

インクリメンタルな属性評価の一手法

海尻 賢二

信州大学 工学部

属性文法はプログラミング環境の生成器に対する入力記述言語としてよく用いられている。対話型のプログラミング環境においては素早い応答が要求されるため各種処理（構文解析、意味解析、コード生成、表示等）はインクリメンタルに行う必要がある。本報告ではそのような情報が属性として記述されているとして、属性文法の属性値のインクリメンタルな評価の新しい方法を提案する。この問題については Reps が次の2つのアルゴリズムを与えている。(1) 非循環属性文法に対する前処理をしないアルゴリズム、(2) 絶対非循環属性文法に対する前処理をするアルゴリズム。環境の生成時に前処理を行っておけば、実行時の属性の評価は効率的になる。非循環属性文法に対する前処理による属性評価法としては Cohen の local control automata(LCA)による方法がある。本報告では LCA に対するインクリメンタルな属性評価アルゴリズムについて述べる。

ON INCREMENTAL EVALUATION OF NONCIRCULAR ATTRIBUTED GRAMMARS

Kenji KAIJIRI
Faculty of Engineering, Shinsyu University
500 Wakasato Nagano 380 Japan

Attribute grammars permit context-dependent languages features to be expressed in a modular, declarative fashion, so are a good basis for specifying programming environments. In an interactive programming environment, informations associated with programmes must be updated incrementally after every modification. There are two kinds of methods for attribute evaluation: One analyzes the attribute grammar before analyzing programs and generates some control informations(automata) for attribute evaluation, and the others not. A method is presented to augument the Cohen's LCA(Local Control Automata) evaluator for a noncircular attribute grammar into an incremental one. The Cohen's evaluator is the former one.

1. まえがき

属性文法は $k n u t h$ によって提案された、文脈自由言語の意味記述のための文脈自由文法の拡張である [1]。最近この属性文法がプログラミング環境の記述に用いられることが増えてきている [2]。統合されたプログラミング環境においては構文のみならず意味の処理も要求される。たとえばプログラミング環境の主要な要素である構文エディタでは静的な意味の解析を必要としている。プログラミング環境の生成器を考える際、静的意味の記述に属性文法がよく用いられている。プログラミング環境、特に構文エディタではプログラムをインクリメンタルに処理する。そのため構文解析、及びその後の静的意味の解析もインクリメンタルに行う必要がある。即ち属性値のインクリメンタルな評価が必要となる。本論文ではこの様な目的のもとで、属性文法の属性値のインクリメンタルな評価について考察する。

属性文法の属性値のインクリメンタルな評価については $R e p s$ が文献 [3] [4] において詳しく考察している。そして次の2つのアルゴリズムを与えている。

(1) 非循環属性文法に対する $O(|Affected|)$ の評価アルゴリズム。

(2) 絶対非循環属性文法に対する tree walk evaluator [5] のための $O(|Affected|)$ の評価アルゴリズム。ここで $Affected$ は再評価によって値の変わる属性の集合である。

また $Y e h$ は文献 [6] において ordered attribute grammar [7] と呼ばれる属性文法の部分クラスに対するインクリメンタルな評価法を与えている。

属性文法の属性値の評価を効率的に行うためには何等かの戦略が必要となる。属性文法の前処理によって一種のオートマトンを作成し、そのオートマトンに従って評価を行うという方法がいくつか提案されている。 $R e p s$ の2番目のアルゴリズム及び $Y e h$ のアルゴリズムはその様な方法に基づいている。但しその対象は絶対非循環属性文法に限られている。ところが $R e p s$ の1番目のアルゴリズムはそうではない。そのため評価中に情報を計算しながら評価戦略を決定している。非循環属性文法に対するオートマトンによる属性評価法としては $C o h e n$ の local control automata (LCA) による方法がある [8]。この方法は前処理をしない方法と比べて、時間複雑性では同じであるが、その動作がオートマトンで決定されるため、より効率的である。本論文では LCA による非循環属性文法の属性値のインクリメンタルな評価法を提案する。

2. 属性文法

本節では文献 [1] [9] に従って属性文法について簡単に述べる。なお細かな定義は [1] [9] に従い省略する。文脈自由文法を $G=(V, N, S, P)$ とする。ここで V は終端語の有限集合、 N は非終端語の有限集合、 S は N の要素で開始記号、そして P は生成規則の有限集合である。開始記号は生成規則の右辺にはあらわれないものとする。

文脈自由文法に対してつぎのような意味規則を付け加えたものが属性文法である。個々の非終端語 X に対して属性の有限集合 $A(X)$ を対応づける。 $A(X)$ は2つの排斥する集合 $S(X)$ と $I(X)$ に分けられる。 $I(X)$ の要素を 相続属性 (Inherited attribute)、 $S(X)$ の要素を 合成属性 (Synthesized attribute) と呼ぶ。 $A(X)$ の任意の要素を a とする時、これを $X.a$ と書く。 P は m 個の生成

