

抽象的順序機械からASL/Fプログラムへの 変換システムについて

安松 一樹 杉山 裕二 鳥居 宏次
(大阪大学 基礎工学部 情報工学科)

1. まえがき

代数的記述言語は意味の定義が簡潔であり、問題の仕様の記述など抽象度の高いものから、抽象度の低い関数型のプログラムまで同じ言語で書くことができ、種々の検証が比較的容易に行なえる等の利点をもつ。

一般の代数的記述を関数型プログラムあるいは手続き型プログラムに機械的に変換する手法はないが、代数的記述のうち抽象的順序機械と呼ばれるものについては系統的な変換手法が知られている[1]。

抽象的順序機械とは、データ型として抽象的狀態、関数として状態遷移関数(S-関数と呼ぶ)、状態から具体的な値を取り出す関数(V-関数と呼ぶ)を導入し、公理で各S-関数について遷移後のV-関数の値がどう変化するかを記述するものである。

前述の手法では、まず、抽象的順序機械により、どのような条件が成立すれば、V-関数がどのように更新されるかを示す決定表を抽出し、その決定表により効率の良い流れ図を導出し、その流れ図に従ってプログラムを生成する。

本システムは、その手法を用いて、抽象的順序機械として代数的に記述されたプログラムを、関数型言語ASL/Fに変換するものである。本システムの特徴は、利用者との対話形式により、決定表から流れ図の導出を行なうことである。これにより、頻繁に行なわれる条件判定を先にする等、効率の良い流れ図が導出でき、プログラムのこの種の最適化を行なうことができる。

本報告では、システムの、入力として許される抽象的順序機械、変換方法、ならびに特徴と機能について述べる。

2. 抽象的順序機械

ここでは、まず本システムの入力として許される抽象的順序機械の概念とその関数を説明した後、抽象的順序機械による仕様の記述法について

述べる。

2.1 抽象的順序機械の概念と関数

抽象的順序機械は、ブール値、整数などの基本データタイプや、それらの上の基本演算が定義されている基底代数を前提とする代数的仕様[2]の一つである。代数的仕様[2,3,4,5]は、仕様を(抽象)代数系として、(その代数系を構成する)いく種類かの集合(ソートと呼ばれ、データタイプに相当する)と、それらソート上に定義された演算(関数)、及びそれら演算の意味を定義する公理集合で表わすものである。基底代数で定義されている基本ソート(データタイプ)や基本関数は、本システムなど各種処理系の組み込みデータタイプや演算に相当し、それらの宣言や公理は、基底代数を前提とする代数的仕様では、陽に書かない。

抽象的順序機械は代数的言語の制限された形である。基本ソート以外のソートがただ一つであるような仕様において、新たに定義する関数及びその公理が次の条件を満たすとき、それを抽象的順序機械と呼ぶことにする。その新しいソートは状態ソートと呼ばれ、抽象的順序機械の状態集合に対応する。

- 1) 引数に状態ソートを二つ以上持つ関数は、if-関数を除いて、存在しない。
- 2) 公理の左辺の形は $f(X_1, X_2, \dots)$ 又は $f'(g(X_1, X_2, \dots), \dots)$ である。ただし g (S-関数と呼ぶ)の値域は状態ソートである。 f の引数の一つ、 f の値域、 f' (V-関数と呼ぶ)の値域はそれぞれ状態ソートであってもよい。また、変数 X_1, X_2, \dots は全て異なる。
- 3) 全てのS-関数 g 、V-関数 f' の組について、 $f'(g(X_1, X_2, \dots), \dots, X_n)$ と公理で等価となるような項 $t(X_1, X_2, \dots, X_n)$ が存在する。ここで、 $t(X_1, X_2, \dots, X_n)$ は、V-関数、基本演算、及び変数 X_1, X_2, \dots, X_n のみからなる項である。

