

# parametricity を用いた control/prompt の CPS 変換の正当性の証明

浦中 花菜 (指導教員：浅井 健一)

## 1 はじめに

継続とは、その後の計算を表す。例えば、式「 $2 * 4 + 6$ 」において、「 $2 * 4$ 」を計算した時点で、その後に行うべき計算は「 $[] + 6$ 」であり、この部分が継続と呼ばれる(ここで  $[]$  は hole と呼ばれる)。「限定継続演算子」とは、継続を利用して計算を行う演算子であり、その名の通り、限定した継続を切り取ることも可能である。限定継続演算子では、直近の  $\langle \rangle$  までを継続としている ( $\langle \rangle$  は prompt と呼ばれる)。例えば、式「 $(2 * 3 + 1) + 7$ 」において、「 $2 * 3$ 」を計算した時点での限定継続は、「 $[] + 1$ 」となっている。もし継続を捨てるならば、例外処理を一般化した動作と同様の挙動を実現することができる。しかし、継続を捨てずに活用することも可能である。

限定継続演算子の意味論を記述しているのが、CPS 変換である。CPS 変換でその動作が模倣できることを、CPS 変換の正当性という。本論文では、限定継続演算子である control/prompt の CPS 変換の正当性の証明を行う。

## 2 control/prompt とは

control/prompt とは、限定継続演算子の一種である。control/prompt では、 $\langle e \rangle$  で、継続の範囲を  $e$  に限定することを表し、 $\langle \rangle$  を prompt と呼ぶ。control は  $\mathcal{F}k.e$  と記述し、継続を変数  $k$  に束縛し、その上で式  $e$  を実行することを表す。

## 3 control/prompt の簡約方法

例を用いて、control/prompt の簡約方法の説明を行う。(4) の式が重要である。

$$\begin{aligned} & \langle (\mathcal{F}k_1.3 + (k_1 2)) + (\mathcal{F}k_2.2 * (k_2 1)) \rangle + 30 \text{ の場合、} \\ & \langle (\mathcal{F}k_1.3 + (k_1 2)) + (\mathcal{F}k_2.2 * (k_2 1)) \rangle + 30 \quad (1) \\ & = \langle 3 + (k_1 2)[\lambda x. x + (\mathcal{F}k_2.2 * (k_2 1))/k_1] \rangle + 30 \quad (2) \\ & = \langle 3 + (2 + (\mathcal{F}k_2.2 * (k_2 1))) \rangle + 30 \quad (3) \\ & = \langle 2 * (k_2 1)[\lambda y. 3 + (2 + y)/k_2] \rangle + 30 \quad (4) \\ & = \langle 2 * (3 + (2 + 1)) \rangle + 30 \quad (5) \\ & = 42 \quad (6) \end{aligned}$$

実行過程を (1) から順に見ていく。最初の実行される計算は、 $\langle (\mathcal{F}k_1.3 + (k_1 2)) + (\mathcal{F}k_2.2 * (k_2 1)) \rangle$  であり、この時点での継続は  $[] + 30$  である。次に、 $\langle (\mathcal{F}k_1.3 + (k_1 2)) + (\mathcal{F}k_2.2 * (k_2 1)) \rangle$  の中で実行される計算は、式を左から順に実行すると仮定すると、 $(\mathcal{F}k_1.3 + (k_1 2))$  である。この時点での継続は、 $[] + (\mathcal{F}k_2.2 * (k_2 1))$  である。この式は、 $\lambda x. x + (\mathcal{F}k_2.2 * (k_2 1))$  と表せる。この継続を  $k_1$  に束縛し、body 部分  $3 + (k_1 2)$  の計算に移る。これを表しているのが (2) である。

