

Function-free 논리 프로그램의 Bottom-up 수행의 최적화를 위한 정적 필터의 최소 고정점 정형화

장병모, 최광무, 한태숙  
한국과학기술원 전산학과

Least Fixed Point Formalization of Computation of Static Filters for Optimizing Bottom-up Evaluation of Function-free Logic Programs

Byeong-Mo Chang Kwang-Moo Choe, and Tai-sook Han  
Department of Computer Science  
Korea Advanced Institute of Science and Technology

ABSTRACT

필터링을 이용한 논리 프로그램의 bottom-up 수행은 논리 프로그램 수행의 최적화를 위한 강력한 방법이다. 본 논문에서는 정적 필터의 계산을 연립 방정식 형태로 정형화하고 그 최소 고정점(least fixed point)이 구하고자하는 정적 필터가 되도록 한다. 정적 필터의 계산 과정은 연립 방정식의 최소 고정점을 구하는 과정으로써 설명된다. 여기서 구한 정적 필터를 일반화하여 각 rule의 sideways passing graph(SPG)를 고려하여 부분 정적 필터(partial static filter)를 계산할 수 있으며 동적 필터는 부분 정적 필터로부터 시작하여 단계적으로 계산할 수 있다. 이를 위한 방법이 [CCH92]에 설명되어 있으며 정적 필터만을 이용할 때보다 효율적임이 증명되었고 그 방법의 completeness가 증명되었다.

1. 서론

논리 프로그램의 수행 방법으로써 제안된 bottom-up 수행방법은 논리 프로그램의 최소 고정점(least fixed point)을 계산한다[Rob65, v&K76]. 이 방법이 제안된 이래로, 수행중 불필요한 tuple의 생성을 막기위해 많은 최적화 방법들이 제안되었다[A&U79, BMS86, K&L86b, S&Z86, Ram87]. 각 방법은 똑같은 해를 생성함으로써 bottom-up 수행방법과 동등성을 유지한다.

Aho 와 Ullman은 순환 질의(recursive query)을 최소 고정점 연산자(least fixed point operator)을 이용하여 선택 연산(selection)을 이동시킴으로써 최적화하였다[A&U79]. 또한 naive bottom-up 수행방법에서 tuple의 반복 생성을 막기위해 seminaive bottom-up 수행방법이 제안되었다[B&R86a, B&R86b]. 위의 두 방법을 기초로 한 최적화 방법으로써 정적 필터링(static filtering)방법이 제안되었는데 이는 시스템 그래프(system graph)상에서 seminaive bottom-up 수행방법을 기초로 하고있으며 Aho-Ullman방법의 확장이라고 할 수 있다[K&L86b, 90]. 시스템 그래프는 논리 프로그램의 구분 구조를 나타내며 rule/goal 그래프와 비슷한 구조를 갖는다. 필터는 시스템 그래프의 아크를 통과하는 데이터 즉 tuple의 흐름을 제한하기 위해 아크에 부착된 논리식으로써 사실상 리터럴의 호출 형태를 나타내는 논리식이라 할 수있다. 각 필터는 수행중에 불필요한 tuple의 생성을 막는다.

필터는 컴파일 시간에 계산되면 정적 필터(static filter)라

본 논문은 국방과학연구소 장기기초연구과제 "국방 컴퓨터 언어(안)에 관한 연구" ADD-90-4-07의 부분적인 지원을 받았음을 밝힙니다.

부르고 수행 시간에 계산되면 동적 필터라 부른다. 정적 필터는 수행중 생성된 데이터와 무관한 최적화 방법으로써 질의(query) 혹은 프로그램의 각 논리 규칙(rule)의 바인딩 조건을 전달함으로써 생성된다. 정적 필터를 이용한 필터링을 정적 필터링(static filtering)이라 부른다.

동적 필터(dynamic filter)는 수행중 실제 생성된 데이터를 이용하여 계산되는데 한 논리 규칙내에서 sideways information passing 방법과 논리 규칙사이의 backward information propagation 방법을 이용하여 계산된다. 각 논리 규칙의 sideways passing graph(SPG)는 sideways information passing의 방향을 제한한다.

