

# KL1 言語とは

最も単純な並行論理型言語の一つ

## 1. 宣言的な記述が可能

- (a) 述語呼び出しによって、プロセスを動的に生成する
- (b) 共有変数を通信路として、非同期プロセス間通信を行う
- (c) プロセス間で未定義変数を通信することによって、通信路を動的に構成する (cf.  $\pi$  計算の channel mobility)

## 2. 静的解析の技術が蓄積されている

- (a) 通信データやモバイルコードの検証・最適化を期待できる

## 3. 既存の実装

- (a) KLIC 処理系 = 翻訳系 + 実行時ライブラリ

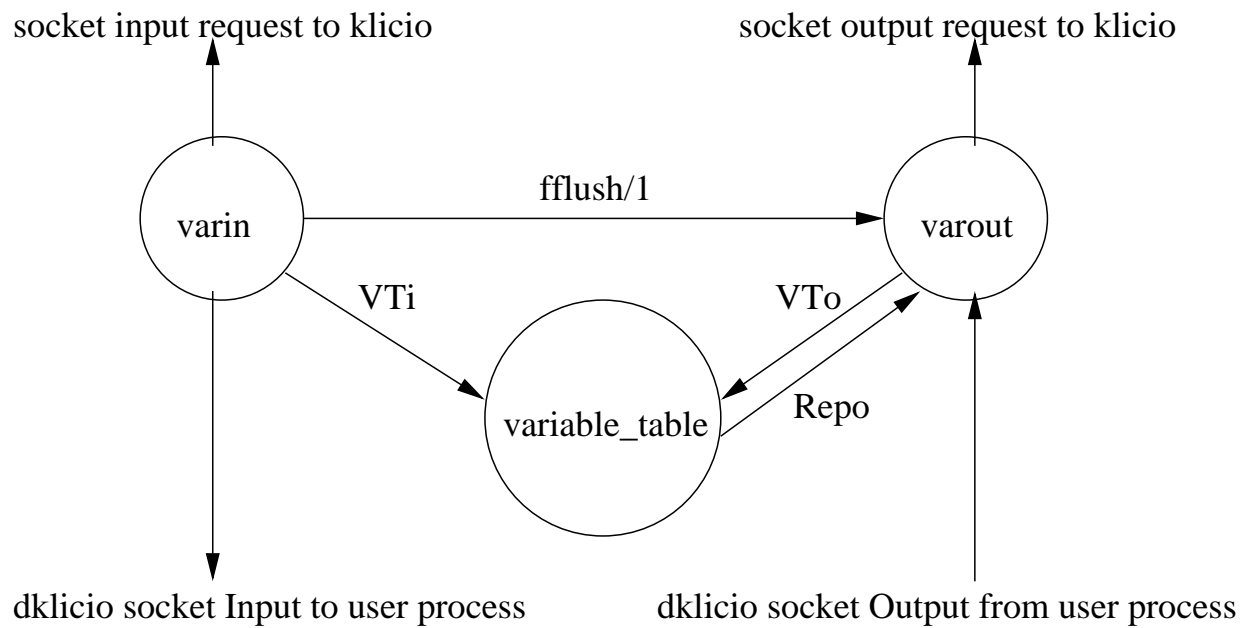
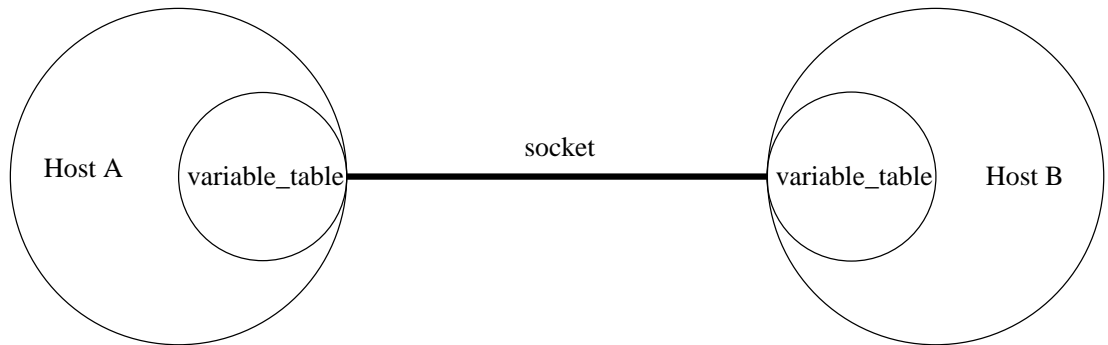
# DKLIC とは

