

7B-6

# GHC プログラムの検証について —同期による決定的動作の検証—

村上 昌己

(財)新世代コンピュータ技術開発機構

1.はじめに

筆者は先にFGCHプログラムの部分的正当性の検証のための公理体系について報告した〔村上87〕。しかしこの体系では、あるプロセスがプロセス間の同期によって決定的に動作することによって成り立つ出力条件については、検証できなかった。その結果、互いに動作の異なる2つのプログラムを区別することが出来ない場合があった。本稿では、先に述べた体系の一部を修正し、従来は扱えなかつた性質の検証方法について述べる。

2. 相互通信による決定的動作

GHCプログラムにおいて、プロセスがその同期によって決定的に動作する典型的な場合は、Brock-Ackermanの例題〔竹内86〕にみられる。すなわちあるプロセス  $p$  がある変数  $x$  が具体化されずに呼ばれ、この影響で  $p$  がコミットできる節が決定的に定まってしまう場合である。一般に  $x$  は後になって別のプロセスによって具体化されうる。

〔村上87〕で述べた体系では、基本的には次のような考え方でプログラムの性質を証明するように推論規則が構成されている。すなわち、幾つかのゴールが並列に走っているとき、その性質は独立に証明された各プロセスの性質の論理積から証明される。また各プロセスの性質は、そのプロセスがコミットできる節のボディ部分に出現するサブゴールの性質から導かれる。しかし、あるプロセスが上に述べたような状況で決定的に動作することによって成立する性質については、独立に証明された各プロセス単独の性質の単純な論理積からは証明できない。そこで本稿では、次のような考え方で公理系を構成する。すなわち各プロセスについては、ある変数の具体化についてあるタイミングを想定した上で、そのプロセスの動作についての性質を証明する。さらにそのプロセスを他のプロセスと並列に走らせたとき、想定されたタイミングがプロセス間の同期と整合がとれていることが示されたとき、想定されたタイミングのもとで成り立つ性質の論理積から、全体の性質を導くという形にする。ある具体化のタイミングのもとでのプロセスの性質は、そのプロセスの非決定性を制御されたときの各動作について一般的に成り立つことである。プロセス  $p$  が他のプロセスからの入力タイミングによって決定的に動作するような場合、 $p$  の動作としては、 $p$  を単独で引数を最初から具体化された状態で実行した場合の動作のうち、出力変数が具体化される以前には、入力タイミングが遅れる変数が具体化されていなくても可能なコミットのみを行うものだけを考えればよい。ここではプログラムの動作を計算木によって表現している。

3. GHC プログラムの計算木集合

ここでは簡単化のためガード部分には =, <, のみ出現

A Verification Method for GHC Programs  
Masaki Murakami  
Institute for New Generation Computer Technology

し、またボディ部分に出現するシステム述語は = のみであるものとする。さらにすべての述語は高々 1 個の出力用引数しか持たないものとする。プログラム変数の集合を VAR、関数記号の集合を FUN、それらから作られる項の集合を TERM、述語名の集合を PRED とする。PRED と TERM からつくられる定義節の集合 D、ゴール列 G1, ..., Gn に対して計算木の集合を COMP(G1, ..., Gn, D) であらわす。COMP(G1, ..., Gn, D) の各元は G1, ..., Gn を D の定義に従って実行したときに得られる and-tree の組である。このような tree による定義は〔竹内86〕に見られる。

ここでは、プログラムの計算木を考える目的は、公理的意味論で用いられる formula のセマンティクスを定義することである。公理的意味論では個々の具体的なゴールについてではなく、ある述語の呼出しについて的一般的な議論について興味がある。したがって以下では、ある形をしたゴールの集合についての計算木の集合を考える。

ここではゴールの各引数に VAR に含まれない変数を用いることにより、不特定多數のゴールの集合を表現する。このような表現をゴール形式と呼ぶ。具体的なゴールはゴール形式に含まれる変数に TERM の元を割り当てる代入式を施すことにより得られる。ゴール形式の並び(ゴール節形式と呼ぶ。) g1, ..., gn の計算木の集合を Comp(g1, ..., gn, D) で表わし、次のように定義する。

$$\begin{aligned} \text{Comp}(g_1, \dots, g_n, D) = \\ \{ t | t \in \text{COMP}(G_1, \dots, G_n, D), \\ \exists \Sigma : G_i = \Sigma g_i \ (1 \leq i \leq n) \} \end{aligned}$$

