

# Inferência de tipos em Python <sup>\*</sup>

Eva Maia   Nelma Moreira   Rogério Reis  
{`emaia,nam,rvr`}@ncc.up.pt

DCC-FC & LIACC -UP

**Resumo** As linguagens dinamicamente tipificadas, como a linguagem Python, permitem ao programador uma maior flexibilidade, no entanto privam-no das vantagens da tipificação estática, como a detecção precoce de erros. Este artigo tem como objectivo descrever um sistema estático de tipos para um subconjunto do Python (RPython). Acreditamos que a definição de um este sistema de inferência de tipos, como este, é um passo importante para a construção de um sistema de verificação formal de programas Python.

## 1 Introdução

A verificação formal de programas é, hoje, de reconhecida importância devido ao aumento da necessidade de certificar o *software* como fiável. Em especial, é importante certificar o *software* para os sistemas críticos e embebidos. Quando o desempenho destas aplicações não é crítico, a necessidade de segurança, correcção e rapidez de desenvolvimento justificam a utilização de linguagens de alto nível, como o Python.

Nos últimos trinta anos, os sistemas de tipos têm sido desenvolvidos e usados com sucesso em diferentes linguagens de programação. Um sistema de tipos, é um componente das linguagens tipificadas, que define um conjunto de regras que associam tipos aos objectos do programa. O uso de um sistema de tipos permite prevenir a ocorrência de determinados erros durante a execução do programa.

O Python [Ros95] é uma linguagem de programação de muito alto nível, orientada a objectos e dinamicamente tipificada. Possui uma sintaxe clara, que facilita a legibilidade do código e o desenvolvimento rápido de programas.

Neste trabalho apresentamos um sistema que permite a inferência estática de tipos em Python. Como esta linguagem possui algumas características que impossibilitam a inferência de tipos, na ausência de execução, consideramos um seu subconjunto designado RPython [AACM07]. O RPython foi definido informalmente no âmbito do projecto PyPy [Pro], cujo objectivo é a possibilidade de execução eficiente de Python e a construção de um compilador “Just-in-time”. Para esta sub-linguagem é possível inferir tipos em tempo de compilação, uma vez que possui as seguintes características:

1. as variáveis têm tipo estático.

---

<sup>\*</sup> Trabalho parcialmente suportado pela Fundação de Ciência e Tecnologia e programa POSI, e pelo projecto RESCUE (PTDC/EIA/65862/2006)

2. os tipos complexos têm que ser homogéneos.
3. não possui características introspectivas nem reflexivas.
4. não permite o uso de métodos especiais (`--*--`), a definição de funções dentro de funções, a definição e uso de variáveis globais e apenas permite o uso de herança simples.

Existem alguns trabalhos relacionados com a inferência de tipos em Python [vS]. No entanto, nenhum deles procede à inferência de tipos, na ausência de execução, em Python, de modo formal.

## 2 Sistema de tipos

Um sistema de tipos define um conjunto de regras que associam tipos aos construtores de um programa.

A sintaxe abstracta do Python sobre a qual a inferência de tipos é efectuada é definida pela seguinte gramática, na qual não faremos distinção entre expressões e comandos:

```
e, ē ::= n | l | x | (e1, ..., en) (tuplos) | [e1, ..., en] (listas)
      | {ē1:e1, ..., ēn:en} (dicionários) | x=e | e op e | e opc e | e opb e
      | opu e | if e: e else e | e[n] | return | return e
      | while e: e else e | def f(x1...xn):e | f(e1... en)
      | class c():[e1,...,en] | c(e1, ..., en) | e.m(e1,..., en) | e.m
```

onde,

$n \in \{\text{int, float, long}\}$ ,  $l \in \text{constantes}$ ,  $x \in \text{nomes de variáveis}$   
 $f \in \text{nomes de funções}$ ,  $c \in \text{nomes de classes}$ ,  $m \in \text{nomes de métodos}$

```
op ::= + | - | * | << | >> | | ^ | & | / | % | ** | //
opc ::= == | != | < | ≤ | > | ≥ | is | not is | in | not in
opb ::= and | or
opu ::= not | ~ | + | -
```

Consideremos o contexto local a uma classe,  $\Omega$ , definido do seguinte modo:

$$\Omega ::= \{m_0::\eta_0 \dots m_n::\eta_n\}$$

onde  $\eta_i$  se encontra definido abaixo.

