Programmiersprachen

Alexandru Berlea

Institut für Informatik TU München

Wintersemester 2006/2007

Parametrischer Polymorphismus

► Ein parametrisierter Typ definieren:

```
datatype 'a List = Nil | Cons of ('a * 'a List);
datatype 'a List = Cons of 'a * 'a List | Nil
```

- 'a ist ein Bezeichner für einen bestimmten beliebigen Typ (Typ-Variable), der in Typ-Ausdrücken in Konstruktoren benutzt werden darf.
- Der Compiler erkennt den Parameter-Typ automatisch:

```
- Cons(1, Cons(2, Cons(3, Nil)));

val it = Cons (1, Cons (2, Cons 3)): int List

- Cons(1.0, Cons(2.0, Cons(3.0, Nil)));

val it = Cons (1.0, Cons (2.0, Cons 3.0)): real List

- Cons(true, Cons(true, Cons(false, Nil)));

val it = Cons (true, Cons (true, Cons false)): bool List
```

Polymorphe Funktionen

```
datatype 'a List = Nil | Cons of ('a * 'a List)

fun length | =
    case | of
        Nil => 0
        | Cons(first, rest) => 1 + length rest;

val length = fn: 'a List -> int
```

Der Compiler leitet den allgemeinst möglichen Typ ab: Hier ist 'a als ein beliebiger Typ zu lesen \imp length ist polymorph:

```
- length (Cons(1,Cons(2,Cons(3,Nil))));
val it = 3: int
- length (Cons(1.0,Cons(2.0,Cons(3.0,Nil))));
val it = 3: int
- length (Cons(true,Cons(true,Cons(false,Nil))));
val it = 3: int
```

Der polymorphe Typ list

Ein polymorpher Typ 'a list ist vordefiniert. Konstruktoren:

- nullstellig: nil (entspricht unserem Nil)
- einstellig: :: (entspricht unseren Cons)
 - infixiert: kopf::rest
 - rechtsassoziativ: $1::(2::(3::nil)) \equiv 1::2::3::nil$
- Alternative Klammernotation:
 - [] = nil
 - $[1,2,3] \equiv 1::(2::(3::nil)) \equiv 1::[2,3]$

Der polymorphe Typ list

- ► Alle Elemente einer Liste müssen vom selben Typ sein: [1,[1]] ist keine Liste!
- ► Liste von Listen von ints: [[1,2,3],[4,5],[6],[7,8,9]]

Generische Programmierung

- ▶ Polymorphismus unterstützt einen generischen Programmierstil: möglichst allgemeine Programm-Spezifikationen, die von irrelevanten Merkmale der verarbeiteten Daten abstrahieren ⇒ bessere Wartbarkeit
- Verschiedenen Prägungen wie z.B.:
 - SML: Polymorphe Typen, Funktoren
 - Java, C#: Generics
 - C++: Templates
 - Haskell: Typklassen
 - betrachten wir später (Sektion Generische Programmierung).

Polymorphismus ist polymorph;-)

Formen von Polymorphismus:

- Parametrischer Polymorphismus: mit Typ-Variablen parametrisierte Typen (wie oben)
- ► Subtyp-Polymorphismus:
 - t₁ ist ein Subtyp von t₂, wenn er spezifischer ist (z.B. t₁ ist eine Unterklassse von t₂)
 - Eine Funktion, die Argumente von einem Typ annimmt, nimmt auch Argumente von jedem Subtyp an.
- Ad-hoc-Polymorphismus: Funktionen mit (beliebig) verschiedenen Typen haben den selben Namen (Überladen/overloading)
 - z.B. arithmetische Funktionen
 - nur endlich viele Typen können angenommen werden

Überblick

1. Typ-Inferenz

Typ-Inferenz vs. Typ-Checking
Inferenz-Regeln
Lösung
Unifikation
Polymorphe Funktionen
Typ-Annotationen
Schlussbemerkungen

Typ-Inferenz Typ-Inferenz vs. Typ-Checking

Typ-Inferenz

Zum Type-Checking muss man den Typ für jeden Ausdruck im Programm kennen. Ansätze:

- ► Klassisches Type-Checking:
 - Typ-Deklarationen für Variablen/Funktionen erforderlich.
 - Typherleitung aus den Typen der Teilausdrücke (bottom-up), z.B.

