

*INF 321*  
*Paradigme réactif synchrone*

Eric Goubault

Cours 10

23 juin 2014

## ON A VU:

- Retour sur la programmation fonctionnelle (Caml, Haskell...)!
- Stratégies d'évaluation (*eager/lazy*)
- Typage à la Hindley-Milner (Robin Milner, prix Turing 1991)

## ON VA VOIR:

- Les langages synchrones, réseaux de Kahn
- LUSTRE et la programmation réactive
- Quelques conseils avant les vacances

## INTRODUCTION

- Mariage du contrôle et de l'informatique
- Description par schéma-bloc (comme Matlab/Simulink, représentation d'un programme par un graphe!) - mais également langage textuel
- Langage déclaratif: ensemble d'équations

## EN PRATIQUE

- Versions académique LUSTRE, industrielle SCADE (Esterel Technologies)
- Nombreux outils, de preuve, test etc.
- Belle sémantique et utilisé couramment dans le contrôle commande (Airbus, Siemens etc.)!

## RÉSEAU DE PROCESSUS SYNCHRONES

- Conception démarrée en 1984 au laboratoire Vérimag, à Grenoble (Nicolas Halbwachs, Paul Caspi)
- Transféré depuis 1993 à Esterel Technologies (maintenant ANSYS) sous le nom de SCADE (clients: Airbus, Scheider Electric etc.)
- Synchrone: un message par arc du réseau est envoyé/reçu à chaque "tic" d'horloge (globale) - permet d'éviter l'utilisation de *tampons de communications* potentiellement non bornés; puissance de calcul similaire aux réseaux de Kahn généraux

## RÉSEAU DE KAHN SYNCHRONE!

- Un programme Lustre opère sur un flot = une *suite de valeurs*: une variable  $x$  en Lustre représente une suite infinie de valeurs  $(x_0, x_1, \dots, x_n, \dots)$
- $x_i$  est la valeur de  $x$  au temps  $i$
- Un programme prend un flot et renvoie un flot
- Toutes les opérations sont globales sur un flot:
  - L'équation de flot  $x = e$  est un raccourci pour  $\forall n, x_n = e_n$
  - L'expression arithmétique sur les flots  $x + y$  renvoie le flot  $(x_0 + y_0, x_1 + y_1, \dots, x_n + y_n, \dots)$

## NOEUDS DES ÉQUATIONS

- Un programme Lustre est un ensemble d'équations
- Chaque équation (a priori potentiellement mutuellement récursives) est définie par un noeud identifié par le mot clé `node`
- Une équation ou noeud est une fonction prenant des flots en argument, renvoyant un flot en résultat

# STRUCTURE D'UN PROGRAMME LUSTRE

- Définit un ensemble d'équations aux flots de données, entre des noeuds
- Syntaxiquement:

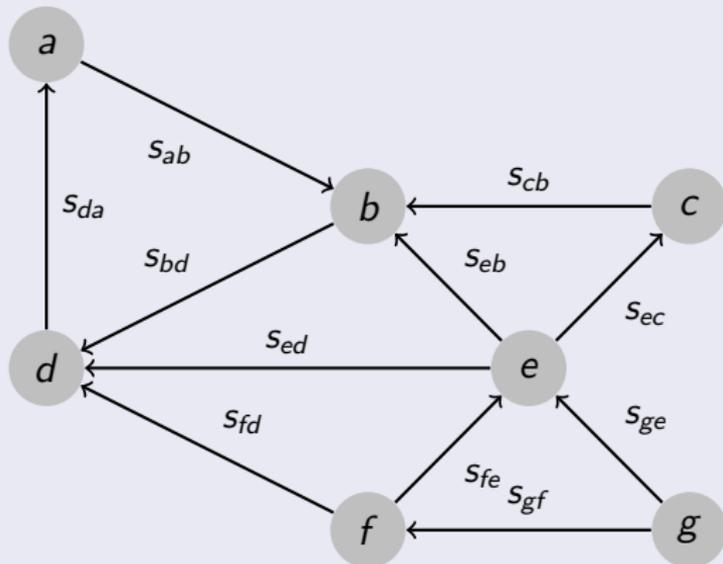
```
[ declaration de constantes ]  
[ declaration de types et de fonctions externes ]  
node NOM (declaration de flots d'entree)  
  __ returns(declaration de flots de sortie);  
  [ var declaration de flots internes; ]  
  let  
  [ assertions; ]  
  Systeme d'equation des flots internes et de  
  sortie en fonction des flots internes/d'entree  
  __ EQ1;  
  __ EQ2;  
  __ ... __;  
  __ EQn;  
  tel
```

```
[ autres noeuds ]      7
```