본 논문에서는 시스템 그래프를 정의하고 이를 기초로 하여 정적 필터의 계산 과정을 연립 방정식으로 정형화하고 그 최소 고정점(least fixed point)이 정적 필터가 되도록 한다. 정적 필터는 그 자체로써 complete한 필터로 사용될 수 있다. 이를 일반화하면 각 rule의 SPG를 고려하여 부분 정적 필터를 계산할 수 있으며 동적 필터는 여기서 구한 부분 정적 필터로부터 시작하여 단계적으로 계산할 수 있다. 이를 위한 방법이 [CCH92]에 설명되어 있다. 본 논문에서는 저면의 한계때문에 동적 필터 계산 방법은 설명하지 않는다.

본 논문에서는 의미의 정확한 전달을 위해서 정의와 정리들은 영어로 표기하였다. 논문의 구성은 아래와 같다. 제 2 장에서는 논리 프로그램관한 기본적인 정의에 대해서 기술한다. 제 3 장에서는 시스템 그래프를 이용한 논리 프로그램의 수행에 대해서 설명한다. 제 4 장에서는 정적 필터 계산 과정을 연립 방정식의 최소 고정점으로 정형화 하고 이에 기초하여 정적 필터를 계산한다. 제 5

장에서는 본 논문을 요약하고 결론을 맺는다.

2. 기초 정의

1차 논리(first order logic)의 기본 정의를 살펴보자 atomic formula(atom)는 A, B, C에 의해서 표시되며 그 안에 변수가 없으면 ground된 것이다 literal은 atom 혹은 그 역을 말한다 literal들의 논리합을 clause라 한다

program clause는 다음 형태의 clause이다

$$A \leftarrow B_1, \dots, B_n \quad (n \geq 0)$$

여기서 A는 head atom 그리고 B<sub>1</sub>, ..., B<sub>n</sub>는 body atoms이다 만약 n=0이면, program clause는 단지 A이고 unit clause 혹은 faci라 부른다 그렇지 않으면 rule이라 부른다 program clause는 α, β, γ, δ에 의해서 표시되며 어떤 rule α의 body literal의 수는 n<sub>α</sub>에 의해서 표시된다

query Q는  $\leftarrow B_1, \dots, B_n$  형태의 clause이다, 여기서 B<sub>1</sub>, ..., B<sub>n</sub>는 atom들이다 Horn clause는 program clause 혹은 query이다 (논리) 프로그램 P는 program clause들의 유한 집합이다 본 논문에서는 함수가 없는 Horn clause를 가정한다 따라서 어떤 term은 변수 혹은 상수이다

정의 2.1 A ground atom A is the hyperresolvent of a ground instance

$$A \leftarrow A_1, \dots, A_n$$

of a rule α and ground atoms A<sub>1</sub>, ..., A<sub>n</sub>

n개의 ground term들의 리스트는 n-tuple 이라 부르고  $\bar{\mu}$  혹은  $\bar{v}$ 에 의해서 표시된다. 만약 p(α( $\bar{\mu}$ ))이 rule α의 ground instance

$$p(\alpha(\bar{\mu})) \leftarrow p_1(\bar{\mu}_1), \dots, p_n(\bar{\mu}_n)$$

와 ground atoms p<sub>1</sub>( $\bar{\mu}_1$ ), ..., p<sub>n</sub>( $\bar{\mu}_n$ )의 hyperresolvent이면,  $\bar{\mu}_i$ , 1 ≤ i ≤ n, 는  $\bar{\mu}_0$ 의 α를 통한 contributor라고 한다 여기서  $\bar{\mu}_0, \bar{\mu}_1, \dots, \bar{\mu}_n$ 의 리스트를 α의 satisfying (tuples) list라 부른다 릴레이션 contribute<sub>α</sub>는 다음과 같이 정의된다

$$\bar{\mu}_i \text{ contribute }_{\alpha} \bar{\mu}_0 \text{ if } \bar{\mu}_i \text{ is a contributor of } \bar{\mu}_0 \text{ via a rule } \alpha$$

$$\bar{v}_0 \text{ contribute }_{\alpha} \bar{v}_1 \text{ contribute }_{\alpha} \dots \bar{v}_{n-1} \text{ contribute }_{\alpha} \bar{v}_n \text{ 들}$$

만족하는 일련의 tuple들  $\bar{v}_0(\bar{v}), \dots, \bar{v}_n(\bar{v})$ 이 존재하면  $\bar{v}$ 는  $\bar{\mu}$ 의 far contributor라 한다.

