsf{Simple} \\ & \mathsf{l}_3 \neq \mathsf{l}_1 \quad \mathsf{l}_3 \neq \mathsf{l}_2 \\ & \vdots \\ & \vdots \\ & \mathsf{F}_n = [\mathsf{fp}] \ \mathsf{ext{-}} \ \mathsf{ferm} \ \mathsf{ext{-}} \ \mathsf{ferm} \ \mathsf{ferm} \ \mathsf{ext{-}} \ \mathsf{ferm} \ \mathsf{fer$$

 $\begin{aligned} \mathsf{F}_n &= [\mathsf{fp}] \; \mathsf{p}_n \mathsf{t}_n \quad \mathsf{t}_n \in \mathsf{Simple} \\ \mathsf{I}_n &\neq \mathsf{I}_1 \quad \mathsf{I}_n \neq \mathsf{I}_2 \cdots \mathsf{I}_n \neq \mathsf{I}_{(n-1)} \\ &\qquad \mathsf{t}_1 [::] \mathsf{t}_2 [::] \mathsf{t}_3 [::] \cdots [::] \; \mathsf{t}_n = \mathsf{t}' \\ &\qquad \qquad [\mathsf{I}/[\mathsf{abs}] \; \mathsf{t} [::] \; \forall \; \mathsf{Y}_\rho = \mathsf{Y}_{\rho_1} \\ &\qquad \qquad \langle [\mathsf{pcd}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{I} \; \mathsf{SF} \; \mathsf{Bs}, \; \mathsf{Y}_\rho \rangle \to_{\mathsf{Y}} \; ([\mathsf{void}], \; \mathsf{Y}_{\rho_1}) \end{aligned}$



Chiusura

Regola [Y5] modificata:

Problemi da controllare:

- Controllo dei tipi
 - Controllo degli identificatori
- Chiusura



 $\begin{aligned} & \mathbf{t}_1[::]\mathbf{t}_2[::]\mathbf{t}_3[::] \cdots [::] \ \mathbf{t}_n = \mathbf{t}' \\ & [\mathbb{I}/[\mathsf{abs}] \ \mathbf{t}[::]\mathbf{t}'] \otimes Y_\rho = Y_{\rho_1} \\ & \langle \mathsf{[pcd]} \ \mathsf{t} \ \mathsf{I} \ \mathsf{SF} \ \mathsf{Bs}, \ Y_\rho \rangle \to_{Y} \big([\mathsf{void}], \ Y_{\rho_1} \big) \end{aligned}$

Mentre la regola [Y6] viene quasi lasciata inalterata:

$$\begin{split} \mathbf{t} \in \mathsf{Simple} \cup \{ [\mathsf{void}\} \quad \mathsf{SF} = [\mathsf{emptySFP}] \\ [\mathsf{Y6}] \frac{Y_{\rho}|_{\mathbf{0}}(\mathbf{I}) = \bot \quad [\mathsf{I}/[\mathsf{abs}] \ \mathbf{t}] \otimes Y_{\rho} = Y_{\rho_1}}{\langle [\mathsf{pcd}] \ \mathbf{t} \ \mathsf{I} \ \mathsf{SF} \ \mathsf{Bs}, \ Y_{\rho} \rangle \ \to_{Y} \big([\mathsf{void}], \ Y_{\rho_1} \big)} \end{split}$$

Mentre la regola [Y6] viene quasi lasciata inalterata:

$$\begin{split} \mathbf{t} \in \mathsf{Simple} \cup \{[\mathsf{void}\} \quad \mathsf{SF} = [\mathsf{emptySFP}] \\ Y_{\rho}|_{0}(\mathbf{I}) = & \bot \quad [\mathsf{I}/[\mathsf{abs}] \ \mathbf{t}] \otimes Y_{\rho} = Y_{\rho_{1}} \\ \overline{\langle[\mathsf{pcd}] \ \mathbf{t} \ \mathsf{I} \ \mathsf{SF} \ \mathsf{Bs}}, \ Y_{\rho}\rangle \rightarrow_{Y} ([\mathsf{void}], Y_{\rho_{1}}) \end{split}$$