規則からなるとし、 p 番目の生成規則を

$$X_{p0} \rightarrow X_{p1} X_{p2} \dots X_{pk}$$

と表す。以下では特にあいまいさのない限り、各生成規則の右辺の長さを k とする。意味規則 f_{pja} はすべての $1 \leq p \leq m$ について $j=0$ の時は $S(X_{p0})$ の要素、 $j>0$ のときは $I(X_{pj})$ の要素に対して定義される。 f_{pja} は $A(X_{pj})$ の要素である属性の値から属性 a の値を与える写像である。 $X_{pj}.b$ が f_{pja} の引数である時、 $X_{pi}.a$ は $X_{pj}.b$ に 依存する という。生成規則においては X_{pi} と X_{pj} は同じものでありうる。そこで生成規則が文脈上から明らかな場合、属性 $a \in A(X_{pi})$ を (a, i) と書く。

解析木に属性を付加したものを 意味木 と呼ぶ。解析木のノードのラベルを X とすると、意味木は $A(X)$ もラベルとして持つ。

文法 $G = \langle \{S, A, B\}, \{1, 0\}, S, P \rangle$

生成規則 P :

0: $S \rightarrow 1, 0, A$

$\{S.a = A.a + A.h; \quad A.c = A.a\}$

1: $A \rightarrow 1, A, 0, B$

$\{A_1.a = A_2.a; \quad A_1.b = A_2.b + B.a;$

$B.d = A_1.c; \quad B.c = 1; \quad A_2.c = 1\}$

2: $A \rightarrow 1, 0, 0$

$\{A.a = 1; \quad A.b = 2\}$

3: $A \rightarrow 1, 0$

属性 A :

$\{A.a = 1; \quad A.b = A.c\}$

$I(S) = \{ \}$ $S(S) = \{a\}$

4: $B \rightarrow 1, 0$

$I(A) = \{c\}$ $S(A) = \{a, b\}$

$\{B.a = B.c\}$

$I(B) = \{c, d\}$ $S(B) = \{a\}$

5: $B \rightarrow 0, 1$

$\{B.a = B.d\}$

図1 属性文法の例 [8]

3. Local Control Automata による属性の評価 [8]

[定義] 生成規則 p の 依存グラフ D_p

次の様に定義される方向性グラフを生成規則 p の依存グラフと呼ぶ。 D_p の節はすべての $0 \leq i \leq k$ に対する $A(X_{pi})$ の要素である。節 (a, i) から (b, j) への枝があるとは (b, j) が (a, i) に依存するということである。

[定義終]

依存グラフは生成規則 p 内での属性の直接的な依存関係を表現している。

[定義] 意味木 T の 複合依存グラフ $D(T)$

T の各ノードで適用されている生成規則に対する依存グラフを T に従って統合したものを T の複合依存グラフと呼ぶ。 [定義終]

複合依存グラフは意味木 T におけるすべての属性のインスタンス間の直接的な依存関係を表現している。

[定義] 意味木 T のノード q における 特徴グラフ C_q

T の q を根とする部分木を T_q とする。 C_q はつぎの様に定義される方向性グラフである。 T_q のラベルを X とすると C_q の節は $A(X)$ の要素である。 a を $I(X)$ の要素、 b を $S(X)$ の要素とする。 T_q において $X.a$ から $X.b$ への路があるならば (a, b) は C_q の枝である。 [定義終]

特徴グラフは q における属性のインスタンス間(相続属性と合成属性)の依存関係を表現している。

[定義] 利用可能な属性 のインスタンス

属性のインスタンスの値と、その意味規則を評価した値とが等しい時、その属性のインスタンスは利用可能であると言う。 [定義終]

意味木 T の属性評価とは T 上のすべての属性のインス

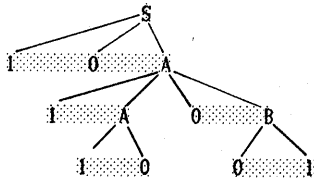


図2 入力10110001に対する解析木

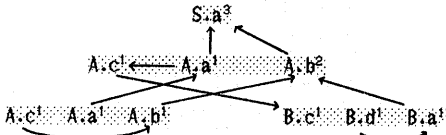


図3 入力10110001の解析木に対する複合依存グラフ (右肩の数値は属性の値)

タンスを利用可とする事である。

Cohenらは意味木T上での属性の評価順を決定するために生成規則毎にLocal Control Automaton(LCA)と呼ぶ有限オートマトンを導入した。生成規則pに対するLCAを A_p と書くことにする。 A_p の状態はこの状態に入った時に利用可能な、生成規則pの適用されているノードにおける属性のインスタンスをあらわしている。また A_p からの遷移は次の3つの命令を表現している。