4) 同じ左辺を持つ公理は複数個存在しない。また左辺が $f'(g(X1, X2, \dots), \dots)$ の形の公理があるとき、左辺が $f'(X1, X2, \dots)$ や $g(X1, X2, \dots)$ の形の公理はない。

5) 公理の右辺には、その左辺に現われない変数は存在してはならない。

抽象的順序機械では、記述すべき対象を、図1のように、入力系列により、抽象的状态が初期状態から最終状態まで状態遷移していくものとしてとらえる。上記条件1)~3)は、状態が常に一つであり、遷移後の状態が遷移前の状態で完全に現わされるための十分条件である。S-関数は状態遷移関数に相当し、V-関数は状態から値を取り出す関数である。図1の状態遷移を流れ図で表わしたものを図2に示す。条件4)及び5)は抽象的順序機械が(項書き換え系として)合流性を満たすための十分条件である[2]。このため抽象的順序機械の無矛盾性は保障されている[2]。

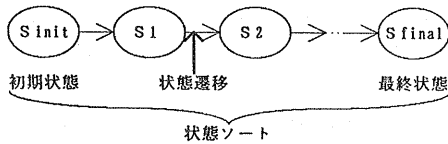


図1 抽象的順序機械の状態遷移

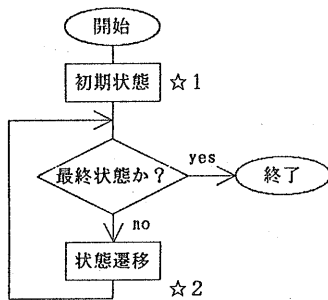


図2 状態遷移の流れ図

```

for j:-n downto 1 do
  for i:-0 to j-1 do
    if a[i] > a[i+1] then
      swap(a, i, i+1);
  
```

図3 バブルソートのプログラム

```

SPEC      Bubble_sort;
INCLUDE   ARRAY(ary, int, 50, ALOAD, ASAVE);
SORT      state;
OP
bubble_sort : ary, int -> ary ; /* target function */
bubble      : state -> state; /* loop function */
Initial     : ary, int -> state; /* initial function */
comp_exch   : state -> state; /* s_function */
a           : state -> ary ; /* v_function */
i, j        : state -> int ;
swap        : state -> ary ; /* aux function */

AXIOM
bubble_sort(A, n) == a(bubble(Initial(A, n))); (☆1)
bubble(S) == (☆1, ☆2)
  if j(S) = 0
  then S
  else bubble(comp_exch(S));
a(Initial(A, n)) == A; (☆3)
i(Initial(A, n)) == 0; (☆3)
j(Initial(A, n)) == n; (☆3)
a(comp_exch(S)) == (☆4)
  if ALOAD(a(S), i(S)) > ALOAD(a(S), i(S)+1)
  then swap(S)
  else a(S);
i(comp_exch(S)) == (☆4)
  if i(S) < j(S)-1
  then i(S)+1
  else 0;
j(comp_exch(S)) == (☆2, ☆4)
  if i(S) < j(S)-1
  then j(S)
  else j(S)-1;
swap(S) == (☆5)
  ASAVE(
    ASAVE(a(S), i(S), ALOAD(a(S), i(S)+1)),
    i(S)+1,
    ALOAD(a(S), i(S))
  );
END;
  
```

図4 バブルソートの抽象的順序機械プログラム

2.2 バブルソートの記述例

例として、バブルソート(図3)を記述する。抽象的順序機械として記述したバブルソートプログラムを図4に示す。

S-関数 `comp_exch` と V-関数 `a`, `i`, `j` を導入する。状態ソートは `S` で表わす。`a` は配列、`i`, `j` は整数とすると、状態遷移後(図2, ☆2)の各V-関数の値は、図4, ☆4のように記述できる。(ALOAD は配列の要素を参照する関数。swap は配列の要素の入れ換えをする関数)