Gestione errori di tipo

$$\begin{split} [\mathsf{E}12] & \overset{\mathsf{t} \notin \mathsf{Simple} \, \cup \, \{[\mathsf{void}\} \ }{\langle [\mathsf{pcd}] \, \mathsf{t} \, \mathsf{l} \, \mathsf{SF} \, \mathsf{Bs}, \, Y_\rho \rangle \, \rightarrow_Y ([\mathsf{terr}], \, Y_\rho)} \\ & & \mathsf{t} \in \mathsf{Simple} \, \cup \, \{[\mathsf{void}\} \, \frac{\mathsf{t} \, \mathsf{t} \, \mathsf{l} \, \mathsf{SF} \, \mathsf{Bs}, \, Y_\rho \rangle \, \rightarrow_Y ([\mathsf{terr}], \, Y_\rho)}{\langle [\mathsf{pcd}] \, \mathsf{t} \, \mathsf{l} \, \mathsf{SF} \, \mathsf{Bs}, \, Y_\rho \rangle \, \rightarrow_Y ([\mathsf{terr}], \, Y_\rho)} \\ & & & \mathsf{t} \in \mathsf{Simple} \, \cup \, \{[\mathsf{void}\} \, \quad Y_\rho |_0(\mathsf{I}) = \bot \\ & & \mathsf{SF} = \mathsf{F}_1[\mathsf{seqFP}] \, \mathsf{F}_2[\mathsf{seqFP}] \, \mathsf{F}_3 \, \cdots \, [\mathsf{seqFP}] \, \mathsf{F}_n[\mathsf{seqFP}][\mathsf{emptySFP}] \\ & & & \mathsf{F}_1 = [\mathsf{fp}] \, \mathsf{p}_1 \mathsf{t}_1 \mathsf{l}_1 \quad \mathsf{t}_1 \in \mathsf{Simple} \\ & & & \vdots \\ & & & \mathsf{F}_k = [\mathsf{fp}] \, \mathsf{p}_k \mathsf{t}_k \mathsf{l}_k \quad \mathsf{t}_k \in \mathsf{Simple} \\ & & & & \mathsf{l}_{k-r} = \mathsf{l}_k \quad r \in [\mathsf{I}, \dots, (k-1)] \\ & & & & & \langle [\mathsf{pcd}] \, \mathsf{t} \, \mathsf{l} \, \mathsf{SF} \, \mathsf{Bs}, \, Y_\rho \rangle \, \rightarrow_Y ([\mathsf{terr}], \, Y_\rho) \end{split}$$

Controllo degli identificatori



Mentre la regola [Y6] viene quasi lasciata inalterata:

$$\begin{split} \mathbf{t} \in \mathsf{Simple} \cup \{ [\mathsf{void}\} \quad \mathsf{SF} = [\mathsf{emptySFP}] \\ [\mathsf{Y6}] \frac{Y_{\rho}|_{\mathbf{0}}(\mathbf{I}) = \bot \quad [\mathsf{I}/[\mathsf{abs}] \ \mathbf{t}] \otimes Y_{\rho} = Y_{\rho_1}}{\langle [\mathsf{pcd}] \ \mathbf{t} \ \mathsf{I} \ \mathsf{SF} \ \mathsf{Bs}, \ Y_{\rho} \rangle \rightarrow_{Y} ([\mathsf{void}], Y_{\rho_1}) } \end{split}$$

Gestione errori di tipo

Controllo dei tipi



Dichiarazione di procedure e funzioni con multipli parametri: SEM_{DCL}

 \implies Le nuove regole per la SEM_{DCL} possono essere espresse come:

```
t \in Simple \cup \{[void\} \Delta | \cap (I) = \bot \}
SF = F_1[seqFP] F_2[seqFP] F_2 \cdots [seqFP] F_n[seqFP][emptvSFP]
                             F_1 = [fp] p_1 t_1 I_1 \quad t_1 \in Simple
                              F_2 = [fp] p_2 t_2 l_2 \quad t_2 \in Simple
                                                 l2 ≠ l1
                             F_3 = [fp] p_3 t_3 I_3 \quad t_3 \in Simple
                                                                                                                 t \in Simple \cup \{[void\} \ SF = [emptySFP]\}
                                          |3 \neq |1  |3 \neq |2
                                                                                                                                \Delta|_{\Omega}(I) = \perp \text{ tr} = [abs] t
                                                                                           [D6] \frac{[\mathsf{BlockS}] \; \mathsf{d} \; \mathsf{s} \quad \star \; \mathsf{I, tr, SF, d, s, } \; \#\Delta \star = \mathsf{vr}}{\langle [\mathsf{pcd}] \; \mathsf{t} \; \mathsf{I SF Bs, } (\Delta, \mu) \rangle \rightarrow ([\mathsf{void}], ([\mathsf{I}/(\mathsf{tr, vr})] \otimes \Delta, \mu))}
                             F_n = [fp] p_n t_n I_n \quad t_n \in Simple
                            I_n \neq I_1 I_n \neq I_2 \cdots I_n \neq I_{(n-1)}
                               t_1[::]t_2[::]t_3[::] \cdot \cdot \cdot [::] t_n = t'
                         tr = [abs] t[::]t' Bs = [BlockS] d s
                                  \star I, tr, SF, d, s, \#\Delta \star = vr
      \langle [pcd] \ t \ I \ SF \ Bs, (\Delta, \mu) \rangle \rightarrow ([void], ([I/(tr,vr)] \otimes \Delta, \mu))
```