(1) $call(a, k)$: 生成規則pの適用されているノードにおける意味関数 f_{pka} の評価を指示する。即ち属性のインスタンス (a, k) の値を計算する。

(2) $transfer(0)$: 現在のLCAの動作を中断し、親のノードのLCAの動作を再開する。これは現在のノード以下の属性の評価が終了したか、またはその評価のために属性値の確定していない相統属性の値が必要である事を示している。後者の場合は意味木の他の部分の評価の後、再びこのLCAが活性化される。これを親ノードの走査と呼ぶ。

(3) $transfer(k), k > 0$: 現在のLCAの動作を中断し、k番目の子供のノード(生成規則pの右辺のk番目の要素に対応するノード)のLCAの動作を開始(再開)する。これを子供ノードの走査と呼ぶ。

A_p は $S(X_{p0})$ と $I(X_{pi})(1 \leq i \leq k)$ の評価を行う。LCAの状態は現在動作中である事をしめすactive stateと、中断中であることを示すsuspend stateの2種類に分類される。LCAはtransfer命令によりactive stateからsuspend stateへ遷移する。最終状態と初期状態もまたsuspend stateである。ノードに対して生成規則は一意的に決まるのであるから以下の記述においてあい昧さのない限り、ノードという表現で、ノードに適用されている生成規則のインスタンスを表す。

Ordered attributed grammar及びtree walk evaluatorでは属性の評価順は意味木の構造には関係なく、生成規則毎に決っている。しかしLCAでは属性の評価順は生成規則だけでなく意味木に依存する。そこでLCAの動作関数と遷移関数を次の様に表現する。

Active stateに対する関数

動作関数 Action a(machine, state, graph)

あるLCA(machine)のある状態(state)に対する動作を表す。Machineとstateのみで決まる場合とノードの特徴グラフ(graph)を必要とする場合とが

ある。

遷移関数 Goto a(machine, state, graph)

あるLCA(machine)のある状態(state)に対する次の状態を表す。Machineとstateのみで決まる場合とノードの特徴グラフ(graph)を必要とする場合とがある。

Suspend stateに対する関数

遷移関数 Goto s(machine, state, attr)

あるLCA(machine)のある状態(state)に対する次の状態を表す。条件遷移の時はtransmitted setである属性集合(attr)を利用する。

Suspend stateが(再)活性化される時には、それが親のノードからであれば新たな相統属性が、子供のノードからであれば新たな合成属性が利用可能なものとしてわたされる。これをCohenはtransmitted setとよんでいる。Transmitted setがどのようなものであるかは意味木の構造による。評価時には各ノードのLCA間のパラメータのような形で受け渡される。

アルゴリズムの記述の便宜上属性の集合Aに対して次の2つの演算(/, *)を定義する。

$$A/k = \{a \mid (a, k) \in A\}$$

$$(A/k) * n = \{(a, n) \mid (a, k) \in A\}$$

演算/は生成規則に束縛された属性表現 (a, k) を文法記号に束縛された表現aに変換する。*はその逆である。

アルゴリズム1: LCAによる意味木の評価

[入力] 意味木T

[出力] すべての属性値が利用可能な意味木T

[変数]

node: 現在評価中の意味木Tのnon_leaf node

node.state: suspend状態である時、その状態を記憶する

node.graph: nodeの特徴グラフ

[関数]

Machine(node): nodeに適用されている生成規則のインスタンスに対応するLCA

Production(node): nodeで適用されている生成規則のインスタンス

AvailableAttr(node, state): 状態stateにあるノードnodeで利用可能な属性の集合。LCAにおいては状態が決まればその時に利用可能な属性の集合は一意的にかつ静的に決まる。よってこの関数は表引きによって実現できる。

Parent(node): nodeの親ノード

Child(node, k): nodeのk番目の子供のノード

[手順]

begin

Tの各ノードの特徴グラフを作成;

Tの各ノードの状態を初期状態に設定;

node=Tの根ノード; machine=Machine(node);

state=machineの初期状態(node.state); attr=空;

loop

if state = active_state then

動作=Action_a(machine, state, node.graph);

if 動作 = call(a, k) then

属性(a, k)の評価;

state=Goto_a(machine, state, node.graph);

else (* transfer(k) *)

node.state

```

    =Goto_a(machine, state, node.graph);
if k=0 かつ node=根ノード then
  評価終了;
elseif k=0 then
  nodeは親ノードのn番目の子供である;
  attr=(AvailableAttr(node, state)/0)*n;
  node=Parent(node); machine=Machine(node);
else
  attr=(AvailableAttr(node, state)/k)*0;
  node=Child(node, k);
  machine=Machine(node);
endif;
state=node.state;
endif;
else
  state=Goto_s(machine, state, attr);
endif;
endloop;
end.