次に実行されるのは、 $k_1 2$  である。計算すると、(3) の式となる。

次の (4) の式が重要である。 $(3 + (2 + (\mathcal{F}k_2.2 * (k_2 1))))$

において、次に実行される計算は、 $(\mathcal{F}k_2.2 * (k_2 1))$  である。これは、(2) の式の継続の中の計算である。また、 $(\mathcal{F}k_2.2 * (k_2 1))$  は control の式である。すなわち、捕捉された継続の中で、さらに継続を捕捉しようとしている。 $(\mathcal{F}k_2.2 * (k_2 1))$  時点での継続は、 $\langle 3 + (2 + (\mathcal{F}k_2.2 * (k_2 1))) \rangle$  の直近の  $\langle \rangle$  までの継続であるため、 $3 + (2 + [])$  である。ここで、(2) の式の継続は、計算すると  $2 + (\mathcal{F}k_2.2 * (k_2 1))$  となる。今、 $(\mathcal{F}k_2.2 * (k_2 1))$  を見ている。しかし、継続として、 $2 +$  だけでなく  $3 +$  も捕捉されている。これが control/prompt の特徴である。ここで、 $2 +$  を継続、 $3 +$  をトレイルと呼ぶ。これを  $k_2$  に束縛して、 $2 * (k_2 1)$  を実行する。すなわち、(4) の式となる。その後は、 $k_2$  に  $\lambda y. 3 + (2 + y)$  を代入して計算を行うだけである。ここで、実行は継続の  $2 +$  が先に行われ、次にトレイルの  $3 +$  が行われることもポイントである。

## 4 control/prompt の定式化

この節では、証明を行うために、control/prompt の定式化を行う。

### 4.1 DS 項の定義

本論文では、単純型付きラムダ計算に control/prompt を加えたものを DS 項と呼び、この言語を扱う。先行研究である [3] で扱う DS 言語と同様のものである。

### 4.2 簡約規則

本節では、control/prompt の簡約規則に対する定式化を行う。なお、これらの定義は先行研究である [3] においても使用されているものである。

#### 定義 1 簡約規則

$$\begin{aligned} & \frac{e[v/x] = e'}{(\lambda x. e) v \rightarrow_{\beta} e'} \quad (RBeta) \quad \frac{e \rightarrow_{\beta} e'}{F[e] \rightarrow_{\beta} F[e']} \quad (RFrame) \\ & \frac{}{\langle EP[\mathcal{F}c.e] \rangle \rightarrow_{\beta} \langle (\lambda c. e) (\lambda x. EP[x]) \rangle} \quad (RControl) \\ & \frac{}{\langle v \rangle \rightarrow_{\beta} v'} \quad (RPrompt) \end{aligned}$$

RControl は、継続を  $(\lambda x. EP[x])$  という形で取り出し、それを  $c$  に代入した後、 $e$  の実行に移ることを示している。継続とは、直近の  $\langle \rangle$  までの文脈である。ここで、継続として、ピュアな評価文脈  $EP$  を切り取っている。ピュアな評価文脈  $EP$  の中には、 $[]$  を囲う  $\langle \rangle$  は存在しない。そのため、直近の  $\langle \rangle$  までの継続を切り取ることが可能となっている。RPrompt は、中身が値になれば、prompt を外せることを示している。

### 4.3 CPS 変換

次に、control/prompt の CPS 変換を示す。本論文の目標は、この CPS 変換が、定義 1 の簡約規則と同様の挙動であると証明することである。この CPS 変換は [1] から引用したものである。 $\rho$  は環境を表し、 $k$

は継続を、 $t$  はトレイルを表す。 $\rho[x]$  は、 $\rho$  の中の  $x$  に対応するものを表している。CPS 変換は、継続渡し形式で書かれている。最初は初期継続  $\text{id}_k$  と空のトレイル  $()$  とともに、式を実行する。