Dichiarazione di procedure e funzioni con multipli parametri: modifiche nell'interprete

Di seguito, le principali modifiche all'interprete di Small21 in base alle regole definite:

 Introduzione di seqfpars e modifica alla dichiarazione pcd

```
62 dcl =
63
          Var of tye * ide * exp
          | Mvar of tye * ideSeq (*AGGIUNTA*)
64
           Const of tye * ide * exp
66
           Array of tye * ide
67
          | SeaD of dcl * dcl
68
          Pcd of tye * ide * segfpars * blockP (*MODIFICATA 1*)
69
70
71
72 segfpars = ESFP (*AGGIUNTA 1*)
          I SFP of fpars * segfpars
74
```

```
| Pcd(ty,ide,sfp,blockP) ->
                                                                                (*MODIFICATA_1*)
           (match (declared sk ide.sfp.blockP) with
                         when not(isSimple ty) && (ty <> Void)
                             -> raise(TypeErrorI("E12: dclSem".ide))
                  (true, , ) -> raise(TypeErrorI("E14: dclSem",ide))
                  1 ( .SFP(fp.sRfp).BlockP(d.s))
                                  -> let ( ,chaintye) = chaintypefpars sfp [] in
                                  let tr = Abs(tv.chaintve) in
                                  let clos = ClosT(ide,tr,sfp,d,s,sizeS sk) in
                                 let den = DAbs(tr.clos) in
                                 let skF = bindS sk ide den in
                                 (Void.(skF.mu))
                  | ( ,ESFP,BlockP(d,s))
                                 -> (let tr = Abs(tv.[]) in
                                      let clos = ClosT(ide,ty,ESFP,d,s,sizeS sk) in
                                      let den = DAbs(tr.clos) in
                                      let skF = bindS sk ide den in
                                      (Void,(skF,mu))))
```

 Modifica della funzione dclSem che fa utilizzo della funzione ausiliaria chaintypefpars ↓

Dichiarazione di procedure e funzioni con multipli parametri: modifiche nell'interprete

Di seguito, le principali modifiche all'interprete di Small21 in base alle regole definite:

 Introduzione di seqfpars e modifica alla dichiarazione pcd

```
62 dcl =
63
          Var of tye * ide * exp
64
          | Myar of tye * ideSeg (*AGGIUNTA*)
65
           Const of tye * ide * exp
            Array of tye * ide
67
          | SeaD of dcl * dcl
68
          | Pcd of tye * ide * seqfpars * blockP (*MODIFICATA_1*)
69
78
          and
71
72 segfpars = ESFP (*AGGIUNTA 1*)
          | SFP of fpars * seqfpars
74
          and
```

```
916 chaintypefpars sfp ides = match sfp with
                   ESFP -> (Void,[])
918
                   | SFP(fp.sfpR) -> (match fp with
919
                                  | FP(_,t,ide) when (isSimple t) && (not(mem ide ides))
                                          -> let ides1 = ide::ides in
928
921
                                          let ( ,tr) = chaintypefpars sfpR ides1 in
                                          (Vold.t::tr)
923
                                  | FP(_,t,id) when not(isSimple t)
                                          -> raise(TypeErrorI("E70.1: dclSem, type not allowed",id ))
924
                                  | FP( .t.id) -> raise(TypeErrorI("E70.2: dclSem, duplicated ide".id )))
926
```

 Modifica della funzione dclSem che fa utilizzo della funzione ausiliaria chaintypefpars

Problemi da controllare:

 Corrispondenza tra parametri attuali e formali



Soluzione

Introduzione della regola [Y35'] e modifica della regola [Y37]

Problemi da controllare:





Soluzione

Introduzione della regola [Y35'] e modifica della regola [Y37]

$$\begin{split} \mathsf{sfps} &= \mathsf{fps} \; [\mathsf{seqFP}] \; \mathsf{FR} \quad \mathsf{saps} = \mathsf{aps} \; [\mathsf{seqAP}] \; \mathsf{AR} \\ & \langle \mathsf{fps} \lhd \mathsf{aps}, Y_\rho \rangle \to_{Y} \; ([\mathsf{void}], Y_\rho) \\ & \frac{\langle \mathsf{FR} \lhd_1 \; \mathsf{AR}, Y_\rho \rangle \to_{Y} \; ([\mathsf{void}], Y_\rho)}{\langle \mathsf{sfps} \lhd_1 \; \mathsf{saps}, Y_\rho \rangle \to_{Y} \; ([\mathsf{void}], Y_\rho)} \end{split}$$

$$[\mathsf{Y37}] \frac{\mathsf{sfps} = [\mathsf{emptySFP}] \quad \mathsf{saps} = [\mathsf{emptyAFP}]}{\langle \mathsf{sfps} \mathrel{\triangleleft}_1 \mathsf{saps}, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\mathsf{void}], Y_\rho)}$$