```

アルゴリズム1はO(1T1)でTの評価を行う。図4に生成規則S→10Aに対するLCAを、又図5に入力10110001に対する属性評価の流れをそれぞれ示す。図5においては各状態で新しく利用可と成った属性のインスタンスのみ示している。

```

state 0    SUS0{ }0 初期状態
GOTO_S(A0, 0)=1
state 1    [ ]0
ACTION_A(A0, 1)=transfer(3)
GOTO_A(A0, 1)=2
state 2    SUS3{ }0
GOTO_S(A0, 2, {(a,3) (b,3)})=3
GOTO_S(A0, 2, {(a,3)})=7
state 3    [{(a,3) (b,3)}]0
ACTION_A(A0, 3)=call(c,3)
GOTO_A(A0, 3)=4
state 4    [{(a,3) (b,3) (c,3)}]0
ACTION_A(A0, 4)=call(a,0)
GOTO_A(A0, 4)=5
state 5    [{(a,3) (b,3) (c,3) (a,0)}]0
ACTION_A(A0, 5)=transfer(0)
GOTO_A(A0, 5)=6
state 6    SUS0{(a,3) (b,3) (c,3) (a,0)}0
最終状態
state 7    [{(a,3)}]0
ACTION_A(A0, 7)=call(c,3)
GOTO_A(A0, 7)=8
state 8    [{(a,3) (c,3)}]0
ACTION_A(A0, 8)=transfer(3)
GOTO_A(A0, 8)=9
state 9    SUS3{(a,3) (c,3)}0
GOTO_S(A0, 9, {(a,3) (c,3) (b,3)})=4

```

図4 生成規則 S→10A に対するLCA A₀

4. LCAによる属性のインクリメンタルな再評価

すべての属性のインスタンスが利用可能な意味木をTとする。Tのあるノードrを根とする部分木T_rをqを根と

```

A0  0 SUS0[ ]
      1 [ ]
      2 SUS3[ ]..[ ]
A1  0 SUS0[ ]
      1 [ ]
      2 [(c,4)]
      3 [(c,4) (c,2)]
      4 SUS2[(c,4) (c,2)]
A3  0 SUS0[ ]...[(c,2)]
      4 [(c,0)]
      5 [(c,0) (a,0)]
      6 [(c,0) (a,0) (b,0)]
      7 SUS0[(c,0) (a,0) (b,0)]
A1  4 SUS2[--]...[(a,0) (b,0)]
      10 [-- (a,2) (b,2)]
      11 [-- (a,2) (b,2) (a,0)]
      13 SUS0[-- (a,2) (b,2) (a,0)]
A0  2 SUS3[ ]...[(a,0)]
      7 [(a,3)]
      8 [(a,3) (c,3)]
      9 SUS3[(a,3) (c,3)]
A1  13 SUS0[--]...[(c,3)]
      20 [-- (c,0)]
      15 [-- (c,0) (d,4)]
      16 SUS4[-- (c,d) (d,4)]
A5  0 SUS0[ ]...[(d,4)]
      1 [(d,0)]
      2 [(d,0) (a,0)]
      3 SUS0[(d,0) (a,0)]
A1  16 SUS4[--]...[(a,0)]
      21 [-- (a,4)]
      22 [-- (a,4) (b,0)]
      23 SUS0[-- (a,4) (b,0)]
A0  9 SUS3[--]...[(b,0)]
      5 [-- (b,3)]
      6 [-- (b,3) (a,0)]
      10 SUS0[-- (b,3) (a,0)]

```

図5 入力10110001に対するLCAを利用した属性評価の流れ

する部分木T_qによって置換したとする。置換された意味木をT'とする。T'の属性のインスタンスをすべて利用可にすることについて考察する。

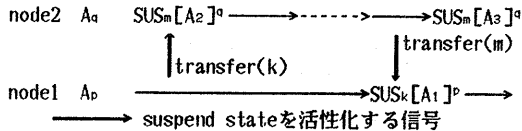
前処理に基づく属性評価では意味木のすべてのノードが状態を持つ。そしてこの状態に従って評価器は評価順を決定する。T_qは最初から評価を始めるのであるからT_qのすべてのノードの状態は初期状態に設定すればよい。しかし(T-T_q)は途中からの評価であるから、T_qの根ノードを最初に評価しようとした時点での状態に再設定する必要がある。Repsのtree walk evaluatorに基づく方法では各ノード毎に確定する状態系列を遡ることにより再設定を行っている(子供のノードの状態系列は親ノードの状態系列より導くことができる。そのため再設定は親子関係より局所的に行なえる。)

LCAによる評価器は非循環属性文法に対して適用可であり、そのためLCAによる属性の評価においては評価の順序は各ノードが持つ状態、特徴グラフ、親又は子供のノードから渡されるtransmitted set、そして各ノードに対応するLCAによって決定される。そこでこれら

