

Unifitseerimine

- Muutuja X esinemisi tähistame \tilde{X} .
- Transleeritakse erinevalt sõltuvalt sellest, kas on initsialiseeritud või mitte.
- Kasutame makrot `put` \tilde{X} ρ :

`put` X ρ = `putvar` (ρ X)

`put` \tilde{X} ρ = `putref` (ρ X)

`put` _ ρ = `putanon`

Unifitseerimine

Unifitseerimise $\tilde{X} = t$ transleerimine:

- lisame magasinini viida muutujale X ;
- konstrueerime kuhja termi t esituse;
- toome sisse uue käsu, mis reliseerib unifitseermise.

$$\begin{aligned} \text{code}_G (\tilde{X} = t) \rho &= \text{put } \tilde{X} \rho \\ &\quad \text{code}_A t \rho \\ &\quad \text{unify} \end{aligned}$$

Unifitseerimine

Näide: olgu antud võrrand

$$\bar{U} = f(g(\bar{X}, Y), a, Z)$$

Siis keskkonna

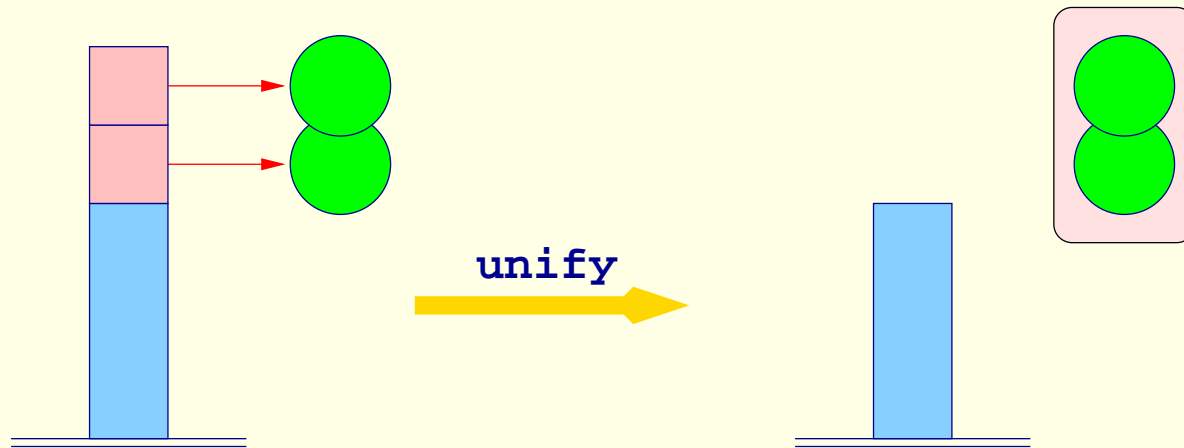
$$\rho = \{X \mapsto 1, Y \mapsto 2, Z \mapsto 3, U \mapsto 4\}$$

korral emiteeritakse kood:

```
putref 4           putatom a
putref 1           putvar 3
putvar 2           putstruct f/3
putstruct g/2     unify
```

Unifitseerimine

Käsk `unify` rakendab täitmisaegset funktsiooni `unify()` kahele ülemisele viidale:



```
unify (S[SP-1], S[SP-2]);
SP = SP - 2;
```

Unifitseerimine

Funktsioon `unify()`

- ... võtab kaks kuhja aadressit. Iga väljakutse jaoks garanteerime, et viidaahelad oleksid elimineeritud.
- ... kontrollib, kas need aadressid on juba *identsed*. Sel juhul ei tee midagi ja unifitseerimine õnnestus.
- ... seob *nooremad muutujad* (suuremad aadressid) *vanemate muutujatega* (väiksemate aadressitega).
- ... muutuja sidumisel termiga kontrollib, kas muutuja esineb termis või mitte (*occur-check*).
- ... salvestab loodud seosed.
- ... võib ebaõnnestuda (*fail*), misjuhul toimub *tagasipöördumine* (*backtracking*).

Unifitseerimine

```
bool unify (ref u, ref v) {
    if (u == v) return true;
    if (H[u] == (R,_)) {
        if (H[v] == (R,_)) {
            if (u > v) {
                H[u] = (R,v); trail(u); return true;
            } else {
                H[v] = (R,u); trail(v); return true;
            }
        } else if (check (u,v)) {
            H[u] = (R,v); trail(u); return true;
        } else { backtrack(); return false; }
    }
}
```