状態遷移の流れを制御するものとして、"ループ関数"を導入し、全体の制御の流れを表わす。bubble をバブルソートのループ関数とすると、図2の制御の流れは、図4, ☆2のように記述できる。

状態を初期化するものとして、"状態初期化関数"を導入し、V-関数の初期値を設定する。initial をバブルソートの状態初期化関数とし、入力系列を配列A、整数nとすると、初期状態(図2, ☆1)の各V-関数の値は、図4, ☆3のように記述できる。

抽象的順序機械の入出力を表わすものとして、"目的関数"を導入する。bubble_sort をバブルソートの目的関数とし、出力をV-関数a(配列)とすると、図4, ☆1のように記述できる。

swap は"補助関数"と呼ばれ、抽象的順序機械の補助的な記述をする。バブルソートにおけるswap は、図4, ☆5のように記述できる。(ASAVE は配列に要素を割り当てる関数)

以上六つの関数により、抽象的順序機械を記述する。

2.3 抽象的順序機械の構文

本システムでは前提とするソートとして、整数、実数、プール、文字列、ヒープ、ポインタ、及び配列、ファイル、タプル(並び)がある。また、その上の演算として約80の関数がある。

抽象的順序機械のソースプログラムは次の六個の部分からなる。

(1) SPEC部

プログラム名の記述。

(2) INCLUDE部

配列の記述。

(3) SORT部

抽象的状态のソート名、及びタプルのソート名の記述。

(4) OP部

定義関数の種類と引数のソート、結果のソートの記述。

(5) AXIOM部

定義関数の定義本体の記述。

(6) END部

プログラムの終了。

AXIOM部では、各関数を公理の形で定義する。

公理定義部は、

目的関数名(引数) == 項;

ループ関数名(引数) == 項;

V-関数名(状態初期化関数名(引数))

== 項;

V-関数名(S-関数名(引数)) == 項;

補助関数名(引数) == 項;

のいずれかの形をしている。

また、{ } で囲まれた部分は注釈である。

3. 抽象的順序機械からASL/Fプログラムへの変換方法

抽象的順序機械には、関数型プログラムあるいは手続き方プログラムに変換する方法が知られている。

その変換方法とは、まず、図2, ☆2の抽象的順序機械の状態遷移の部分を決定表で表わす。そして、その決定表から効率のよい流れ図を導出し、導出された流れ図に従ってプログラムを生成するものである。

本システムでは、この変換方法に基づいて、抽象的順序機械からASL/Fを対話的に導出するものである。まず、変換の方法を決定表の抽出、決定表から流れ図への変換、流れ図からASL/Fプログラムの生成、の三つの部分に分け、図4のバブルソートプログラムを例に取り、本システムの変換の様子を示していく。

3.1 決定表の抽出

抽象的順序機械では、各S-関数がどのような条件のもとで適用されるかがループ関数の定義(2.2)で表わされており、S-関数による遷移後のV-関数の値が

V-関数名(S-関数名(引数)) == 項;

の形の公理により定義されている。

よってV-関数の値の変化を知るためには、二つの条件、S-関数の適用条件とそのS-関数による状態遷移後のV-関数の更新条件との論理積が決定表におけるV-関数の更新条件となる。

図4のプログラムのV-関数jの更新を例として考える。図4, ☆2によりjはS-関数

comp_exch による状態遷移後、条件

<cond1> := !(i(S) < j(S) - 1)

("!"は、論理否定を表わす。)

のとき、 $j(S) - 1$ となることがわかる。また、
図4, ★1により `comp_exch` は

`<cond2> := ! (j(S) = 0)`

のとき、状態遷移を行うことがわかる。(ここでは $j(S) = 0$ のときプログラムが終了することもわかる。)

従って条件 `<cond1> & <cond2>` のとき関数 j は $j \rightarrow j - 1$ と値が更新される。

以上のようにして、図4のプログラムより抽出された決定表を図5に示す。(図5の動作部の `<halt>` はプログラムの終了を示す。)

