# PC3R Cours 09 - Programmation Synchrone

Romain Demangeon

PC3R MU1IN507 - STL S2

08/04/2021



#### **Précisions**

- ► Cours 09 08/04/21 : Programmation synchrone
- ► Cours 10 15/04/21 : Ouverture (présentation de PPC)
- ► TD 09 : synchrone (Esterel)
- ► TD 10 : synchrone (Lustre)
- ▶ Pas de TME 09/10 (projet).
- Projet:
  - deadline: Dimanche 16 Mai,



# Différence de styles

- Programmation standard:
  - on exécute un programme avec des arguments quand on en a besoin.
  - le programme calcule puis termine.
  - on récupère un résultat.
  - on peut relancer le programme plus tard.
- Programmation interactive:
  - le programme interagit avec l'environnement,
  - des évènements produisent des réactions,
  - le rythme est dicté par le programme.
- ► Programmation réactive:
  - le rythme est dicté par l'environnement.
  - le temps de réaction doit être tres court.



# Programmation Réactive

- Principe: réagir régulièrement aux évènements de l'environnement.
  - théorie: réaction immédiate,
  - pratique: système interactifs à faible temps de réponse.
- ► Implémentation:
  - automates: simple et efficace.
  - multi-threading: puissant et non-déterministe.
- Langages
  - ▶ impératif: Esterel, Marvin
  - In the street of the street of
  - outils: Scade



## Contexte Historique

- ► INRIA (Sophia-Antipolis): dans les années 1980-1990, exploration de la programmation synchrone et développement d'*Esterel* 
  - exploration de directions connexes: fair threads, Argos, ...
- Gérard Berry: Professeur au Collège de France à l'origine (avec son équipe) du langage Esterel.
  - cours CdF sur Esterel en 2017-2018.
- ► Esterel Technologies (2000-2018):
  - ▶ start-up commercialisant des produits basés sur Esterel et Lustre
  - maintient les outils SCADE
    - description et vérification de systèmes temps réels.
  - absorbée par ANSYS en 2018.



# Esterel: Principes généraux

- Dijectif: réaliser des modèles de systèmes distribués.
- Langage impératif.
  - programmation familière (comparé aux langages de flux)
- Parallèlisme explicite.
- Programmation réactive:
  - pestion simultanée de multiples évènements
  - le programme ne termine pas.



## Instants et Signaux

#### Instants:

- le temps est découpé en instants.
- pendant un instant, chaque acteur du système (processus) effectue des actions simultanément.
- les instants apparaissent explicitement dans le code (principe de coopération)
- il y a une synchronisation à la fin de chaque instant (les processus s'attendent).

#### Signaux:

- les signaux permettent aux processus de communiquer.
- un signal ne dure qu'un instant: il est présent ou non dans l'instant courant.
- la magie de l'implémentation par automate permet de gérer de manière déterministe la présence d'instant
  - si p1 émet s dans un instant et p2 attend s dans ce même instant, la "communication" aura lieu.
- les signaux peuvent être valués (transporter de l'information)
- tick (;) est le signal explicite de fin d'instant.
- on peut fournir au système une "entrée" correspondant à des signaux p; q; p q



#### Premiers mots-clefs

- emit s: émet le signal s pour l'état courant.
- present s: booléen qui vaut vrai ssi s est présent dans l'instant courant.
- ▶ await s: bloque le processus jusqu'à la présence de s
- pause: attends la fin de l'instant courant.
- ► [ | | ]: sépare explicitement un processus en deux processus parallèles: termine quand les deux côtés ont terminé.
- ► [await I1 || await I2]; emit 0
  - attend que I1 et I2 ait été produits pour envoyer 0
  - ▶ ;I1;I2; → ;;0;
  - ▶ I2;;I1; → ;;0;
  - ▶ ;;I1 I2; → ;;0;
- await I1 || await I2; emit 0
  - attend que I2 ait été produit pour envoyer 0
  - ▶ ;I1;I2; → ;;0;
  - ▶ I2;;I1;  $\rightarrow$  0;;;
  - ;;I1 I2; → ;;0;



#### Modules

- un module est un programme *Esterel*:
  - une déclaration des signaux entrée et sortie,
  - corps écrit de manière impérative,
  - définition possible de sous-modules,
  - modules paramétrés (généricité).

```
module M:
% Interface
input I;
output O1, O2;
% Corps
loop
present I then
emit O1
else
emit O2
end present;
pause
end loop
end module
```