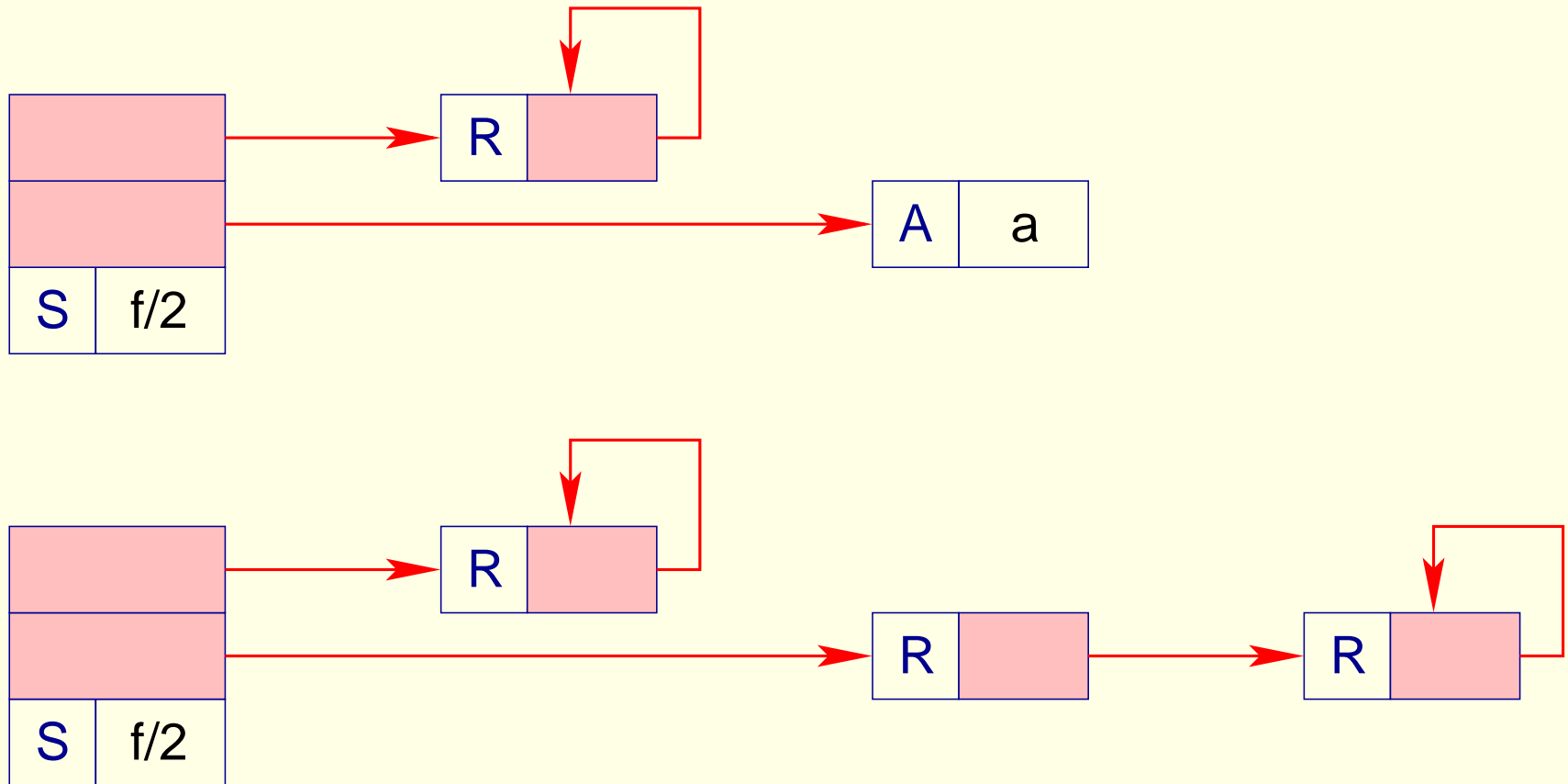
...

Unifitseerimine

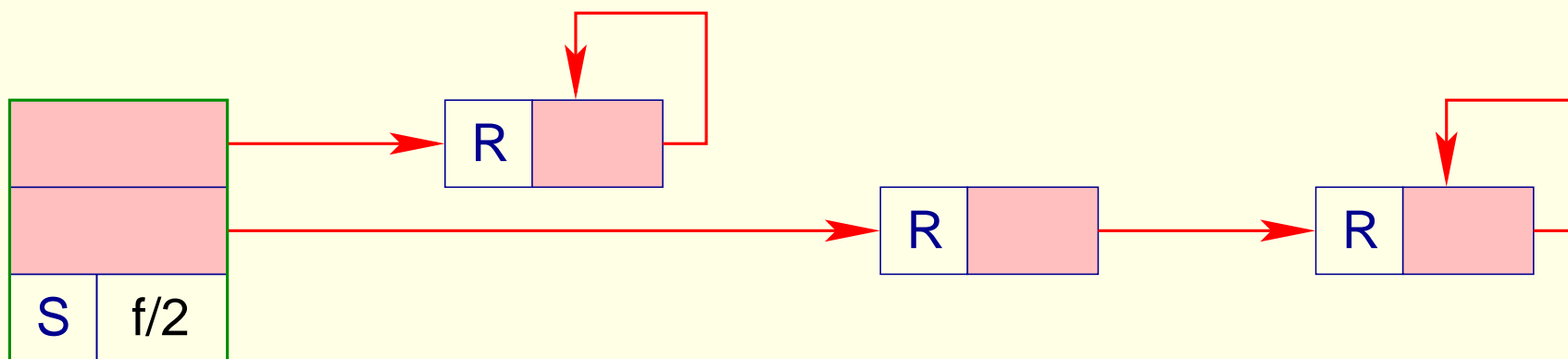
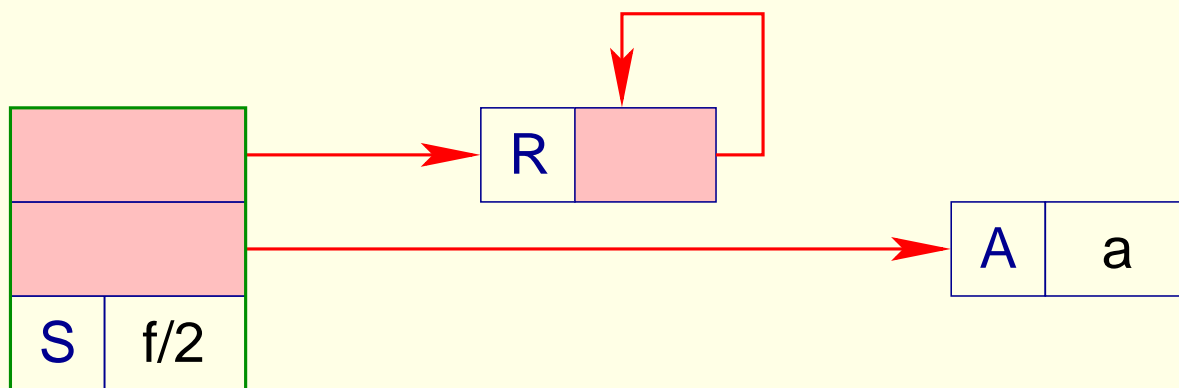
...

```
if (H[v] == (R,_)) {
    if (check (v,u)) {
        H[v] = (R,u); trail(v); return true;
    } else { backtrack(); return false; }
}
if (H[u] == (A,a) && H[v] == (A,a)) return true;
if (H[u] == (S,f/n) && H[v] == (S,f/n)) {
    for (int i=1; i<=n; i++;)
        if (!unify (deref (H[u+i]), deref (H[v+i])) return false;
    return true;
}
backtrack(); return false;
}
```