 $e_1: int \wedge e_2: int \Rightarrow e_1 + e_2: int$

Typ-Inferenz

Zum Type-Checking muss man den Typ für jeden Ausdruck im Programm kennen. Ansätze:

- ► Klassisches Type-Checking:
 - Typ-Deklarationen für Variablen/Funktionen erforderlich.
 - Typherleitung aus den Typen der Teilausdrücke (bottom-up), z.B.

$$e_1: int \wedge e_2: int \Rightarrow e_1 + e_2: int$$

- ▶ Typ-Inferenz:
 - Typ-Deklarationen nicht nötig
 - Typherleitung (insb. für Variablen/Funktionen) aus dem Kontext
 - der Typ eines Ausdrucks wird sowohl durch den Typ der Bestandteile (bottom-up) als auch durch den Typ der umgebenden Ausdrücke (top-down) eingeschränkt, z.B.

$$e_1: int \wedge e_2: int \Leftrightarrow e_1 + e_2: int$$

Terminologie

- Sowohl beim klassischen Type-Checking als auch bei der Typ-Inferenz werden Typen hergeleitet/inferiert:
- Unterschied:
 - Klassisches Type-Checking:
 - nur Typen der Zwischenergebnisse werden inferiert

```
1 + o.a().getInt();
```

Die Typen von o.a() und o.a().getInt() werden inferiert.

Variablen- u. Fkt.-Typen müssen vorgegeben werden

```
 \begin{array}{c} \mathsf{int} \;\; \mathsf{fact} \; (\mathsf{int} \;\; \mathsf{n}) \;\; \{ \; \mathsf{if} \;\; (\mathsf{n} <= \, \mathsf{0}) \;\; \mathsf{return} \;\; \mathsf{1} \\ \qquad \qquad \qquad \mathsf{else} \;\; \mathsf{return} \;\; \mathsf{n} \;\; * \;\; \mathsf{fact} \; (\mathsf{n} - \mathsf{1}); \} \end{array}
```

• Typ-Inferenz: (möglichst) alle Typen werden inferiert

```
fun fact n = if n \le 0 then 1 else n*fact(n-1)
```

SML Inferenz-Regeln

► Typen werden mit Hilfe von Inferenz-Regeln berechnet.

Angabe der Beziehung zwischen dem Typ eines Ausdruckes und den Typen seiner Teilausdrücke.

▶ **Bsp.**: Wenn x und y vom Typ int sind, dann ist x + y auch vom Typ int (und umgekehrt). Schreibweise:

$$\frac{x: \mathsf{int} \qquad y: \mathsf{int}}{x+y: \mathsf{int}}$$

Inferenz-Regeln

Inferenz-Regel: zeigen, welche Typen *gleich* sein (*unifizieren*) müssen.

Case:
$$\frac{e:t_1 \quad p_1:t_1, \dots, p_n:t_1}{\text{case } e \text{ of } p_1 => e_1 \mid \dots \mid p_n => e_n : t_2}$$

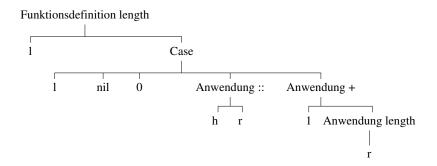
If:
$$\frac{p : bool}{\text{if } p \text{ then } A \text{ else } B : t_1}$$

Funktionsanwendung/Konstruktor
$$\frac{f: t_1 \mapsto t_2 \quad a: t_1}{f \ a: \ t_2}$$

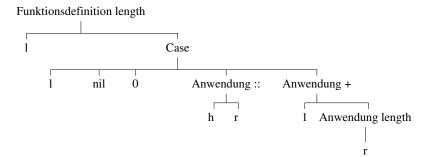
Funktions definition:
$$\frac{x : t_1 \quad e : t_2}{\text{fun } name \ x = e : t_1 \mapsto t_2}$$

Typ-Inferenz: Bsp.