- déclaration:
  - utilisation des signaux: input, output, inputoutput, (return)
  - types des signaux: purs, valués, . . .
- corps:
  - boucles (systèmes non terminants)
  - syntaxe explicite (end)
- exemple:
  - ightharpoonup;;I; ightharpoonup02;02;01;02
  - $I;;I;;I \rightarrow 01;02;01;02;01$

#### Exemple classique: ABRO

#### Spécification

Emit an output O as soon as two inputs A and B have occurred. Reset this behavior each time the input R occurs.

```
module ABRO:
  input A, B, R;
  output O;
  loop
    [ await A || await B ];
    emit O
  each R
end module
```

```
    Construction loop ... each
    A;A;A B; B; A B → ;;O;;
    A;A;A B; R B; A B → ;;O;;O
    A:R:B → ;;;
```



#### Expressions de signaux

- await et present testent la présence de signaux dans l'instant courant
  - await s débloque instantanément sa continuation quand s est présent.
  - await s finit l'instant courant quand on l'atteint.

```
await I; emit 0
```

- ▶ ;I → ;0
- ▶ I; → ;
- await immediate s ne finit pas l'instant courant.

```
await immediate I; emit 0
```

- ightharpoonup; I ightharpoonup; 0
- ightharpoonup I; ightharpoonup 0;
- c'est équivalent à : if present I then emit 0 else await I ; emit 0 end present
- expressions booléennes present [ I1 and I2 ] or [ not I3 ]
- attente de plusieurs occurences
  - await 3 S c'est await S; await S; await S
  - dans await n S, l'entier n peut être une variable.



# Magie d'Esterel

```
loop
[ present S then emit O end present | | emit S ]; pause end loop
```

- Emet 0 à chaque instant, de manière déterministe.
- Différent du comportement intuitifs de threads
  - pas de sémantique d'entrelacement
- provient de l'implémentation (par automates) d'Esterel
  - détecte les circularités éventuelles et rejette les programmes.
  - cf. Cours de Gérard Berry ou documents officiels.



#### **Variables**

Programmation impérative classique avec des variables:

- constantes/variables, affectation, occurence.
- émet Equal tous les C instants.



# Signaux Valués

```
déclaration input I : boolean ;
 déclaration + initialisation input I := true : boolean ;
 ▶ lecture de la dernière valeur ?T

    émission valuée emit 0 (13)

module Observe :
  input I := 0: integer;
  output O: integer;
  loop
   emit O (?1);
   pause
 end loop
 end module
;I(1);;I(2) \rightarrow 0(0);0(1);0(1);0(2)
```



# Signaux Valués (II)

- ▶ ne fonctionne pas: emit S (?S + 1)
  - principe général: un processus ne doit pas émettre et écouter un même signal pendant un même instant.
- ▶ fonctionne (pre prend la valeur à l'instant précédent):

```
module COUNT:
  input I;
  output COUNT := 0 : integer;
  every I do
   emit COUNT(pre(?COUNT) + 1)
  end every
end module
```



# Combinaison de signaux valués

impossible:

```
module DEUXVALEURS:
   output O : integer;
   [
     emit O(1)
     emit O(0)
   ]
end module
```

- pour les signaux valués simples, une seule émission est possible lors d'un même instant.
- combine autorise les émissions multiples.
- on doit donner une opération de combinaison explicite.
- possible:

```
module DEUXVALEURS:
  output O : combine integer with +;
  [
    emit O(1)
  ||
    emit O(0)
  ]
end module
```



# Combinaison (II)

```
module M :
    input I ;
    output O : combine integer with + ;
    var X := 0 : integer in
    loop
       [ emit O (X) ; X := X + 1
       || present I then emit O (10) ] ;
       pause
    end loop
    end var
    end module

> ;;;I;;I \rightarrow 0;1;2;13;4;5;16
```



#### Capteurs

- signaux valués légers:
  - pas d'information de présence,
  - équivalent à variable externe en lecture seule

```
module Thermometre :
  input Calculate ;
  output Fahrenheit : float ;
  sensor Celsius : float ;
  function c2f (float) : float ;
  loop
    emit Fahrenheit (c2f (?Celsius)) ;
  each Calculate
end module
```

- ▶ function: fonction externe (en C).
  - s'exécute en temps nul.



#### Fonctions Externes

```
module M :
  type T ;
  procedure Increment (T) (int) ;
  function Init () : T ;
  function Test (T) : boolean ;
  var X := Init () : T in
  loop
  if (Test (X))
    then call Increment (X) (1)
    end if ;
    pause
  end loop
  end var
end module
```

fonctions et procédure.