を利用した状態の再設定についてまづ考える。

Transfer(m)によるsuspend stateをm-th suspend stateと呼ぶ。Active stateを[A]^pと、m-th suspend stateをSUS_m[A]^pと表す。ここでAは各状態で利用可能な属性集合を表す。

あるノードnode1とそのk番目の隣人node2を与える。node1はnode2のm番目の隣人とする。node1で適用されている生成規則をp、node2で適用されている生成規則をqとする。A_pはtransfer(k)によりSUS_k[A]₁^pに入り、かつSUS_m[A]₂^qにあるA_qを活性化する。その後A_qはtransfer(m)によりSUS_m[A]₃^qに入り、かつSUS_k[A]₁^pにあるA_pを活性化する。この時SUS_k[A]₁^pをSUS_m[A]₂^qのactivating stateと呼ぶ。活性化には2つの場合がある。1つは子供のノードの活性化であり、k>0かつm=0である。この時SUS_k[A]₁^pがn番目のk-th suspend stateであれば、SUS₀[A]₂^qはn番目の0-th suspend stateである。もう1つは親のノードの活性化であり、k=0かつm>0である。この時はSUS₀[A]₁^pがn番目の0-th suspend stateならばSUS_m[A]₂^qはn-1番目のm-th suspend stateである。状態の再設定とはある状態に対するactivating stateを求める事である。



次の関数ActivatingState(node,n,m,state)はnodeにおけるmachineのn番目のm-th suspend stateのactivating stateを求める。

関数SuspendState(node,n,k)はnodeに適用されているLCAの、nodeにおけるn番目のk-th suspend stateを求める。LCAの遷移には条件遷移が含まれている。従ってn番目のk-th suspend stateを求めるためにはそのノード上で初期状態から疑似的に遷移を行う必要がある。Repsのtreewalk evaluatorに基づく方法では条件遷移がないため、単にノード毎(または生成規則毎)の命令列を順に走査するだけでよい。

関数Exit(node,state)は状態stateにあるノードnodeからの疑似的なexit遷移を行う。SUS_k[A]^pのtransmitted setは親ノード(子供ノード)を経由しての走査の結果、新たに利用可となったI(X_{p0})の要素(k=0の時)又はS(X_{pk})の要素(k>0の時)である。この走査によって何が新たに利用可となるかは現在利用可能な属性集合Aと意味木Tの構造による。ノードsの親ノードの走査に関連した、属性の依存関係を示すものに上位依存グラフs.C[4]がある。同様にノードsの子供ノードの走査に関連した属性の依存関係を示すものに下位依存グラフs.Cがある。属性aが利用可でかつaからbへの直接の路がs.Cに存在すれば、状態SUS₀[A]^pにあるノードsよりの親の走査により新たにbが利用可となる。又aからbへの直接の路が(sのk番目の子供のノード).Cに存在すれば状態SUS_k[A]^pにあるノードsよりのk番目の子供の走査により新たにbが利用可となる。

関数 ActivatingState(node,n,m,state)

```
begin
  if m=0 then
    nodeはParent(node)のk番目の子供であるとする;
    state=SuspendState(parent(node),n,k)
  else
    state=SuspendState(Child(node,m),n-1,0)
  endif;
  return state;
end ActivatingState.
```

関数 SuspendState(node,n,k)

```
begin
  machine=Machine(node);
  state=machineの初期状態;
  h=n;
  while not(h=1 かつ stateがk-th suspend state) do
    if state=k-th suspend state then
      h=h-1
    endif;
    state=Exit(node,state);
    while state≠suspend state do
      state=Goto_a(machine,state,node.graph)
    endwhile;
  endwhile;
  return state;
end SuspendState.
```

関数 Exit(node,state)

```
begin
  stateをSUSk[A]pとする;
  attr=AvailableAttr(node,state);
  T={};
  if k>0 then (* 疑似descendant scan *)
    for all 相統属性 a ∈ I(Xpk) do
      if a≠k ∈ attr かつ (a,b)はchild(node,k).Cの枝
      then
        T = T ∪ {b};
      endif;
    endfor;
  else (* 疑似ancestor遷移 *)
    for all 合成属性 a ∈ S(Xp0) do
      if a≠k ∈ attr かつ (a,b)はnode.Cの枝 then
        T = T ∪ {b};
      endif;
    endfor;
  endif;
  state=Goto_s(Machine(node),state,T);
  return state
end Exit.
```

再評価または状態の再設定においては親または子供のノードの走査をスキップして遷移をシミュレートする。親又は子供のノードからの復帰の際LCAはtransmitted setを返し、それに従いsuspendであった状態は条件的に遷移し新たなactive stateに変わる。そのためtransmitted setを求める必要がある。ノードnodeの状態stateにおけるtransmitted setは、stateのactivating stateに対応する利用可能な属性である。次の関数TransmittedSet(node,state)はノードnodeの状態stateにおけるtrans

mitted setを求める。

関数 TransmittedSet(node, state)

```
begin
  stateはnodeのn番目のm-th suspend stateである;
  wstate=ActivatingState(node, n, m, state);
  wnode=nodeのm番目の隣人;
  nodeはwnodeのk番目の隣人である;
  return (AvailableAttr(wnode, wstate)/k)*m;
end TransmittedSet.
```