프로그램 P의 Herbrand base B<sub>P</sub>는 P의 ground terms( function-free Horn clause 경우에는 상수)을 포함하는 모든 ground atom들의 집합이다 interpretation은 B<sub>P</sub>의 부분 집합이다 P가 프로그램이고 I가 interpretation이면 P와 연관된 변환 T<sub>P</sub>는 interpretation을 interpretation으로 사상(map)한다.

$$T_P(I) = \{A \mid A \leftarrow A_1, \dots, A_n \text{ is a ground instance of a clause in } P, \text{ and } A_1, \dots, A_n \in I\}.$$

T<sub>P</sub>(I)는 항상 unit clause의 모든 ground instance들을 포함한다.

$$A \text{ ground atom } A \text{ is derivable in a program if } A \in \bigcup_{n \geq 0} T_P^n(\emptyset)$$

$$\text{where } T_P^0(\emptyset) = \emptyset \text{ and } T_P^{m+1}(\emptyset) = T(T_P^m(\emptyset)).$$

이 정의들은 [v&K76]에서 정의되었다

(논리) 프로그램 P의 각 n-ary predicate p는 그 predicate p의 n-ary relation을 나타낸다 어떤 predicate p에 해당하는 relation R(p)는 다음과 같이 정의된다.

$$R(p) = \{\bar{\mu} \mid p(\bar{\mu}) \text{ is derivable in } P\}$$

어떤 tuple이  $\bar{\mu} \in R(p)$ 이고 그것이 질의 어떤 해의 far contributor이면  $\bar{\mu}$ 는 p의 useful tuple이라 한다

3. 시스템 그래프를 이용한 논리 프로그램의 수행

이 논문에서는 논리 프로그램의 데이터 플로우 수행에 적당한 AC-notation[K&L90]으로 표현된 function-free Horn clause만을 고려하였다 AC-notation을 기술하기 위해, formula는 아래와 같이 정의된다

1. An atomic formula, is true, false, or  $t \theta s$  where t and s are terms(variable or constant), and  $\theta$  is  $<, >, =, \leq, \text{ or } \geq$

2. If  $\phi$  and  $\phi'$  are formulas, then  $\phi \vee \phi'$  and  $\phi \wedge \phi'$  are formulas

논리합이 없는 formula는 conjunctive formula라 부른다 어떤 formula  $\phi$ 를 만족시키는 모든 substitution이  $\phi'$ 을 만족하면  $\phi$ 는  $\phi'$ 을 imply 한다고 하며  $\phi \rightarrow \phi'$ 로 표시된다

필터의 정의를 위하여 어떤 formula  $\phi$ 의  $\bar{X}$ -consequence를 정의한다[K&L90] 일반적인 logical consequence에 대해서는 [C&L73]를 참조하기로 한다  $\bar{X}$ 가 formula  $\phi$ 의 어떤 변수들의 리스트라고 하자. 어떤 formula  $\phi'$ 이 어떤 formula  $\phi$ 의  $\bar{X}$ -consequence라 함은  $\phi'$ 의 모든 변수가  $\bar{X}$ 에 속하고  $\phi$ 가  $\phi'$ 을 imply 함을 의미한다.  $\phi'$ 이  $\phi$ 의  $\bar{X}$ -consequence이고  $\phi$ 의 다른 모든  $\bar{X}$ -consequence  $\phi''$ 에 대해서  $\phi'$ 이  $\phi''$ 을 imply하면  $\phi'$ 는  $\phi$ 의 most general  $\bar{X}$ -consequence이다.

어떤 n-tuple  $\bar{\mu} = \langle \mu_1, \dots, \mu_n \rangle$ 은  $\bar{X} = \langle X_1, \dots, X_n \rangle$ 인 formula  $\phi(\bar{X})$ 를  $\phi(\bar{\mu})$ 이 참이면 만족한다고 한다, 여기서  $\sigma$ 는  $\{\mu_1/X_1, \dots, \mu_n/X_n\}$ 인 substitution이다.

