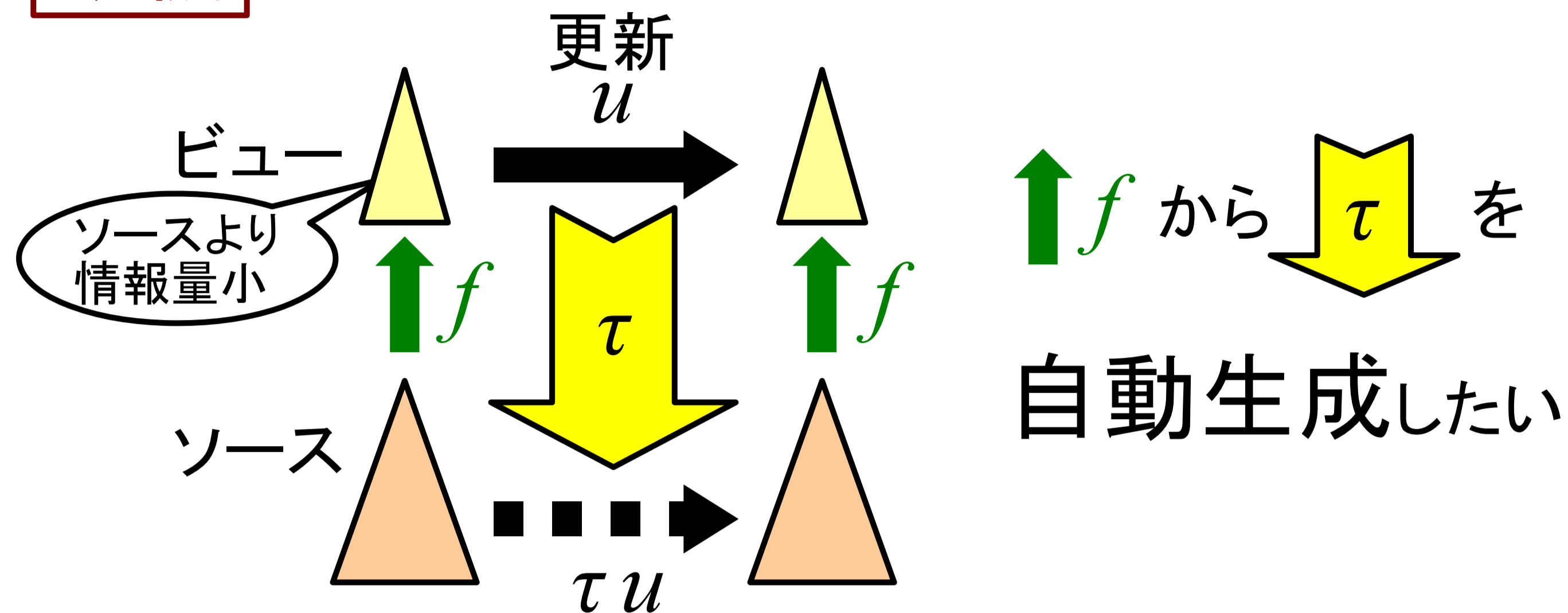


木構造におけるビュー更新反映プログラムの自動生成

松田一孝* 胡振江* 中野圭介* 浜名 誠** 武市 正人*
 *東京大学大学院情報理工学系研究科 **群馬大学情報工学科

動機



どんなtau?

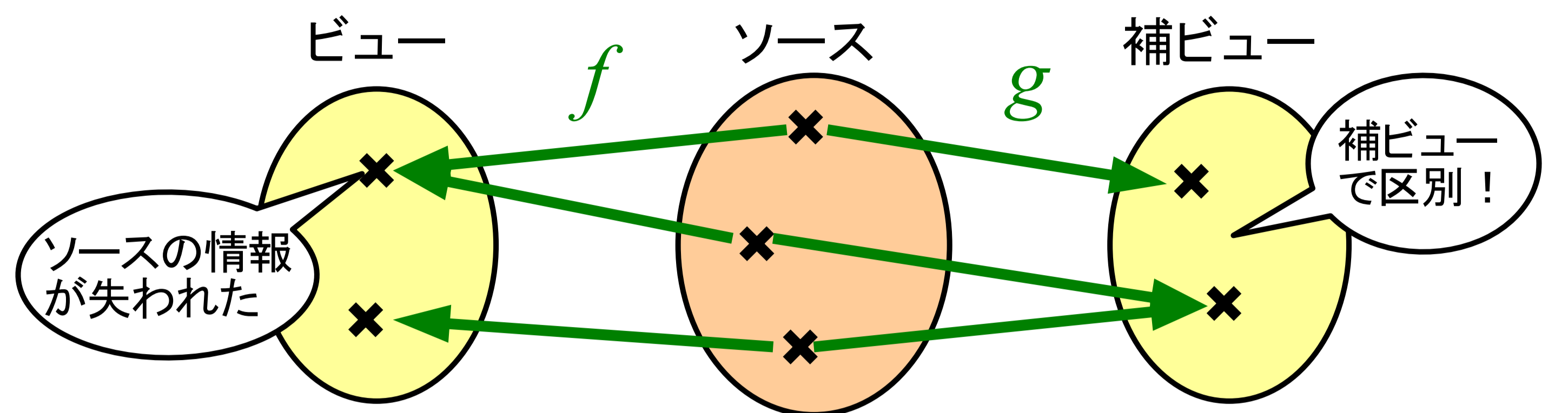
- ビューに変更のないときにはソースを変更しない
- 更新の反映が履歴に依存しない
- ビュー上で元に戻すとソースも元に戻る
- ビューの状態とソースの状態が対応づく

⇒ビューを透過的に扱いたい

補ビューによるアプローチ!!
 [Bancilhon and Spyrtos, TODS81]

補ビューって?