再評価にあたっては意味木Tのすべてのノードの属性の再評価は必要でない。そこでreactivatedなる集合を用意して、再評価の必要なノードはこの集合の要素とする。又再評価にあたってはノードに対応するLCAの状態の再設定も必要となる。手続きAddReactivated(node, k)はノードnodeのk番目の隣人を集合reactivatedに加え、ノードの状態に対応するactivating stateにk番目の隣人の状態を設定する。

手続き AddReactivated(node, k)

```
begin
  if k=0 then
    nodew=Parent(node);
    nodeはnodewのn番目の子供であるとする;
    nodew.state
      =ActivatingState(node, 0, n, node.state);
  else
    nodew=Child(node, k);
    nodeの状態はn番目のk-th suspend stateである;
    nodew.state
      =ActivatingState(node, n, k, node.state);
  endif;
  reactivated=reactivated U {nodew};
end AddReactivated.
```

以上の手続き、関数を利用すれば、LCAによる意味木のインクリメンタルな再評価アルゴリズムは次の様に実現できる。T_aの各ノードはまだ一度も走査されていないので、対応するLCAの初期状態に設定する。T-T_aの各ノードは再評価の必要なもののみ状態の再設定が必要となる。そこでAddReactivatedで集合reactivatedに加える時に状態の再設定も行う。手続きReevaluate(node)はnodeを基点として属性の再評価を行う。

アルゴリズム2 LCAによる意味木のインクリメンタルな再評価

【入力】

意味木TにおいてT_rをT_aで置換したもの(T')

【出力】 T'に対して属性値を再評価したもの。

【手順】

```
begin
  T'の各ノードの上位及び下位依存グラフを作成;
  Taの各ノードの状態を初期状態に設定;
  ノードqの相続属性の値=ノードrの相続属性の値;
  Taの他の属性の値をnullとする;
  qのすべてのancestorノードの特徴グラフを空とする;
  node=q;
  machine=Machine(node);
  state=machineの初期状態(node.state);
```

```
  attr=TransmittedSet(node, state);
  reactivated= {Taの非終端ノード};
  Reevaluate(node);
end.
```

手続き Reevaluate(node)

```
begin
  repeat
    動作=Action_a(machine, state, node.graph);
    if state = active_state then
      case 動作 of
        call(a, k):
          属性(a, k)の評価;
          if 新しい属性≠古い属性かつk番目の隣人はreactivatedに含まれない then
            AddReactivated(node, k);
          endif
          state=Goto_a(machine, state, node.graph);
          transfer(k);
          if Goto_a(machine, state, node.graph)=最終状態 then
            reactivatedからnodeを除く;
          endif;
          node.state
            =Goto_a(machine, state, node.graph);
          if k=0 then (* to parent *)
            if node=ルートノード then
              評価終了; (* この場合はすべての属性の再評価により終了 *)
            else
              nodew=Parent(node);
              nodeは親ノードのn番目の子供である;
              if nodewはreactivatedに含まれない then
                (* 再評価は不要なので親ノードをスキップする *)
                attr=TransmittedSet(node, state)*n;
              else (* 再評価必要 *)
                machine=Machine(nodew);
                attr=(AvailableAttr(node, state)/0)*n;
                node=nodew;
              endif
            endif
          else (* to child *)
            nodew=Child(node, k);
            if nodewはreactivatedに含まれない then
              (* k番目の子供のノードをスキップする *)
              attr=TransmittedSet(node, state)*0;
            else
              machine=Machine(nodew); node=nodew;
              attr=(AvailableAttr(node, state)/k)*0;
            endif
          endif;
          state=node.state;
        endcase;
      else
        state=Goto_s(machine, state, attr);
      endif
    until reactivated = 空;
  end Reevaluate.
```

属性(a, k)を評価した後、新しい属性と古い属性が等しくなく、かつk番目の隣人が集合reactivatedに含まれていなければ、k番目の隣人をreactivatedに加える。X_{r1} = X_{ak}とするとノードqの属性(a, k)のインスタンスはノードrの属性(a, l)のインスタンスと同じものである。そこで(a, k)が更新されれば(a, l)も更新されたことになり、それを含むノードrのすべての属性の再評価が必要となる。故にrをreactivatedに加える。k=0の時はrはqの親ノードであり、k>0の時はrはqのk番目の子供のノードである。

Transfer命令により最終状態(suspend state)に入ったノード(LCA)は再びactiveになることはない。そのノードの属性の評価は終了している。そこで集合reactivatedから除く。こうしてreactivatedが空になれば再評価は終了する。