3.2 決定表から流れ図への変換

決定表の条件部分は述語(例えば $j = 0$ など)の論理式として考えられる。そこで任意の述語 p に注目すると、各条件について p が真の場合に依存しているか、偽の場合に依存しているか、それ

Conditions	Actions
$j=0$	<code><halt></code>
$\text{ALOAD}(a,i) > \text{ALOAD}(a,i+1) \ \& \ !(j=0)$	$a \rightarrow \text{swap}(a,i)$
$i < j - 1 \ \& \ !(j=0)$	$i \rightarrow i + 1$
$!(i < j - 1) \ \& \ !(j=0)$	$i \rightarrow 0$
$!(i < j - 1) \ \& \ !(j=0)$	$j \rightarrow j - 1$

図5 バブルソートの決定表

Conditions	Actions
true	<code><halt></code>
$\text{ALOAD}(a,i) > \text{ALOAD}(a,i+1)$	$a \rightarrow \text{swap}(a,i)$
$i < j - 1$	$i \rightarrow i + 1$
$!(i < j - 1)$	$i \rightarrow 0$
$!(i < j - 1)$	$j \rightarrow j - 1$

図5の決定表を $j=0$ で分割

Conditions	Actions
true	$i \rightarrow i + 1$
true	$i \rightarrow 0$
true	$j \rightarrow j - 1$
$\text{ALOAD}(a,i) > \text{ALOAD}(a,i+1)$	$a \rightarrow \text{swap}(a,i)$

上の決定表の f の部分を $i < j - 1$ で分割

Conditions	Actions
true	$a \rightarrow \text{swap}(a,i)$

上の決定表の i の部分を $\text{ALOAD}(a,i) > \text{ALOAD}(a,i+1)$ で分割

図6 決定表の分割

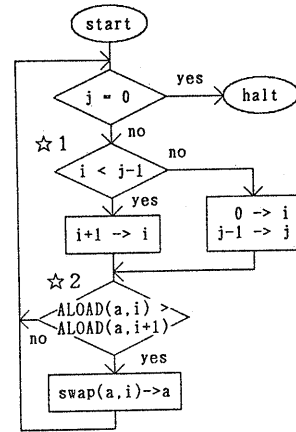


図7 バブルソートの流れ図

とも p には依存していないかの三つの場合に決定表を分割できる。以下、三つの場合をそれぞれ T, F, I で表わす。

図5の決定表を述語 $j = 0$ に注目して分割したとする。条件 `<j = 0>` の部分は T に分割され、そのとき無条件で動作の `<halt>` は実行されるので新たに条件は `<true>` となる。また条件 `<i < j - 1 & !(j = 0)>` の部分は F に分割され、新たに条件は `<i < j - 1>` となる。

分割された三つの部分決定表もそれぞれ異なる述語に注目して分割することができ、全ての条件が `<true>` になるまで繰り返し分割する。決定表の分割の様子を図6に示す。

各述語での分割を流れ図での条件の分岐としてとらえることにより、決定表から流れ図を導出することができる。ここで効率のよい流れ図を導出するためには、出現頻度の高い述語から順に注目して分割する、などの手法をとればよいことがわかる。決定表の分割から導出した流れ図を図7に示す。

3.3 流れ図からASL/Fプログラムの生成

関数型言語ASL/Fは代数的言語のサブクラスであり、既にその最適化コンパイラがUNIX上に作成されている[6]。

ASL/Fはソートとして状態ソートを持たないが、組み込みソート及びその上の関数を持つ。抽象的順序機械の組み込みソート及びその上の関

数は、ASL/Fを参考にしている。

ASL/Fの公理は、 $f(X1, X2, \dots) == \text{項};$ の形をしており、引数の個数に制限はなく、また定義文左辺の中には互いに異なる変数しか許されない。さらに定義文右辺には、その左辺に現われない変数は存在してはならない。