## 定義 2 CPS 変換の定義

$$\begin{aligned} \llbracket n \rrbracket \rho &= \lambda k. \lambda t. k \ n \ t \\ \llbracket x \rrbracket \rho &= \lambda k. \lambda t. k \ (\rho[x]) \ t \\ \llbracket \lambda x. e \rrbracket \rho &= \lambda k. \lambda t. k \ (\lambda v. \lambda k_1. \lambda t_1. \llbracket e \rrbracket \rho[v/x] \ k_1 \ t_1) \ t \\ \llbracket e_1 \ e_2 \rrbracket \rho &= \lambda k. \lambda t. \llbracket e_1 \rrbracket \rho \ (\lambda v_1. \lambda t_1. \llbracket e_2 \rrbracket \rho \\ &\quad (\lambda v_2. \lambda t_2. v_1 \ v_2 \ k \ t_2) \ t_1) \ t \\ \llbracket \mathcal{F}c.e \rrbracket \rho &= \lambda k. \lambda t. \llbracket e \rrbracket \rho \\ &\quad [\lambda x. \lambda k_1. \lambda t_1. k \ x \ (t @ (k_1 :: t_1)) / c] \text{id}_k () \\ \llbracket \langle e \rangle \rrbracket \rho &= \lambda k. \lambda t. k \ (\llbracket e \rrbracket \rho \ \text{id}_k \ ()) \ t \\ \text{id}_k &= \lambda v. \lambda t. \text{case } t \ \text{of } () \Rightarrow v \mid k \Rightarrow k \ v \ () \\ \_@\_ &= \lambda t. \lambda t_1. \text{case } t \ \text{of } () \Rightarrow t_1 \mid k \Rightarrow k :: t_1 \\ \_::\_ &= \lambda k. \lambda t. \text{case } t \ \text{of } () \Rightarrow k \mid k_1 \Rightarrow \\ &\quad \lambda v. \lambda t_1. k \ v \ (k_1 :: t_1) \end{aligned}$$

## 5 CPS 変換の正当性

本論文の目標は、control/prompt の CPS 変換の正当性を証明することである。[3] において、control 規則を除き、正当性の証明がなされている。また、control 規則においても、 $\lambda v'. \lambda k'. \lambda t'. \llbracket e \rrbracket [v'/x] \ (\lambda v_0. (\lambda t_0. \text{id}_k \ v_0 \ t_0)) \ (k' :: t') \approx \lambda v'. \lambda k'. \lambda t'. \llbracket e \rrbracket [v'/x] \ (\lambda v_0. (\lambda t_0. \text{id}_k \ v_0 \ (k' :: t_0)) \ t')$  を示せれば、正当性の証明が完成することが分かっている。 $\approx$  は 2 つの式を外から見た時の挙動が同じことを示している。

ここで、この 2 つの式の違いは、継続とトレイルである。左辺は継続が  $(\lambda v_0. (\lambda t_0. \text{id}_k \ v_0 \ t_0))$  でトレイルが  $(k' :: t')$ 、右辺は、継続が  $(\lambda v_0. (\lambda t_0. \text{id}_k \ v_0 \ (k' :: t_0)))$  でトレイルが  $t'$  である。しかし、この 2 つの式は同じ入力に対し、同じ出力を返すことが分かる。継続の最後の位置で行う処理をトレイルの最初に移動しても、式の意味は変わらないからである。

よって、本論文では、継続の最後の位置で行う処理をトレイルの最初に移動しても、式の意味は変わらない、という性質を入れ込んだ論理関係を定義し、この式の証明を行う。

## 6 論理関係

論理関係を用いて定義することで、 $\approx$  の定義を行う。論理関係を下の定義 3,4 で定義する。これは、型に基づき関連付けを行なっている。型は [1] に基づく。 $(v_1, v_2) \in R_{\tau \rightarrow \tau' \langle \mu_\alpha \rangle \alpha \langle \mu_\beta \rangle \beta}$  が、 $v_1$  と  $v_2$  が外から見た挙動が同じであることを表している。すなわち、これが  $\approx$  の定義である。これは、2 つの式に関連づいた「継続とトレイルのペア」を渡すことによって、関連づいた値を返すことを意味している。関連づいた「継続とトレイルのペア」というのは、 $((k_1, t_1), (k_2, t_2)) \in KT_{(\tau \rightarrow \langle \mu_\alpha \rangle \alpha, \mu_\beta)}$  で定義している。ここで、継続とトレイルをペアにして定義を行っているのは、継続の最後の位置で行う処理をトレイルの最初に移動しても、式の意味は変わらない、という性質を入れ込むためである。

## 定義 3 式の論理関係の定義

$$e \rightarrow_{\beta}^* v, e' \rightarrow_{\beta}^* v' \text{ かつ } (v, v') \in R_{\tau} \text{ のとき、 } (e, e') \in E_{\tau}$$