Transferにおいて再活性化するノードがreactivatedに含まれていなければそのノードの属性の再評価は必要ない、即ちすべての属性は矛盾なく利用可能であることを示している。そこで評価をスキップする。評価をスキップするとはtransferによって入るsuspend stateから即、次のactive stateへ遷移することである。Suspend stateから次のactive stateへ遷移する際今まで評価していたノードからのtransmitted setを必要とする。Transmitted setは現在のノードのI(X_{q0})又はS(X_{0i})である。そこで関数TransmittedSetによりこれを求める。

本アルゴリズムは最初T_qのノードをreactivatedに入れ、実行中に再評価の必要なノードが見つかったらreactivatedに追加する。そしてreactivatedに入っているノードに対応するLCAのみ働かせて再評価を行う。このため影響を受けるノードの集合をAffectedとすると、実行時間の複雑さはO(|Affected|)である。

5. 改善策

アルゴリズム2は再評価において各ノードの状態、上位依存グラフ、そして下位依存グラフを利用する。しかし毎回すべてのノードについて再計算が必要な訳ではない。そのため状態については、(T-T_q)のノードはreactivatedに加えられるもののみ、その時にAddReactivatedで再設定している。同様な事が上位依存グラフ、下位依存グラフについても言える。T_rをT_qで置換した意味木T'においては、

qから根へ至る路上のノード... 上位依存グラフ

qから根へ至る路上以外ノード... 下位依存グラフ

のそれぞれが元の意味木のものとは変わらない。そこでnodeに各グラフの無矛盾フラグなるものを付加する。上位依存グラフに対してはnode.supflag、下位依存グラフに対してはnode.subflagをそれぞれ用意する。そしてこのflagがOFFの時、各グラフは意味木と矛盾しているとする。初期化においては変化しうるnodeについてそのflagをOFFにする。そして動作時に関数ActivatingStateで検査し、必要ならば再計算し、flagをONにする。

状態の再設定についても無駄がある。対応するsuspend stateを求める際、そのノードへのアクセスが2度目であっても関数SuspendStateでは再度初期状態より疑似遷移を行い状態をみつける。これは無駄である。そこでnode.stateflagを用意し、これがONの時は利用可、OFFの時は利用不可とする。ONの時はその状態を起点として次の対応する状態を求める。あるノードをk-th suspend stateにしてスキップしたとすると、次回スキップするためにアクセスする時もk-th suspend stateである。以下に

改善したアルゴリズム及び関連する関数をしめす。

アルゴリズム3 LCAによる意味木のインクリメンタルな再評価

【入力】

意味木TにおいてT_rをT_qで置換したもの(T')

【出力】 T'に対して属性値を再評価したもの。

【手順】

```
begin
  for all node in T' do
    if node in Tq then
      nodeの上位依存グラフと下位依存グラフの作成;
      node.supflag=node.subflag=ON;
      node.state=初期状態;
      node.stateflag=ON;
    else
      node.stateflag=OFF;
      if nodeはqから根への路上にある then
        node.supflag=ON;
        node.subflag=OFF;
      else
        node.supflag=OFF;
        node.subflag=ON;
      endif;
    endif;
  endfor;
  ノードqの相続属性の値=ノードrの相続属性の値;
  Tqの他の属性の値をnullとする;
  node=q;
  machine=Machine(node);
  state=machineの初期状態(node.state);
  attr=TransmittedSet(node,state);
  reactivated= {Tqの非終端ノード};
  Reevaluate(node);
end.
```

関数 ActivatingState(node:n,m,state)

```
begin
  if m=0 then
    if parent(node).subflag=OFF then
      parent(node).subordinate=下位依存グラフ;
      parent(node).subflag=ON;
    endif;
    nodeはParent(node)のk番目の子供であるとする;
    state=SuspendState(parent(node),n,k)
  else
    if child(node,m).supflag=OFF then
      child(node,m).superior=上位依存グラフ;
      child(node,m).supflag=ON;
    endif;
    state=SuspendState(Child(node,m),n-1,0)
  endif;
  return state;
end ActivatingState.
```

関数 SuspendState(node:n,k)

```
begin
  machine=Machine(node);
  if node.stateflag=OFF then
    state=machineの初期状態;
```

```

else
  state=node.state;
  stateはnodeのm番目のk-th suspend state;
  n=n-m;
endif;
l=n;
while not(l=1 かつ stateがk-th suspend state) do
  if state=k-th suspend state then
    l=l-1
  endif;
  state=Exit(node,state);
  while state!=suspend state do
    state=Goto_a(machine,state,node.graph)
  endwhile;
endwhile;
node.state=state;
node.stateflag=0N;
return state;
end SuspendState.