AC-notation에서 각 literal의 모든 argument는 literal의 predicate와 관련된 서로다른 변수에 의해서 나타낸다. n-ary predicate p의 변수는 P<sub>1</sub>, ..., P<sub>n</sub>로 표현되며 P<sub>j</sub>/i는 rule의 i번째 atom의 j번째 변수임을 나타낸다 argument들의 바인딩 조건은 각 rule에 하나씩 부착된 conjunctive formula에 의해서 나타낸다 rule α의 바인딩 조건은 Cond<sub>α</sub>로 표시한다 AC-notation으로 나타내진 rule의 모양은 다음과 같다

$$\alpha. p(\bar{P}) \leftarrow p_1(\bar{P}_1/i), \dots, p_n(\bar{P}_n/n), \text{Cond}_{\alpha}$$

자세한 설명을 위해서는 [K&L90]을 참조하기로 한다

예 1. 아래의 프로그램을 살펴보자

$$p(X,Y) \leftarrow r(X,Y)$$

$$p(X,Y) \leftarrow r(X,Z), p(Z,Y)$$

이들 rule은 AC-notation으로 다음과 같이 표현된다

$$p(P_1,P_2) \leftarrow r(R_1/1, R_2/1), P_1=R_1/1, P_2=R_2/1$$

$$p(P_1,P_2) \leftarrow r(R_1/1, R_2/1), p(P_1/2, P_2/2), P_1=R_1/1, R_2/1=P_1/2, P_2=P_2/2.$$

어떤 rule α에 대해서 함수 p(α, i)는 α의 body의 i번째 predicate를 나타내는 함수이고 함수 h(α)는 α의 head predicate를 나타낸다 함수 V(α, i)는 rule α의 i번째 atom내의 모든 변수들의 리스트를 나타낸다

한 프로그램을 위한 어떤 시스템 그래프는 프로그램의 data flow 수행을 위한 도구로써 다음과 같이 정의된다

정의 3.1. Let SG be a system graph for a program P. SG = (V<sub>P</sub>, V<sub>R</sub>, E<sub>P,R</sub>, E<sub>R,P</sub>, F) where

V<sub>P</sub> and V<sub>R</sub> are the set of predicates and rules in P, respectively,

$$E_{P,R} = \{(p, \delta, i) \mid \delta \in V_R, p \in V_P, p = p(\delta, i), 1 \leq i \leq n_{\delta}\},$$

$$E_{R,P} = \{(\delta, p) \mid \delta \in V_R, p \in V_P, p = h(\delta)\},$$

F : E<sub>P,R</sub> → { $\phi \mid \phi$  is a formula on V(δ, i), (p, δ, i) ∈ E<sub>P,R</sub>} is a filter function that associates a formula with each arc in E<sub>P,R</sub>.

이 정의에서 하나의 프로그램을 위한 여러개의 시스템 그래프가 존재한다는 점을 주의하여야 한다. predicate을 위한 노드는 pred-node라 부르고 rule을 위한 노드는 rule-node라 부른다. 아크는 수행중에 data 포트(port)로 사용됨으로 포트라 부른다. 각 노드는 입력 포트(input port)들과 출력 포트(output port)들을 갖는다. 위의 정의에서 포트  $(p, \delta, i)$ 는 rule-node  $\delta$ 의  $i$ 번째 입력 포트이고 동시에 pred-node  $p$ 의 출력 포트의 하나이다. 여기서는 표현의 간략함을 위해서  $p$ 는 함수  $p(\delta, i)$ 이므로  $(p, \delta, i)$ 는  $(\delta, i)$ 로도 표시한다. 어떤 pred-node  $p$ 의 모든 출력 포트들의 집합은 다음과 같이 표시된다.

$$E_{PR}[p] = \{(p, \delta, i) \mid (p, \delta, i) \in E_{PR}\}$$

한 포트  $(p, \delta, i)$ 에 대한 필터 함수  $F$ 의 값은  $F(p, \delta, i)$ 이고 그 포트를 통과하기 위해서 tuple들이 만족해야할 변수  $V(\delta, i)$ 에 대한 하나의 formula이다.  $F(p, \delta, i)$ 는 포트  $(p, \delta, i)$ 의 필터라 부른다. 오직  $E_{PR}$ 의 포트들만이 filter를 갖는 점에 주의하기 바란다. filter  $F(p, \delta, i)$ 는 표현의 편의를 위해서  $F_{\delta, i}$ 로 표시된다. 한 rule-node의 입력 포트의 필터는 입력 필터(input filter)라고도 부른다. 그림 1은 rule-node  $\delta$  주위의 시스템 그래프를 보여주고 있다.