<u>M</u>Si utilizza anche in questo caso un'analisi induttiva sfruttando le regole [Y35] e [Y36] che controllano a livello base



Problemi da controllare:

 Corrispondenza tra parametri attuali e formali



Soluzione

Introduzione della regola [Y35'] e modifica della regola [Y37]

$$\begin{split} \mathsf{sfps} &= \mathsf{fps} \; [\mathsf{seqFP}] \; \mathsf{FR} \quad \mathsf{saps} = \mathsf{aps} \; [\mathsf{seqAP}] \; \mathsf{AR} \\ & \langle \mathsf{fps} \lhd \mathsf{aps}, Y_\rho \rangle \to_{Y} \; ([\mathsf{void}], Y_\rho) \\ & \frac{\langle \mathsf{FR} \lhd_1 \; \mathsf{AR}, Y_\rho \rangle \to_{Y} \; ([\mathsf{void}], Y_\rho)}{\langle \mathsf{sfps} \lhd_1 \; \mathsf{saps}, Y_\rho \rangle \to_{Y} \; ([\mathsf{void}], Y_\rho)} \end{split}$$

$$[Y37] \frac{\mathsf{sfps} = [\mathsf{emptySFP}] \quad \mathsf{saps} = [\mathsf{emptyAFP}]}{\langle \mathsf{sfps} \triangleleft_1 \mathsf{saps}, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\mathsf{void}], Y_\rho)}$$

∆Si utilizza anche in questo caso un'analisi induttiva sfruttando le regole [Y35] e [Y36] che controllano a livello base

Gestione errori di tipo: errori modificati

$$[\mathsf{E62}] \frac{\mathsf{sfps} = [\mathsf{emptySFP}] \quad \mathsf{saps} \neq [\mathsf{emptyAFP}]}{\langle \mathsf{sfps} \, \sphericalangle_1 \, \mathsf{saps}, \, Y_\rho \rangle \, \rightarrow_{\mathsf{Y}} \, ([\mathsf{terr}], \, Y_\rho)}$$

$$[\mathsf{E63}] \frac{\mathsf{sfps} \neq [\mathsf{emptySFP}] \quad \mathsf{saps} = [\mathsf{emptyAFP}]}{\langle \mathsf{sfps} \triangleleft_1 \; \mathsf{saps}, \, Y_\rho \rangle \rightarrow_{\mathsf{Y}} ([\mathsf{terr}], \, Y_\rho)}$$



Problemi da controllare:

Corrispondenza tra parametri attuali e formali



Soluzione

Introduzione della regola [Y35'] e modifica della regola [Y37]

$$\begin{split} \mathsf{sfps} &= \mathsf{fps} \; [\mathsf{seqFP}] \; \mathsf{FR} \quad \mathsf{saps} = \mathsf{aps} \; [\mathsf{seqAP}] \; \mathsf{AR} \\ & \langle \mathsf{fps} \lhd \mathsf{aps}, Y_\rho \rangle \to_{Y} \; ([\mathsf{void}], Y_\rho) \\ & \underbrace{\langle \mathsf{FR} \lhd_1 \; \mathsf{AR}, Y_\rho \rangle \to_{Y} \; ([\mathsf{void}], Y_\rho)}_{\langle \mathsf{sfps} \lhd_1 \; \mathsf{saps}, Y_\rho \rangle \to_{Y} \; ([\mathsf{void}], Y_\rho)} \end{split}$$

$$[\mathsf{Y37}] \frac{\mathsf{sfps} = [\mathsf{emptySFP}] \quad \mathsf{saps} = [\mathsf{emptyAFP}]}{\langle \mathsf{sfps} \mathrel{\triangleleft}_1 \mathsf{saps}, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\mathsf{void}], Y_\rho)}$$

Gestione errori di tipo: nuovi errori

$$\begin{split} \mathsf{sfps} &= \mathsf{fps} \; [\mathsf{seqPP}] \; \mathsf{FR} \quad \mathsf{saps} = \mathsf{aps} \; [\mathsf{seqAP}] \; \mathsf{AR} \\ &\qquad \qquad \langle \mathsf{fps} \lhd \mathsf{aps}, Y_\rho \rangle \to_Y ([\mathsf{terr}], Y_\rho) \\ &\qquad \qquad \langle \mathsf{sfps} \lhd_1 \; \mathsf{saps}, Y_\rho \rangle \to_Y ([\mathsf{terr}], Y_\rho) \end{split}$$

