

ある種の木再帰プログラムからの再帰除去

3 E-7 二村良彦[†] 大谷啓記^{††} 寛一彦^{†††} 坂本巨樹^{†††} 小西善二郎^{†††}[†]早稲田大学理工学部情報学科 ^{††}NTTコミュニケーションウェア(株)^{†††}早稲田大学理工学研究科

1 はじめに

再帰プログラムは書き易く読み易い場合が多いが、計算機で実行する際には手続き呼出しとスタック操作が必要である。それ故、与えられた再帰プログラムを、スタックを用いずしかも計算量を増加させないで反復プログラムに変換する、いわゆる再帰除去法の研究が1970年中頃から行われてきた[1,2]。しかし、プログラムが再帰呼出しを実質的に2個所以上含むような非線形再帰の場合には、再帰除去は理論的に不可能な場合が多く、再帰除去の研究はあまり行なわれていない。我々は、再帰呼出しの箇所を実質的に減らすことの効果を調べた。本稿では、再帰呼出しを実質的に2個所含む非線形再帰プログラム(木再帰プログラム)から、一方の再帰を実質的に除去する方法およびその適用例(成功例と失敗例)について報告する。

2 準備

ここでは以下に述べる木再帰プログラムから再帰呼出しを実質的に一個所減らすために、文献[2]で述べられた線形再帰プログラムからの再帰除去に関する定理1を利用する。

定理1: 左線形再帰プログラム $g(x) = \text{if } p(x) \text{ then } b(x) \text{ else } a(g(d(x)), c(x))$ が累積関数 h を持つならば、 $g(x)$ は $g_{\text{tail}}(x) = \text{if } p(x) \text{ then } b(x) \text{ else } g_{\text{tail}}(d(x), c(x))$ と強等価である。ただし、 $g_{\text{tail}}(u, v) = \text{if } p(u) \text{ then } a(b(u), v) \text{ else } g_{\text{tail}}(d(u), h(u, v))$ 。

ここで、 Dg, p を関数 g の定義域に含まれかつ述語 p が成立しない要素の集合を表わせば、 $a(g(d(x)), c(x)) = g_{\text{tail}}(d(x), c(x))$ for $x \in Dg, p$. 従って $u=d(x)$, $v=c(x)$ とおけば、次の系1が得られる。

Recursion Removal From Some Tree Recursive Programs,

Yoshihiko Futamura[†], Hirofusa Ohtani^{††}, Kazuhiko Kakehi[†], Naoki Sakamoto[†] and Zenjiro Konisi[†],

[†]School of Science and Engineering, Waseda University,

^{††}NTT Communicationware corp.

系1: $a(g(u), v) = g_{\text{tail}}(u, v)$ for $u \in d(Dg, p)$ and $v \in c(Dg, p)$.

3 木再帰プログラムの再帰除去

木再帰プログラムの一般形は大雑把には次の通りである: $g(x) = \text{if } p(x) \text{ then } b(x) \text{ else } a(g(d_1(x)), g(d_2(x)), c(x))$. ただし、 a の引数の順序、 a, b, c, d_1, d_2, x 等に関する制限については文献[2]を参照されたい。本稿の以下の部分では、木再帰プログラムのうちで次の2つのサブクラスについて考える。

3.1 補助関数が結合的な単純木再帰プログラム

次のような形式をした木再帰プログラムを単純木再帰と呼ぶ: $g(x) = \text{if } p(x) \text{ then } b(x) \text{ else } a(g(d_1(x)), g(d_2(x)))$. ここでは補助関数 a が結合的な単純木再帰プログラムについて考える。

$d(x) = d_1(x)$, $c(x) = g(d_2(x))$ とおき、定理1を適用すると下記の $g_{\text{tail}}(x)$ が得られる。ただし、 a が結合的なので定理1中の $h(u, v)$ は $a(c(u), v)$ である: $g_{\text{tail}}(x) = \text{if } p(x) \text{ then } b(x) \text{ else } g_{\text{tail}}(d_1(x), g(d_2(x)))$. ただし、 $g_{\text{tail}}(u, v) = \text{if } p(u) \text{ then } a(b(u), v) \text{ else } g_{\text{tail}}(d(u), a(g(d_2(u)), v))$.

系1より、上記 g_{tail} 中の u と v について $u \in d_1(Dg, p)$ and $v \in g(d_2(Dg, p))$ ならば、 $a(g(u), v) = g_{\text{tail}}(u, v)$ となり g が消去できる。従って次の定理2が成立する。

定理2: 与えられた単純木再帰プログラム g においてその補助関数 a が結合的であり、かつ上記 g_{tail} 中の u と v について次の3条件が成立するものとする: (1) $u \in d_1(Dg, p)$, (2) $v \in g(d_2(Dg, p))$, (3) $\neg p(u)$ and $d_2(u) \in d_1(Dg, p)$. この時 g は下記の g_{tail} に変換できる: $g_{\text{tail}}(x) = \text{if } p(x) \text{ then } b(x) \text{ else } g_{\text{tail}}(d_1(x), g_{\text{tail}}(d_2(x)))$. ただし $g_{\text{tail}}(u, v) = \text{if } p(u) \text{ then } a(b(u), v) \text{ else } g_{\text{tail}}(d_1(u), g_{\text{tail}}(d_2(u), v))$.