## Préemption

la préemption permet de sortir d'un bloc en présence d'un signal.

```
abort
loop
emit O;
pause
end loop
when A;
emit Aborted
```

```
ightharpoonup;;A; 
ightarrow0;0;Aborted;
```

la préemption faible laisse le bloc finir l'instant.

```
weak abort
loop
emit O;
pause
end loop
when A;
emit Aborted
```

```
ightharpoonup;;A; 
ightharpoonup0;0;O Aborted;
```

On peut raffiner le comportement d'avortement:





## Suspension

la suspension permet de geler un processus dans son état courant

```
suspend
  loop
    emit O ;
    pause
  end loop
when S

ightharpoonup ;S;S; 
ightharpoonup 0;;;0
module threadSynchrone:
 input start, stop, susp, res;
 await immediate start:
 abort
   signal dodo in [
     loop
        await susp;
        abort
          sustain dodo
        when res
     end loop
     suspend
        run PROG()
     when dodo
     end signal
 when stop;
end module
```



## Exception

trap T in ... end trap permet de définir un bloc avec un comportement exceptionnel

```
trap T in
loop
    present I
    then exit T
    end present;
    emit O
    each tick
end trap;
emit E

> ;;I → 0;0;E

raffiné en trap T1, ..., Tn in .. handle T1 do ...
(...) end trap
```



## Sous-modules

```
module M:
    input I;
    output O;
...
end module

module P:
    input I1, I2;
    output O;

run M1/M [ signal I1/I ]
    ||
    run M2/M [ signal I2/I ]
end module
```

paramétrisation par instantiation des signaux/variables du sous-module.



#### Exemple

```
module SPEED:
  input Centimeter, Second;
                                     module REGUL:
  relation Centimeter # Second;
                                       function Regfun (integer, integer)
  output Speed : integer;
                                         : integer;
                                       input Centimeter, Second;
  loop
    var Distance := 0 : integer in
                                       sensor GasPedal : integer;
    abort
                                       relation Centimeter # Second;
      every Centimeter do
                                       output Regul : integer;
        Distance := Distance+1
                                       signal Speed: integer in
      end every
                                         run SPEED
    when Second do
      emit Speed (Distance)
                                         await Speed;
    end abort
                                         sustain Regul (Regfun (? Speed, ? GasPedal)
    end var
                                       end signal
  end loop
                                     end module
end module
```

- relations entre signaux (#, =>) utilisées pour l'optimisation et la vérification
- every S do ...: similaire à loop ... each S mais attends un premier S
- sustain: émission à chaque instant.



## Tâches Asynchrones

- utiliser call sur une fonction C bloque le système pendant son exécution.
  - un appel de fonction est immédiat du point de vue d'Esterel.
- exec TASK t return R permet d'exécuter la task C et d'attendre sa terminaison.
- les tâches peuvent prendre plusieurs instants et "renvoie" une valeur en émettant un signal.

```
module M:

type Coords, Traj;
input Current: Coords;
output NewTrajectory: Traj;
return R;
task ComputeTrajectory (Traj) (Coords);
var T: Traj in
[loop
    await Current;
    exec ComputeTrajectory (T) (?Current)
    return R;
    emit NewTrajectory (T)
end loop

|| (...) |
end war
end module
```



# Tâches (II)

Deux tâches ne peuvent pas avoir le même signal de retour.



# Compilation et Execution

- l'exécution nécessite un runtime spécifique, permettant la gestion du synchrone.
- compilation vers C: strl saucisse.strl → saucisse.c
- compilation depuis C: gcc -c saucisse.c saucisse.main.c puis gcc -o saucisse saucisse.o saucisse.m.o

#### Bilan

Langage synchrone déterministe pour la modélisation de systèmes concurrents et temps réel.



## Exemple: Réveil

```
module reveil matin :
  input Minute :
  input AlarmAt : integer ;
  input CancelAlarm ;
  output WakeUp ;
  output Time : integer ;
    var elapsed : integer in
    elapsed := 0;
    every Minute do
      elapsed := elapsed + 1;
      emit Time (elapsed) ;
    end every
    end var
    every AlarmAt do
      abort
        await ? Alarm At Minute :
        emit WakeUp :
      when CancelAlarm:
    end every]
end module
```



# Exemple: Téléphone (I)

```
module telephone
  input Seconde ; input Decrocher ; input Saisie_numero ;
  input Appel; input Raccrocher;
  output Temps_communication : integer ; output Sonnerie ;
  output Echec_appel :
  loop
  var echec : boolean in
    await Decrocher:
    echec := false :
    abort
      await 10 Seconde :
      echec := true :
    when Saisie_numero :
    if not echec then
      abort
        var total := 0 : integer in
          every Seconde do
            total := total + 1;
            emit Temps_communication (total)
          end every
        end var
      when Raccrocher .
   else await Raccrocher :
  end if
  end var
 end loop
```