$$\begin{split} \mathsf{sfps} &= \mathsf{fps} \; [\mathsf{seqFP}] \; \mathsf{FR} \quad \mathsf{saps} = \mathsf{aps} \; [\mathsf{seqAP}] \; \mathsf{AR} \\ &\quad \langle \mathsf{fps} \lhd \mathsf{aps}, \, Y_\rho \rangle \to_{Y} ([\mathsf{void}], \, Y_\rho) \\ &\qquad \langle \mathsf{FR} \lhd_{1} \; \mathsf{AR}, \, Y_\rho \rangle \to_{Y} ([\mathsf{terr}], \, Y_\rho) \\ &\qquad \langle \mathsf{sfps} \lhd_{1} \; \mathsf{saps}, \, Y_\rho \rangle \to_{Y} ([\mathsf{terr}], \, Y_\rho) \end{split}$$

Invocazione di procedure e funzioni con multipli parametri: TrNFun

Con lo stesso procedimento utilizzato nel sistema Y, si introduce la nuova regola TrNFun per il controllo della corrispondenza tra parametri attuali e formali:

$$\begin{split} \mathsf{sfps} &= \mathsf{fps} \ [\mathsf{seqFP}] \ \mathsf{FR} \quad \mathsf{saps} = \mathsf{aps} \ [\mathsf{seqAP}] \ \mathsf{AR} \\ & \langle \mathsf{fps} \lhd \mathsf{aps}, (\Delta, \Delta_c, \mu) \rangle \to_{\mathsf{TR1}} (\Delta_{c_1}, \mu_1) \\ & [\mathsf{S16}] \frac{\langle \mathsf{FR} \lhd_1 \mathsf{AR}, (\Delta, \Delta_{c_1}, \mu_1) \rangle \to_{\mathsf{TRN}} (\sigma_r, \mathsf{epi}_r)}{\langle \mathsf{sfps} \lhd_1 \mathsf{saps}, (\Delta, \Delta_c, \mu) \rangle \to_{\mathsf{TRN}} (\sigma_r, \mathsf{epi}_r)} \\ & \mathsf{sfps} &= [\mathsf{emptySFP}] \quad \mathsf{saps} = [\mathsf{emptyAFP}] \\ & [\mathsf{S17.1}] \frac{\sigma_r = (\Delta_c, \mu) \quad \mathsf{epi}_r = []}{\langle \mathsf{sfps} \lhd_1 \mathsf{saps}, (\Delta, \Delta_c, \mu) \rangle \to_{\mathsf{TRN}} (\sigma_r, \mathsf{epi}_r)} \end{split}$$

Osservazione

Quando invocata a seguito di una Call o di un Apply, la TrNFun si occupa anche di inserire i legami nel nuovo activation record generato per la procedura o funzione invocata



Invocazione di procedure e funzioni con multipli parametri: Sistema Y per Call ed Apply

Per quanto riguarda il sistema Y per Call ed Apply, grazie all'introduzione della TrNFun, è possibile limitare il controllo di queste regole alla sola verifica dell'identificatore già definito:

$$[\text{Y25}] \frac{Y_{\rho}|_{0}(\text{I}) = [\text{abs}] \text{ [void] [::] t}}{\langle [\text{call}] \text{ I sapars, } Y_{\rho}\rangle \rightarrow_{Y} ([\text{void}], Y_{\rho})}$$

$$\begin{split} & Y_{\rho}|_{0}(\mathbf{l}) = [\mathsf{abs}] \ \mathsf{t} \ [::] \ \mathsf{t}' \\ & \mathsf{t} \in \mathsf{Simple} \\ & \overline{\langle [\mathsf{apply}] \ \mathsf{l} \ \mathsf{sapars}, \, Y_{\rho} \rangle \rightarrow_{Y} ([\mathsf{void}], \, Y_{\rho})} \end{split}$$

Gestione errori di tipo:

$$[\mathsf{E45}] \frac{Y_{\rho}|_0(\mathsf{I}) \neq [\mathsf{abs}] \ [\mathsf{void}] \ [::] \ \mathsf{t}}{\langle [\mathsf{call}] \ \mathsf{I} \ \mathsf{sapars}, Y_{\rho} \rangle \ \rightarrow_{Y} \ ([\mathsf{terr}], Y_{\rho})}$$