# EXEMPLE

Les noeuds et les flots de données entre les noeuds:

Fonctions  $a$ ,  $b$ ,  $c$ ,  $d$ ,  $e$ ,  $f$  et  $g$  des arcs entrant; flots  $s$  transitant sur les arcs:



## EXEMPLE

```
node saturate(C1, C2: real)
  returns(D: bool);
let
  D=((C1+C2) < 20.0)
tel
```

### EXEMPLE D'EXÉCUTION

Horloge	1	2	3	4	...
C1	10	20	15	5	...
C2	5	3	2	10	...
D	true	false	true	true	...

## CE QUI PEUT ÊTRE “TRANSPORTÉ” PAR LES FLOTS

- types de base: `int`, `bool`, `real` (`bool` est le type des flots de booléens etc.)
- tableaux: `int3`, `real52`, `[int, bool, [int, real]]`, etc.
- n-uplets: `(bool, bool)`, `int, bool, real`) etc.

Aucune fonction récursive, aucun type récursif, aucunes boucles (par contre, les définitions de flots peuvent être mutuellement récursives!)

## CONSTANTES

true est un flot! (c'est le flot (*true, true, true, ...*)) de même pour toute constante numérique.

## ARITHMÉTIQUES ET COMPARAISON

+, -, \*, div, mod, /, - unaire, =, <>, <, >, <=, >= toujours sur les flots synchrones (s'évaluent à chaque instant et s'exécutent "en temps zéro").

## LOGIQUES

or, xor, and, =>, not.

## CONTRÔLE

if . then . else s'applique encore une fois comme un filtre sur chaque entrée à chaque instant, évalué en "temps zéro".

```
node diff(E: real) returns (B: bool; S: real);  
let  
  B = E > 1.0;  
  S = if B then 0.0 else E - 1.0;  
tel
```

Qu'est-ce que cela fait?

```
node diff(E: real) returns (B: bool; S: real);  
let  
  B = E > 1.0;  
  S = if B then 0.0 else E - 1.0;  
tel
```

Qu'est-ce que cela fait?

## PRE (*précédent*)

Donne la valeur au temps précédent, d'un flot argument:  $\text{pre}(x)$  est le flot  $(\perp, x_0, \dots, x_{n-1}, \dots)$

## -> (*suivi de*)

Est utilisé pour donner des valeurs initiales d'un flot:  $x \rightarrow y$  est le flot  $(x_0, y_1, \dots, y_n, \dots)$

## COMPTEUR D'ÉVÉNEMENTS

```
node Count(evt, reset: bool) returns (count: int);  
let  
  count = if (true->reset) then 0  
          else if evt then pre(count)+1  
          else pre(count);  
tel
```

## EXPLICATION INFORMELLE

- `true->reset` est un flot booléen: égal à vrai à l'instant initial et quand `reset` est vrai
- quand il est vrai, la valeur de `count` est renvoyée égale à zéro
- sinon, quand `evt` est vrai, on renvoie la valeur à l'instant précédent de `count` plus 1; sinon on conserve l'ancienne valeur