流れ図からASL/Fプログラムを生成する手法としては、各V-関数をASL/Fの定義関数の変数とし、ループ部分を関数の再帰呼び出しにより実現する。プログラム全体の入出力は抽象的順序機械の目的関数を用いて記述する。流れ図の分岐の部分はASL/Fのif_then_else表現(if関数)を用いて実現できるが、流れ図の合流後(図7, ☆2)の記述が問題となる。合流後の部分をif_then_else表現のthen部とelse部にそれぞれ含めて記述することもできるが(図8)、これではASL/Fの関数定義が冗長なものとなる。そこで次のような手法を取る。

- 1) 流れ図の合流後の部分にV-関数の更新が来る場合(図9(a))、V-関数の更新部分をthen部とelse部に含める。
- 2) 流れ図の合流後の部分に判定(述語の評価)が来る場合(図9(b))、新たな関数を定義する。

以上1), 2)の手法を再帰的に適用することにより冗長性を排除する。(実際、冗長性を排除しなければ関数定義が巨大になり、コンパイラの制限によりコンパイルできない。)

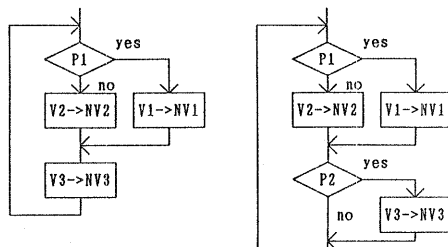
この手法を取ると図10のような場合、☆1と☆2の部分で同じ関数を2度定義することになるが、システムではそれを判断し、一つの関数として定義する。

```

.....
if i+1 < j
then
  if ALOAD(a, i) > ALOAD(a, i+1)
  then .....
  else .....
else
  if ALOAD(a, i) > ALOAD(a, i+1)
  then .....
  else .....

```

図8 冗長な関数定義



```

AX1(V1, V2, V3) --
if P1
then AX1(NV1, V2, NV3)
else AX1(V1, NV2, NV3);

AX2(V1, V2, NV3) --
if P2
then AX1(V1, V2, NV3)
else AX1(V1, V2, V3);

```

図9 冗長性を排除する関数定義

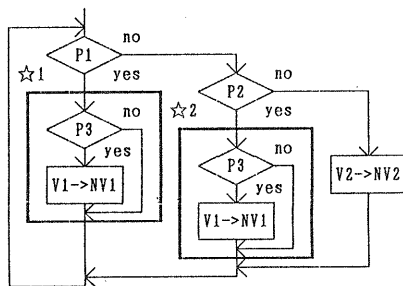


図10 同じ部分を持つ流れ図

冗長性を排除するためASL/Fで複数の関数を定義するが、それにより次のような問題が生じる。抽象的順序機械ではS-関数により状態遷移が行なわれる場合、そのS-関数により値が更新されるV-関数は、全て同時に評価されなければならない。しかし図7の流れ図では☆1の部分と☆2の部分では評価されるiの値が異なる。生成するASL/FプログラムではV-関数を変数とし、更新後の値を他の定義関数に変数として受け渡すので、(関数型言語の並列リダクションが使えず、)評価される値が異なる。従って同時性を実現するため、状態遷移前のV-関数の値と遷移後のV-関数の値を別々の変数とし、述語の評価と値の更新を遷移前の変数の値で行ない、更新された値を遷移後の変数に代入することにする。これは他の手続き型言語を生成する場合にも生じる問題であり、同じ解決方法を取ることができる。