[E32]
$$\frac{Y_{\rho}|_{0}(I) \neq [abs] t [::] t'}{\langle [apply] | Sapars, Y_{\rho} \rangle \rightarrow_{Y} ([terr], Y_{\rho})}$$

$$[\mathsf{E46}] \frac{Y_{\rho}|_{\mathsf{0}}(\mathsf{I}) = \perp}{\langle [\mathsf{call}] \; \mathsf{I} \; \mathsf{sapars}, \, Y_{\rho} \rangle \, \rightarrow_{Y} ([\mathsf{terr}], \, Y_{\rho}) }$$

$$\text{[E33]} \frac{Y_{\rho}|_{0}\text{(I)} = \perp}{\langle \text{[apply] I sapars, } Y_{\rho} \rangle \rightarrow_{Y} (\text{[terr], } Y_{\rho})}$$

$$\begin{split} & Y_{\rho}|_{0}(\textbf{I}) = [\text{abs}] \ \textbf{t} \ [::] \ \textbf{t}' \\ & \textbf{t} \not \in \mathsf{Simple} \\ \hline & ([\text{lapply}] \ \textbf{I} \ \mathsf{sapars}, \ Y_{\rho}) \rightarrow_{Y} ([\text{terr}], \ Y_{\rho}) \end{split}$$



Invocazione di procedure e funzioni con multipli parametri: STM_{SEM}

Regola di inferenza finale per lo statement Call:

$$\begin{split} \sigma &= (\Delta, \mu) \quad \Delta (\mathsf{I} = (\mathsf{tr}, \mathsf{v}_r) \\ \mathsf{v}_r &= \star \mathsf{I}, \, \mathsf{t}, \, \mathsf{sfps}, \, \mathsf{dcl}, \, \mathsf{sts}, \, \mathsf{k} \star \\ \mathsf{t} &= [\mathsf{abs}] \, \mathsf{t}'[::] \, \mathsf{t}' \quad \mathsf{t}' = [\mathsf{void}] \\ \mathsf{ar} &= \{\mathsf{I}, \#\Delta - k + 1, [], [], []\} \quad \Delta_\mathsf{c} = \mathsf{ar} + \Delta \\ \langle \mathsf{saps} \vartriangleleft_1 \, \mathsf{faps}, (\Delta, \Delta_\mathsf{c}, \mu) \rangle \to_\mathsf{TRN} \, (\sigma_r, \mathsf{epi}_r) \\ \langle \mathsf{dcl}, \, \sigma_r \rangle &\to ([\mathsf{void}], (\mathsf{ar}_2 + \Delta_2, \mu_2) \\ \mathsf{ar}_2 &= \{\mathsf{I}, \, \mathsf{lc}, \, \mathsf{fr}, \, \mathsf{cnt}, \, \mathsf{v} \} \\ \{\mathsf{I}, \, \mathsf{lc}, \, \mathsf{fr}, \, \mathsf{sts}, \, \mathsf{v} \} &= \mathsf{ar}_3 \end{split}$$

$$[\mathsf{S14}] \frac{(\mathsf{ar}_3 + \Delta_2, \mu_2) \to_{R^*} \, (\mathsf{ar}_4 + \Delta_4, \mu_4)}{\langle [\mathsf{call}] \, \mathsf{I} \, \mathsf{saps}, \, \sigma \rangle \to ([\mathsf{void}], (\Delta_4, \mu_4)} \end{split}$$

Invocazione di procedure e funzioni con multipli parametri: EXP_{SEM}

• Regola di inferenza finale per l'espressione Apply:

$$\begin{split} \sigma &= (\Delta, \mu) \quad \Delta(\mathsf{I} = (\mathsf{t}_r, \mathsf{c}_r) \\ c_r &= \star \mathsf{I}, \, \mathsf{t}, \, \mathsf{sfps}, \, \mathsf{dcl}, \, \mathsf{sts}, \, \mathsf{k} \star \\ \mathsf{t} &= [\mathsf{abs}] \, \mathsf{t}'[::] \, \mathsf{t}'' \quad \mathsf{t}' \in \mathsf{Simple} \\ \mathsf{ar} &= \{\mathsf{I}, \#\Delta - k + 1, [], [], []\} \quad \Delta_c = \mathsf{ar} + \Delta \\ \langle \mathsf{saps} \, \sphericalangle_1 \, \mathsf{faps}, \, (\Delta, \Delta_c, \mu) \rangle &\to_{\mathsf{TRN}} \, (\sigma_r, \mathsf{epi}_r) \\ \langle \mathsf{dcl}, \, \sigma_r \rangle &\to ([\mathsf{void}], \, (\mathsf{ar}_2 + \Delta_2, \mu_2) \\ \mathsf{ar}_2 &= \{\mathsf{I}, \, \mathsf{lc}, \, \mathsf{fr}, \, \mathsf{cnt}, \, \mathsf{v} \} \\ \{\mathsf{I}, \, \mathsf{lc}, \, \mathsf{fr}, \, \mathsf{sts}, \, \mathsf{v} \} &= \mathsf{ar}_3 \\ (\mathsf{ar}_3 + \Delta_2, \, \mu_2) &\to_{\mathsf{R}^*} \, (\mathsf{ar}_4 + \Delta_4, \, \mu_4) \\ \mathsf{ar}_4 &= \{\mathsf{I}, \mathsf{I}, \mathsf{fc}, \mathsf{v}_r \} \\ \hline{\langle [\mathsf{apply}] \, \mathsf{I} \, \mathsf{saps}, \, \sigma \rangle \to (\mathsf{t}', \, \mathsf{v}_r, \, (\Delta_4, \, \mu_4) \\ \end{split}$$