논리 프로그램의 수행에서 시스템 그래프는 pred-node들과 rule-node들 사이의 데이터의 흐름을 나타낸다. 각 pred-node  $p$ 는  $p$ 를 위한 relation  $R(p)$ 를 저장하고 각 rule node  $\alpha$ 는 입력 포트들로부터 tuple들을 받고  $Cond_\alpha$ 를 만족하는 새 tuple을 생성한다.

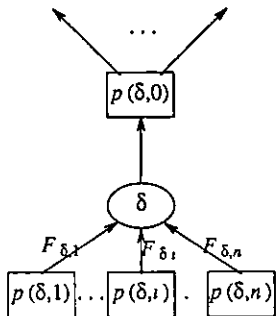


그림 1 rule-node  $\delta$  주위의 시스템 그래프

질의를 새로운 predicate ans를 이용하여  $Q' = ans \leftarrow Q$  처럼 나타낸다.  $Q'$ 을 위한 rule-node는 특별히 query-node라 부른다. 다음의 Algorithm Simplistic seminaive evaluation는 시스템 그래프를 이용한 seminaive bottom-up evaluation이다. 필터 함수가 각 포트에 대해서 true라고 가정하면 아래의 알고리즘들은 논리 프로그램의 최소고정점을 계산한다.[v&K76] Algorithm Simplistic seminaive evaluation

- 1 Every base pred-nodes send out its tuples via each output port if they satisfy its filter.
- repeat
- 2 Each rule-node store new tuples from input ports
- 3 If a rule-node can generate new tuples, new tuples are generated and sent to its output ports.
4. Each pred-nodes stores newly arrived tuples from its input ports and sends them to each output port if they satisfy its filter
- until no changes

정리 3.1 On the system graph with the filter function which returns true for each port, Algorithm Simplistic seminaive evaluation is sound and complete

위 정리의 증명은 최소 고정점 semantics와 모델 이론(model

theoretic) semantics가 동등하다는 증명과 같다. 자세한 사항은 [v&K76, Llo84]를 참조하기로 한다.

#### 4. 정적 필터

이 절에서는 구하고자 하는 정적 필터가 언립 방정식의 최소 고정점이 되도록 정적 필터 계산 과정을 정형화한다.

정적 필터 계산을 위한 언립 방정식의 정의를 위하여 한 rule-node의 필터 벡터는 다음과 같이 정의된다.  $SG = (V_P, V_R, E_{PR}, E_{RP}, F)$ 는 어떤 프로그램을 위한 하나의 시스템 그래프라고 가정하자. 어떤 rule-node  $\alpha$ 의 필터 벡터(filter vector)  $\vec{F}_\alpha$ 는  $\alpha$ 의 모든 입력 필터의 벡터로 정의된다.

$$\vec{F}_\alpha = \langle F_{\alpha,1}, \dots, F_{\alpha,n_\alpha} \rangle$$

만약  $n_\alpha = n_\beta$ 이고 모든  $1 \leq i \leq n_\alpha$ 에 대해서  $F_{\alpha,i} \rightarrow F_{\beta,i}$ 이면,  $\vec{F}_\alpha = \langle F_{\alpha,1}, \dots, F_{\alpha,n_\alpha} \rangle$ 는  $\vec{F}_\beta = \langle F_{\beta,1}, \dots, F_{\beta,n_\beta} \rangle$ 를 imply한다고 하며  $\vec{F}_\alpha \leq \vec{F}_\beta$ 로 표시된다.

또한 어떤 시스템 그래프 SG의 필터 벡터  $\vec{F}$ 는 다음과 같이 정의된다.

$$\vec{F} = \langle \vec{F}_{\delta_1}, \dots, \vec{F}_{\delta_m} \rangle \text{ where } V_R = \{\delta_1, \dots, \delta_m\}$$

$SG = (V_P, V_R, E_{PR}, E_{RP}, F)$ 와  $SG' = (V_P, V_R, E_{PR}, E_{RP}, F')$ 을 하나의 프로그램을 위한 두 시스템 그래프라고 가정하자. 이들 사이의 관계는 다음과 같다.