KL1 言語に基づく分散ミドルウェア（実行時ライブラリ）

1. 宣言型分散プログラミングを可能にした
2. how? KLIC 処理系を拡張して、宣言型分散機能を付加した
3. what? 宣言型ソケット dklicio を実装した

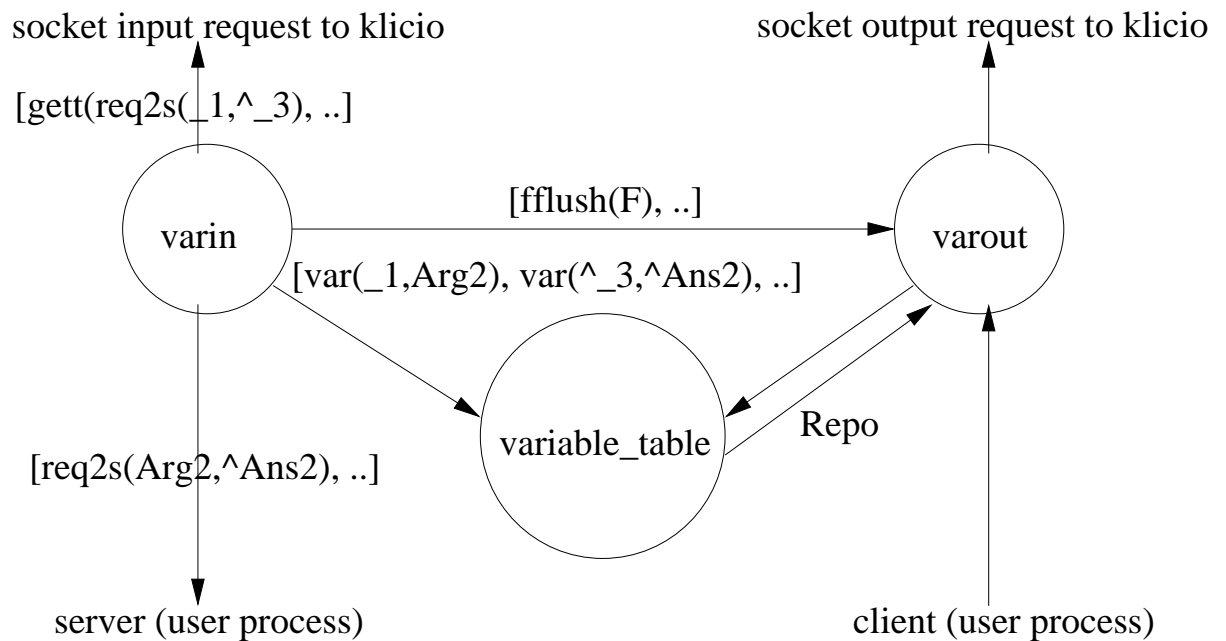
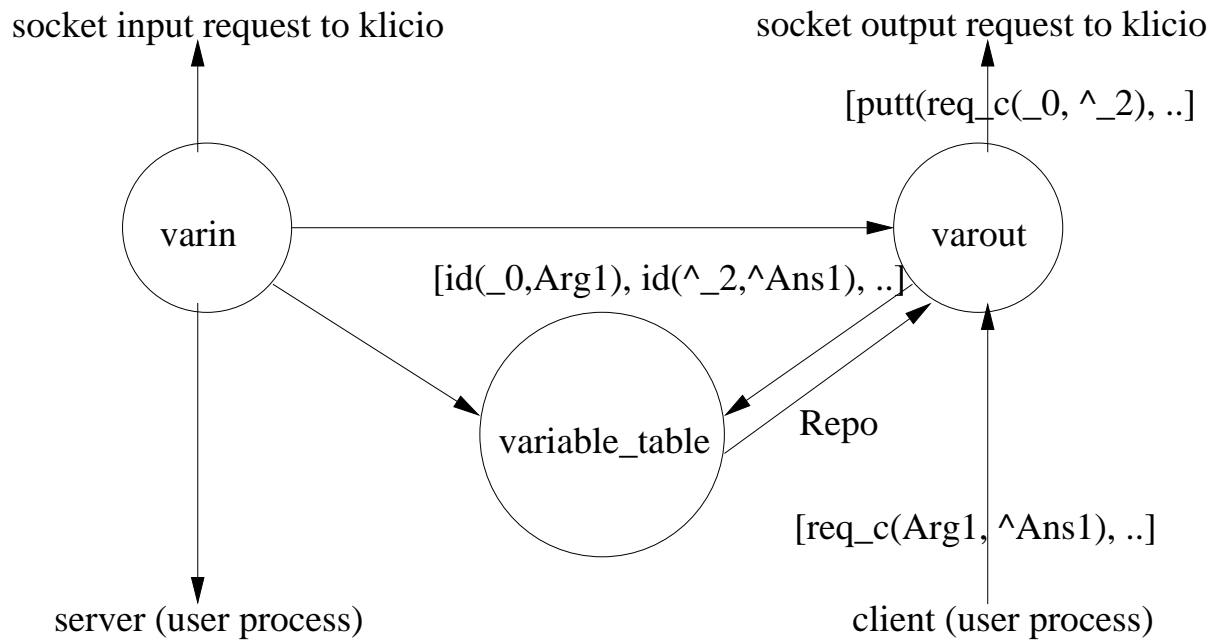
# 宣言型ソケット dklicio とは