Invocazione di procedure e funzioni con multipli parametri: modifiche nell'interprete

 Principali modifiche apportate all'interprete di Small21 in accordo alle regole definite (per semplicità sono mostrate solamente quelle per Apply, in quanto quelle per Call sono analoghe):

 Introduzione di segapars e modifica all'espressione apply

```
87 \exp =
 89
             Arrow1 of ide * exp
 90
 91
             Plus of exp * exp
 92
             Minus of exp * exp
 93
 94
                 of exp * exp
 95
             Ea of exp * exp
 96
 97
             Or of exp * exp
             Apply of ide * segapars (*MODIFICATA 1*)
 98
 99
             EE
100
       and
101
102 segapars = (*AGGIUNTA 1*)
103
104
            | SAP of apars * segapars
105
            and
```

Invocazione di procedure e funzioni con multipli parametri: modifiche nell'interprete

 Principali modifiche apportate all'interprete di Small21 in accordo alle regole definite (per semplicità sono mostrate solamente quelle per Apply, in quanto quelle per Call sono analoghe):

```
| Apply(ide.saps)
    -> match getS sk ide with
          (* include check for E33 *)
        | DAbs(Abs(tr,aa),ClosT(_,_,sfps,dcl,sts,k)) (* no overloading *)
                        when (isSimple tr)
             ->(let ar = mkAR5 (Name ide) ((sizeS sk)-k+1)

    Modifica della funzione

                               (emptyEnv()) [] None in
                                                                            expSem che fa utilizzo
                let skc = push sk ar in
                let (sqR.epiR) = trNFun sfps saps sk skc mu in
                                                                            della funzione ausiliaria
                             (* include check for E34 *)
                                                                             TrNFun J
                let ( ,(ar2sk2,mu2)) = dclSem dcl sqR in
                let ar3sk2 = resetC ar2sk2 [UnL sts] in
                let ( .(sk4.mu4)) = nextCmd(ar3sk2.mu2) in
                let sqF = (pop sk4,mu4) in
                (tr.getR sk4.sgF))
        | DAbs(Abs(tr,aa),ClosT(_,_,sfps,dcl.sts,k))
                    -> raise(TypeErrorE("E34.1: expSem".Apply(ide.saps)))
        -> raise(TypeErrorE("E32: expSem",Apply(ide,saps)))
```

Invocazione di procedure e funzioni con multipli parametri: modifiche nell'interprete

 Principali modifiche apportate all'interprete di Small21 in accordo alle regole definite (per semplicità sono mostrate solamente quelle per Apply, in quanto quelle per Call sono analoghe):

Introduzione della nuova funzione TrNFun:

```
1246 trNFun sfps saps sk skc mu =
            match (sfps.saps) with
1248
                     1 (SEP(fp.sfpsR).SAP(ap.sapsR))
                             -> let (sk1,mu1) = tr1Fun fp ap sk skc mu in
1249
                             trNFun sfpsR sapsR sk sk1 mu1
1250
1251
1252
                             -> let sgr = (skc.mu) and epir = [] in
1253
                            (sgr.epir)
1254
                    | (ESFP, )
1255
                             -> raise(TypeErrorT("E62: Trasmission: Too Manv Params"))
1256
1257
                             -> raise(TypeErrorT("E63: Trasmission: Too Few Params"))
1258
```

Tornando sull'esempio del Bubble sort descritto precedentemente:

```
2 Prog OrdinaArrav()
           void swap(ref int a, ref int b)
                   int tmp = a:
                   a = b:
                  b = tmp:
10
          void bubblesort(int i. int N. bool controllo)
11
                  if (i<N)
12
13
14
                           if (A[i]>A[i+1])
15
16
                                   swap(A[i],A[i+1]);
17
                                   controllo = true;
18
19
                           bubblesort(i+1.N.controllo):
20
21
                  if (controllo = true)
                           bubblesort(0, N-1, false);
23
                  return:
24
25
           int A[4]:
26
27
28
29
           A[3] = 1:
30
           bubblesort(0,3,false);
31
```