- ビューが含まない情報を補う
- ビュー定義関数 f と組にすることで単射になる関数 g で作成
- 一般的には一意ではない



補ビューを不変にすれば……透過的に扱える!

補ビューを不変にする更新反映

以下はビューを透過的にするために必要十分

$$\tau u = \langle f, g \rangle^{-1} \circ \langle u \circ f, g \rangle$$

逆計算が必要 但し $\langle f, g \rangle(x) = (f(x), g(x))$

上を計算しやすい、「よい」補ビュー定義関数 g は?

更新可能性大 = 補ビューの情報量小

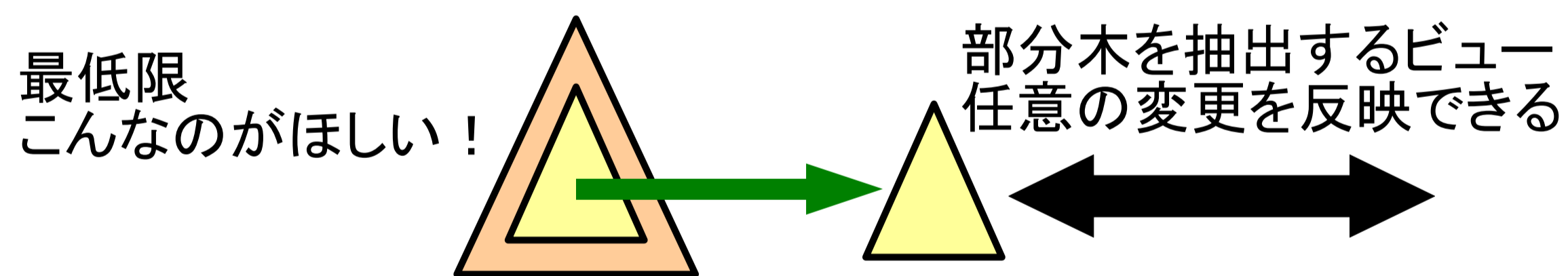
$$g \leq h \Leftrightarrow \forall x, y \in \text{ソース}, h(x) = h(y) \Rightarrow g(x) = g(y)$$

\leq で小さい \Leftrightarrow 補ビューとして更新可能性が高い

補ビュー不変なのだから、同じ値を返す場所の多いもののほうが更新可能性が高い

木に対するアプローチ

これまでの補ビュー定義関数を求める研究: 関係DBのみ XML時代! ⇒ 木も扱いたい!



本研究: 一般的なデータ構造を!

- Treeless [Wadler 88] = 関数呼出しの引数は変数のみ
- 同じ変数を2度以上使用しない

例: Bの左の子であるBを取ってくる

$$\begin{aligned} \text{subT}(B(B(x, y), z)) &= \text{Just}(B(x, y)) \\ \text{subT}(B(A, z)) &= \text{subT}(z) \\ \text{subT}(A) &= \text{Nothing} \end{aligned}$$

☆補ビュー定義関数導出のアイデア☆

- 単射にするのに必要な情報を保存しておく

ビュー定義関数 $f(x, y) = x$ → 補ビュー定義関数 $g(x, y) = y$

使っていない変数を補ビューに

$$\begin{aligned} f(A(x)) &= x & g(A(x)) &= C_1 \\ f(B(x)) &= x & g(B(x)) &= C_2 \end{aligned}$$

同じ値を生成しうる分岐はコンストラクタを用いて区別
 木オートマトンで判定できる!

- 単射な関数呼び出しに対しては補ビューを生成しない
- コンストラクタが必要のない場合はとりのぞく

例

デモもあります!

ビュー定義関数

$$\begin{aligned} \text{add}(S(x), y) &= S(\text{add}(x, y)) \\ \text{add}(Z, y) &= y \end{aligned}$$

使用していない変数はなく、2つの分岐は同じ値を生成しうる

求めた補ビュー定義関数

$$\begin{aligned} \text{add}'(S(x), y) &= C_1(\text{add}'(x, y)) \\ \text{add}'(Z, y) &= C_2 \end{aligned}$$

第1引数の情報を保存 = 第2引数を変更できる

導出された補ビュー定義関数の性質

- Treeless形式で記述されたビュー定義について、補ビューの計算方法を与えた
- 得られる補ビューの定義は、組化や逆化しやすい
- 部分木をとってくるビューを考えると、その部分木については自由に変更できる

現状の問題点

- 更新可能性が最大のものを返せない場合がある
- 構造の複雑な変化への対応

ビュー定義関数

$$\begin{aligned} f(P(x)) &= R \\ f(Q(x, y)) &= Q(f(x), f(y)) \\ f(R) &= R \end{aligned}$$

補ビュー定義関数

$$\begin{aligned} g(P(x)) &= C_1(x) \\ g(Q(x, y)) &= C_2(g(x), g(y)) \\ g(R) &= C_3 \end{aligned}$$