宣言型ソケット = 手続き型ソケット + 変数表



# 変数表とは

通訳系 : user 宣言型入出力 → socket 入出力手続き



# 分散論理変数 `fusesusp` とは

書き込み・直結・廃棄されたことを検出する分散論理変数オブジェクト

1. KL1 言語では, 未定義変数が直結・廃棄されたことを検出することができない
2. KLIC 処理系のジェネリックオブジェクト (cf. Java Native Interface) として, C 言語で実装した
3. モードを持たせることによって, `dklicio` は効率的な通信プロトコルを実装した

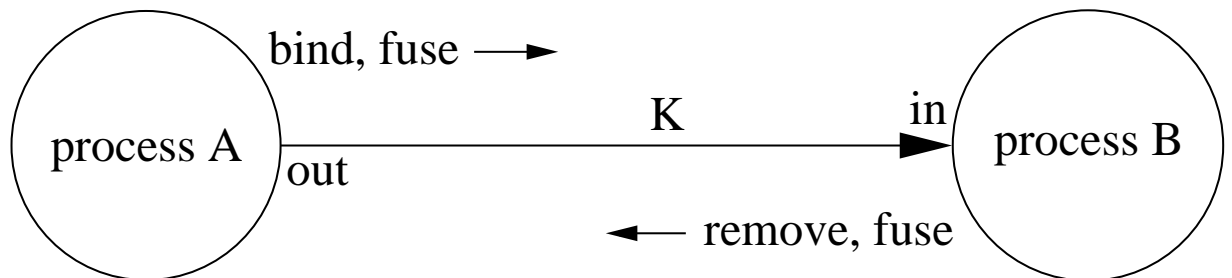
KLIC 処理系から呼び出される, `fusesusp` のメソッドは次の通り

1. コンストラクタ `new(X, ID, Repo)`.
2. 書き込み `bind(Term)`.
3. 直結 `fuse(Y)`. (cf.  $\pi$  計算の channel fusion)
4. 廃棄 `remove`.