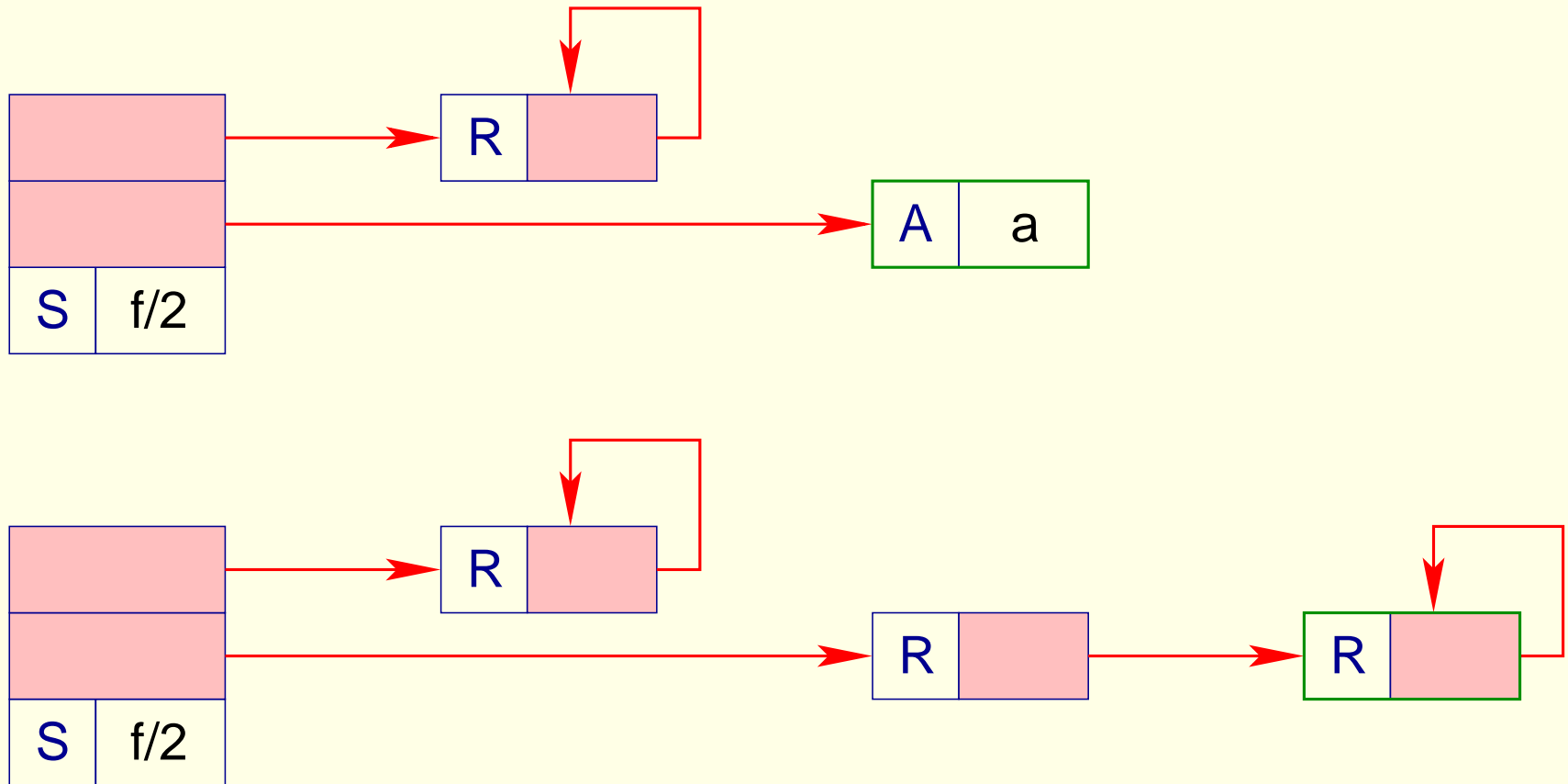
Unifitseerimine



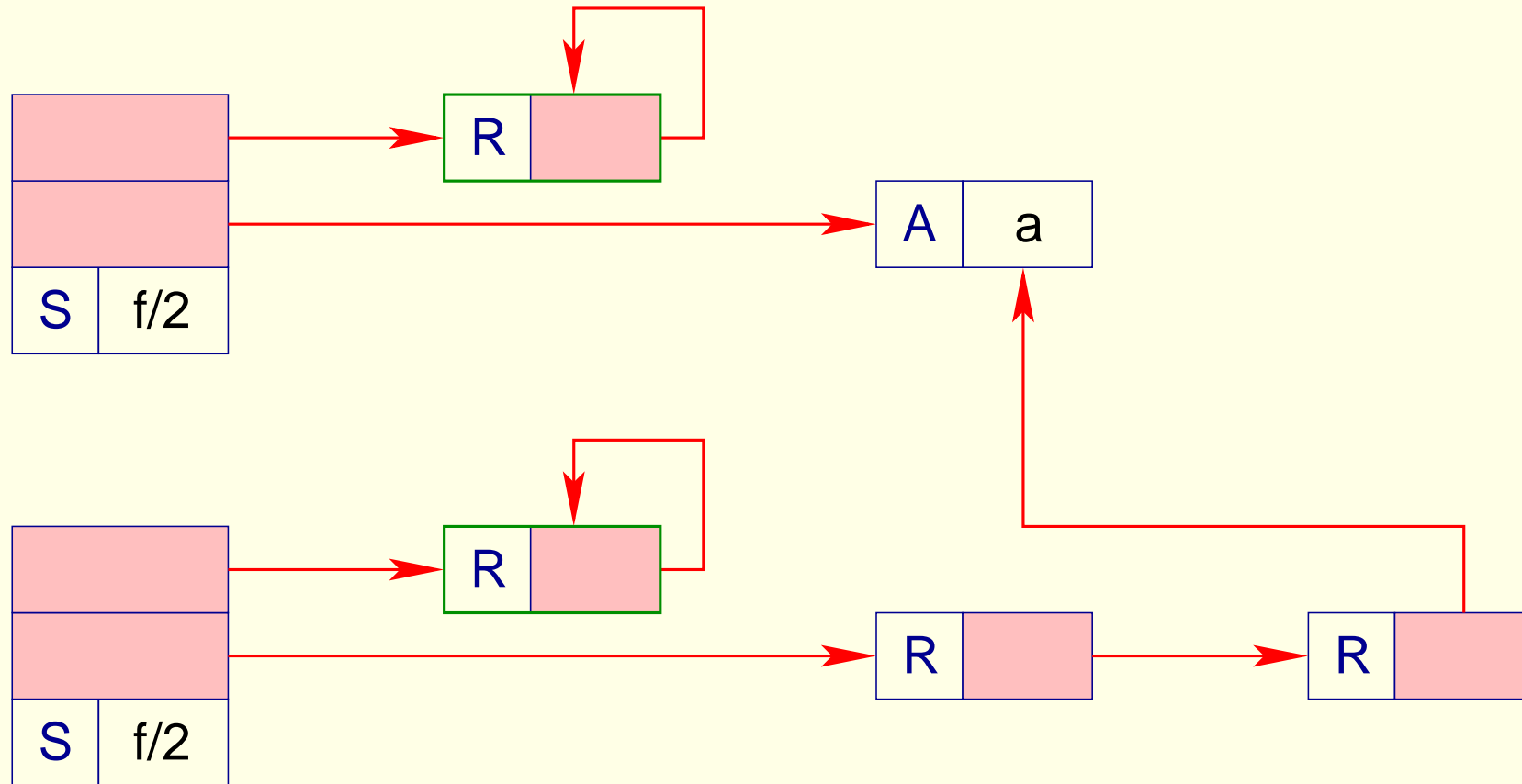
Unifitseerimine



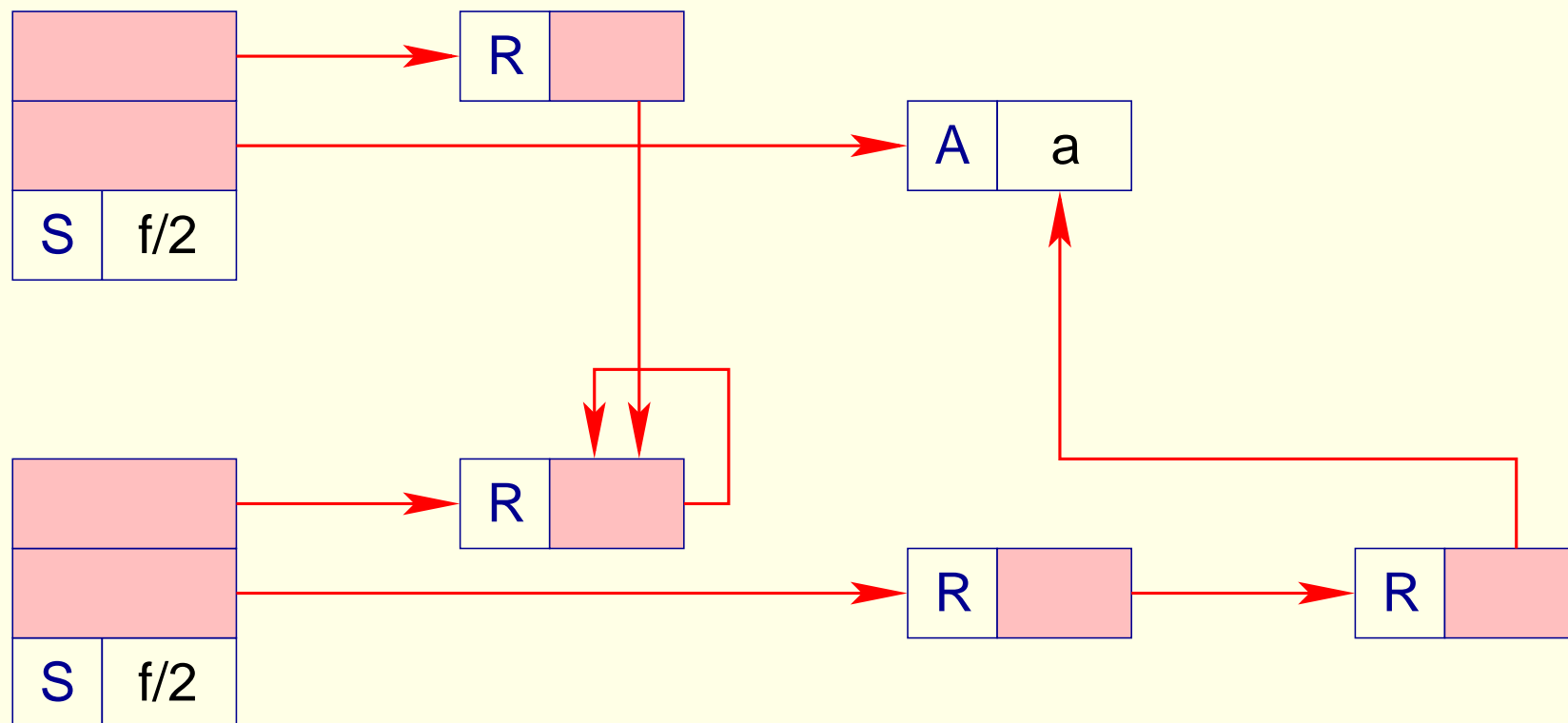
Unifitseerimine



Unifitseerimine



Unifitseerimine



Unifitseerimine

- Funktsioon `trail()` salvestab uued seosed.
- Funktsioon `backtrack()` teostab tagasipöördumise.
- Funktsioon `check()` kontrollib, kas muutuja (tema esimene argument) esineb termis (tema teine argument).
- Tihti seda kontrolli ei teostata:

```
bool check (ref u, ref v) {  
    return true;  
}
```

Unifitseerimine

Kui soovime kontrolli teostada, siis saame funktsiooni `check()` realiseerida järgnevalt:

```
bool check (ref u, ref v) {
    if (u == v) return false;
    if (H[v] == (S,f/n)) {
        for (int i=1; i<=n; i++)
            if (!check (u, deref (H[v+i])))
                return false;
    }
    return true;
}
```

Unifitseerimine

- Võrrandi $\tilde{X} = t$ transleerimine on väga lihtne,
- aga tihti muutuvad konstrueeritud objektid kohealt *prügiks*.
- **Idee:**
 - Lisame muutujale \tilde{X} vastava seose magasinini.
 - Väldime termi t alamtermide konstrueerimist kui võimalik.
 - Selle asemel iga t tipu käsuks, mis teostab selle tipuga unifitseerimise!

$$\text{code}_G (\tilde{X} = t) \rho = \text{put } \tilde{X} \rho \\ \text{code}_U t \rho$$