ここで、 g_{tail} の中に現れる2つの再帰呼出しの一

方は末尾再帰となり、実質的には再帰呼出しになっていないことに注意されたい。

例1：関数 flatten への適用

```
flatten(x)=if atom(x) then (if null(x) [] else [x]) else append(flatten(car(x)), flatten(cdr(x))).
```

ここで、 $a(x,y)=\text{append}(x,y)$ 、 $b(x)=\text{if null}(x)\text{ then }[]\text{ else }[x]$ 、 $d_1(x)=\text{car}(x)$ 、 $d_2(x)=\text{cdr}(x)$ 、 $p(x)=\text{atom}(x)$ 、 $g(x)=\text{flatten}(x)$ とおけば、定理2の条件(1)~(3)が成立する。従って、関数 flatten には定理2が適用可能であり、その結果、cons の実行回数が $O(n \log n)$ から $O(n)$ に減少する。ただし n は、 x に含まれるセル(ノード)の個数である。

例2：紙面の都合で詳しい説明は省略するが、mergesort プログラムに対しても、flatten 同様、定理2が適用可能である(merge が結合的であるから)。しかし、gtail が停止する時に merge が実行され、そこで $O(n)$ 時間要する。従って、全体の実行時間は、 $O(n \log n)$ から $O(n^2)$ に悪化する可能性がある。何故ならば、この変換により mergesort が挿入ソートに変わってしまうのである。このように、分割統治法の効果により $O(n \log n)$ で計算できていた木再帰プログラムから再帰除去することにより、その性能を劣化させる場合もありうる。

3.2 補助関数が結合的な半単純木再帰プログラム

次のような形式をした木再帰プログラムを半単純木再帰と呼ぶ： $g(x)=\text{if } p(x)\text{ then } b(x)\text{ else } a(g(d_1(x)), e(g(d_2(x)), x))$ 。ここでは補助関数 a が結合的な半単純木再帰プログラムについて考える。 $d(x)=d_1(x)$ 、 $c(x)=e(g(d_2(x)), x)$ とおき、定理1を適用すると下記の $g\text{tail}(x)$ が得られる： $g\text{tail}(x)=\text{if } p(x)\text{ then } b(x)\text{ else } g\text{tail}(d_1(x), e(g(d_2(x)), x))$ 。ただし、 $g\text{tail}(u,v)=\text{if } p(u)\text{ then } a(b(u),v)\text{ else } g\text{tail}(d(u), a(e(g(d_2(u)), u),v))$ 。成立する。

定理3：与えられた半単純木再帰プログラム g においてその補助関数 a が結合的でありかつ、上記 $g\text{tail}$ 中の u と v について次の4条件が成立するものとする：(1) $a(e(g(d_2(u)), u), v) = e'(a(g(d_2(u)), v), u)$ なる e' が存在する、(2) $u \in d_1(Dg, p)$ 、(3) $v \in g(d_2(Dg, p))$ 、(4) $\neg p(u)$ and $d_2(u) \in d_1(Dg, p)$ 。この時 g は次の

$g\text{tail}$ に変換可能である： $g\text{tail}(x)=\text{if } p(x)\text{ then } b(x)\text{ else } g\text{tail}(d_1(x), e(g\text{tail}(d_2(x)), x))$ 。ただし $g\text{tail}(u,v)=\text{if } p(u)\text{ then } a(b(u),v)\text{ else } g\text{tail}(d_1(u), e'(g\text{tail}(d_2(u),v), u))$ 。

例3：関数 twist への適用例

```
twist(x)= if atom(x) then x else append(twist(cdr(x)), [twist(car(x))])。ただし、append は次のように定義する：append(x,y)= if null(y) then x else (if null(x) then y else cons(car(x), append(cdr(x),y)))。
```

$e(x,y)=\text{list}(x)=[x]$ 、 $e'(x,y)=\text{cons}(x,y)$ と置けば、 $\text{append}(e(x,y),z)=\text{append}([x],z)=\text{cons}(x,z)=e'(x,z)$ 。従って、 $\text{append}([g(u)],v)=e'(g(u),v)$ 。従って、定理3より、twist は下記のように再帰除去可能である。 $twist\text{tail}(x)=\text{if } \text{atom}(x)\text{ then } x\text{ else } twist\text{tail}(cdr(x), [twist\text{tail}(car(x))])$ 。ただし、 $twist\text{tail}(u,v)=\text{if } \text{atom}(u)\text{ then } v\text{ else } twist\text{tail}(cdr(u), \text{cons}(twist\text{tail}(car(u),v),u))$ 。

append の除去が行なわれたため cons の実行回数が $O(n \log n)$ から $O(n)$ に減少している。ただし n は、 x に含まれるセル(ノード)の個数である。例1と同じく、変換によりプログラムの性能が飛躍的に向上している。

4 おわりに

補助関数が結合的である木再帰プログラムに線形再帰除去法を適用することにより、下記の2点が実現できた：(1) 2つの再帰呼出しのうちの一方の末尾再帰化、(2) 補助関数の結合性の利用によるプログラム計算量の減少。

また、上記(2)が常に可能とは限らないことも示した(例2)。本稿で提案した方法が有効な場合の判別および再帰除去法の自動化が今後の課題である。

参考文献

- [1] Darlington, J. and Burstall, R.M. : A System which Automatically Improves Programs, Acta Informatica, Vol.6, No.1, 1976, pp.41-60.
- [2] 二村, 大谷 : 線形再帰プログラムからの再帰除去とその実際効果, コンピュータソフトウェア, Vol. 15, 1998.