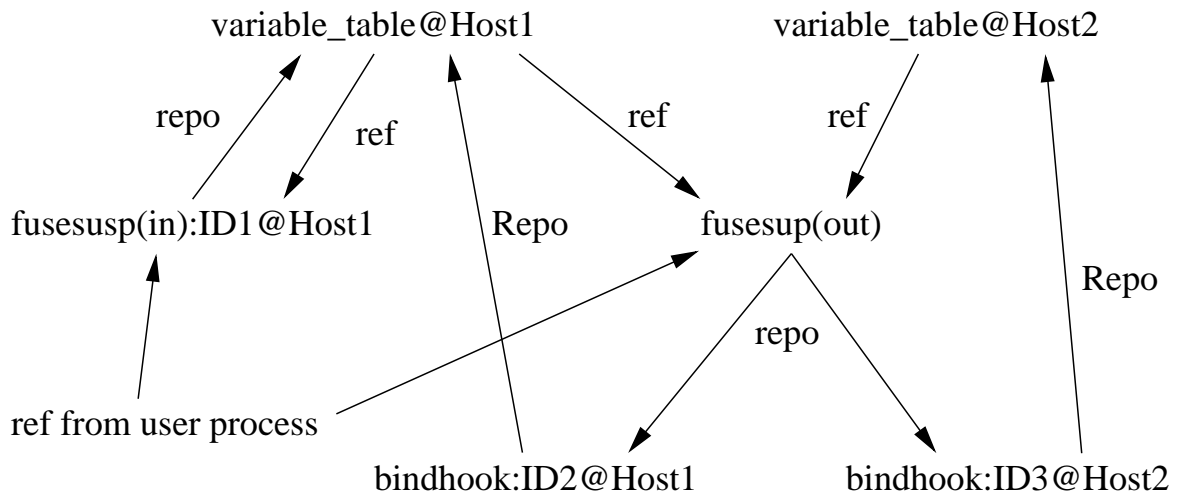
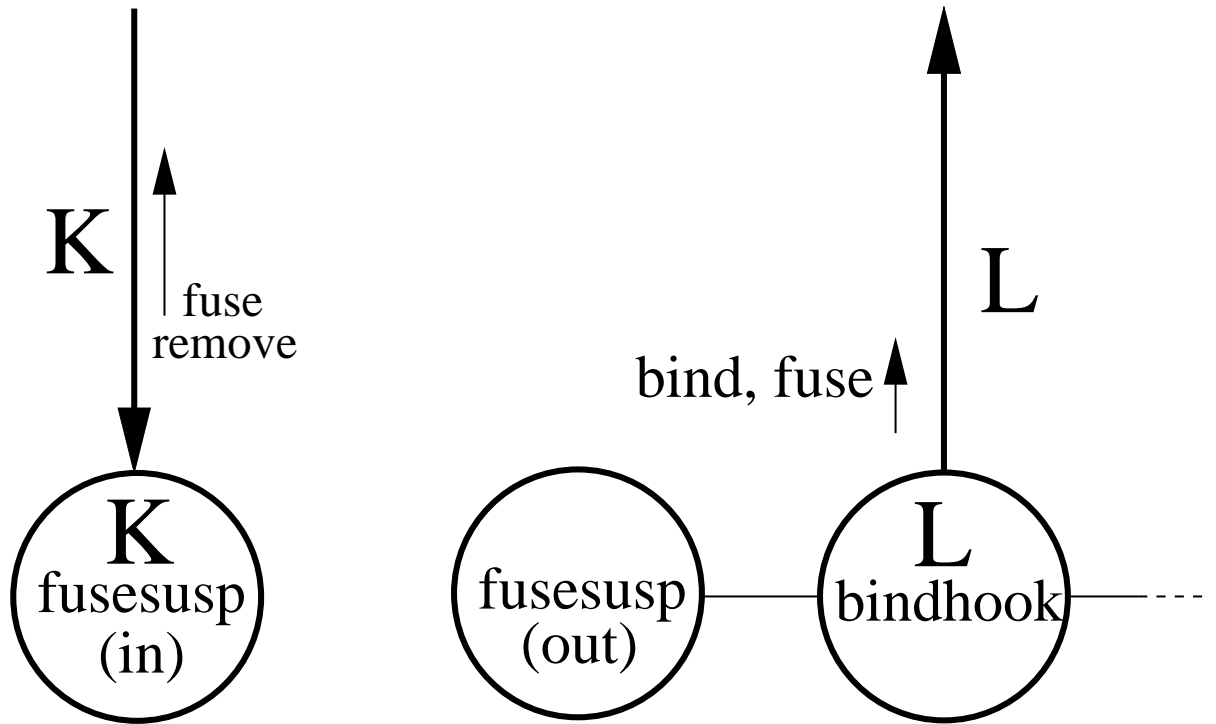
`bind`, `fuse`, `remove` を呼び出されると, `fusesusp` は変数表にその旨を報告する