## 定義 4 値の論理関係の定義

$$\begin{aligned} (n_1, n_2) \in R_{\text{int}} &\Leftrightarrow n_1 = n_2 \\ ((k_1, t_1), (k_2, t_2)) \in KT_{(\tau \rightarrow \langle \mu_\alpha \rangle \alpha, \mu_\beta)} &\Leftrightarrow \\ &\text{compatible}(\mu_\beta, \mu_0, \mu_\alpha) \text{ を満たす任意の } \mu_0 \text{ について} \\ \forall (v_1, v_2) \in R_{\tau}. \forall (t'_1, t'_2) \in T_{\mu_0}. & \\ (k_1 \ v_1 \ (t_1 @ t'_1), k_2 \ v_2 \ (t_2 @ t'_2)) \in E_{\alpha} & \\ (v_1, v_2) \in R_{\tau \rightarrow \tau' \langle \mu_\alpha \rangle \alpha \langle \mu_\beta \rangle \beta} &\Leftrightarrow \\ \forall (v'_1, v'_2) \in R_{\tau}. \forall ((k_1, t_1), (k_2, t_2)) \in KT_{(\tau' \rightarrow \langle \mu_\alpha \rangle \alpha, \mu_\beta)}. & \\ (v_1 \ v'_1 \ k_1 \ t_1, v_2 \ v'_2 \ k_2 \ t_2) \in E_{\beta} & \\ (t_1, t_2) \in T_{\bullet} \Leftrightarrow t_1 = t_2 = () & \\ (t_1, t_2) \in T_{\tau \rightarrow \langle \mu_\alpha \rangle \alpha} &\Leftrightarrow \\ \forall (v_1, v_2) \in R_{\tau}. \forall (t'_1, t'_2) \in T_{\mu_\alpha}. (t_1 \ v_1 \ t'_1, t_2 \ v_2 \ t'_2) \in E_{\alpha} & \end{aligned}$$

## 7 control/prompt の CPS 変換の正当性

6 節の論理関係を用いると、示したい式は

$$\text{定理 5 (} k \text{ の移動)} \ (\lambda v'. \lambda k'. \lambda t'. \llbracket e \rrbracket [v'/x] \ (\lambda v_0. (\lambda t_0. \text{id}_k \ v_0 \ t_0)) \ (k' :: t'), \lambda v'. \lambda k'. \lambda t'. \llbracket e \rrbracket [v'/x] \ (\lambda v_0. (\lambda t_0. \text{id}_k \ v_0 \ (k' :: t_0)) \ t') \in R_{\tau \rightarrow \tau' \langle \mu_\alpha \rangle \alpha \langle \mu_\beta \rangle \beta}$$

と書ける。これは、DS 言語において、parametricity が成り立つことを 6 節の論理関係を用いて証明することで、証明可能である。

## 8 parametricity

自分自身と関連づいていることを parametricity [2]、または、論理関係の基本定理と呼ぶ。

$$\text{定理 6 (parametricity)} \ \Gamma \vdash e : \tau \langle \mu_\alpha \rangle \alpha \langle \mu_\beta \rangle \beta \text{ ならば、} \Gamma \text{ に対応する任意の } \rho, \rho' \text{ と、任意の } ((k, t), (k', t')) \in KT_{(\tau \rightarrow \langle \mu_\alpha \rangle \alpha, \mu_\beta)} \text{ について } (\llbracket e \rrbracket \rho \ k \ t, \llbracket e \rrbracket \rho' \ k' \ t') \in E_{\beta}$$

同じ式に関連づいた「継続とトレイルのペア」を渡したら、必ず関連づいた結果を返すことを示している。

## 9 まとめ

継続とトレイルは必ずペアで使われるという性質を取り入れて、論理関係を定義することで、parametricity を用いた control/prompt の CPS 変換の正当性の証明を可能にした。

## 参考文献

- [1] Youyou Cong, Chiaki Ishio, Kaho Honda, and Kenichi Asai. A functional abstraction of typed invocation contexts. *Logical Methods in Computer Science*, Vol. 18, No. 3, 2022.
- [2] John C. Reynolds. Types, Abstraction and Parametric Polymorphism. In R.E.A. Mason, editor, *Information Processing 83*, Vol. 9 of *IFIP Congress Series*, pp. 513–523, Amsterdam, The Netherlands, 1983. Elsevier Science Publishers B.V.
- [3] 本田華歩. Agda を使った限定継続演算子の性質の証明. 修士論文, お茶の水女子大学, 2023.