ゴール節形式から一つのゴール形式(すなわちプロセス)  $p(x)$  をとりだしたとき、 $p(x)$  についての計算木の集合は、 $\text{Comp}(p(x), D)$  とは一般には等しくはない。すなわち前述で述べたようにある変数  $x$  が最初具体化されずに呼ばれ、実行中に外から具体化されるプロセスの動作を考えなければならない。このようなプロセスを  $p(x \downarrow)$  のようなゴール形式で表わす。ゴール節形式中でこのプロセスに  $x$  を出力するプロセスを  $x$  のプロデューサと呼ぶ。ここでは与えられたゴール節形式に対してどの変数のプロデューサも一意に定まっているものとする。 $\downarrow$  のついた変数を含むゴール形式  $g$  の動作の集合は  $\downarrow$  を取り除いたゴール形式  $g'$  の計算木の次のような集合として定まる。

$$\begin{aligned} \text{Comp}(g, D) = \\ \{ t | t \in \text{COMP}(G, D), \exists \Sigma : G = \Sigma g', \text{かつ } t \text{ では} \\ \text{出力変数を具体化する單一化の先祖に出現するコ} \\ \text{ミットは、}\downarrow\text{のついた変数が具体化されていなくて} \\ \text{も可能なもののみである。} \} \end{aligned}$$

定義節の集合 D、ゴール節形式  $g_1, \dots, g_n$  が入力条件  $\psi$  及び出力条件  $\psi'$  について部分的正当であるとは、 $\text{Comp}(g_1, \dots, g_n, D)$  の全ての元  $t$  について、 $\text{success}$ する計算木でかつ入力が  $t$  を真にするならば、計算の結果得られた出力について  $\psi$  が真であることをいう。このとき次のような記法を用いる。

$$\Phi(g_1, \dots, g_n) \psi$$

$\downarrow$  のついた変数を含むゴール形式  $g$  についても  $\Phi(g) \psi$  の意味は同様に定まる。ここでは入出力条件として現われる述語は、**FUN**と**VAR**から作られる規定項の集合としてそのセマンティクスが定まるものに制限する。

#### 4. 推論規則

ここで提案する公理系は【村上87】で提案したものに基づき、公理、推論規則を次のように追加、修正する。これ以外の推論規則、公理および証明図の定義などは【村上87】と同様である。

(導出) (修正) 【村上87】における(導出2')の規則の↑を↓におきかえる。この規則による推論の結論が↓のついた変数  $x$  を含む形  $g$  のとき、この推論の前提の各 formula の  $x$  から ↓を取り去ったものから、 $g$  の  $x$  から ↓を取り去ったものがこの導出規則によって導けないとき、 $g$  を導いたこの推論は錯退しているという。

(代入) (修正)  $\Phi(g) \psi \vdash \top \circ \Phi(\circ g) \circ \psi$

ただし  $g$  はゴール形式、また  $\circ$  は↓のついた変数および出力変数を具体化しない。

次に、並列化規則を修正する。ここで導入される規則は、前提として formula だけでなく、その formula を導くまでに構成された部分証明図をも参照する。準備として  $R(x, \tau, \text{form}(g_1), \text{fr}, P)$  及び  $O(x, \tau, \text{form}(g_2), \text{fr}, P)$  を次のように定義する。ここで、 $x$  を変数、 $\tau$  は具体的な項、 $g_1$  は  $x$  を入力として含むゴール形式、 $g_2$  は  $x$  を出力として含むゴール形式、 $\text{form}(g)$  はゴール形式  $g$  を () の内側にもつ formula の出現、 $\text{fr}$  を錯退した推論の結論、証明図全体を  $P$  をとする。

```
R(x, τ, form(g1), fr, P) =
if 「form(g1) が ϕ(...のとき x=τ ∧ ϕ が常に false)」
then true
else ∨\ O(x, τ, form(p), fr, P)
    p ∈ Proc
```