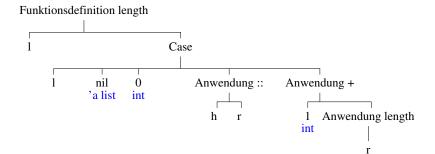
```
fun length | = case | of
nil => 0
| h::r => 1 + length r
```



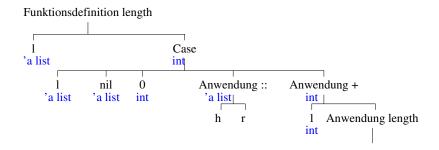
Typ-Inferenz: Bsp.



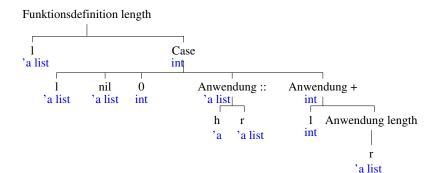
Typ-Inferenz: 0-stellige Konstrukt./Konstanten



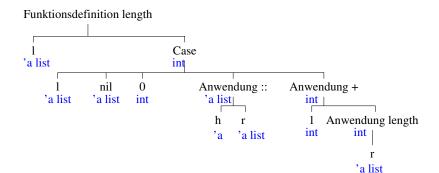
Typ-Inferenz: Case



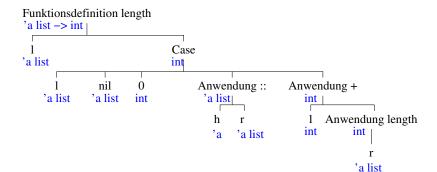
Typ-Inferenz: Konstruktor ::



Typ-Inferenz: Anwendung length



Typ-Inferenz: Fkt.-Definition



Typ-Inferenz: Idee

Allgemeine Lösung:

- Weise jedem Teilausdruck einen unbekannten Typ (eine Typ-Variable) zu.
- ▶ Wende die entsprechenden Inferenz-Regel an jedem Teilausdruck ⇒ System von Term-Gleichungen
- Löse das Term-Gleichungssystem
 - lösbar: Lösung gibt Typen für jeden Teilausdruck (inkl. Variablen und Funktionen) an
 - unlösbar: Typ-Fehler

Unifikation

- ► Lösen von Systemen von Term-Gleichungen = Unifikation
 - Lösung = Substitution (Unifikator) der Variablen, die die Terme strukturell gleich machen.
 - Bsp.:

```
► ('a -> ('a * 'b)) list = (int -> ('c * 'c) list)
Lösung: {'a → int, 'b → int, 'c → int}
```

- Die Lösung ist nicht immer eindeutig
 - Bsp.:

▶ Lösungen: {'a \mapsto int, 'b \mapsto int, 'c \mapsto int} {'a \mapsto bool, 'b \mapsto bool, 'c \mapsto bool}

. . .

Typ-Inferenz Unifikation

Unifikation

- ► Satz: Ein System von Term-Gleichungen hat entweder:
 - keine Lösung
 - eine eindeutige Lösung
 - beliebig viele Lösungen. In diesem Fall gibt es eine allgemeinste Lösung.

Unifikation

- ► Satz: Ein System von Term-Gleichungen hat entweder:
 - keine Lösung
 - eine eindeutige Lösung
 - beliebig viele Lösungen. In diesem Fall gibt es eine allgemeinste Lösung.
- Die allgemeinste Lösung = Most general unifier (mgu)
 - σ =mgu falls für jeden anderen Unifikator θ gilt:

$$\theta = \theta' \circ \sigma$$

für eine Substitution θ' .

- Bsp.:
 - ▶ ('a -> 'a)= ('b -> 'c)
 - ▶ $mgu = \{ b \mapsto a, c \mapsto a \}$

Typ-Inferenz Unifikation

Berechnung des mgu

- **Eingabe**: Zwei Terme T_1 und T_2
- ► Ausgabe: failure, wenn T₁ und T₂ nicht unifizierbar sind; ihr mgu, sonst.
- Idee:
 - schreibe Term-Gleichungen in Gleichungen zwischen entsprechenden Teil-Termen um;
 - nutze einen Keller als Workset, um noch nicht gelöste Gleichungen zu speichern;
 - nutzte eine Liste von Substitutionen θ , die die Ausgabe aufsammelt.