Unifitseerimine

Lihtsate termide unifitseerimine:

$\text{code}_U a \rho = \text{uatom } a$

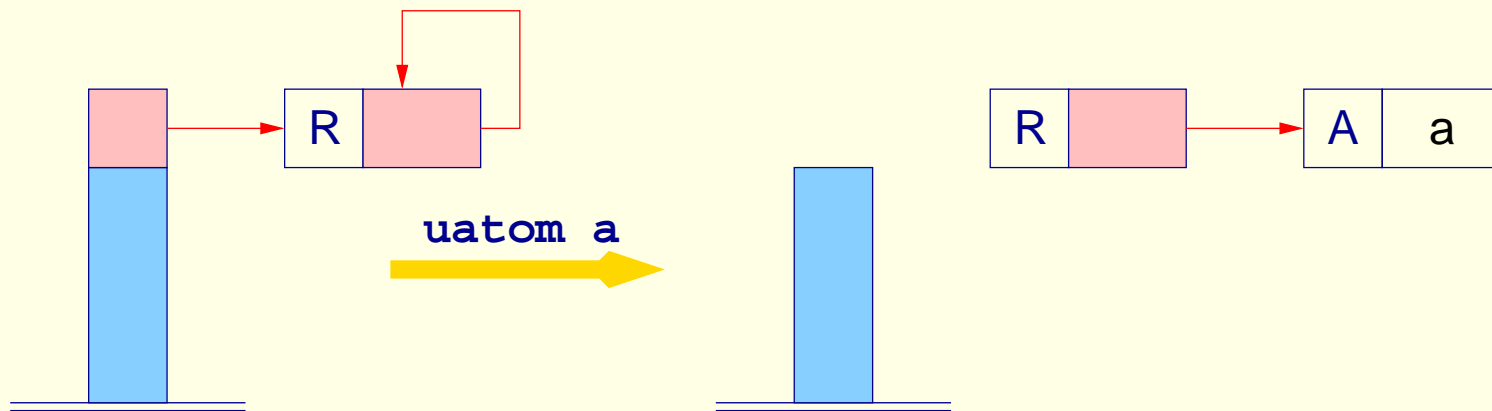
$\text{code}_U X \rho = \text{uvar } (\rho X)$

$\text{code}_U \bar{X} \rho = \text{uref } (\rho X)$

$\text{code}_U _ \rho = \text{pop}$

Unifitseerimine

Käsk `uatom a` realiseerib unifitseerimise aatomiga

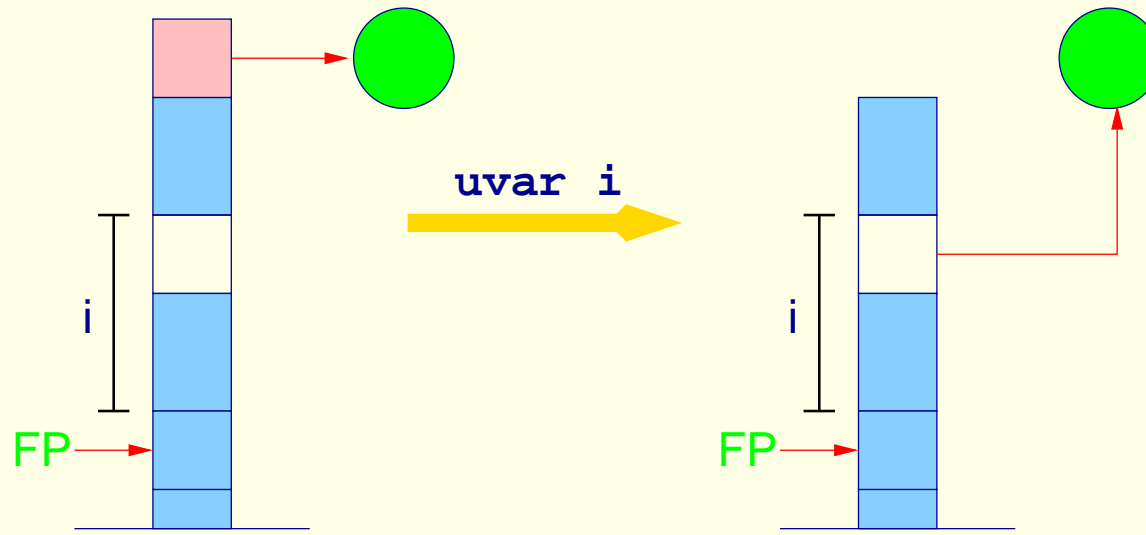


```

v = S[SP]; SP--;
switch (H[v]) {
  case (A,a): break;
  case (R,_): H[v] = (R, new(A,a));
              trail(v); break;
  default:   backtrack();
}
    
```

Unifitseerimine

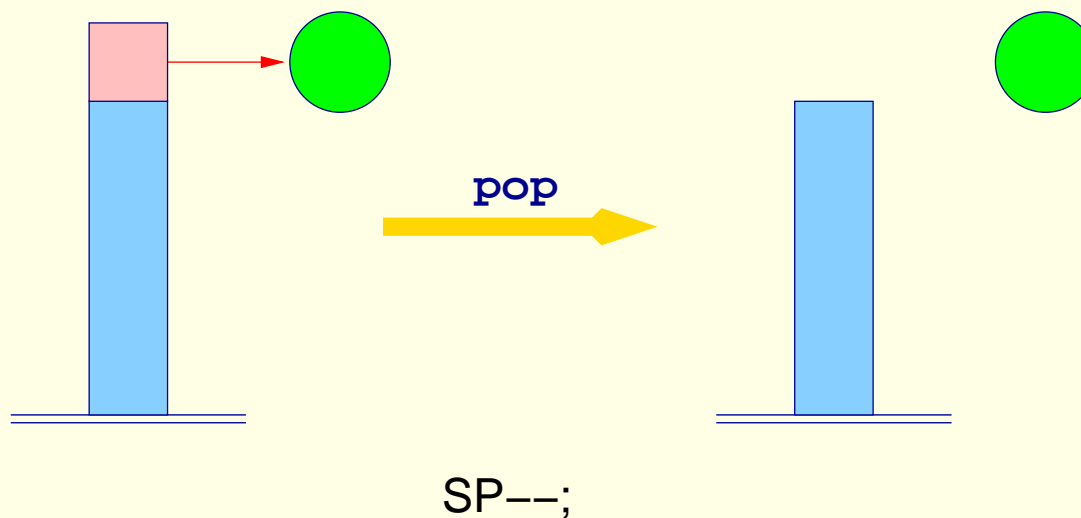
Käsk `uvar i` realiseerib unifitseerimise initsialiseerimata muutujaga



```
S[FP+i] = S[SP];
SP--;
```