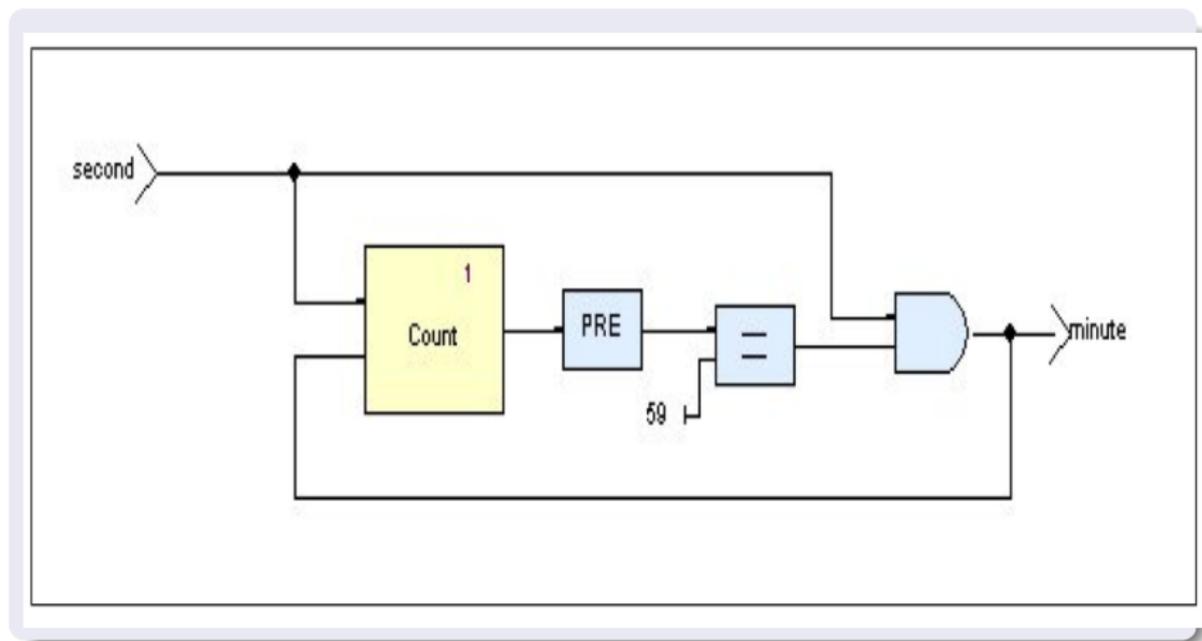
## COMPTER LES MINUTES ET SECONDES

```
mod60 = Count(second , minute );  
minute = second and pre(mod60)=59;
```

## EXPLICATION

- mod60 est la sortie du noeud Count, qui compte les secondes, et se remet à zéro chaque minute
- minute est vrai quand seconde est cadencé et que sa valeur précédente est de 59

# REPRÉSENTATION GRAPHIQUE

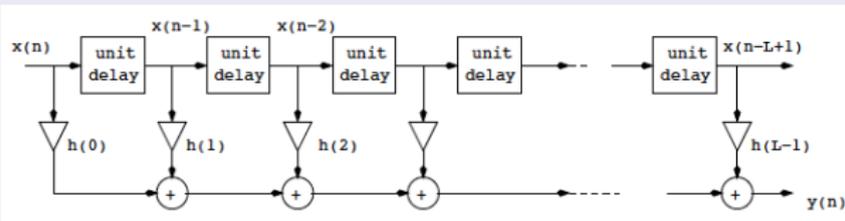


## FILTRES LINÉAIRES À RÉPONSE FINIE

- Entrée à l'instant  $n$ ,  $x_n$
- Sortie à l'instant  $n$ ,  $y_n$  donnée par:

$$y_n = \sum_{m=0}^{L-1} b_m x_{n-m}$$

## GRAPHIQUEMENT

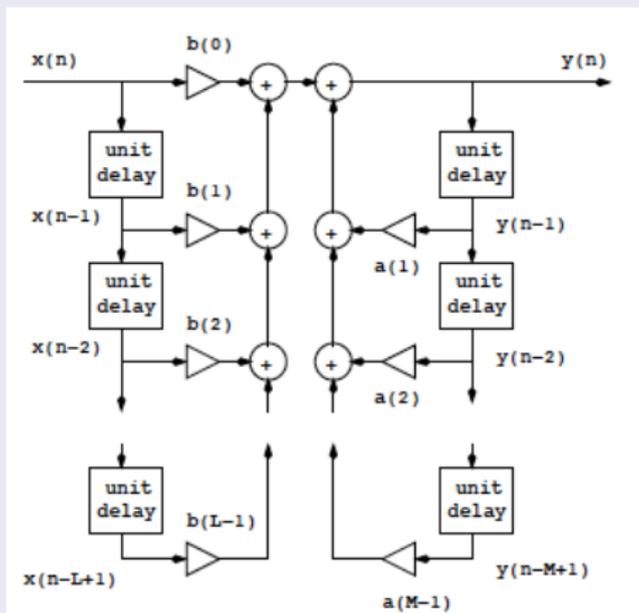


## FILTRES LINÉAIRES À RÉPONSE INFINIE (FILTRES RÉCURSIFS)

- Entrée à l'instant  $n$ ,  $x_n$
- Sortie à l'instant  $n$ ,  $y_n$  donnée par:

$$y_n = \sum_{m=0}^{L-1} b_m x_{n-m} + \sum_{m=1}^{M-1} a_m y_{n-m}$$

## GRAPHIQUEMENT



## CODE LUSTRE

Exemple:  $y_n = x_n + 0.9y_{n-1}$ :

```
node filter(x: real) returns (y: real);  
  let  
    y = x+0.0 -> 0.9*pre(y);  
  tel;
```

## “WATCHDOG”

- permet de gérer des échéances
- émet alarm quand watchdog est en attente et que deadline est vrai:

```
node WATCHDOG1(set, reset, deadline: bool)
  return (alarm: bool);
var watchdog_is_on: bool;
let
  alarm = deadline and watchdog_is_on;
  watchdog_is_on = false -> if set then true
                             else if reset then false
                             else pre(watchdog_is_on);
  assert not(set and reset);
tel;
```

(les flots booléens set et reset ne doivent pas être vrais en même temps!)

Et questions? (10 minutes)

## RESTRICTION SYNTAXIQUE

- `let x=x+1;` : le flot `x` dépend instantanément de lui-même, pas possible! (ou alors résolution d'équations, qui ne donnerait pas de solution ici!)
- condition syntaxique imposée: une variable récursive doit être gardée par un délai. On ne peut pas écrire les choses suivantes:

```
x = x+1;
```

ni:

```
x = if b then y else z;
```

```
y = if b then t else x;
```

## EN FAIT...

- Un flot de données est un couple fait:
  - d'une suite infinie de valeurs d'un certain type
  - d'une horloge définissant les instants où ces valeurs sont définies
- Une horloge est soit:
  - l'horloge de base (celle que l'on a utilisée jusqu'à présent)
  - un flot de données de type booléen

## OPÉRATEUR DE SOUS ÉCHANTILLONNAGE WHEN

- Permet de cadencer différemment des processus (=noeuds), mais toujours selon un multiple du temps de base
- Opérateur de sous-échantillonnage  $X$  when  $B$ , où  $X$  est un flot quelconque,  $B$  un flot booléen
- Exemple:

B	<i>false</i>	<i>false</i>	<i>true</i>	<i>true</i>	<i>false</i>	<i>true</i>
X	$X_0$	$X_1$	$X_2$	$X_3$	$X_4$	$X_5$
Y=X when B			$X_2$	$X_3$		$X_5$

## OPÉRATEUR CURRENT

- Injecter un flot lent dans un nouveau flot rapide (cadencé au temps de base)
- Exemple:

B	<i>false</i>	<i>false</i>	<i>true</i>	<i>true</i>	<i>false</i>	<i>true</i>
X	$X_0$	$X_1$	$X_2$	$X_3$	$X_4$	$X_5$
Y=X when B			$X_2$	$X_3$		$X_5$
Z=current Y	$\perp$	$\perp$	$X_2$	$X_3$	$X_3$	$X_5$

- Remarque: au début Z n'a pas de valeur; on utilise souvent `current ... -> Y` plutôt que `current Y`

## ADDITIONNEUR

- On considère le code:

```
node somme(i: int) returns (s: int);
let s = i -> pre s + i
tel;
```

- On a par exemple:

1	1	1	1	1	1	1
cond	<i>true</i>	<i>false</i>	<i>true</i>	<i>true</i>	<i>false</i>	<i>true</i>
somme 1	1	2	3	4	5	6
somme(1 when cond)	1		2	3		4
(somme 1) when cond	1		3	4		6

- Donc en général:  $f(x \text{ when } c) \neq (f \ x) \text{ when } c$ ; de même  $\text{current}(x \text{ when } c) \neq x$

## ON POURRAIT VOULOIR ÉCRIRE:

```
let half = true -> not (pre half);  
o = x & (x when half)
```

### COMPILATION?

- Le code correspond au calcul  $y_n = x_n \& x_{2n}$
- Il faudrait donc un mécanisme de passage de valeurs par buffers
- Qui ici ne serait pas borné! ( $n, \dots, 2n!$ )
- Ceci est interdit pas un calcul d'horloge

