

Π	$::=$	$\overline{\text{defmodtype } X \text{ do } \overline{P} \overline{D} \text{ end}}$
I	$::=$	x
	$ $	X
S	$::=$	$\$behaviour X$
	$ $	$\$param x = t$
P	$::=$	$\$param x$
B	$::=$	$\$defmodule X \text{ do } \overline{P} \overline{S} \overline{B} \text{ end}$
	$ $	$x = v$
	$ $	$\$type x = T$
	$ $	$\$opaque x = T$
E	$::=$	v
	$ $	x
	$ $	EE
	$ $	$\% \{ \overline{l = E} \}$
	$ $	$E.l$
	$ $	$(E \in t)?E : E$
	$ $	$\overline{I[x = t]}$
v	$::=$	c
	$ $	$\% \{ \overline{l = v} \}$
	$ $	$\$ \wedge t \rightarrow t \text{ fn } \overline{x} \rightarrow E$
	$ $	$\$ \cap (\overline{I : T}) \rightarrow T \text{ fn } \overline{I} \rightarrow E$
T	$::=$	t
	$ $	$(\overline{I : T}) \rightarrow T$
	$ $	M
M	$::=$	$\overline{I[x = t]}$
	$ $	$\{ \overline{D} \}$
	$ $	$M \cap M$
	$ $	$M \cup M$
t	$::=$	int
	$ $	$t \rightarrow t$
	$ $	$\% \{ \overline{f} \}$
	$ $	$t \vee t$
	$ $	$t \wedge t$
	$ $	$\neg t$
	$ $	α
	$ $	\mathbb{O}
	$ $	$\overline{I[x = t]} . x$
D	$::=$	$\$module X : T$
	$ $	$\$callback x : T$
	$ $	$\$opaque x$
	$ $	$\$type x = T$

Figure 1: Syntax of the surface language