$\vec{F}$  implies  $\vec{F}'$ , denoted by  $\vec{F} \leq \vec{F}'$ , if  $\vec{F}_{\delta_i} \leq \vec{F}'_{\delta_i}$  for all  $1 \leq i \leq m$  where  $V_R = \{\delta_1, \dots, \delta_m\}$

$\vec{F}$  is equivalent to  $\vec{F}'$ , denoted by  $\vec{F} = \vec{F}'$ , if  $\vec{F} \leq \vec{F}'$  and  $\vec{F}' \leq \vec{F}$ .

$\vec{F}$  strictly implies  $\vec{F}'$ , denoted by  $\vec{F} < \vec{F}'$ , if  $\vec{F} \leq \vec{F}'$  but  $\vec{F}$  is not equivalent to  $\vec{F}'$ .

필터 벡터에 대한 릴레이션  $\leq$ 은 reflexive, transitive, antisymmetric 성질을 만족하므로 partial order 릴레이션이다.

앞으로는 프로그램 P가 rule 형태 질의도 포함한다고 가정하였다. 한 프로그램의 모든 시스템 그래프의 필터 벡터들의 집합을 다음과 같이 정의한다.

$$S(P) = \{ \vec{F} \mid \vec{F} \text{ is a filter vector of a system graph for } P \}$$

$\alpha$ 가 프로그램 P의 시스템 그래프의 rule-node이면

$$S(P, \alpha) = \{ \vec{F}_\alpha \mid \alpha < \dots, \vec{F}_\alpha, \dots \in S(P) \}$$

한 rule-node  $\alpha$ 의 입력 필터를 변환시키는 변환 PUSH $_\alpha$ 는 정의 3.1에서 정의된다.

정의 4.1. Let  $SG = (V_P, V_R, E_{PR}, E_{RP}, F)$  be a system graph for a program P and  $\alpha$  be a rule-node in SG. A transformation PUSH $_\alpha$   $S(P) \rightarrow S(P, \alpha)$  is  $\vec{F}'_\alpha = \text{PUSH}_\alpha(\vec{F})$  such that for each port  $(\alpha, i)$ ,

$$F'_{\alpha,i} = (\text{Cond}_\alpha \wedge \bigvee_{(p, \delta, k) \in E_{RP}(\alpha)} F_{\delta,k})[V(\alpha, i)]$$

where  $p = \text{head}(\alpha)$ , and for each closed port,  $F' = F$ .

위의 정의에서,  $\alpha$ 가 query-node  $Q'$ 이면 PUSH $_\alpha(\vec{F})$ 내에서  $F'_{\alpha,i} = F_{\alpha,i} \vee (\text{Cond}_\alpha)[V(\alpha, i)]$  형태를 갖는다.

시스템 그래프에 대한 변환 PUSH는 아래와 같이 정의된다.

정의 4.2. Let  $SG = (V_P, V_R, E_{PR}, E_{RP}, F)$  be a system graph for a program P. A transformation PUSH  $S(P) \rightarrow S(P)$  is

$$\text{PUSH}(\vec{F}) = \langle \text{PUSH}_{\delta_1}(\vec{F}), \dots, \text{PUSH}_{\delta_m}(\vec{F}) \rangle$$

where  $V_R = \{\delta_1, \dots, \delta_m\}$

어떤 rule-node의 입력 필터는 그 rule-node의 출력 필터와 관련된 tuple의 생성을 막지 않으면 그 출력 필터에 대해서 safe하다고 한다.

**정의 4.3.** Let  $SG = (V_F, V_R, E_{P,R}, E_{R,P}, F)$  be a system graph, and  $\alpha$  be a rule-node in  $SG$ . Let  $\bar{\mu} \in R(p(\alpha, i))$  contribute  $\alpha$   $\bar{\mu} \in R(h(\alpha))$   
 A filter  $F_{\alpha, i}$  is safe w.r.t  $\bigvee_{(p, \Delta, k) \in E_{R, i}(p)} F_{\Delta, k}$  where  $p = \text{head}(\alpha)$ , iff if  $\bar{\mu}$  does not satisfy  $F_{\alpha, i}$ , then  $\bar{\mu}$  does not satisfy  $\bigvee_{(p, \Delta, k) \in E_{R, i}(p)} F_{\Delta, k}$ .