# モードとは

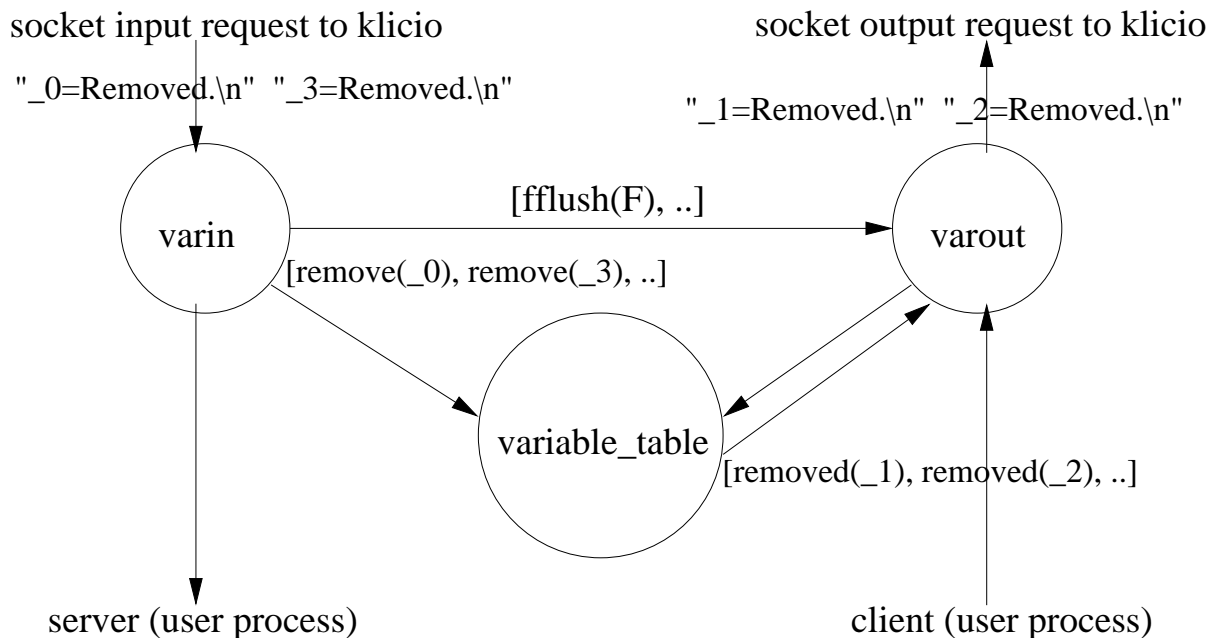
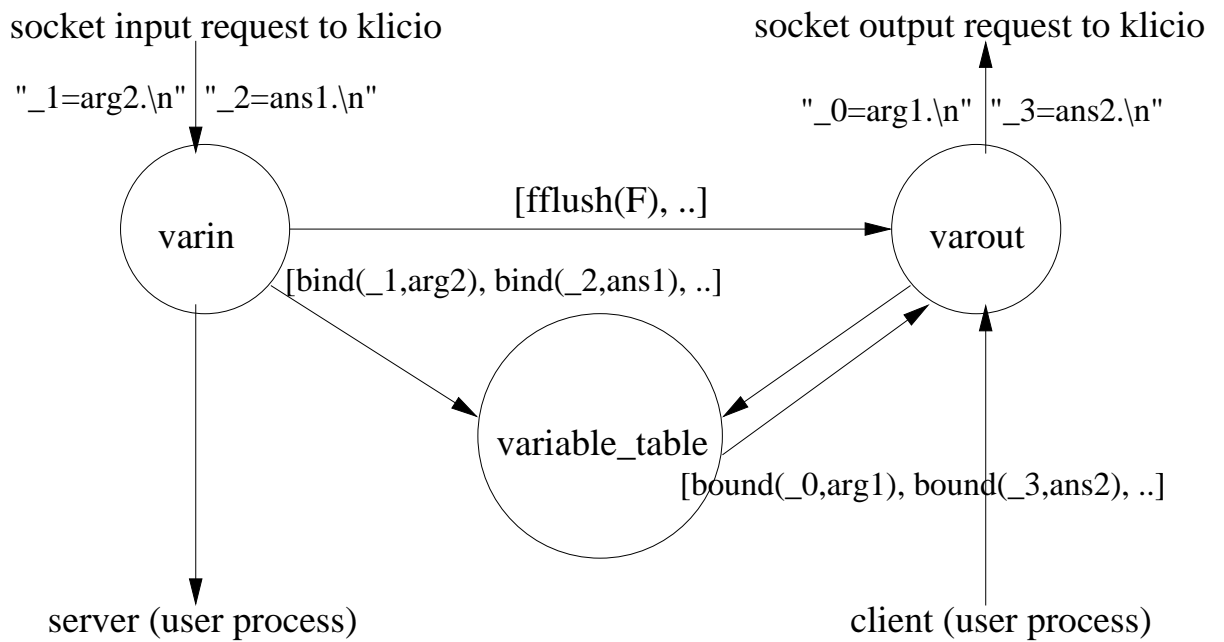
1. 変数に対する書き込みの方向
2. KL1 言語における静的解析体系の一つ
3. 一つの通信路に対する書き手はちょうど一人
  - (a) in モードの変数に書き込みは起きない
  - (b) in モードの変数同士が直結されることはない
  - (c) out モードの変数が廃棄されることはない