O conjunto de tipos possíveis para a linguagem define-se pela seguinte gramática, onde  $TVar$  representa o conjunto das variáveis de tipo,  $\tau$  e  $\alpha$  os tipos monomórficos e  $\eta$  os tipos polimórficos:

```
 $\tau, \alpha ::= eTop$ 
      | eInt | eFloat | eLong | eString | eBool | eNone |  $\sigma \in TVar$ 
      | eTuple( $\tau_1 \dots \tau_n$ ) | eList( $\tau$ ) | eDict( $\tau$ ) | eArrow( $[\tau_1 \dots \tau_n], \alpha$ )
      | eClass(c,  $\Omega$ ) | eCcla(l, [c1, ..., cn]) | eCv(l, [ $\tau_1, \dots, \tau_n$ ])
 $\eta ::= \tau$ 
      | eAll( $[\sigma_1, \dots, \sigma_n], eArrow([\tau_1 \dots \tau_n], \alpha)$ )
```

## 2.1 Regras de inferência

Ao conjunto das atribuições de tipo a variáveis ou funções, distintas, chamamos contexto, e representamos por  $\Gamma$ . O contexto é global durante todo o processo de inferência. A definição deste conjunto, onde  $t_i \in x, f$ , é a seguinte:

$$\Gamma ::= \{t_0 :: \eta_0, \dots, t_n :: \eta_n\}$$

Dado um contexto  $\Gamma$ , um construtor  $e$  e um tipo  $\tau$ ,  $\Gamma \vdash e :: \tau$  significa que considerando o contexto  $\Gamma$  é possível deduzir que o construtor  $e$  tem tipo  $\tau$ .

De seguida, vamos definir algumas das regras de inferência para o sistema de tipos.

$\frac{\Gamma \vdash x :: \tau, \text{ se } (x :: \tau) \in \Gamma \text{ (AR)}}{\Gamma \vdash e_i :: \tau_i \ 1 \leq i \leq n}$ $\frac{\Gamma \vdash e_i :: \tau \ 1 \leq i \leq n \text{ (LST)}}{\Gamma \vdash [e_1, \dots, e_n] :: eList(\tau)}$ $\frac{\Gamma \vdash \bar{e}_i :: \alpha_i \text{ hashable}(\alpha_i) \quad \Gamma \vdash e_i :: \tau \ 1 \leq i \leq n \text{ (DIC)}}{\{\bar{e}_1 : e_1, \dots, \bar{e}_n : e_n\} :: eDict(\tau)}$ $\frac{\Gamma \vdash e :: \tau_1 \quad \Gamma \vdash x :: \tau_2 \quad \tau_1 <: \tau_2 \text{ ou } \tau_2 <: \tau_1 \text{ (ATR)}}{\Gamma \vdash x = e :: eNone}$ $\frac{\Gamma \vdash e_1 :: \tau_1 \quad \Gamma \vdash e_2 :: \tau_2 \quad \tau_1 <: \tau_2 \text{ (P1)}}{\Gamma \vdash e_1 + e_2 :: \tau_2}$ $\frac{\Gamma \vdash e_1 :: \tau_1 \quad \Gamma \vdash e_2 :: \tau_2 \quad \tau_2 <: \tau_1 \text{ (P2)}}{\Gamma \vdash e_1 + e_2 :: \tau_1}$ $\frac{\Gamma \vdash e_1 :: \tau_1 \quad \Gamma \vdash e_2 :: \tau_2 \quad \tau_1 <: \tau_2 \text{ ou } \tau_2 <: \tau_1 \text{ (PC1)}}{\Gamma \vdash e_1 \text{ opc } e_2 :: eBool}$	$\frac{\Gamma \vdash e_1 :: eBool \quad \Gamma \vdash e_2 :: eBool}{\Gamma \vdash e_1 \text{ opb } e_2 :: eBool} \text{ (POO)}$ $\frac{\Gamma \vdash e :: eList(\tau) \quad i :: eInt}{\Gamma \vdash e[i] :: \tau} \text{ (AST1)}$ $\frac{\Gamma \vdash e :: eList(\tau) \quad n :: eInt \quad m :: eInt}{\Gamma \vdash e[n:m] :: eList(\tau)} \text{ (AST2)}$ $\frac{\Gamma \vdash e :: eDict(\tau) \quad \Gamma \vdash i :: \alpha \text{ hashable}(\alpha)}{\Gamma \vdash e[i] :: \tau} \text{ (ADIC1)}$ $\frac{\Gamma \vdash e :: eDict(eNone) \quad \Gamma \vdash i :: \alpha \text{ hashable}(\alpha)}{\Gamma \vdash e[i] :: eTop} \text{ (ADIC2)}$ $\Gamma \vdash \text{return} :: eNone \text{ (RETURN1)}$ $\frac{\Gamma \vdash e :: \tau}{\Gamma \vdash \text{return } e :: \tau} \text{ (RETURN2)}$ $\frac{\Gamma \vdash e_0 :: eBool \quad \Gamma \vdash e_1 :: \tau \quad \Gamma \vdash e_2 :: \alpha \quad \tau <: \alpha}{\Gamma \vdash \text{if } e_0 : e_1 \text{ else } e_2 :: \alpha} \text{ (COND1)}$ $\frac{\Gamma \vdash e_0 :: eBool \quad \Gamma \vdash e_1 :: \tau \quad \Gamma \vdash e_2 :: \alpha \quad \alpha <: \tau}{\Gamma \vdash \text{if } e_0 : e_1 \text{ else } e_2 :: \tau} \text{ (COND2)}$
--	---