同時性を考慮し、抽象的順序機械の入出力を加えた流れ図を図11に示す。

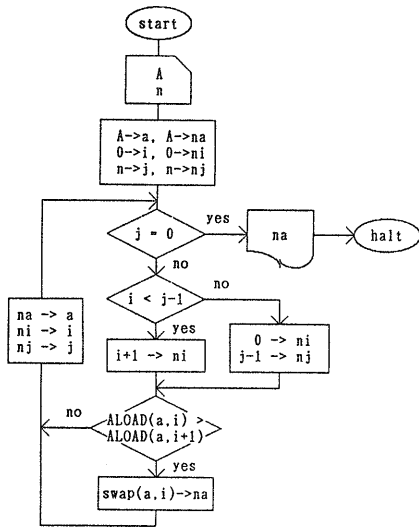


図 1 1 同時性を考慮したバブルソートの流れ図

4. 変換システム

ここでは、システムの概要と、システムに用意されているコマンドとその機能について述べる。

4. 1 システムの概要

本システムは抽象的順序機械として記述されたプログラムから、決定表を抽出し、利用者との対話形式により流れ図を導出し、ASL/Fプログラムを生成するものである。システムの構成を図 1 2 に示す。

本システムは大きく四つに分かれており、以下それぞれの部分について述べる。

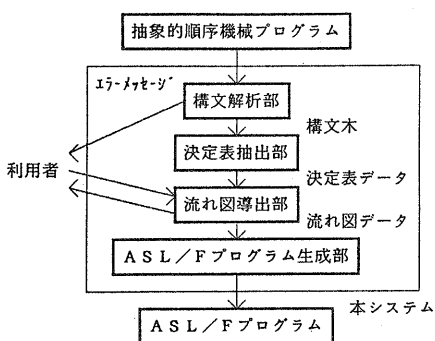


図 1 2 システムの構成

構文解析部では入力プログラムの文法、及び抽象的順序機械としての正当性を検査しながら構文解析をし、構文木を作る。プログラムに誤りがあればエラーメッセージを表示し、システムは終了する。

決定表抽出部では構文木から決定表のデータ構造を作る。この際、条件の中に補助関数があれば述語に展開する。

流れ図導出部では対話形式により決定表のデータ構造から流れ図のデータ構造を作る。得られるデータ構造は階層構造を成しており、この階層構造は対話形式の概念として用いられる。以下、簡単にデータ構造について述べる。

決定表のデータ構造には決定表の各条件、動作、等の他に、分割の際注目した述語へのポインタ、分割された後の T, F, I の部分の決定表へのポインタ、分割される以前の決定表へのポインタがある。決定表抽出部で得られた決定表には分割される以前の決定表は無いので、分割前のポインタは自分自身を指す。決定表を分割する度にこのデータ構造を作り、ポインタでつなぐ。述語 P で分割された後のデータ構造を図 1 3 に示す。

分割により得られたデータ構造は階層構造を成している。また、分割の際注目した述語が真の場合 T の部分のポインタをたどり、偽の場合 F のポインタをたどり、その後 I の部分のポインタをたどることにより流れ図が得られる。

ASL/Fプログラム生成部では、流れ図合流部の処理、同じ関数定義をする部分の判断、等を行ない ASL/Fプログラムを生成する。

システムの対話形式については次に述べる。

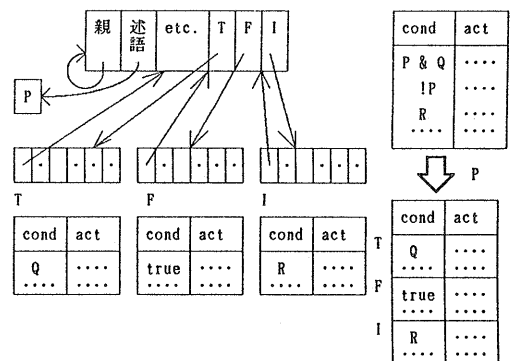


図 1 3 データ構造 (決定表) の階層構造

4.2 コマンド

システムの対話形式の概念として、先に述べた決定表の階層構造がある。以下ではシステムにより抽出された最初の決定表をルート決定表、現在操作している決定表を現決定表、分割されたT, F, Iのそれぞれの決定表を子決定表、その逆つまり分割前の決定表を親決定表と呼ぶことにする。システムの対話形式の初期状態はルート決定表のみで、現決定表はルート決定表である。