# fusesusp in/out

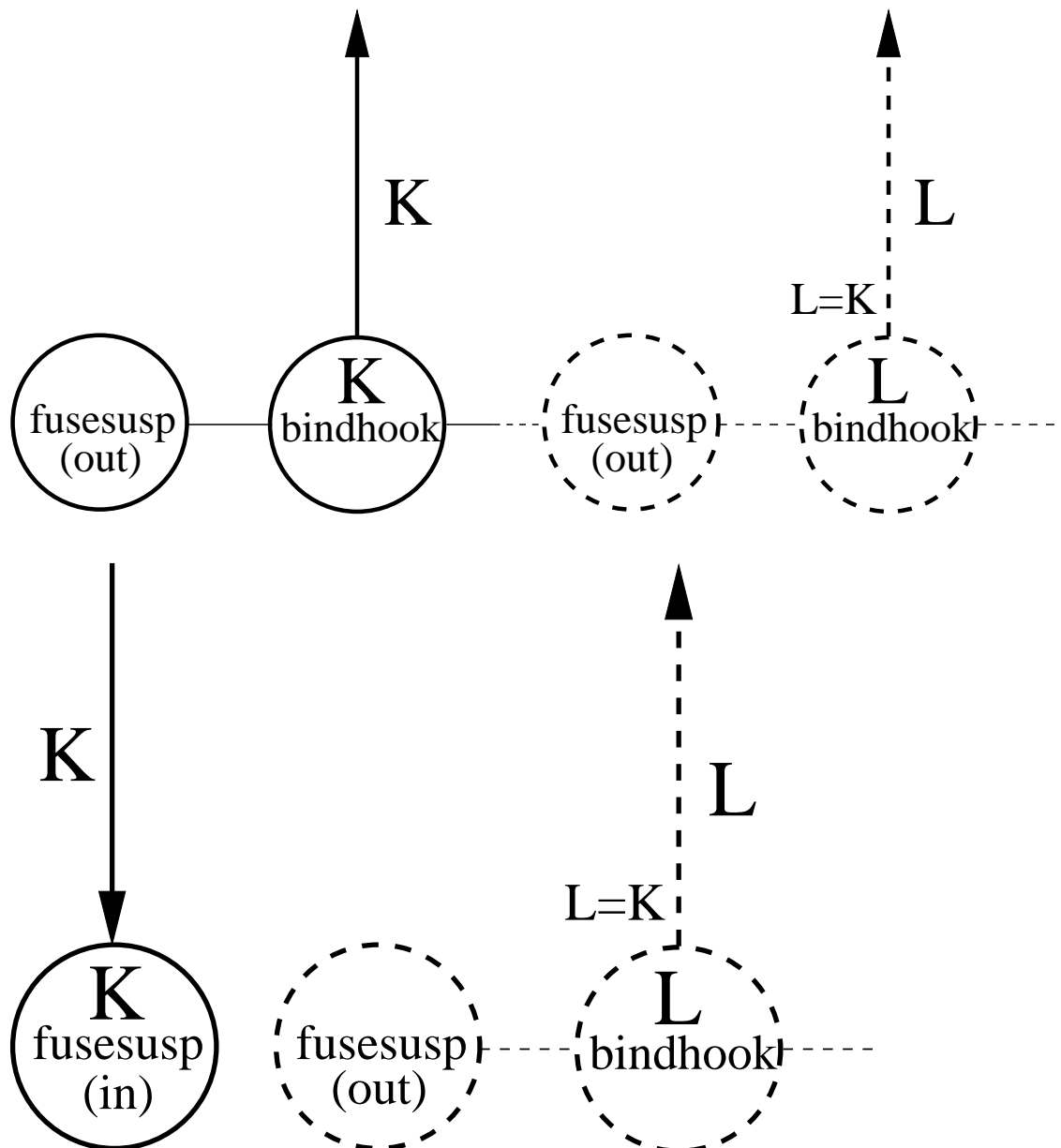


# 書き込みと廃棄

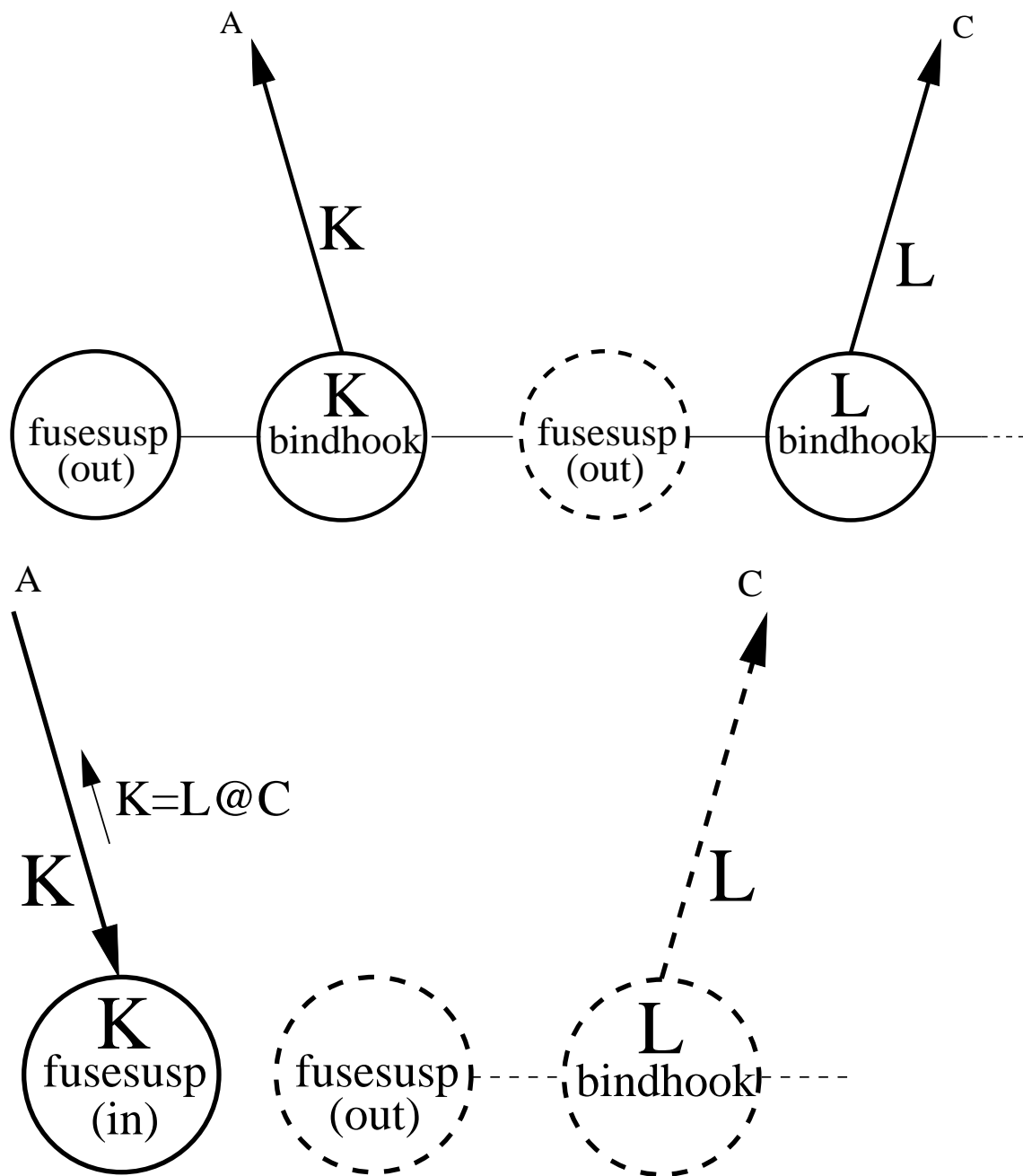


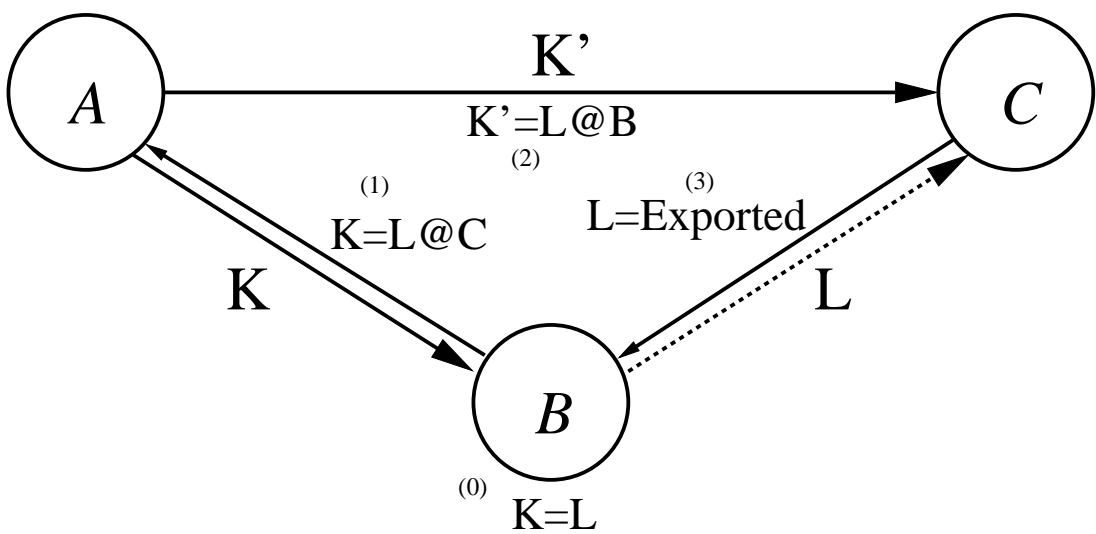