È possibile ora esprimere tale programma in Small21 come:

```
let p = Prog ("OrdinaArray".
  Block
   (SeaD
      (Pcd (Void, "swap", SFP (FP (Ref, Int, "a"), SFP (FP (Ref, Int, "b"), ESFP)),
          (Var (Int, "tmp", Val "a"),
          SeqS (Upd (Val "a", Val "b"), Upd (Val "b", Val "tmp")))),
         (Pcd (Void, "bubblesort", SFP (FP (Value, Int, "1"), SFP (FP (Value, Int, "N"), SFP (FP (Value, Bool, "controllo"), ESFP))),
           BlockP
             (ED.
               SegS
                 (IfT (LT (Val "i", Val "N"),
                     (IfT (GT (Arrow1 ("Ak", Val "t"), Arrow1 ("Ak", Plus (Val "t", N 1))),
                       SeqS (Call ("swap", SAP (AP (Arrow1 ("Ak", Val "i")), SAP (AP(Arrow1 ("Ak", Plus (Val "i", N 1))), ESAP))),
                         Upd (Val "controllo", B True))).
                        (Call ("bubblesort", SAP (AP (Plus (Val "t", N 1)), SAP (AP (Val "N"), SAP (AP (Val "controllo"), ESAP)))),
                        Return EE))),
                  IfT (Eq (Val "controllo", B True).
                         Call ("bubblesort", SAP (AP (N 0), SAP (AP (Minus (Val "N", N 1)), SAP (AP (B False), ESAP)))))))),
            (Array (Arr (Int. 4), "Ak"), ED))),
    SeaC
      (UnL (Upd ((Arrow1 ("Ak", N 8), N 8))),
        (UnL (Upd ((Arrow1 ("Ak", N 1), N 5))),
          (UnL (Upd ((Arrow1 ("Ak", N 2), N 6))),
            (UnL (Upd ((Arrow1 ("Ak", N 3), N 1))),
            Unt (Call ("bubblesort", SAP (AP (N 0), SAP (AP (N 3), SAP (AP (B False), ESAP))))))));
```

Osservazioni

Si è fatto più volte utilizzo in tale esempio della dichiarazione di funzioni con multipli parametri (sia per valore che per reference) e dell'invocazione di tali funzioni.

Lanciando progSem su tale programma costruito, si ottiene il seguente risultato:

 Prima inizializzazione dello stack e dello Store inizialmente vuoto

```
# progSem p;;
Stack:
>{OrdinaArray,0,[Ak/(:Mint[4],L0);
bubblesort/[void::int,int,bool],Sbubblesort,[void::int,int,bool],:fpar:,:cmd:,1$);
swap/([void::int,int],Sswap,[void::int,int],:fpar:,:cmd:,1$)],:cmdNext:,[N]}
]Store:
[L0<-Undef,L1<-Undef,L2<-Undef,L3<-Undef]</pre>
```

Lanciando progSem su tale programma costruito, si ottiene il seguente risultato:

```
>{OrdinaArray.0.[Ak/(:Mint[4].L0):
bubblesort/([void::int,int,bool],Sbubblesort,[void::int,int,bool],:fpar:,:cmd:,1$);
 swap/([void::int.int].$swap.[void::int.int].:fpar:.:cmd:.1$)].:cmdNext:.[N]}
Store:
[L0<-8,L1<-5,L2<-6,L3<-1]
>{swap,2,[tmp/(Mint,L7);
b/(Mint,L1);
a/(Mint.L0)].:cmdNext:.[N]}
{bubblesort,1,[controllo/(Mbool,L6);
N/(Mint.L5):
i/(Mint.L4)].:cmdNext:.[N]}
{OrdinaArray,0,[Ak/(:Mint[4],L0);
 bubblesort/([void::int.int.bool].Sbubblesort.[void::int.int.bool].:fpar:.:cmd:.1$);
 swap/([void::int.int].$swap.[void::int.int].:fpar:.:cmd:.1$)].:cmdNext:.[N]}
Store:
[L0<-5.L1<-5.L2<-6.L3<-1.L4<-0.L5<-3.L6<-false.L7<-8]
Stack:
>{swap,2,[tmp/(Mint,L7);
b/(Mint.L1):
a/(Mint,L0)],:cmdNext:.[N]}
{bubblesort,1,[controllo/(Mbool,L6);
N/(Mint.L5):
i/(Mint,L4)],:cmdNext:,[N]}
{OrdinaArray,0,[Ak/(:Mint[4],L0);
bubblesort/([void::int.int.bool].Sbubblesort.[void::int.int.bool].:fpar:.:cmd:.1$);
swap/([void::int,int],$swap,[void::int,int],:fpar:,:cmd:,1$)],:cmdNext:,[N]}
Store:
[L0<-5,L1<-8,L2<-6,L3<-1,L4<-0,L5<-3,L6<-false,L7<-8]
```

 Prima invocazione di Bubble sort e primo swap

Lanciando progSem su tale programma costruito, si ottiene il seguente risultato:

 Stack e store finali: le prime 4 locazioni di memoria rappresentanti l'array sono effettivamente ordinate!

Grazie per l'attenzione!