# CALCUL D'HORLOGES, ENCORE!

- Les horloges utilisées par un noeud doivent être déclarées et visibles dans l'interface du noeud:

- Exemple: déclaration d'horloge

```
node stables(i: int)  
returns (s: int; ncond: bool; (ns: int) when ncond);
```

- puis déclaration d'horloges locales:

```
var cond : bool;  
    (l: int) when cond;
```

- puis le code lui-même:

```
let  
    cond = true  $\rightarrow$  i  $\diamond$  pre i; ncond = not cond;  
    l = somme(i when cond); s = current(l);  
    ns = somme(i when ncond):  
tel;
```

# DÉCLARATIONS D'HORLOGES ET CHOIX D'IMPLÉMENTATION

## LES HORLOGES

- les constantes sont cadencées sur l'horloge de base du noeud courant
- par défaut, les variables sont sur l'horloge de base du noeud
- $clock(e_1 \text{ op } e_2) = clock(e_1) = clock(e_2)$
- $clock(e \text{ when } c) = c$
- $clock(current(e)) = clock(clock(e))$

## CHOIX D'IMPLÉMENTATION

- Les horloges sont déclarées et vérifiées
- Pas d'inférence, tout est déclaré (ou règles implicites, voir plus haut)
- Deux horloges sont exactes si elles sont syntaxiquement égales

## PREUVE

- On peut vérifier des *propriétés temporelles*, parlant d'événements dans le futur (“toujours dans le futur” ou “un jour dans le futur”) - plus général que les invariants de la preuve à la Hoare
- “Si à un instant  $n$ ,  $x (=x_n)$  est positif, alors il existe un instant  $m > n$  tel que pour tous les instants  $k \geq m$ ,  $y (=y_k)$  est positif”
- Une approche: propriétés codables en Lustre! (processus “observateur” - cf. JML, model-checking etc.)

## LUCID SYNCHRONE

Mariage du paradigme fonctionnel, et réactif...

- Outil de preuve par “model-checking” de programmes LUSTRE
- Assertions dans le code, dans une logique un peu plus compliquée que celle du cours 6...

## EXEMPLE D'ASSERTIONS

- Sémantique de `assert(expr)`: doit être vrai à chaque instant, quel que soit le chemin d'exécution
- `assert(false)` : ne doit jamais être atteignable!
- `assert(not(X and Y))` : les flots X et Y ne doivent jamais être vrais en même temps
- `assert(true->not(X and pre(X)))` : X n'a jamais deux valeurs consécutives vraies.

- On a un programme que l'on veut vérifier  $P(E) : \dots$
- On écrit un noeud "observateur de propriétés"  
 $OBS(E, S) : bool$ .  $OBS$  prend le flot  $E$  d'entrée (le même que pour  $P$ ), prend un flot de sortie (du même type que le flot de sortie de  $P$ ) et renvoie un chaque instant un booléen disant si la propriété à vérifier est vraie ou pas
- On interprète donc le programme LUSTRE  $OBS(E, P(E))$
- LESAR prend  $OBS$  et  $P$  et essaie de vérifier que l'observateur va toujours rendre vrai (peut se faire partiellement par test également, "vérification dynamique" à la JML)

## EXAMPLE

```
node P(E: int) returns (S: bool);  
let  
  S=if (E=0) then not(pre(S)) else (E>0);  
tel  
  
node OBS(E: int, S: bool) returns (B: bool);  
let  
  assert(E=0);  
  B=true  $\rightarrow$  (S xor pre(S));  
tel  
  
node RESULT(E: int) returns (B: bool);  
let  
  B=OBS(E, P(E));  
tel
```