Typ-Inferenz Unifikation

Algorithmus zur Berechnung des mgu

```
\theta := \emptyset; push(stack, T_1 = T_2); failure = false;
while not empty(stack) and not failure do
   hole X = Y vom stack runter
   case
     X ist eine Variable, die in Y nicht auftritt:
        ersetze X durch Y im stack und in \theta
        füge X \mapsto Y zu \theta hinzu
     Y ist eine Variable, die in X nicht auftritt:
        ersetze Y durch X im stack und in \theta
        füge Y \mapsto X zu \theta hinzu
     X und Y sind identische Konstanten oder Variablen: continue
     X ist f(X_1, \ldots, X_n) und Y ist f(Y_1, \ldots, Y_n) mit f = 0 perator:
        push (stack, X_1 = Y_1, X_2 = Y_2, \ldots, X_n = Y_n)
     sonst:
        failure := true
if failure then output failure else output 	heta
```

mgu-Berechnung: Beispiel

```
► Zu unifizieren T_1 = (('a * 'b) list) * ('c -> 'd) und
                           T_2 = (\text{'c list}) * (\text{'a * 'd -> 'b})

ightharpoonup Stack s \equiv [T_1 = T_2];
                                                                     Substitution \theta \equiv \{\}
\theta \equiv \{\}
 s \equiv [ 'a * 'b -> 'd = 'a * 'd -> 'b ]; 
                                                                      \theta \equiv \{'c \mapsto 'a * 'b\}
s \equiv [ a * b = a * d ; d = b];
                                                                      \theta \equiv \{\text{'c} \mapsto \text{'a * 'b}\}

ightharpoonup s \equiv [ \ \ 'a = \ 'a \ \ 'b = \ 'd, 'd = \ 'b];
                                                                      \theta \equiv \{'c \mapsto 'a * 'b\}

ightharpoonup s \equiv [ 'b = 'd ; 'd = 'b];
                                                                       \theta \equiv \{'c \mapsto 'a * 'b\}

ightharpoonup s \equiv [ 'd = 'd ];
                                                             \theta \equiv \{\text{'c} \mapsto \text{'a * 'd, 'b} \mapsto \text{'d}\}
\triangleright s \equiv [];
                                                             \theta \equiv \{'c \mapsto 'a * 'd, 'b \mapsto 'd\}
```

Typ-Inferenz Unifikation

Der occurs check Test

```
    θ := ∅; push(stack, T<sub>1</sub> = T<sub>2</sub>); failure = false; while not empty(stack) and not failure do hole X = Y vom stack runter case

            X ist eine Variable, die in Y nicht auftritt: ersetze Y durch X im stack und in θ füge X = Y zu θ hinzu
            if failure then output failure else output θ
```

 ...stellt sicher, dass die Unifikation terminiert; Z.B. gibt es keine endliche gemeinsame Instanz von 'a und 'a list;

```
fun inc x = x + 1
```

```
Funktionsdefinition inc
```

```
x Anwendung +
```

```
fun inc x = x + 1
```

```
\begin{cases} 'a = 'b -> 'c (Fkt.-Def. inc) \\ \end{cases}
```

```
fun inc x = x + 1
```

```
Funktionsdefinition inc

x

Anwendung +

b

c

x

1
```

```
'a = 'b -> 'c (Fkt.-Def. inc)
'c = int (Anwendung +)
'b = int
'd = int
```

```
fun inc x = x + 1
```

```
fun inc x = x + 1
```

```
Funktionsdefinition inc
                  Anwendung +
                                       \implies \left\{ \begin{array}{l} \text{'a = int -> int} \\ \text{'b = int} \\ \text{'c = int} \\ \text{'d = int} \end{array} \right.
```

