

- **Sintassi Concreta**

Type ::= Simple | void | Simple [Num]

Simple ::= int | bool

- **Sintassi Astratta ed Espressioni di Tipo**

Type ::= [int] | [bool] | [void] | [arr] Type Num | [mut] Type | [terr]

| [abs] Type TypeSeq

- **Regole: Una Regola di $Y_{DCL}^{Small20}$**

$$\frac{\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t', Y_\rho) \quad t' \neq [\text{terr}] \quad t' = t}{\langle [\text{const}] t \text{ I } e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (\text{Void}, [I/t] \circ Y_\rho)}$$

Sono inferenze di un **Sistema Deduttivo** che associa ad ogni struttura del programma, s , con tipi degli identificatori definiti da Y_ρ , una coppia (t', Y'_ρ) . Sopra, nella premessa della regola, nella formula:

$$\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho)$$

vediamo ciò. In particolare, il sistema ha dedotto che l'espressione e , dove i suoi identificatori liberi hanno tipi tutti legati in Y_ρ , abbia tipo t (i.e. $t' = t$). Ovvero:

$$Y_\rho \vdash e : t.$$

Nella conclusione della regola sopra, la struttura di programma s è:

$$[\text{const}] t \text{ I } e.$$

Quando il sistema è in grado di inferire

$$\langle s, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (\text{Void}, [I/t] \circ Y_\rho)$$

allora il sistema deduce che la struttura s è/introduce una corretta dichiarazione che estende in modo consistente Y_ρ con il binding $[I/t]$. Ovvero:

$$Y_\rho, I : t \vdash s : \text{Void}.$$

Sistema di Tipi: Regole, Strutture e Proprietà di Y

$$\frac{\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t', Y_\rho) \quad t' \neq [\text{terr}] \quad t' = t}{\langle [\text{const}] \ t \ I \ e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (\text{Void}, [I/t] \circ Y_\rho)}$$

- **Regole.** Sono inferenze di un sistema deduttivo che associano ad ogni struttura del programma, s , con tipi degli identificatori definiti da Y_ρ , una coppia (t', Y'_ρ) .
Sopra, in premessa $\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t', Y_\rho)$ vediamo ciò. In particolare, il sistema ha dedotto che l'espressione e , dove i suoi identificatori liberi siano tutti legati in Y_ρ , abbia tipo $t' = t$. Ovvero: $Y_\rho \vdash e : t$.
Sopra, nella conclusione, la struttura di programma s è: $[\text{const}] \ t \ I \ e$. Quando il sistema è in grado di inferire $\langle s, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (\text{Void}, [I/t] \circ Y_\rho)$ allora il sistema ha dedotto che la struttura s introduce una corretta dichiarazione che estende in modo consistente Y_ρ con il binding $[I/t]$. Ovvero: $Y_\rho, I : t \vdash s : \text{Void}$.
- **Identificatori.** Tutti gli identificatori introdotti nel programma hanno un tipo t (definito da un'espressione di tipo del linguaggio). Questo tipo è associato all'identificatore nell'ambiente Y_ρ come il binding dell'identificatore in Y_ρ .
- **Struttura Y_ρ .** È una struttura di ambiente con le stesse operazioni viste per gli ambienti di denotazioni e con politica di inserimento ed accesso LIFO (quindi l'applicazione di Y in differenti parti di un programma può richiedere l'applicazione di regole che aggiungono a Y_ρ più volte uno stesso identificatore con binding diversi, ed operazioni, "o", per l'aggiunta di un binding, e applicazione, $Y_\rho(I)$, per la selezione del tipo associato al più recente I introdotto).
- **Completezza** di Y richiede che il sistema sia dotato di un insieme di regole tali che: L'applicazione di Y ad ogni programma (sintatticamente corretto e legale) P , nell'ambiente Y_L , contenente i binding per tutti e soli gli identificatori di primitive del Linguaggio, sia in grado di fornire una e una sola derivazione di tipi ovvero un albero dove ogni nodo è un la conclusione di una regola e i figli sono le premessa di tale regola sotto una stessa istanza di simboli della regola con strutture di P . L'albero così ottenuto ha:
 - radice: $\langle P, Y_L \rangle \rightarrow_Y (\text{Void}, Y_L)$. Ovvero: $Y_L \vdash P : \text{Void}$
 - discendenti: Per ogni termine s contenuto in P , $\langle s, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t', Y'_\rho)$. Ovvero: $Y_L, Y_\rho \vdash s : t$
- **Ben tipato** in Y , è ogni termine (costrutto) s di ogni programma P (sintatticamente corretto e legale) che abbia una derivazione di tipi con radice come sopra e con discendenti come sopra e tali che $t \neq [\text{terr}]$.

