

# The principal programming paradigms

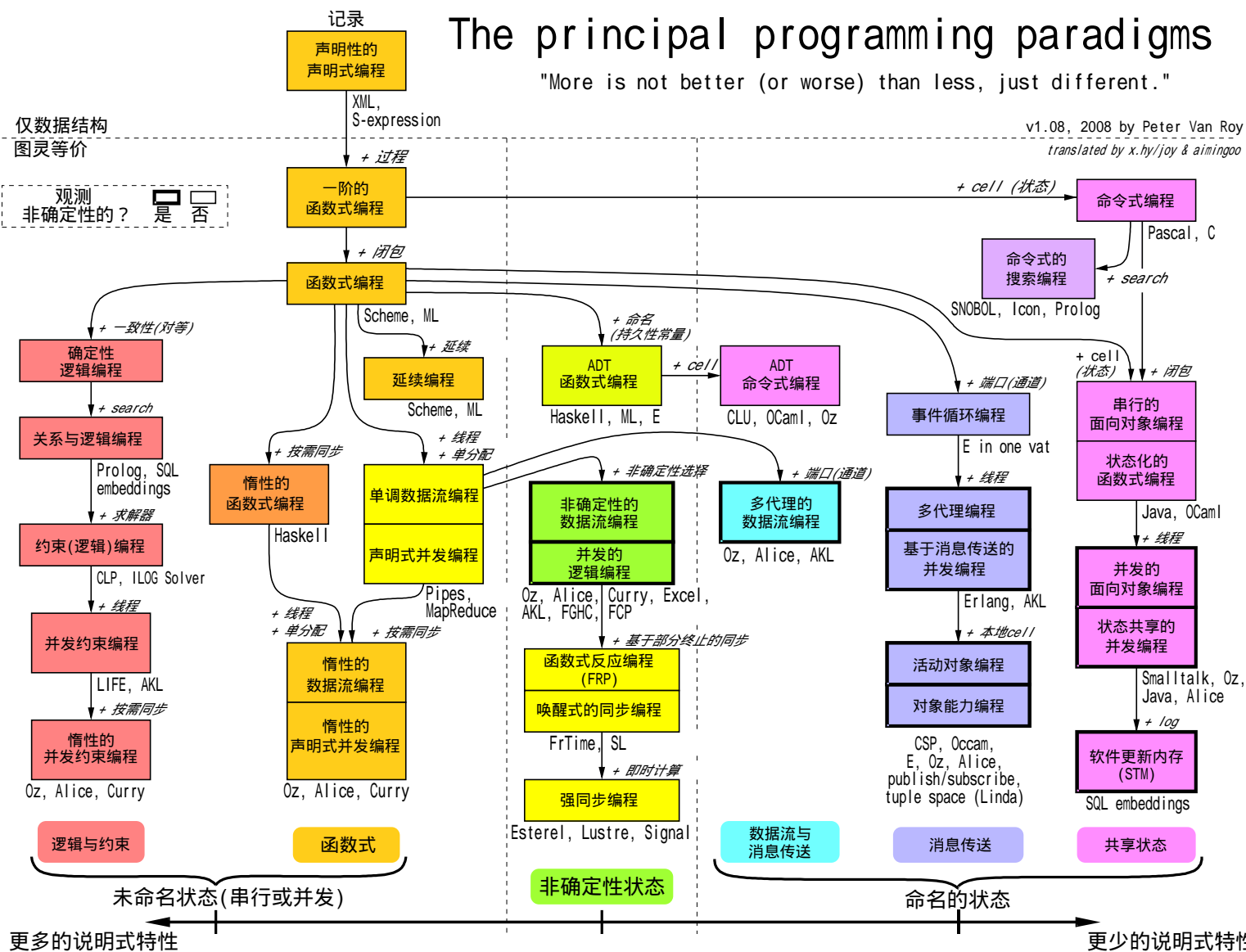
"More is not better (or worse) than less, just different."

v1.08, 2008 by Peter Van Roy

translated by x.hy/joy & aimingoo

仅数据结构  
图灵等价

观测  
非确定性的？ ☐ 是 ☐ 否



## 说明(Explanations)

参见《Concepts, Techniques, and Models of Computer Programming》

本图根据编程范型的核心语言(在所有该范型的抽象中都能被定义的语言核心)进行了分类。核心语言依据其被创建的基本原理进行排列:当仅仅通过局部转换,无法将一个概念编码实现时,它就会被添加进来。对程序员来说,实现了相同范型的两种语言之间,也可能具有极大差异的“风味”,因为它们编程技术与风格上做出了不同的选择。

当一门语言在某个范型中被提及,它的意思是语言的某部分(被它的设计者)实现来支持该范型,以避免来自于其它范型的干扰。这并不是说该语言与范型非常适配。仅仅在语言中实现一个支持该范型的库是远远不够的。这个语言的核心(语言部分)应该支持这种范型。(在本图表中,)相关语言家族中通常只有一种被提及,以避免不必要的混乱。缺少某种语言,并不暗示对它的价值的评判。

状态是记忆信息的一种能力,更精确地说,是及时存储值序列的能力。它在包含它的范型的影响下体现出强烈的表现力。我们对此划分出四种表现等级,它们的不同在于:状态是未命名或命名的、确定的或非确定的,以及串行的或并发的。(在“状态”方面)表现最弱的是函数式编程范型(线程状态,例如DCGs和monads:未命名的,确定的和串行的)。然后,增加并发性,则得到声明式并发编程范型(例如:synchrocells:未命名的,确定的和并发的)。如果增加非确定性选择,则得到并发的非确定性数据流编程范型(使用流合并:未命名的,非确定的和并发的)。再则,分别增加端口和cells,就各自产生了消息传递或者共享状态范型(两种都是命名的,非确定的和并发的)。非确定性对真实世界交互很重要(例如在“客户/服务器”编程模型中)。命名状态,则对模块化有着相当重要的意义。

该图是在类型、方向和领域特性上正交的。类型并非完全正交:在表现上有一些影响。方向则可能是完全正交的,因为它们只是程序规格的一部分。一种特定领域语言(DSL)则可以在任何范型中定义(除非该领域需要一个特定的——语言范型的——概念)。

元程序设计是提高语言表达能力的又一种方式。该术语还涉及许多不同的途径,从高阶程序设计、句法扩展(例如:宏),到结合句法支持的高阶编程(例如:meta.object协议与泛型),再到对核心语言的完全、胡乱地修补(自省和反射)。语法扩充和核心语言修补在本图中尤其正交。一些语言,例如Scheme,在实现方言时过于灵活。这种灵活性在图表中未有展示。