ここで Proc は  $x$  のプロデューサの集合である。直観的には  $R(x, \tau, \text{form}(g_1), \text{fr}, P)$  は「 $g_1$  が呼ばれたときに、 $x$  は  $\tau$  の形であることはない」ことを意味する。

```
O(x, τ, form(g2), fr, P) =
if 「fr が form(g2)」 then true
else if 「 $g_2$  は  $x = t$  の形をしている」 then
    if 「 $t = \sigma \tau$  はユニファイアブル」 then
        if 「 $t = \sigma \tau$  となる代入  $\sigma$  が存在する」
        then false
    else
        if  $\sigma \tau = \sigma \tau$  のとき、 $\sigma$  によって具体化される変数を
             $x_1, \dots, x_h$ 、 $x_i$  のプロデューサを  $p_i$  とするとき、
            ∨\ O(xi, σxi, form(pi), fr, P)
        i = 1..h
```

```
else true
else
    「 $g_2$  にコミットしうる節を
    lk(..., y) := Bi ..., qk(..., y), ..., (1 ≤ k ≤ n)
    σk g1 = σk lk、σy = x であったとき、 $g_2$  で出現する
    变数で σk で具体化されるものを y1, ..., yn とする
    とき、
    ∨\ ( ∨ R(yu, σkyu, form(g2), fr, P) ∨
    1 ≤ k ≤ n 1 ≤ u ≤ n
    O(x, τ, form(qk(..., x)), fr, P))」
```

直観的には  $O(x, \tau, \text{form}(g_2), \text{fr}, P)$  は「 $g_2$  は  $g_2$  を実行しない限り、 $x$  を  $\tau$  の形にはできない」ことを表す。

(並列化) (修正)  $g_i$  が↓のついた変数を含み、 $x$  のプロデューサ  $g_j$  ( $i \neq j, 1 \leq i, j \leq n$ ) が存在するならば  $g_i$  は  $g_i$  の  $x$  から ↓を取り去ったもの、存在しなければ  $g_i' = g_i$  とするとき

$$\Phi_1(g_1) \psi_1, \dots, \Phi_n(g_n) \psi_n \vdash \bigwedge_{i=1..n} \Phi_i(g_i'), \dots, \Phi_n(g_n') \wedge \psi_i \quad i = 1..n$$

ただし、 $\Phi_i(g_i) \psi_i$  ( $1 \leq i \leq n$ ) の各部分証明図に含まれる錯退した推論の結論を  $\Theta_j(hj) T_j$  ( $1 \leq j \leq n$ )、 $x_j$  を↓のついた(すなわち錯退の原因となった)変数、 $\tau_j$  を錯退によって無視された節のヘッドで  $x_j$  と同じ引数にあらわれた項とするとき、

$$\bigwedge_{1 \leq j \leq n} R(x_j, \tau_j, \Theta_j(hj) T_j, \Theta_j(hj) T_j, P) = \text{true}$$

が成立する。

$g$  がある部分的正当性を充たすことが、錯退した推論を含む証明図  $P_g$  によって示されたということは、「 $g$  がある  $x$  をあるタイミングで受け取ったとき、その性質が成立する」ことを意味する。また  $g$  の証明図と  $x$  のプロデューサの証明図との間に並列化規則が適用できる条件が成立したことは、「 $x$  のプロデューサの出力のタイミングが、 $P_g$  で想定した  $x$  の入力タイミングと整合が取れている」ことを意味する。

(通信) (追加)  $\Phi(g(\dots, x, \dots)) \psi \vdash \top$

$$\begin{aligned} & \Phi(g(\dots, x, \dots)) \psi \\ (\text{公理})(\text{追加}) \quad & \text{i)} \text{false}(g_1, \dots, g_n) \psi \\ & \text{ii)} \quad \Phi(g_1, \dots, g_n) \text{true} \end{aligned}$$

#### 5. 結び

同期により決定的に動作する GHC プログラムの検証方法について述べた。この公理系により、Brock-Ackermann の例題【竹内86】で 2 つのプログラムの検証例を試み、これらを区別することができた。

謝辞：有益な討論をして下さった、ICOT 古川次長、および第 1 研究室の皆様に感謝します。

#### (文献)

- 【村上87】 M.Murakami, Proving Partial Correctness of Guarded Horn Clauses Program, Proc. of The LPP 87
- 【竹内86】 A.Takeuchi, Towards a Semantic Model of GHC, 信学技法, COMP86-59, 1986