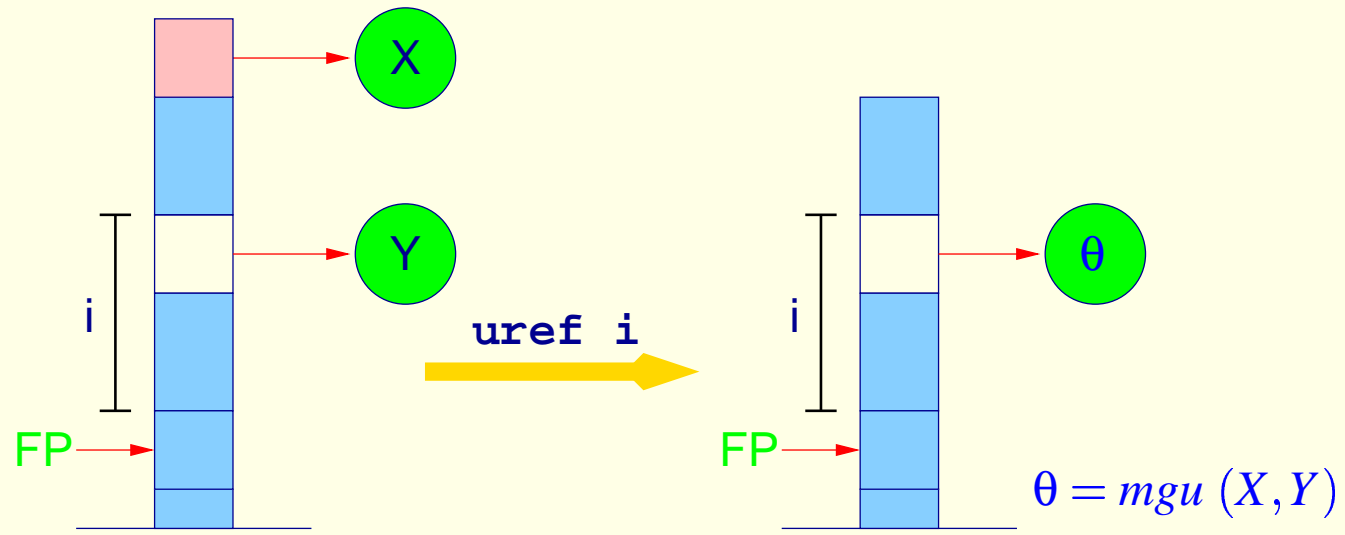
Unifitseerimine

Käsk `pop` realiseerib unifitseerimise anonüümse muutujaga



Unifitseerimine

Käsk `uref i` realiseerib unifitseerimise initsialiseeritud muutujaga



```
unify (S[SP], deref(S[FP+i]));
SP--;
```

Ainus koht, kus täitmisaegset funktsiooni `unify()` kasutatakse!

Unifitseerimine

Funktsiooni rakenduste unifitseerimine:

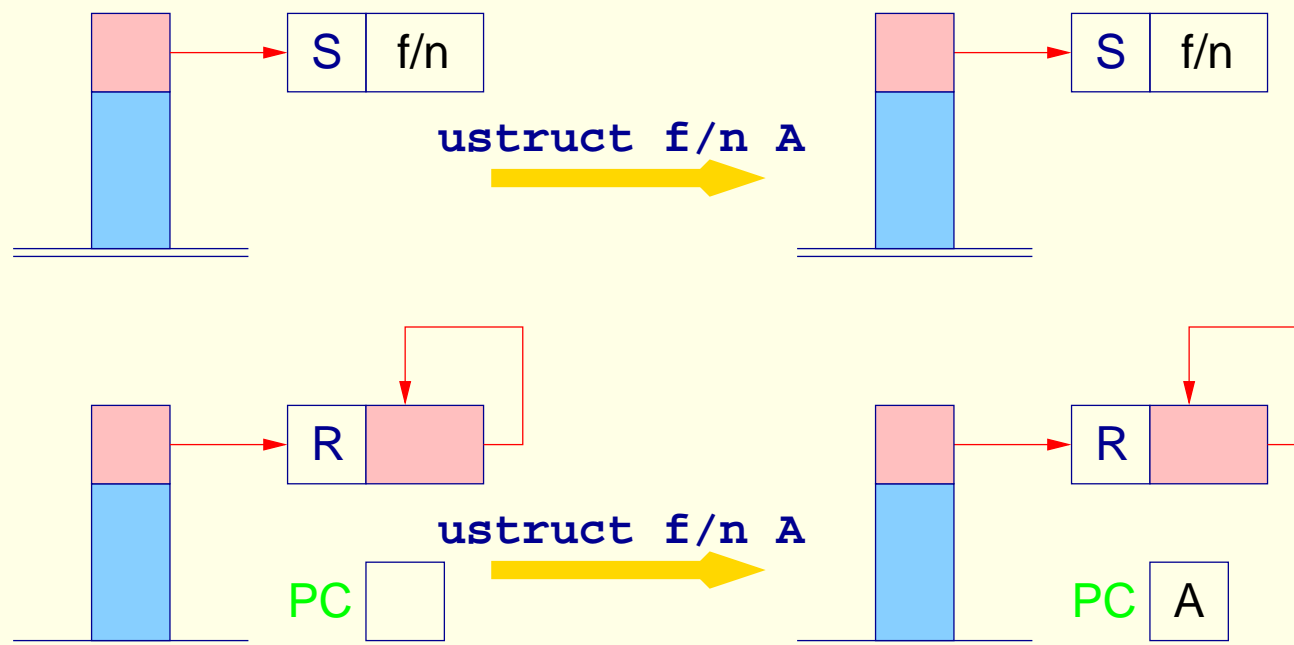
- Termiga t unifitseerimine toimub termi läbimisel *eeljärjekorras*.
- Kõigepealt kontrollime, kas tipmine viit on unifitseeruv term.
- Kui ta on sama funktsioonisümboli rakendus, siis rekursiivselt kontrollime alamterme.
- Initsialiseerimata muutuja korral lülitume kontrollimiselt ümber termi konstrueerimisele.