Sistema di Tipi: Regole, Strutture e Proprietà di Y - 2

$$\frac{\Gamma_1 \quad \dots \quad \Gamma_n}{\langle s, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y'_\rho)}$$

- **Stato di Stuck** in un Linguaggio con un sistema di tipi Y, è ogni stato inconsistente rispetto a Y. Definiamo inconsistente ogni stato che contiene:
 - **binding** tra un identificatore di tipo t1 e un valore (denotabile o memorizzabile) di tipo t2, con $t1 \neq t2$;
 - **valore atteso**, in qualche componente di un qualche AR (inclusi buffer di I/O), di tipo t1 e un valore calcolato di tipo t2, con $t1 \neq t2$

Ogni Linguaggio tipato ha una propria struttura di stato che include sempre l'ambiente dei bindings degli identificatori (introdotti nel programma), ρ , lo stack di AR e, secondo i casi, una (o più per heap, per variabili statiche) memoria μ per valori modificabili e ogni altra struttura (buffer di I/O, tabella delle classi, tabella dei moduli,...) che debba far parte dello stato. Il sistema di tipi provvede esplicitamente a definire la consistenza per la struttura di stato dello specifico Linguaggio tipato.

- **Stato NonStuck** in un Linguaggio con un sistema di tipi Y, è ogni stato che soddisfa la consistenza richiesta da Y.
- **Correttezza (Safety)** di Y richiede che esso sia definito in accordo alla semantica del Linguaggio garantendo le due proprietà sotto:
 - **Progress**: Ogni termine ben tipato s (avente $Y_\rho \vdash s : t$) o è esso stesso un valore di tipo t^1 che occorre in uno stato NonStuck, oppure in accordo alla semantica la computazione contiene un successivo stato;
 - **Preservation**: Se s nel successivo stato è stato rimpiazzato con s' allora anche s' è ben tipato ed anche per esso vale $Y_\rho \vdash s' : t$
- **Theorem Completezza+Correttezza (locale)** Ogni Linguaggio tipato con sistema di tipi Completo e Safe è tale che tutti i suoi programmi ben tipati hanno computazioni prive di stati di Stuck.

¹ Ad ogni tipo è associato un insieme di valori non vuoto. Il tipo Void contiene il solo valore: void

Sistema Y: Regole per DCL

$$\frac{\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t', Y_\rho) \quad t \in \text{Simple} \quad t' = t}{\langle [\text{const}] t I e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], [I/t] \circ Y_\rho)}$$

$$\frac{\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t', Y_\rho) \quad t \in \text{Simple} \quad t' = t}{\langle [\text{var}] t I e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], [I/[\text{mut}] t] \circ Y_\rho)} \quad \frac{t \in \text{Simple}}{\langle [\text{varN}] t I, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], [I/[\text{mut}] t] \circ Y_\rho)}$$

$$\frac{t \in \text{Simple}}{\langle [\text{array}] t I N, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], [I/[\text{mut}](\text{[arr]} t N)] \circ Y_\rho)}$$

Gestione Errori di Tipo:

$$\frac{t \notin \text{Simple}}{\langle [\text{const}] t I e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t', Y_\rho) \quad t' \neq t}{\langle [\text{const}] t I e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}$$

$$\frac{t \notin \text{Simple}}{\langle [\text{var}] t I e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t', Y_\rho) \quad t' \neq t}{\langle [\text{var}] t I e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{t \notin \text{Simple}}{\langle [\text{varN}] t I, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}$$

$$\frac{t \notin \text{Simple}}{\langle [\text{array}] t I N, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}$$

Notazione: Simboli e Strutture

- N (anche con pedici, apici), Intero
- B (anche con pedici, apici), Booleans
- I (anche con pedici, apici), Identificatore
- t (anche con pedici, apici), (Espressione di) Tipo
- d (anche con pedici, apici), dichiarazione
- e (anche con pedici, apici), espressione
- c (anche con pedici, apici), comando
- m (anche con pedici, apici), statement
- Simple = {[int], [bool]}