```

6. むすび

本論文では非循環属性文法のオートマトンLCAによる評価法の、インクリメンタルな属性評価への適用について述べた。実際のプログラミング環境への適用にあたっては上位及び下位依存グラフの効率的な計算法、解析木のインクリメンタルな構成法 [10] 等の問題がある。今後これらの問題を解決した上で、統合化されたプログラミング環境への適用により本アルゴリズムを評価したい。

参考文献

- [1] Knuth, D.E.: Semantics of Context-Free Languages, Math. Syst. Th., Vol.2, No.2(1968), pp.127-145
- [2] Reps, T.W. and Teitelbaum, T.: The Synthesizer Generator, Sigplan, Vol.19, No.5(1984), pp.42-48
- [3] Reps, T.W.: Generating Language-Based Environments, MIT Press 1984
- [4] Reps, T.W., Teitelbaum, T., and Demers, A.: Incremental Context-Dependent Analysis for Language-Based Editors, ACM Trans. on PLAS, Vol.5, No.3(1983), pp.449-477
- [5] Kennedy, K. and Warren, S.: Automatic Generation of Efficient evaluators for Attribute Grammars, 3rd POPL(1976), pp.19-21
- [6] Yeh, D.: On Incremental Evaluation of Ordered Attributed Grammars, BIT, Vol.23(1983), pp.308-320
- [7] Kastens, K.: Ordered Attributed Grammars, Acta Informatica, Vol.13(1980), pp.229-256
- [8] Cohen, R. and Harry, E.: Automatic Generation of Near-Optimal Translators for Non-Circular Attribute Grammars, 6-th POPL(1979), pp.121-134
- [9] 佐々政孝: 属性文法, コンピュータソフトウェア, Vol.3, No.4(1986), pp.73-91
- [10] 海尻賢二: 直構文エディタのためのインクリメンタルパース, 電子情報通信学会論文誌D 採録決定

付録 属性の評価に関する基本グラフ(関係の表現)

$D(T_s) = (V_s, E_s)$ とする。

下位依存グラフ $s.C$: ノード s の相続属性と合成属性の間でのノード s の属性を経由しない T_s における依存関係を表す。

$s.C = D(T_s) / V_s$

上位依存グラフ $s.C$: ノード s の合成属性と相続属性の間での、ノード s の属性を経由しない $(T - T_s)$ における依存関係を表す。

$s.C = (D(T) - D(T_s)) / V_s$

グラフについての演算(と/)を次の様に定義する。但し $A = (V_A, E_A)$ 、 $B = (V_B, E_B)$ とする。

$A - B = (V_A, E_A - E_B)$

$A / V' = (V', E')$ 但し V' は V_A の部分集合である。

$E = \{(u, v) \mid u, v \in V' \text{ かつ } V' \text{ の要素を含まない } u \text{ から } v \text{ への路が } A \text{ にある}\}$

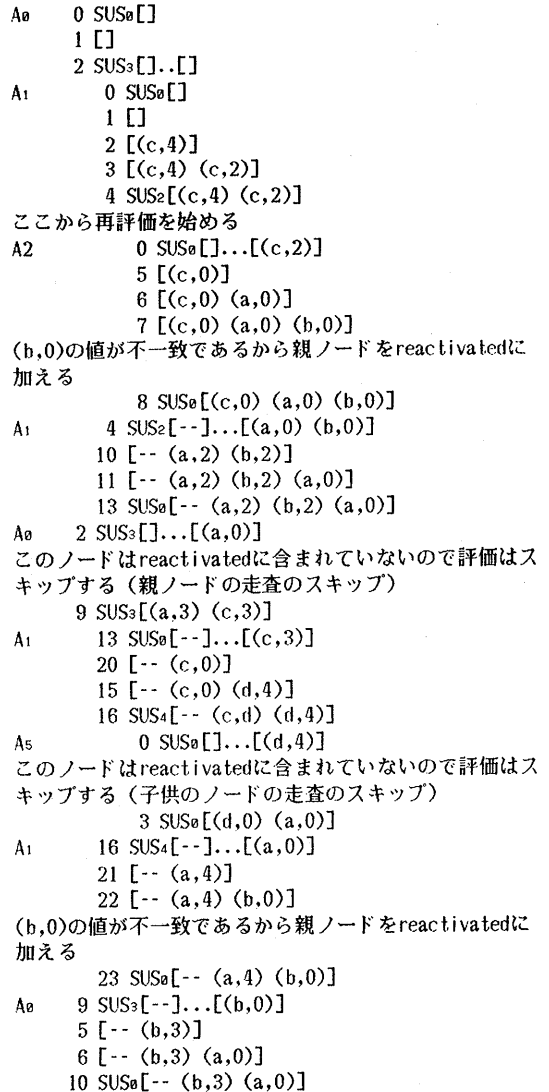


図6 入力101100001に対するLCAを利用した属性評価の流れ