Unifitseerimine

Funktsiooni rakenduste unifitseerimine:

$\text{code}_U f(t_1, \dots, t_n) \rho$	=	
$\text{ustruct } f/n \ A$		$\text{up } B$
$\text{son } 1$		$A: \text{check ivars}(f(t_1, \dots, t_n)) \rho$
$\text{code}_U t_1 \rho$		$\text{code}_A f(t_1, \dots, t_n) \rho$
...		bind
$\text{son } n$		$B: \dots$
$\text{code}_U t_n \rho$		

Unifitseerimine



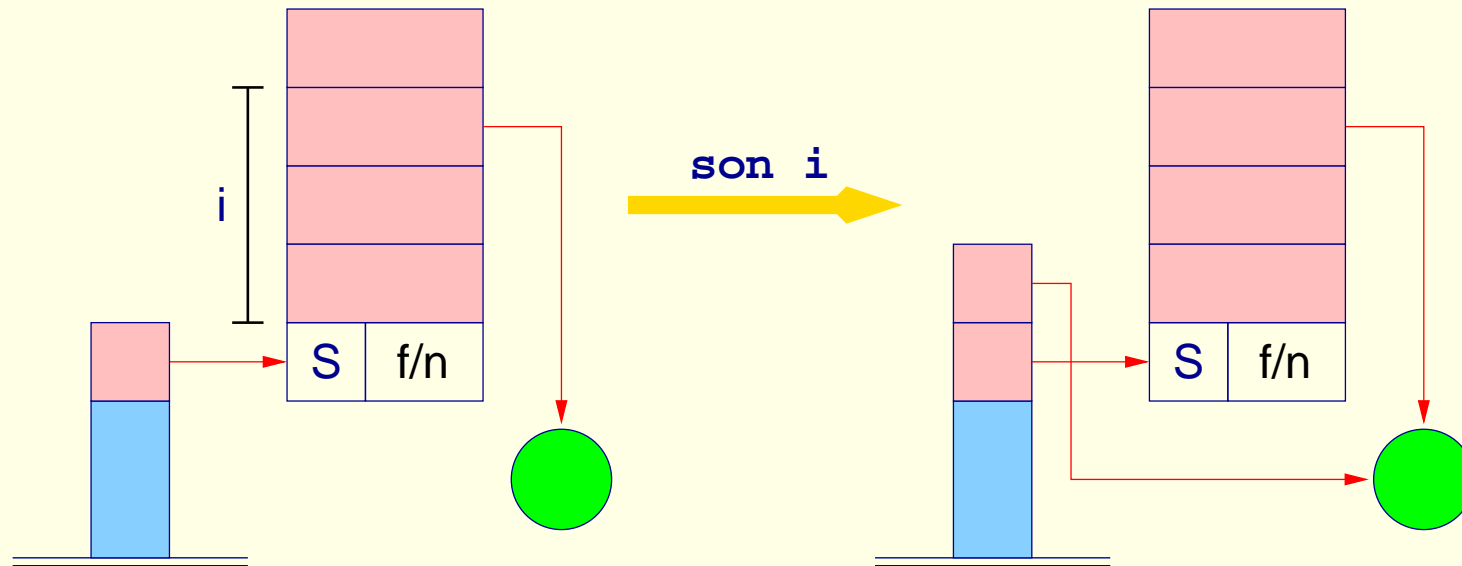
```

switch (H[S[SP]]) {
  case (S,f/n):  break;
  case (R,_):   PC = A; break;
  default:      backtrack();
}

```

Unifitseerimine

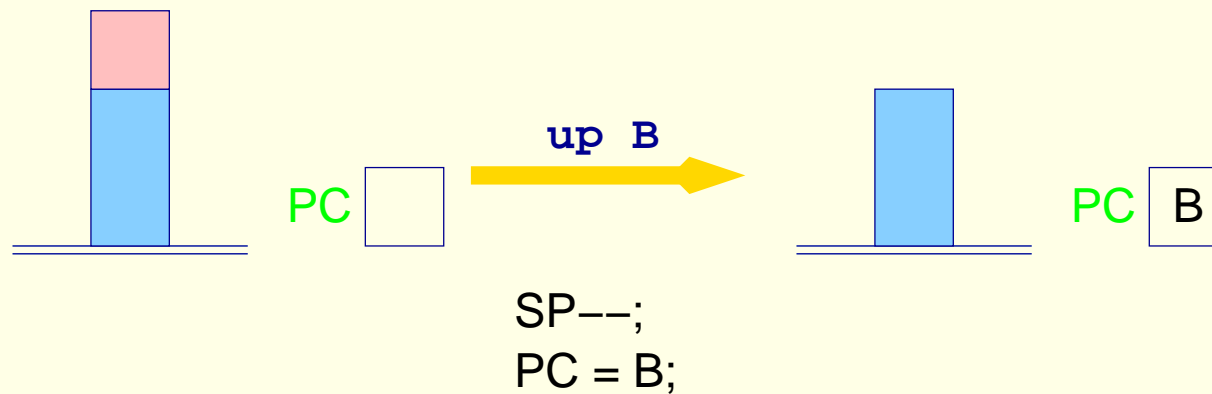
Käsk `son i` lisab `i`-nda alamtermi aadressi magasinini tippu



```
S[SP+1] = deref(H[S[SP]+i]);
SP++;
```


Unifitseerimine

Käsk `up B` eemaldab magasinist ülemise pesa ja hüppab unifitseerimisele järgnevale koodile