Typ-Inferenz: Rekursive Funktionen

- Der Typ-Inferenz-Algorithmus handelt korrekt rekursive Funktionen
- ► Bsp.:

```
fun sum n = if n \le 0 then 0 else n + sum (n-1)
```

▶ Der korrekte Typ erhält man durch Benutzung der selben Typ-Variablen in Fkt.-Def und rek. Anwendung ™ Übung

```
val sum = fn : int -> int
```

Typ-Inferenz: Polymorphe Funktionen

► Polymorphe Funktionen sind Fkt., deren inferierten Funktionstyp Typ-Variablen enthält.

```
 fun id x = x 
val id = fn : 'a -> 'a
```

- Problem: wie typt man (id 1,id true)?
 - 'a ist frei in 'a -> 'a
 - 'a muss bei jeder Anwendung mit dem Operanden-Typ unifizieren:

$$\{a = int, a = bool \Longrightarrow Typ-Fehler??$$

- ► Lösung:
 - univ. Quantifizierung: ∀'a.'a->'a (Typ-Schema)
 - binde frische Typ-Variablen bei jeder (nicht-rek.) Anwendung

```
\{a_1 = int, a_2 = bool \Longrightarrow (id 1, id true): int*bool \}
```

Typ-Inferenz: Benutzer-definierte Konstruktoren

Wir definieren:

```
datatype 'a T = F of 'a T - > 'a fun f (F \times) = F (\times (F \times))
```

Welchen Typ hat f?

Wir definieren:

```
datatype 'a T = F of 'a T - > 'a fun f (F \times) = F (\times (F \times))
```

Wir definieren:

```
datatype 'a T = F of 'a T -> 'a fun f (F x) = F (x (F x))
```

Wir definieren:

```
datatype 'a T = F of 'a T -> 'a fun f (F x) = F (x (F x))
```

Wir definieren:

```
datatype 'a T = F of 'a T -> 'a fun f (F x) = F (x (F x))
```

Wir definieren:

```
datatype 'a T = F of 'a T -> 'a fun f (F x) = F (x (F x))
```

fun
$$(F x) = F (x (F x))$$
 'b T -> 'c T

F x 'b T

F (x (F x)) 'cT => 'b = 'c T -> 'c

| x (F x) 'b |
| F x 'bT => 'a = 'b T -> 'b
| x 'a

Typ-Inferenz: Fehlermeldungen

- ▶ Hat das Gleichungssystem keine Lösung ⇒ Typ-Fehler
- erwünscht: welche Stelle im Programm/Ausdruck den Fehler verursacht
- Idee: Anordnung und Lösen der Gleichungen durch einen DFS-Durchlauf leiten (Syntax-gerichtet)
 Compilerbau Vorlesung

Typ-Annotationen

Wenn dem Programmierer der hergeleitete Typ eines Ausdrucks zu allgemein ist, kann er ihn mit Hilfe von Typ-Annotationen einschränken.

```
[];

val it = []: 'a list

[]: int list;

val it = []: int list

fun f x = [x];

val f = fn: 'a - > 'a list

fun f x = [x]:int list;

val f = fn: int - > int list

fun f (x:int) = [x];

val f = fn: int - > int list

val f = fn: int - > int list
```

▶ Die Typ-Annotationen werden als zusätzliche Constraints im Gleichungssystem zur Typ-Inferenz aufgenommen.

Typ-Annotationen

▶ Der angegebene Typ muss eine Instanz des hergeleiteten Typs sein:

```
[1]: 'a list;
stdln:17.1-17.17 Error: expression doesn't match constraint
expression: int list
constraint: 'a list
in expression: 1:: nil: 'a list

fun f x = (x,x): 'a * 'b;
stdln:2.6-2.20 Error: expression doesn't match constraint
expression: 'a * 'a
constraint: 'a * 'b
in expression: (x,x): 'a * 'b
```

Typ-Inferenz: Schlussbemerkungen

- ► Typen und Typ-Systemen erlauben automatisches Typ-Checking ⇒ Vermeiden von Laufzeitfehlern
- ▶ Typ-Inferenz entlastet den Programmierer und unterstützt Generizität
- Ähnliche Methoden können in Übersetzerbau und Software-Engineering eingesetzt werden, um Programm-Eigenschaften herauszufinden.
 (Programmoptimierung).