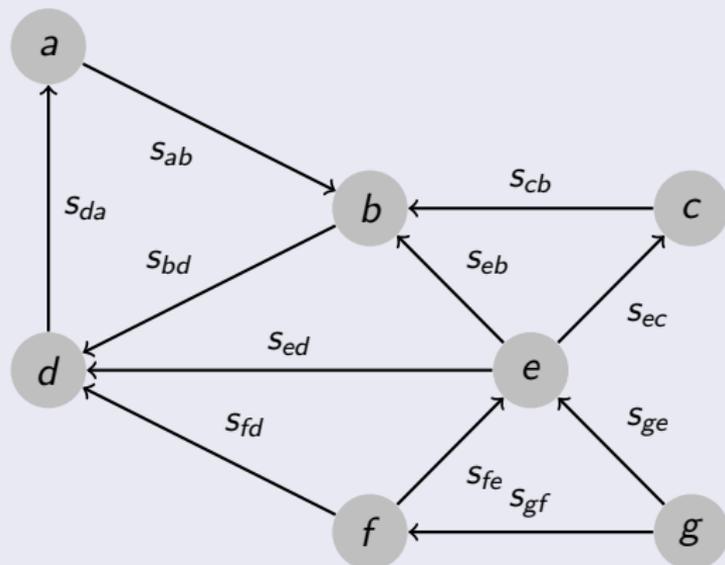
## DE GILLES KAHN (1974)



- Machine théorique formée d'un graphe:
  - dont les noeuds traitent des informations envoyées d'autres noeuds, envoyées par message, par une file non-bornée de messages
  - et renvoient sur les arcs sortant des messages à d'autres noeuds
- Abstrait en quelque sorte l'échantillonnage et le traitement discret des données (automatique, traitement du signal etc.)
- Il va falloir imposer une restriction sur le traitement fait par les noeuds pour que cela ait un sens...

# EXEMPLE

Fonctions  $a$ ,  $b$ ,  $c$ ,  $d$ ,  $e$ ,  $f$  et  $g$  des arcs entrant; flots  $s$  transitant sur les arcs:



## DOMAINE SÉMANTIQUE

- Le domaine des données  $\mathcal{S}$  est celui des *suites* de valeurs (dans  $\text{Val}$ ) finies  $(x_0, \dots, x_n)$  ou pas  $(x_0, \dots, x_n, \dots)$ .
- On identifiera la suite finie  $(x_0, \dots, x_n)$  avec la suite infinie à valeur dans  $\text{Val} \cup \{\perp\}$ :  $(x_0, \dots, x_n, \perp, \dots, \perp, \dots)$  donc 
$$\mathcal{S} = \{x : \mathbb{N} \rightarrow \text{Val}_\perp \mid x_i = \perp \Rightarrow (\forall j \geq i, x_j = \perp)\}$$

## ORDRE PARTIEL

- On définit l'ordre partiel *préfixe* sur  $\mathcal{S}$  par, pour  $x, y \in \mathcal{S}$ ,  $x \leq y$  si:

$$x_i \neq \perp \Rightarrow y_i = x_i$$

- Dit de façon plus simple,  $x$  est un préfixe de  $y$ ; et l'ordre préfixe est la restriction à  $\mathcal{S}$  de l'ordre défini au cours 8 pour  $\mathbb{N} \rightarrow \text{Val}_\perp$  ( $\text{Val}_\perp$  étant un CPO)!
- $\mathcal{S}$  est donc un CPO! (vérification triviale)

## EXEMPLE POUR L'ORDRE PRÉFIXE

- $\perp \leq (0, 1, 2, \dots)$
- $(0) \leq (0, 1) \leq (0, 1, 2) \leq \dots \leq (0, 1, 2, \dots)$

## PRÉREQUIS

- En quelque sorte, on veut qu'elles soient calculables
- On impose la continuité! (cf. cours 8)
- On impose pour  $f : \mathcal{S}^n \rightarrow \mathcal{S}^m$  la croissance et la commutation aux *sup*; celle-ci peut s'imposer coordonnée par coordonnée (on suppose ici  $m = n = 1$ ): pour toute  $\omega$ -chaîne  $x^0 \leq x^1 \leq \dots \leq x^j \leq \dots$  de  $\mathcal{S}$ ,

$$f \left( \bigcup_{j \in \mathbb{N}} x^j \right) = \bigcup_{j \in \mathbb{N}} f(x^j)$$