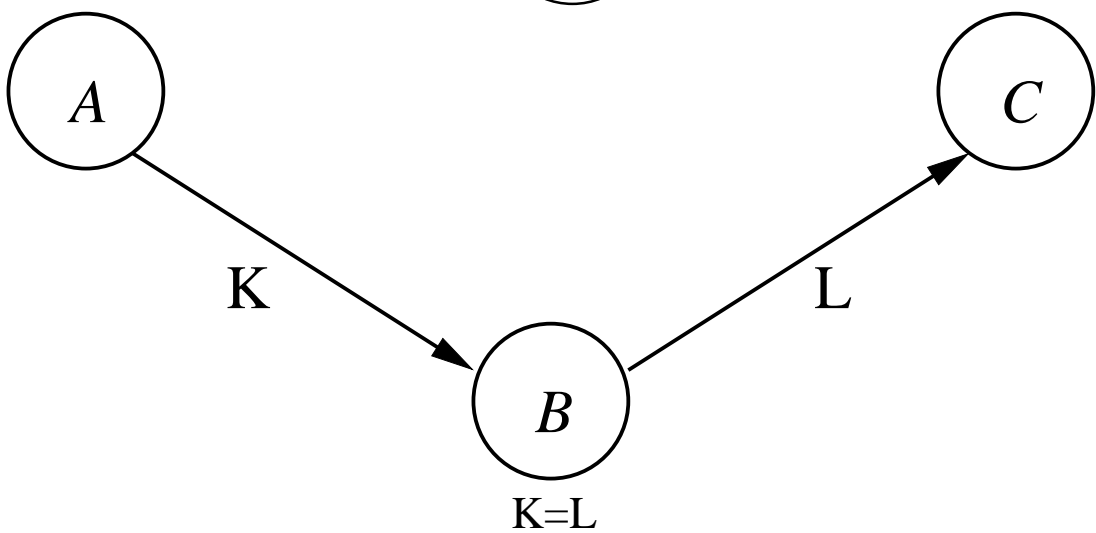
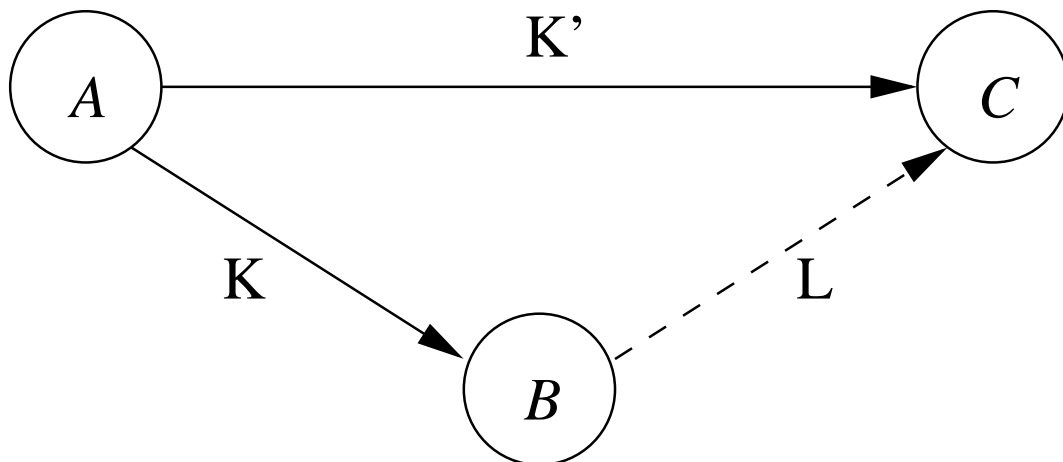


# 直結 — 二者通信（不要な通信の排除）



# 直結 — 三者通信（中継の排除）





## まとめ

1. 宣言型分散プログラミングを可能にした
2. 宣言型ソケット `dklicio` を実装した
3. 分散論理変数 `fusesusp` を実装した
  - (a) 直結・廃棄されたことを検出することによって, 二重通信・中継を排除した
  - (b) モードを導入することによって, 効率的な通信プロトコルを設計・実装した