위의 정의에서 출력 필터는 애매성이 없으면 생략될 것이다

**보조정리 4.1.** Let  $SG = (V_F, V_R, E_{P,R}, E_{R,P}, F)$  be a system graph, and  $\alpha$  be a rule-node in  $SG$ . If  $F^p = \text{PUSH}(F^{\bar{p}})$ , then every filter  $F^{\alpha, i}$  is safe w.r.t  $\bigvee_{(p, \Delta, k) \in E_{R, i}(p)} F_{\Delta, k}$  where  $p = \text{head}(\alpha)$

**증명.** 생략([CCH92] 참조) □

위의 정리는 PUSH후의 각 일련 입력 필터가 PUSH 전의 출력 필터들에 대해서 safe 함을 보였다

아래의 두 개의 보조 정리의 하나의 정리는 변환 PUSH의 최소 고정점 정형화로서 정적 필터의 계산 과정을 보인다.

**보조정리 4.2.** Let  $P$  be a program. A pair  $(S(P), \leq)$  is a partially ordered set (poset) with a unique minimum element  $F^{\text{min}} = \langle \langle \text{false}, \dots, \text{false} \rangle, \dots, \langle \text{false}, \dots, \text{false} \rangle \rangle$ . A poset  $(S(P), \leq)$  satisfies the ascending chain condition that there cannot be an infinite sequence of strictly ascending (strictly imply in this) elements of  $(S(P), \leq)$

**증명.** 프로그램의 상수와 변수들의 수가 유한하므로 이들로 이루어진 *unequivalent* formula의 수가 유한하다 따라서 가능한 필터 함수와 필터 벡터의 갯수도 유한하다 위의 이유와 릴레이션  $\leq$ 는 partial order이므로 증명됨. □

**보조정리 4.3.** Let  $P$  be a program. The transformation  $\text{PUSH}$  is a monotone increasing function in the poset  $(S(P), \leq)$

**증명.**  $SG = (V_F, V_R, E_{P,R}, E_{R,P}, F)$ 와  $SG' = (V_F, V_R, E_{P,R}, E_{R,P}, F')$ 이 한 프로그램을 위한 두 시스템 그래프라고 가정한다  $F' \leq F^*$ 가 만족되면,  $\text{PUSH}(F') \leq \text{PUSH}(F^*)$  역시 만족되는 Lemma A2[K&L90]을 이용하면 쉽게 증명된다 Lemma A2는 formula  $\phi \rightarrow$  formula  $\phi'$ 이면,  $\phi(\bar{X}) \rightarrow \phi'(\bar{X})$ 임을 나타낸다 여기서  $\bar{X}$ 는  $\phi$ 와  $\phi'$ 내의 어떤 변수들의 리스트이다 □

변환 PUSH의 고정점은  $F^* = \text{PUSH}(F^*)$ 를 만족하는 필터 벡터를 의미한다

**정리 4.4.** Let  $P$  be a program. If  $\text{LFP}(\text{PUSH})$  is the least fixed point of  $\text{PUSH}$  in the poset  $(S(P), \leq)$  with the minimal element  $F^{\text{min}}$ , then  $\text{LFP}(\text{PUSH}) = \text{PUSH}(F^{\text{min}})$  for some finite  $n$

**증명.** 보조정리 4.2, 보조정리 4.3 와 Tarski theorem [Tar85]에 의해서 증명됨 □

각 rule-node에 대해서 하나의 SPG를 가정하면, 어떤 프로그램 P의 정적 필터를 갖는 시스템 그래프는  $SG^{\text{static}} = (V_F, V_R, E_{P,R}, E_{R,P}, SF)$ 인데 여기서  $SF$ 는 poset  $(S(P), \leq)$ 에서  $\text{LFP}(\text{PUSH})$ 이다 여기서 구한 정적 필터는 [K&L90]에서 기술된 정적 필터와 같다 알고리즘적인 설명을 위해서는 [K&L90]을 참조하기로 한다.

이렇게 구해진 정적 필터는 safe condition을 만족하며 이는 filtering의 completeness의 기초가 된다

**보조정리 4.5.** Let  $SG^{\text{static}} = (V_F, V_R, E_{P,R}, E_{R,P}, SF)$  be the system graph with the static filter function  $SF$  for a program  $P$ . Every filter  $SF_{\alpha, i}$  in  $SG^{\text{static}}$  is safe w.r.t  $\bigvee_{(p, \Delta, k) \in E_{R, i}(p)} SF_{\Delta, k}$  where  $p = \text{head}(\alpha)$

**증명.** 보조정리 4.1과 고정점의 정의에 의해서 증명됨 □

**정리 4.6.** ([K&L90]) Let  $SG^{\text{static}}$  be the system graph with the total static filter function for a program Algorithm Simplistic

seminaive evaluation with  $SG^{\text{static}}$  is sound and complete.