Pour toute  $\omega$ -chaîne  $x^0 \leq x^1 \leq \dots \leq x^n \leq \dots$  on a, pour tout  $j \in \mathbb{N}$ :

$$\begin{aligned} (\bigcup_{i \in \mathbb{N}} f(x^i))_j &= \begin{cases} f(x^k)_j & \exists k \in \mathbb{N}, f(x^k)_j \neq \perp \\ & \text{et } \forall l \geq k, f(x^l)_j = f(x^k)_j \\ \perp & \text{sinon} \end{cases} \\ &= \\ f(\bigcup_{i \in \mathbb{N}} x^i)_j &= f\left(y \rightarrow \begin{cases} x_j^k & \exists k' \in \mathbb{N}, x_j^{k'} \neq \perp \\ \perp & \text{sinon} \end{cases}\right)(x) \end{aligned}$$

## INTUITIVEMENT

- Pour  $j$  fixé, la  $j$ ème valeur du flot de sortie de  $f$  est déterminée par l'image par  $f$  sur un préfixe fini du flot d'entrée
- Sorte d'axiome de "causes finies"!

## EXEMPLE DE FONCTION NON CONTINUE SUR $\mathcal{S}$

Soit  $g : \mathcal{S} \rightarrow \mathcal{S}$  telle que:

$$g(x) = \begin{cases} (0, \dots, 0, \dots) & \text{si } x \text{ est fini} \\ (1, \dots, 1, \dots) & \text{si } x \text{ est infini} \end{cases}$$

Soit  $y$  flot infini et  $y^i$ ,  $i = 0, 1, \dots$ , tous ses préfixes finis:

$\bigcup_{i \in \mathbb{N}} y^i = y$  mais  $f(\bigcup_{i \in \mathbb{N}} y^i) = (1, \dots)$  et

$\bigcup_{i \in \mathbb{N}} g(y^i) = \bigcup_{i \in \mathbb{N}} (0, \dots) = (0, \dots)$ !

## PRINCIPE

- Chaque noeud  $N$  est une fonction continue

$$f^N : \mathcal{S}^n \rightarrow \mathcal{S}^m$$

- On écrit une équation de point fixe, décomposée sur chaque noeud  $N$ , pour tous les  $m$  arcs sortants de  $N$  vers  $M_1$  à  $M_m$ :

$$\begin{cases} X_{M_1} = f_1^N(X_{L_1}, \dots, X_{L_n}) \\ \dots = \dots \\ X_{M_m} = f_m^N(X_{L_1}, \dots, X_{L_n}) \end{cases}$$

Les  $X_{L_1}, \dots, X_{L_n}$  vers  $N$  sont les  $n$  arcs entrants en  $N$

- Par Kleene, on a un plus petit point fixe (tous les  $f_i^N$  sont continues sur un CPO): sémantique (dans les suite infinies de valeurs) du réseau!

## VOUS AUREZ BIENTÔT DE VRAIS CHOIX À FAIRE...

- En fin de deuxième année: choisir un PA
- Puis choisir un stage de recherche...
- Puis choisir sa quatrième année
- Continuer après la quatrième année? (recherche ou pas recherche?)

## RÉFORME EUROPÉENNE LMD

Produit du *processus de Bologne* (1999):

- L: “license” 3 ans(+), prépa plus année 2 de l’X
- M: “master” 2 ans, PA (Informatique, Conception et Management de Systèmes Informatiques Complexes, Electrical Engineering, Bio-informatique etc.) et stage et quatrième année
- D: “doctorat” 3 ans(+), en laboratoire ou mixte laboratoire/industrie

## CORPS, ÉCOLES D’APPLIS, MASTER À L’ETRANGER?

- Corps: 2/3 ans, essentiellement un MPA (“Master of Public Administration”) plus corps de fonctionnaire
- Ecoles d’application, 1 an fin de M2 (Télécom, Ensimag, Supélec etc.)
- Master en France (MPRI, COMASIC etc.), Master à

## COMMENCER À RÉFLÉCHIR...

- Parlez à vos enseignants...
- Profitez des stages
- Visitez des entreprises
- Parlez avec vos anciens
- Allez voir les conférences multiples d'anciens etc.

Mais faites un choix avant d'être "choisi"!

## COHÉRENCE D'UN PROJET PROFESSIONNEL!

- Industrie, recherche ou administration?
- Après un M ou un D?

## LA PROCHAINE FOIS

- Pâle!!! (30 juin)

BON TD!