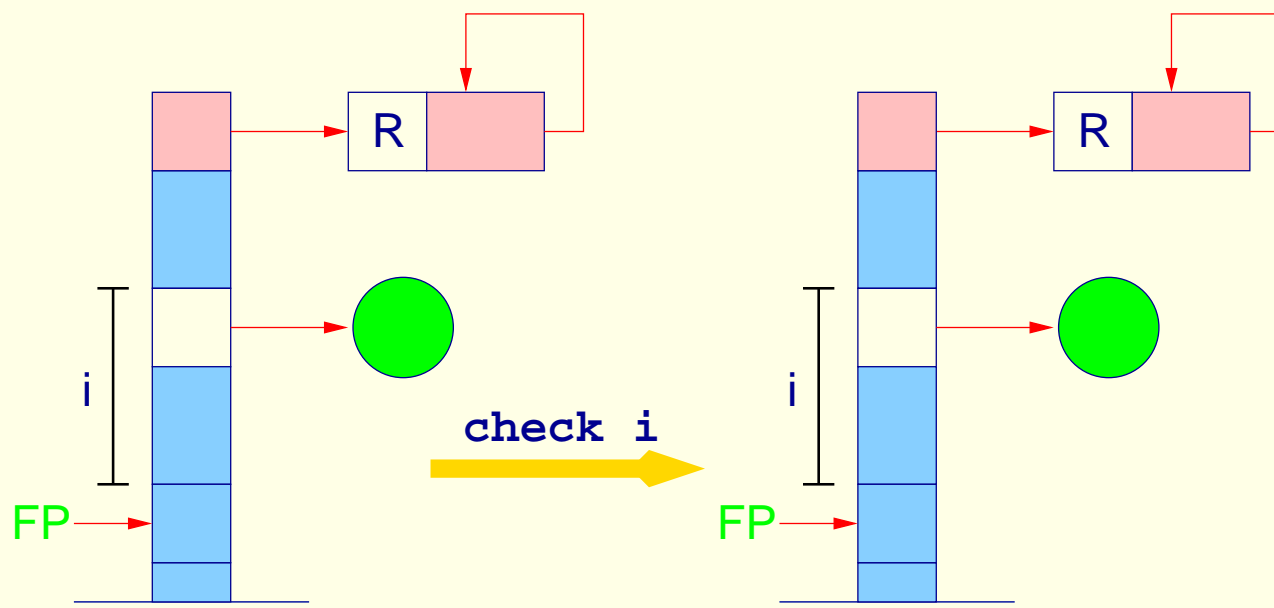
Unifitseerimine

- Initsialiseerimata muutuja korral lülitume kontrollimiselt ümber termi konstrueerimisele.
- Enne uue termi konstrueerimist peame veenduma, et ta ei sisalda magasinis olevat muutujat:
 - funktsioon $\text{ivars}(t)$ väljastab termis t initsialiseeritud muutujate hulga;
 - makro `check` $\{Y_1, \dots, Y_d\} \rho$ genereerib vajalikud testid:

$$\begin{aligned} \text{check } \{Y_1, \dots, Y_d\} \rho &= \text{check } \rho Y_1 \\ &\dots \\ &\text{check } \rho Y_d \end{aligned}$$

Unifitseerimine

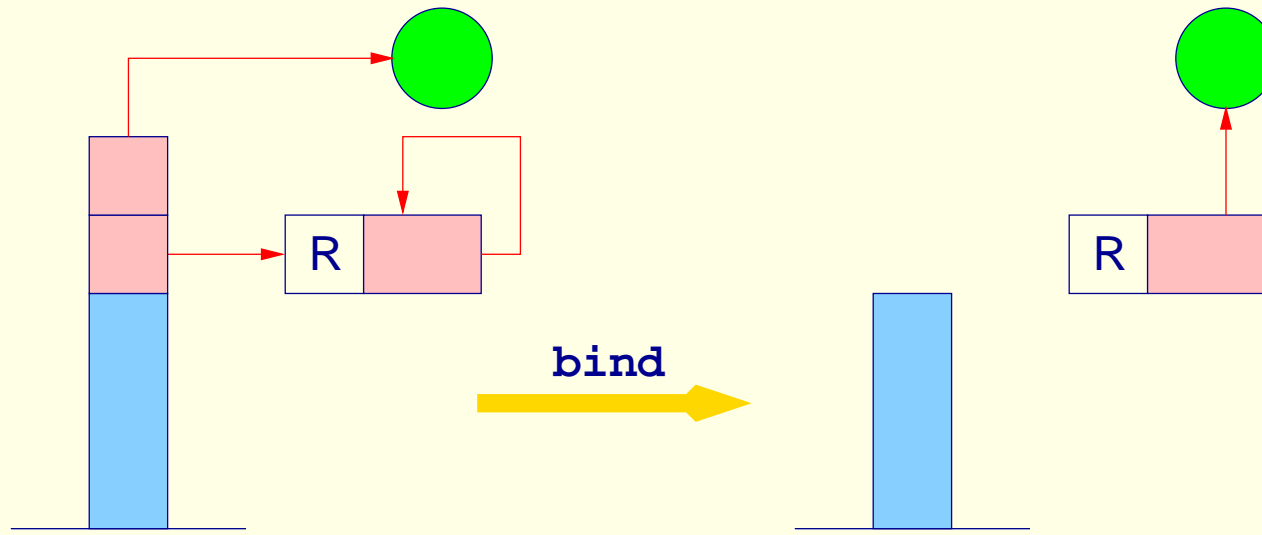
Käsk `check i` kontrollib, kas magasini tipus olev (initsialiseerimata) muutuja esineb `i`-nda muutujaga seotud termis



```
if (!check (S[SP], deref(S[FP+i]))
    backtrack();
```

Unifitseerimine

Käsk `bind` seob (initsialiseerimata) muutuja konstrueeritud termiga



```
H[S[SP-1]] = (R,S[SP]);
trail (S[SP-1]);
SP = SP - 2;
```

Unifitseerimine

Näide: olgu antud term $f(g(\bar{X}, Y), a, Z)$ ja keskkond
 $\rho = \{X \mapsto 1, Y \mapsto 2, Z \mapsto 3\}$:

ustruct f/3 A ₁	up B ₂	B ₂ : son 2	putvar 2
son 1	A ₂ : check 1	uatom a	putstruct g/2
ustruct g/2 A ₂	putref 1	son 3	putatom a
son 1	putvar 2	uvar 3	putvar 3
uref 1	putstruct g/2	up B ₁	putstruct f/3
son 2	bind	A ₁ : check 1	bind
uvar 2		putref 1	B ₁ : ...