Überblick

2. Variablen

Variablendefinitionen Variablengültigkeit Variablensichtbarkeit

Variablendefinitionen

Eine Variable v ist ein Paar der Form (name, wert) (geschrieben auch: $name \leftarrow wert$).

- bestehen aus name und einen Ausdruck für wert
- heißen auch Variablen-Bindungen (variable bindings)
- können explizit oder implizit sein

Variablendefinitionen

Explizite Definition:

```
val x = 1*2;
```

- ► Implizite Definition
 - via Funktionsaufrufe

```
fun f x = 42 f (25*4)
```

Der Aufruf f (25*4) bindet x zu dem Wert von 25*4.

• via Pattern-Matching mit Variablen-Bindungen

Variablengültigkeit

- ▶ Die Gültigkeit einer Variable (scope) ist die Menge der Programmpunkte, an denen ihre Definition gilt.
- ► Top-level Variablen (definiert mit val name = expr in der Interpreter-Umgebung) sind gültig an allen nachfolgenden Programmpunkten:

```
val x = 1*2;
val y = x+1;
```

Variablengültigkeit

► Parameter-Variablen (Funktionsargumente) sind gültig im Rumpf der Funktion

```
fun f x = x+1
```

► Pattern-Variablen sind gültig in der entsprechenden rechten Seite.

```
val description = case f of
    Rot => "pure red"
    | Blau => "pure blue"
    | RGB(x,y,_) =>
    if (x=y) then "kind of yellow"
    else "something else";
```

Benutzerdefinierte Gültigkeitsbereiche

... können mit Hilfe des let-Ausdrucks eingeführt werden:

```
let
val name = ausdruck
in
ausdruck'
end
```

- ▶ Der Scope der Variable name ist ausdruck'.
- ▶ Der Wert des let-Ausdrucks ist der Wert von ausdruck'.

```
let
val x = 1 + 1
in
10 * x
end
val it = 20 : int
```

Der let-Ausdruck

... kann auch den Scope einer Funktionsdefinition einschränken

```
let
  fun square x = x*x
in
  square 2
end;
val it = 4: int
  - square 3;
stdln:75.1-75.7 Error: unbound variable or constructor: square
```

Geschachtelte let-Ausdrücke

Oft möchte man geschachtelte Gültigkeitsbereiche:

```
let val x = 1
in let val y = x+1
    in x+y
    end
end;
val it = 3 : int
```

Äquivalent kann man schreiben:

```
let
  val x = 1
  val y = x+1
in x+y
end;
val it = 3 : int
```

Variablen Variablengültigkeit Benutzerdefinierte Gültigkeitsbereiche

Der let-Ausdruck

Im Allgemeinen:

```
let

val name1 = ausdruck1

val name2 = ausdruck2

......

val namen = ausdruckn

in

ausdruck

end
```

- ▶ Der Scope der Variable $name_i$ besteht aus $ausdruck_{i+1}, \ldots, ausdruck_n$ und ausdruck.
- Der Wert des let-Ausdrucks ist der Wert von ausdruck.

Der let-Ausdruck: Beispiel

```
let
  val increment = 2
  fun add x = x + increment
in
  add 4
end;
val it = 6: int
```

Statischer Gültigkeitsbereich

 Der Gültigkeitsbereich einer Variablendefinition in SML und in den meisten modernen Programmiersprachen ist durch die (statische) Struktur des Programmtextes definiert.

⇒ static scoping

▶ D.h., welche Variablen-Definitionen an einem Programmpunkt gültig sind, hängt nur von der (statischen) Struktur des Programmtextes ab.

⇒ static/lexical scoping ≡ static/lexical variable binding

Statischer Gültigkeitsbereich: Bsp.