Sistema Y: Regole per EXP

$$\overline{\langle [\text{num}] N, \sigma \rangle \rightarrow_Y ([\text{int}], Y_\rho)} \quad \overline{\langle [\text{truth}] B, \sigma \rangle \rightarrow_Y ([\text{bool}], Y_\rho)} \quad \overline{\langle [\text{emptyE}] , \sigma \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho)}$$

$$\frac{Y_\rho(I) = [\text{mut}] t \quad t \in \text{Simple}}{\langle [\text{val}] I, Y_\rho \rangle \rightarrow_{DY} ([\text{mut}] t, Y_\rho)} \quad \frac{Y_\rho(I) = [\text{mut}] t \quad t \in \text{Simple}}{\langle [\text{val}] I, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho)} \quad \frac{Y_\rho(I) = t \quad t \in \text{Simple}}{\langle [\text{val}] I, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho)}$$

$$\frac{\frac{Y_\rho(I) = [\text{mut}]([\text{arr}] t N)}{\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{int}], Y_\rho)} \quad t \in \text{Simple} \quad \text{InBoundDinamycCheck}}{\langle I [\uparrow] e, Y_\rho \rangle \rightarrow_{DY} ([\text{mut}] t, Y_\rho)} \quad \frac{\frac{Y_\rho(I) = [\text{mut}]([\text{arr}] t N)}{\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{int}], Y_\rho)} \quad t \in \text{Simple} \quad \text{InBoundDinamycCheck}}{\langle I [\uparrow] e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho)}$$

$$\frac{\langle e_1, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t_1, Y_\rho) \quad \langle e_2, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t_2, Y_\rho) \quad \begin{array}{l} Y_\rho(\text{op}) = [\text{abs}] t \ t'_1[x]t'_2 \quad \text{op} \in \mathcal{O}_2 \\ t'_1 = t_1 \quad t'_2 = t_2 \end{array}}{\langle e_1 [\text{op}] e_2, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho)} \quad \frac{\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t_e, Y_\rho) \quad \begin{array}{l} Y_\rho(\text{op}) = [\text{abs}] t \ t' \quad \text{op} \in \mathcal{O}_1 \\ t = t_e \end{array}}{\langle [\text{op}] e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho)}$$

$$\frac{\langle e_1, Y_\rho \rangle \rightarrow_{DY} (t_1, Y_\rho) \quad \langle e_r, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t_r, Y_\rho) \quad \begin{array}{l} t_1 = [\text{Mut}] t \quad t = t_r \quad t \in \text{Simple} \end{array}}{\langle e_1 [=] e_r, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho)}$$

Notazione

\rightarrow_{DY} è l'inferenza di Tipo del Valore Denotabile di espressioni con doppio significato.

$\mathcal{O}_2 = \{+, -, *, \text{div}, ==, >, <, \text{or}, \text{and}\}$; $\mathcal{O}_1 = \{-1, \text{not}\}$.

Simple = $\{[\text{int}], [\text{bool}]\}$

Sistema Y: Regole per EXP - Errori di tipo

$$\frac{Y_\rho(I) = [\text{mut}]t \quad t \notin \text{Simple}}{\langle [\text{val}] I, Y_\rho \rangle \rightarrow_{DY} ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{Y_\rho(I) = t \quad t \neq [\text{mut}]t'}{\langle [\text{val}] I, Y_\rho \rangle \rightarrow_{DY} ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{Y_\rho(I) \neq [\text{mut}]t}{\langle [\text{val}] I, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}$$

$$\frac{Y_\rho(I) = [\text{mut}]([\text{arr}] t N) \quad \langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t_e, Y_\rho) \quad t_e \neq [\text{int}]}{\langle I [\uparrow] e, Y_\rho \rangle \rightarrow_{DY} ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{Y_\rho(I) = [\text{mut}]([\text{arr}] t N) \quad t \notin \text{Simple}}{\langle I [\uparrow] e, Y_\rho \rangle \rightarrow_{DY} ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{Y_\rho(I) = [\text{mut}]([\text{arr}] t N) \quad \langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{int}], Y_\rho) \quad \text{OutOfBoundDinamycCheck}}{\langle I [\uparrow] e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}$$

$$\frac{\langle e_1, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t_1, Y_\rho) \quad Y_\rho(\text{op}) = [\text{abs}] t t'_1 [x] t'_2 \quad t'_1 \neq t_1}{\langle e_1 [\text{op}] e_2, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle e_2, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t_2, Y_\rho) \quad Y_\rho(\text{op}) = [\text{abs}] t t'_1 [x] t'_2 \quad t'_2 \neq t_2}{\langle e_1 [\text{op}] e_2, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t_e, Y_\rho) \quad Y_\rho(\text{op}) = [\text{abs}] t t' \quad t' \neq t_e}{\langle [\text{op}] e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}$$

$$\frac{\langle e_1, Y_\rho \rangle \rightarrow_{DY} ([\text{mut}] t, Y_\rho) \quad t \notin \text{Simple}}{\langle e_1 [=] e_r, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle e_r, Y_\rho \rangle \rightarrow_{DY} (t, Y_\rho) \quad t \notin \text{Simple}}{\langle e_1 [=] e_r, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle e_1, Y_\rho \rangle \rightarrow_{DY} (t_1, Y_\rho) \quad \langle e_r, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t_r, Y_\rho) \quad t_1 = [\text{Mut}] t \quad t \neq t_r}{\langle e_1 [=] e_r, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho)}$$