本システムのコマンド名はUNIXのコマンドを参考している。以下、本システムのコマンドとその機能について述べる。

(1) cat

各種の情報の表示を行う。コマンドの引数により表示する情報を指定する。引数として以下の四つがある。

i) dt (又はd)

現決定表を表示する。

ii) tfi (又はt)

現決定表が分割されていれば、分割の際注目した述語及び分割された状態の各子決定表を表示する。

iii) pred (又はp)

現決定表の全述語を番号を付けて表示する。

iv) flow (又はf)

分割された状態を、現決定表をルート決定表とする階層構造として表示する。一種の流れ図としてとらえることができる。

(2) maxp

現決定表の中で最も出現頻度が高い述語に番号を付けて表示する。出現頻度の高い述語から分割するなど、効率のよい流れ図を導出するのに有効である。

(3) pred

引数として述語の番号を指定することにより、その述語に注目して現決定表を分割する。

(4) cd

引数に指定された決定表を現決定表とする。'..'は親決定表を表わし、't', 'f', 'i'はそれぞれの子決定表を表わし、'/'は区切として使われる。例えば '/' はルート決定表を示し、'../t/f' は現決定表の親決定表のTの部分の子決定表のFの部分の子決定表を示す。決定表の指定を

省略した場合、未分割の任意の決定表が現決定表になる。

(5) pwd

現決定表のルート決定表よりの位置関係を表示する。

(6) ls

現決定表と子決定表のリストを表示する。

(7) auto

自動的に未分割の決定表を最も出現頻度の高い述語で分割する。最も出現頻度の高い述語が複数個ある場合は、番号の小さい方の述語で分割する。引数によりオプションを指定できる。オプションとしては次の三つがある。

i) /

ルート決定表から全ての決定表を自動的に分割する。

ii) m

iii) s

自動的に分割する際、最も出現頻度の高い述語が複数個ある場合(m)、又は述語が複数個ある場合(s)、その決定表と述語を表示し、入力促進記号'pred?'を表示する。これに対して述語の番号を入力するとその述語に注目して決定表を分割し、'p'を入力すると再び決定表と述語を表示し、'q'を入力するとautoコマンドをその時点で終了する。オプション'm'又は's'は同時にオプション '/' も指定でき、その際オプションは '/m', 's/' などと指定する。

(8) man

全コマンドの操作方法を表示する。

(9) end (又はe)

対話状態の終了を行う。未分割の決定表がある場合は終了しない。

5. 使用例 — バブルソート —

本システムの使用例を図14に示す。図4のバブルソートプログラムをそのまま入力として用いている。(dt)は入力促進記号である。また、利用者の端末からの入力には下線を引いて示してある。

本システムにより生成されたASL/Fプログラムを図15に示す。

welcome to deriving a flowchart from a decision table

Type 'man' for help ...

===== SPEC Bubble_sort =====

```
(dt) cat d
```

Conditions	Actions
j=0	<halt>
ALOAD(a,i)>ALOAD(a,i + 1) & ! (j=0)	a -> swap(a,i)
i<j - 1 & ! (j=0)	i -> i + 1
! (i<j - 1) & ! (j=0)	i -> 0
! (i<j - 1) & ! (j=0)	j -> j - 1

```
(dt) cat p
*1 j=0
2 ALOAD(a,i)>ALOAD(a,i + 1)
3 i<j - 1
(dt) auto
```

```
/
/f: j=0
(dt) cat f
start
t: j=0
<halt>
f: j=0
t: i<j - 1
i = i + 1
f: i<j - 1
i = 0
j = j - 1
i: i<j - 1
t: ALOAD(a,i)>ALOAD(a,i + 1)
a = swap(a,i)
```

```
(dt) cd f/i/t
(dt) cat d
```

```
(dt) cat d
```