# Exemple: Téléphone (II)

```
loop
    var echec : boolean in
      await Appel;
        echec := false :
        abort
          abort
            every Seconde do
              emit Sonnerie ;
            end every;
          when 20 Seconde;
          emit Echec_appel ;
          echec := true :
      when Decrocher:
    if not echec then
      abort
        var total := 0 : integer in
        every Seconde do
          total := total + 1;
          emit Temps_communication (total);
        end everv
        end var
      when Raccrocher:
    end if
    end var
 end loop
end module
```



## Compilateur Esterel

Les programmes contenant des problèmes de causalité sont rejetés à la compilation.

```
rejeté:
   signal S1, S2 in
     emit S1:
     present S2 then
       present S1 else emit S2 end
     end
   end signal
rejeté:
   signal S1, S2 in
    present S1 then emit S2 end;
    pause;
    present S2 then emit S1 end
   end signal
rejeté:
   signal S in
    present S else emit S end;
   end signal
rejeté:
   present S1 then
     emit S2
      present S2 else emit S1 end
   end
```



## Programmation de Flux

#### Principes:

- une horloge principale donne le rythme,
- les données sont des flux: c'est à dire des valeurs produites à des ticks d'horloge
- les programmes sont des équations permettant de créer, modifier, combiner des flux.
- les arguments des fonctions sont des flux, les résultats sont des fluxs.
- Programmation de flux synchrone: le temps est logique (abstrait), à chaque instant on calcule des sorties en fonction des entrées présentes.



#### Lustre et Scade

- LUSTRE: langage synchrone défini en 1985 par P. Caspi et N. Halbwachs (Vérimag, Grenoble)
  - vision fonctionnelle.
  - précision du contrôle par les horloges,
  - capacité de conserver des valeurs dans des registres (pre) entre deux étapes de calcul.
- ► *SCADE* : environnement de développement industriel développé par la société Esterel-Technologies
  - contient un noyau Lustre (mais pas seulement)
  - programmation graphique (graphes), génération de code C
  - utilisé dans le logiciel embarqué critique (Airbus, ...)



## Exemple

```
\label{eq:conditional_condition} \begin{array}{lll} \mathsf{node} \ \ \mathsf{Module1}\big(Y,Z \ : \ \mathsf{int}\big) \\ \mathsf{returns} \ \ \big(X \ : \ \mathsf{int}\big) \ \ ; \\ \mathsf{let} \\ X = \big(Y \ * \ 2\big) \ + \ Z \ \ ; \\ \mathsf{tel} \end{array}
```

- les fonctions sont des noeuds (représentation graphique sous forme de réseau)
- le corps des fonctions est constitué d'équations désordonnées:
  - les définissent les flux de sortie en fonction des flux d'entrée.
    - une équation par flux de sortie.
  - elles peuvent manipuler des flux internes.



#### Primitives de bases

- flots constants
  - 2 c'est le flot 2;2;2;2;...
- opérations élémentaires de flots
  - si X c'est X1;X2;X3;X4;...
  - si Y c'est Y1;Y2;Y3;Y4;...
  - ▶ alors X + Y c'est X1 + Y1; X2 + Y2; X3 + Y3; X4 + Y4;...
- registre pre utilisé comme un délai
  - si X c'est X1;X2;X3;X4;...
  - alors pre X c'est nil;X1;X2;X3;...
- ▶ initialisation -> modifie la première valeur d'un flux
  - si X c'est X1;X2;X3;X4;...
  - si Y c'est Y1;Y2;Y3;Y4;...
  - ▶ alors X -> Y c'est X1;Y2;Y3;Y4...
- l'opérateur primitif fby est défini par -> pre
  - si X c'est X1;X2;X3;X4;...
  - si Y c'est Y1;Y2;Y3;Y4;...
  - ▶ alors X fby Y c'est X1;Y1;Y2;Y3;Y4...