Notazione

\rightarrow_{DY} è l'inferenza di Tipo del Valore Denotabile di espressioni con doppio significato.

$\mathcal{O}_2 = \{+, -, *, \text{div}, ==, >, <, \text{or}, \text{and}\}$; $\mathcal{O}_1 = \{-1, \text{not}\}$.

$\text{Simple} = \{[\text{int}], [\text{bool}]\}$

Sistema Y: Regole per CMD, STM, PROG

$$\frac{\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{bool}], Y_\rho) \quad \langle c_1, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho) \quad \langle c_2, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho)}{\langle [\text{ifE}] e c_1 c_2, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{bool}], Y_\rho) \quad \langle c, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho)}{\langle [\text{ifT}] e c, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle c_1, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho) \quad \langle c_2, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho)}{\langle c_1 [\text{seqC}] c_2, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho)}$$

$$\frac{\langle e_G, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{bool}], Y_\rho) \quad \langle m_S, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho) \quad \langle m_I, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho) \quad \langle c, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho)}{\langle [\text{for}] m_S e_G m_I c, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho) \quad t \neq [\text{terr}]}{\langle [\text{cmd}] e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho)} \quad \frac{}{\langle [\text{emptyC}], Y_\rho \rangle \rightarrow ([\text{void}], Y_\rho)}$$

$$\frac{\langle d, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y'_\rho)}{\langle [\text{stm1}] d, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y'_\rho)} \quad \frac{\langle c, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y'_\rho)}{\langle [\text{stm2}] c, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y'_\rho)}$$

$$\frac{\langle m_1, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho) \quad \langle m_2, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho)}{\langle m_1 [\text{seqM}] m_2, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho)} \quad \frac{}{\langle [\text{emptyM}], Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y_\rho)}$$

$$\frac{\langle m, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y'_\rho)}{\langle [\text{prog}] I m, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{void}], Y'_\rho)}$$

Notazione: Costruttori Aggiuntivi

$[\text{cmd}]$: Iniettiva da Exp in Cmd; $[\text{stm1}]$: Iniettiva da Dcl in Stm; $[\text{stm2}]$: Iniettiva da Cmd in Stm.

Sistema Y: CMD, STM, PROG - Errori di tipo

$$\frac{\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho) \quad t \neq [\text{bool}]}{\langle [\text{ifE}] e c', Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle c, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho) \quad t \neq [\text{void}]}{\langle [\text{ifE}] e c c', Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle c', Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho) \quad t \neq [\text{void}]}{\langle [\text{ifE}] e c c', Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}$$

$$\frac{\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho) \quad t \neq [\text{bool}]}{\langle [\text{ifT}] e c, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle c, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho) \quad t \neq [\text{void}]}{\langle [\text{ifT}] e c, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle c, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho) \quad t \neq [\text{void}]}{\langle c [\text{seqC}] c', Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}$$

$$\frac{\langle c', Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho) \quad t \neq [\text{void}]}{\langle c [\text{seqC}] c', Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle e_G, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho) \quad t \neq [\text{bool}]}{\langle [\text{for}] m_S e_G m_I c, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}$$

$$\frac{\langle m_S, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho) \quad t \neq [\text{void}]}{\langle [\text{for}] m_S e_G m_I c, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle m_I, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y (t, Y_\rho) \quad t \neq [\text{void}]}{\langle [\text{for}] m_S e_G m_I c, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}$$

$$\frac{\langle e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}{\langle [\text{cmd}] e, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle d, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y'_\rho)}{\langle [\text{stm1}] d, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle c, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}{\langle [\text{stm2}] c, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}$$

$$\frac{\langle m, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}{\langle m [\text{seqM}] m', Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)} \quad \frac{\langle m', Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}{\langle m [\text{seqM}] m', Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}$$

$$\frac{\langle m, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}{\langle [\text{prog}] I m, Y_\rho \rangle \rightarrow_Y ([\text{terr}], Y_\rho)}$$