Conditions	Actions
true	a -> swap(a,i)

```
(dt) pmd
/f: j=0/i: i<j - 1/t: ALOAD(a,i)>ALOAD(a,i + 1)
(dt) end
```

図14 システムの使用例 (バブルソート)

```
SPEC Bubble_sort:
INCLUDE
  ARRAY(TY0,int,50,PF0,PF1);
{ ***** Bubble_sort ***** }
OP
  pbubble_sort : TY0.int -> TY0:
  AX0 : TY0.int,int.
  TY0.int,int -> TY0:
  AX1 : TY0.int,int.
  TY0.int,int -> TY0:
  AF0 : TY0.int -> TY0:
AXIOM
  pbubble_sort(I0,I1) ==
  AX0(I0,0,I1,I0,0,I1):
  AX0(V0,V1,V2,nV0,nV1,nV2) ==
  IF V2=0
  THEN nV0
  ELSE
  IF V1<V2 - 1
  THEN AX1(V0,V1,V2,nV0,V1 + 1,nV2)
  ELSE AX1(V0,V1,V2,nV0,0,V2 - 1):
  AX1(V0,V1,V2,nV0,nV1,nV2) ==
  IF PF0(V0,V1)>PF0(V0,V1 + 1)
  THEN AX0(AF0(V0,V1),nV1,nV2,AF0(V0,V1),nV1,nV2)
  ELSE AX0(nV0,nV1,nV2,nV0,nV1,nV2):
  AF0(V0,V1) ==
  PF1(PF1(V0,V1,PF0(V0,V1 + 1)),V1 + 1,PF0(V0,V1)):
END:
TERM : TY0.int -> TY0:
TERM (I0,I1) == pbubble_sort(I0,I1):
```

図15 バブルソートのASL/Fプログラム

6. あとがき

本システムは、UNIX4.2BSD (機種はVAX-11/750) 上に、C言語を用いて作成された。ただし構文解析部はyacc, lexを用いた。システムの大きさは、C, yacc, lexのソースプログラムで合計約5000行である。

本システムで用いた変換方法は、他の手続き型言語に変換する場合にも適用できる。実際、コード生成部の簡単な変更で、PASCAL, C等の手続き型言語へ変換可能である。その場合の問題点は、更新される値の関数の、引数の同時評価をどのように実現するかである。この問題点は、変換を評価用と更新用の二種類持っていることにより、容易に解決できると思われる。

謝辞 日頃御指導戴く高忠雄教授、適切な御助言を戴いた高研究室関浩之氏、ならびに本システムの作成に協力して戴いた山下悦司氏 (現 クボタ) に感謝致します。

[参考文献]

- [1] Torii, K. Morisawa, Y. Sugiyama, Y. and Kasami, T.: Functional Programming and Logical Programming for the Telegram Analysis Problem, Proc. of IEEE 7th International Conference on Software Engineering, pp.463-472 (1984).
- [2] 杉山, 谷口, 高: 基底代数を前提とする代数的仕様, 信学論, Vol. J64-D, No. 4, pp. 324-331 (1981).
- [3] [4] [5] 稲垣, 坂部: 抽象データタイプの代数的仕様記述法の基礎 (1) (2) (3), 情報処理, Vol. 25, No. 1, No. 5, No. 7 (1984).
- [6] 井上, 関, 谷口, 高: 関数型言語ASL/Fとその最適化コンパイラ, 信学論, Vol. J67-D, No. 4, pp. 458-465 (1984).
- [7] 山下: 抽象的順序機械からASL/Fプログラムへの変換システムの作成 (1), 大阪大学基礎工学部特別研究報告 (1985)
- [8] 安松: 抽象的順序機械からASL/Fプログラムへの変換システムの作成 (2), 大阪大学基礎工学部特別研究報告 (1985)