여기서 주의할 점은 정적 필터의 safe condition 혹은 필터링의 completeness는 그 필터링이 불필요한( useless) tuple을 생성하지 않는다는 것을 의미하지 않는다는 점이다. 오직 필요한( useful) tuple만을 생성하는 문제는 undecidable 문제임이 이미 증명되어 있다[BKB87] 따라서 이 연구의 목표는 가능한 한 적은 수의 불필요한 tuple의 생성하는 것이다

### 5. 결론

본 논문에서는 정적 필터의 계산을 연립 방정식 형태로 정형화하고 그 최소 고정점이 구하고자하는 정적 필터가 되도록 하였다 정적 필터의 계산 과정은 연립 방정식의 최소 고정점을 구하는 과정으로써 설명되었다 이 논문에서는 제안된 식을 기초로하여 각 rule의 sideways passing graph(SPG)를 고려하여 부분 정적 필터를 계산할 수 있으며 이를 이용하여 동적 필터를 단계적으로 계산하는 방법이 [CCH92]에 설명되어 있으며 이 방법은 정적 필터만을 이용할 때보다 효율적임이 증명되었고 그 completeness가 증명되었다.

일반적으로 동적 필터의 성능은 SPG에 의해서 크게 좌우된다 효율적인 SPG를 선택하는 문제는 어려운 문제이며 이를 위한 heuristic 방법을 찾는 일은 동적 필터의 성능 향상을 위해서 더 연구되어야 한다 시스템 그래프를 이용한 필터링 방법은 병렬/분산 계산이 용이하며 그 구현은 흥미로운 연구 주제가 될 것이다

### 참고 문헌

[A&U79] Aho, A. and Ullman, J.D. Universality of data retrieval languages, *Proc of Sixth ACM Symposium on POPL, ACM, New York, 1979*

[BMS86] Bancilhon, F., Mauer, D., Sagiv, Y., and Ullman, J.D. Magic sets and other strange ways to implement logic programs, *Proc of the ACM SIGACT-SIGMOD Symposium on PODS ACM, New York, 1986*

[B&R86a] Balbu, I. and Ramaohanarao, K. A differential approach to query optimization in recursive deductive databases, TR-86/7, Dept. of Computer Science, Univ. of Melbourne

[B&R86b] Bancilhon, F., and Ramakrishnan, R. An amateur's introduction to recursive query processing strategies *Proc of the SIGMOD Conference on Management of Data, ACM, New York, 1986*

[BKB87] Been, C., Kanellakis, P., Bancilhon, F., and Ramakrishnan, R. Bounds on the propagation of selection into logic programs *Proc of the ACM SIGACT-SIGMOD Symposium on PODS, ACM, New York, 1987*

[CCH92] Chang, B.-M., Choe, K.-M., Han, T. Optimized bottom-up evaluation of function-free logic programs with dynamic filtering CS-TR-92-66, KAIST, Feb 1992

[C&L73] Chang, C.-L., Lee, R.C.T. *Symbolic logic and mechanical theorem proving*, Academic Press, 1973

[K&L90] Kifer, M., and Lozinski, E.L. On compile time query optimization in deductive databases by means of static filtering *ACM TODS, Vol 15, No 3, Sep 1990*

[K&L86b] Kifer, M., and Lozinski, E.L. Filtering data flow in deductive databases *Proceeding of the International Conference on Database Theory Springer-Verlag, New York, 1986*

[Llo84] Lloyd, J.W. *Foundations of logic programming*, Springer-Verlag, Berlin, 1984

[Rob65] Robinson, J.A. Automatic deduction with hyper-resolution *Internat J Comput Math, Vol 1, pp 227-234, 1965*

[Tar85] Tarski, A. A lattice theoretical fixpoint theorem and its applications *Pacific Journal of Mathematics, Vol 5 pp 289-321, Sep 1985*

[v&K76] van Emden, M.H., Kowalski, R.A. The semantics of predicate logic as a programming language *JACM Vol 23, No 4, Oct. 1976*