## Exemples

Convolution (moyenne des deux dernières valeurs):

```
node Convolution (X: real) returns (Y: real); let Y = (X + 0 \rightarrow pre X)/2; tel
```

Fronts montants (passage de faux à vrai):

```
node Edge (X : bool)
returns (Y: bool);
let
Y = false -> X and not pre (X);
tel
```

Fronts descendants (passage de vrai à faux):

```
node Falling_Edge (X : bool)
returns (Y: bool);
let
Y = Edge(not X);
tel
```



# Exemples (II)

#### ► Bascule:

```
node SWITCH1 (set, reset, initial: bool) returns (level: bool);
let
    level = initial -> if set then true
        else if reset then false
        else pre(level);
tel
```

#### Compteur:

```
\label{eq:node_counter} \begin{array}{lll} \text{node} \ \text{COUNTER} \ (\text{init} \ , \ \text{incr: int;} \ X, \ \text{reset: bool}) \ \text{returns} \ (N: int); \\ \text{var} \ PN: \ \text{int;} \\ \text{let} \\ PN = \ \text{init} \ \longrightarrow \ \text{pre} \ N; \\ N = \ \text{if} \ \text{reset then init} \\ & \ \text{else if} \ X \ \text{then} \ PN + \ \text{incr} \\ & \ \text{else} \ PN; \\ \text{tel} \end{array} \right\}
```



## Dépendences cycliques

un *deadlock* se produit si deux flux sont mutuellements dépendants.

```
node integrator(F,STEP,init: real) returns (Y: real);
let
  Y = init -> pre(Y) + ((F + pre(F))*STEP)/2.0;
tel

node sincos(omega:real) returns (sin, cos: real);
let
  sin = omega * integrator(cos,0.1,0.0);
  cos = omega * integrator(-sin,0.1,1.0);
tel
```

on peut (souvent) s'en sortir en utilisant pre:

```
node sincos(omega : real) returns (sin, cos: real);
var pcos, psin: real;
let
   pcos = 1.0 fby(cos);
   psin = 0.0 fby sin;
   sin = omega * integrator(pcos,0.1,0.0);
   cos = omega * integrator(-psin,0.1,1.0);
tel

node integrator(F,STEP,init: real) returns (Y: real);
let
   Y = init -> pre(Y) + ((F + pre(F))*STEP)/2.0;
```



## Horloge

- Lustre permet un contrôle précis du temps (des fréquences des signaux), grâce à la définition d'horloges.
- chaque noeud a comme horloge l'horloge de ses paramètres (par défaut, c'est l'horloge initiale des tick).
- s1 when s2 prend un flux de valeurs s1 et un flux booléen s2 sur la même horloge et produit un flux correspondant aux valeurs de s1 émises seulement quand s2 est vrai.
  - si X c'est X1; X2; X3; X4; X5; X6; X7; X8; ...
  - ▶ si Y c'est true; false; true; false; true; false; false; ....
  - alors X when Y c'est X1;;X3;;X5;X6;;;...
- current s1 règle un flux sur l'horloge du noeud.
  - current(X when Y) c'est X1;X1;X3;X3;X5;X6;X6;X6;...
  - ce n'est pas X



#### **Tableaux**

```
node Retard(const size: int; x: bool) returns (y: bool);
var T : bool^(size+1);
let
  T[0]= x;
  T[1..size]= false^size -> pre(T[0..size-1]);
  y = T[size];
tel;

node Main(E: bool) returns (S: bool);
let
  S = Retard(5, E);
tel;
```

- ▶ ^ définit un tableau (un flux de tableau, donc).
- d'autres opérations: par exemples, red fait un fold



#### Récursion

```
node Recursive (const d:int; x:bool) returns(y:bool); let y = with d=0 then x else (false \rightarrow pre(Recursive(d-1, x))); tel node Main (A:bool) returns (S:bool); let S = Recursive(10, A); tel
```

récursion avec cas d'arrêt explicite.



#### Bilan

- Langages synchrones réactifs:
  - basés sur les notions d'instants et de signaux.
  - combinent des signaux/flux pour créer d'autres signaux/flux.
  - Expressivité: opérateurs temporels, manipulation d'horloge, ...
  - simplicité de la programmation.
  - complexité du runtime:
    - rejet de programmes mal-formés (circularités, ...)
- Utilisation en tant que modèle industriel pour les systèmes embarqués critiques (véhicules, ...)



#### Conclusion

- Résumé:
  - se souvenir de l'existence de langages synchrones et de leur utilité pour construire des modèles de systèmes embarqués.
  - comprendre le principe de programmation synchrone.
- ► TD / TME:
  - ► TD 9: Exercices d'Esterel.
  - ► TD 10: Exercices de Lustre.
  - ► TMEs 9 et 10: Dédiés au projet. (pas de robot cette année)
- ► Séance prochaine:
  - Ouverture: Pi en Go (préparation à PPC).