Variablen-Definitionen gültig am Programmpunkt •

```
let
  val sep = ";"
  fun set2String l =
    let fun doit l1 =
        case l1 of
        nil => ""
        |x::nil => Int.toString x
        |x::rest => • (Int.toString x)^sep^(doit rest)
    in "{"^(doit l)^"}" end
in set2String [1,2,3] end
val it = "{1;2;3}": string
```

Statischer Gültigkeitsbereich: Bsp.

Variablen-Definitionen gültig am Programmpunkt •

```
let
  val sep = ";"
  fun set2String l =
    let fun doit |1 =
        case |1 of
        nil => ""
        |x::nil => Int.toString x
        |x::rest => (Int.toString x)^sep^(doit rest)
    in • "{"^(doit |)^"}" end
in set2String [1,2,3] end
val it = "{1;2;3}": string
```

Statischer Gültigkeitsbereich: Bsp.

Variablen-Definitionen gültig am Programmpunkt •

```
let
  val sep = ";"
  fun set2String l =
    let fun doit l1 =
        case l1 of
        nil => ""
        |x:: nil => Int.toString x
        |x:: rest => (Int.toString x)^sep^(doit rest)
    in "{"^(doit l)^"}" end
in • set2String [1,2,3] end
val it = "{1;2;3}": string
```

Dynamischer vs. statischer Scoping

 Dynamic scoping: welche Variablen-Definition an einem Programmpunkt gültig sind, hängt davon ab, wie dieser bei der Laufzeit erreicht wird.

```
int i = 1;
int f(){•return i;}
int g{
  int i = 2;
  return f();
}
```

• unter statischem Scoping:

- g() liefert 1
- unter dynamischen Scoping angenommen:
 ⇒ Die referentielle Transparenz ist verletzt
- g() liefert 2

Dynamischer Gültigkeitsbereich: Bsp.

Beispiel (Scheme):

► Grund: Die Bindung der top-level Variablen in Scheme ist dynamisch.

Variablensichtbarkeit

Eine Variablen-Definition ist an einem Programmpunkt P zu einem bestimmten Zeitpunkt t sichtbar, wenn:

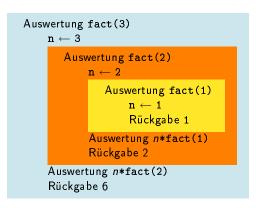
- 1. die Variablen-Definition an P zum Zeitpunkt t gültig ist, und
- 2. alle anderen gültigen Variablen-Definitionen mit dem selben Namen zu einem früheren Zeitpunkt stattgefunden haben

Variablen-Sichtbarkeit: Beispiel

- gültig: $x \leftarrow 1, x \leftarrow 2$ sichtbar: $x \leftarrow 2$
- gültig: $x \leftarrow 1$ sichtbar: $x \leftarrow 1$

Variablen-Sichtbarkeit: Beispiel

fun fact n = if n=1 then 1 else n*(fact(n-1))



Zeit	Var-Def (implizit)	gültig	sichtbar
t_1 :	(fact 3)	<i>n</i> ← 3	<i>n</i> ← 3
<i>t</i> ₂ :	(fact 2)	$n \leftarrow 3, n \leftarrow 2$	<i>n</i> ← 2
<i>t</i> ₃ :	(fact 1)	$n \leftarrow 3, n \leftarrow 2, n \leftarrow 1$	<i>n</i> ← 1

 Der Kontext eines Programmpunkts P zu einem bestimmten Zeitpunkt t = Menge sichtbarer Variablen-Definitionen am P zum Zeitpunkt t.

⇒ ist ein dynamischer Konzept: Dem selben Programmpunkt können bei der Laufzeit verschiedene Kontexte zu verschiedenen Zeitpunkten entsprechen.

$$Kontext(P)_t = \{n \leftarrow 1\}$$

 $Kontext(P)_{t+\Delta t} = \{n \leftarrow 2\}$

Kontext: Beispiel

```
fun fact n = \bullet if n=1 then 1
else n * (fact (n-1))
```

Kontext von •:

Zeit	Kontext	
t_1 : (fact 3)	<i>n</i> ← 3	
<i>t</i> ₂ : (fact 2)	<i>n</i> ← 2	
<i>t</i> ₃ : (fact 2)	<i>n</i> ← 1	