$$\frac{\bar{\Gamma} = \{x_i :: \tau_i\} \ 1 \leq i \leq n \quad \bar{\Gamma} \cup \Gamma' \vdash e :: \alpha}{\Gamma'' \vdash \text{def } f(x_1, \dots, x_n) : e :: eArrow([\tau_1, \dots, \tau_n], \alpha)} \text{ (DEFUNC)}$$

$$\Gamma'' = \Gamma \cup f :: eArrow([\tau_1, \dots, \tau_n], \alpha)$$

$$\frac{\Gamma \vdash f :: \mathbf{eArrow}([\tau_1, \dots, \tau_n], \alpha) \quad \Gamma \vdash \bar{e}_i :: \alpha_i \quad \alpha_i <: \tau_i \quad 1 \leq i \leq n}{\Gamma \vdash f(\bar{e}_1, \dots, \bar{e}_n) :: \alpha} \text{ (AP ICACAO)}$$

$$\frac{\bar{\Gamma} = \{ e_i :: \tau_i \} \quad 1 \leq i \leq n \quad \bar{\Gamma} \cup \Gamma' \vdash e :: \alpha}{\Gamma'' \vdash \text{def } f(e_1, \dots, e_n) : e :: \mathbf{eAll}([\tau_i \in \mathbf{TVar}], \mathbf{eArrow}([\tau_i], \alpha))} \text{ (GENERALIZACAO)}$$

$$\Gamma'' = \Gamma \cup f :: \mathbf{eAll}([\sigma_1, \dots, \sigma_n], \mathbf{eArrow}([\tau_1, \dots, \tau_n], \alpha))$$

$$\frac{\Gamma' \vdash e_i :: \eta_i \quad 1 \leq i \leq n}{\Gamma \vdash \text{class } c() : [e_1, \dots, e_n] :: \mathbf{eClass}(c, \{m_1 :: \eta_1, \dots, m_n :: \eta_n\})} \text{ (DEFCLA)}$$

$\frac{\Gamma \vdash c :: \mathbf{eClass}(c, \Omega) \quad \Gamma, \Omega \vdash \text{__init__}(e_1, \dots, e_n) :: \mathbf{eNone}()}{\Gamma \vdash c(e_1, \dots, e_n) :: \mathbf{eClass}(c, \Omega)} \text{ (INST1)}$	$\frac{\Gamma \vdash c(e_1, \dots, e_n) :: \mathbf{eClass}(c, \Omega) \quad \Omega \vdash m(\tau_1, \dots, \tau_n) :: \eta \quad \Gamma \vdash \bar{e}_i :: \alpha_i \quad \alpha_i <: \tau_i \quad 1 \leq i \leq n}{\Gamma \vdash c(e_1, \dots, e_n).m(\bar{e}_1, \dots, \bar{e}_n) :: \eta} \text{ (ACM1)}$
$\frac{\Gamma \vdash c :: \mathbf{eClass}(c, \Omega) \quad \Gamma, \Omega \vdash \text{__init__}(e_1, \dots, e_n) :: \mathbf{eClass}(c, \Omega)}{\Gamma \vdash c(e_1, \dots, e_n) :: \mathbf{eClass}(c, \Omega)} \text{ (INST2)}$	$\frac{\Gamma \vdash c(e_1, \dots, e_n) :: \mathbf{eClass}(c, \Omega) \quad \Omega \vdash m :: \eta}{\Gamma \vdash c(e_1, \dots, e_n).m :: \eta} \text{ (ACM2)}$

### 3 Conclusão

O sistema de inferência apresentado foi implementado em Python e está apresentado em pormenor na tese de mestrado *Inferência de tipos em Python* [Mai].

Actualmente a certificação de software, como correcto e seguro, é de extrema importância, especialmente para sistemas críticos e embebidos. Muitas das aplicações usadas nestes sistemas são desenvolvidas em linguagens de alto-nível, como o Python. Desejamos encadear o sistema de inferência de tipos aqui apresentado com uma ferramenta de produção de obrigações de prova. Assim, o desenvolvimento deste sistema estático de inferência de tipos foi apenas o primeiro passo para um projecto futuro que implemente a certificação estática de programas em Python.

### Referências

- [AACM07] Davide Ancona, Massimo Ancona, Antonio Cuni, and Nicholas D. Matsakis. Rpython: a step towards reconciling dynamically and statically typed oo languages. In *DLS '07: Proceedings of the 2007 symposium on Dynamic languages*, pages 53–64, New York, NY, USA, 2007. ACM.
- [Mai] Eva Maia. Inferência de tipos em python.
- [Pro] PyPy Project. Pypy: flexible and fast python implementation.
- [Ros95] Guido Rossum. Python reference manual. Technical report, Amsterdam, The Netherlands, The Netherlands, 1995.
- [vS] Anton van Straaten. Type inference for python. *Lambda the Ultimate The Programming Languages Weblog*.