



# La **Cer**tification **C**ompositionnelle des **L**ogiciels **E**mbarqués Critique**S** et **S**ûrs

## Documentation du traducteur Scade2B

L\_Tâche \_préliminaire



Livrable	Documentation du traducteur Scade2B								
Projet	CERCLES2	N° de contrat	ANR-10-SEGI-017						
Référence livrable	L_Tâche _préliminaire	Date	octobre 2013						
Statut	préliminaire	Version	0.1						
Point de contact	Florian Thibord	Organisation	PPS						
Tél/Fax	Tél: +33 6 85 14 54 89	Courriel	florian.thibord@						
2 0 2 / 2 0 3 /	1e1: +33 6 85 14 54 89		pps.univ-paris-diderot.fr						



### Auteurs

Nom	Organisation	Courriel
Florian Thibord	PPS	florian.thibord@
FIORIAII TIIIDOIU	113	pps.univ-paris-diderot.fr

Version	Statut	Date	Page			
0.1	préliminaire	octobre 2013	3 sur 8			



## Historique des changements

Version	Date	Modification	Pages
0.1	26 oct. 2013	Création	toutes

Version	Statut	Date	Page			
0.1	préliminaire	octobre 2013	4 sur 8			



## Table des matières

	1.1.1	Solution 1														
	I.1.2	Solution 2														,
	I.1.3	Solution 2														
.2	Utili	sation de ma	achines	para	ımé	trée	s.									



## I. Initialisation d'un registre à partir d'une entrée d'un composant

### I.1 Exemple: integrateur\_sature

Jusqu'à présent, les registres étaient initialisé uniquement avec des constantes, or nous aimerions pouvoir utiliser une entrée du composant pour initialiser un registre.

 $Consid\'erons~l'exemple~\textbf{integrateur\_sature}~suivant:$ 

Planche à venir...

Ce noeud contient une opération fby, dont l'initialisation correspond à l'entrée P\_INITIALISATION. La version textuelle de ce noeud est la suivante :

FIGURE I.1: Version textuelle du composant integrateur\_sature

```
node integrateur_sature(incr : int; P_INITIALISATION : int; P_SATURATION : int)
  returns (integr : int; integr_m1 : int)
var
  _L1 : int;
  _L2 : int;
  _L3 : int;
  _L7 : bool;
  _L6 : int;
  _L8 : int;
  _L9 : int;
let
  _L1= incr;
  integr= _L6;
  integr_m1= _L3;
  _{L2} = _{L1} + _{L3};
  _L3= fby(_L6; 1; _L8);
  = L7;
  _L6, _L7= #1 saturation(_L2, _L9);
  _L8= P_INITIALISATION;
  _L9= P_SATURATION;
tel
```



Si on traduit ce noeud dans l'état actuel du traducteur, on obtiendra le couple de machines B suivantes :

FIGURE I.2: Machines B de integrateur\_sature

```
MACHINE M_integrateur_sature
                                          IMPLEMENTATION M_integrateur_sature_i
SEES M_Consts
                                          REFINES M_integrateur_sature
OPERATIONS
                                          SEES M_Consts
                                          IMPORTS M_saturation
integr,integr_m1<--integrateur_sature(</pre>
  incr,P_INITIALISATION,P_SATURATION)=
                                          CONCRETE_VARIABLES L3
PRE
                                          INVARIANT
   P_SATURATION : INT &
                                             L3: INT
                                          INITIALISATION
   P_INITIALISATION : INT &
   incr : INT
                                             L3 := L8
 THEN
   integr_m1 :: { ii | ii : INT }||
                                          OPERATIONS
   integr :: { ii | ii : INT }
END
                                          integr,integr_m1<--integrateur_sature(</pre>
END
                                            incr,P_INITIALISATION,P_SATURATION)=
                                           VAR L1, L2, L7, L6, L8, L9 IN
                                             integr_m1 := L3;
                                             L9 := P_SATURATION;
                                             L8 := P_INITIALISATION;
                                             L1 := incr;
                                             L2 := L1 + L3;
                                             L6, L7 <-- saturation(L2, L9);
                                             integr := L6;
                                             L3 := L6
                                           END
```

L'implémentation n'est pas correctement initialisée. Dans la clause INITIALISATION, la variable L8 n'est pas définie, car c'est une variable locale de l'opération qui reçoit le flux d'entrée P\_INITIALISATION. Plusieurs solutions permettent de résoudre ce problème :

 Solution 1 : Déclarer une nouvelle variable d'état temps, de type INT, initialisée à 0, et réaliser l'initialisation du registre non plus dans la clause INITIALISATION, mais en début d'opération.

**END** 

 Solution 2 : A la place de la variable L8 comme paramètre de la machine, utiliser l'entrée P\_INITIALISATION, et supprimer cette entrée de la liste des paramètres d'entrées de l'opération.

### I.1.1 Solution 1

En utilisant une substitution Condition en début d'opération, on peut tester la valeur de la variable d'état temps et affecter la valeur du registre en conséquence :

Version	Statut	Date	Page		
0.1	préliminaire	octobre 2013	7 sur 8		



```
IF temps = 0 THEN L3 := L8 ELSE L3 := L3 END;
```

Or, en début d'opération, L8 n'a pas encore été affectée, il faut donc placer la substitution dans laquelle L8 est affectée d'une valeur avant la condition. Ainsi l'opération de cette machine est correcte.

Cependant, quelle valeur donner au registre L3 dans la clause INITIALISATION? Cette valeur d'initialisation ne sera pas prise en compte par l'opération car la première L3 sera immédiatement affectée par la valeur d'initialisation dans la substitution condition. Mais pour les obligations de preuves, il faut que les substitutions de la clause INITIALISATION respectent l'INVARIANT de la machine. Si un invariant est lié au registre L3, on ne peut pas lui affecter une valeur d'initialisation aléatoire. Dans l'exemple, le registre est lié à la sortie integr\_m1. Si on pose la condition suivante sur cette sortie :

```
guarantee G_1 : integr_m1 < 10 and integr_m1 != 0</pre>
```

Elle sera traduite par l'invariant B :

```
INVARIANT
L3 : INT & L3 < 10 & L3 <> 0
```

Il faut donc initialiser le registre à une valeur respectant cet invariant, alors que cette valeur ne sera jamais utilisée. Une solution n'ayant pas ce genre de contrainte est donc préférable.

### I.1.2 Solution 2

En utilisant des machines paramétrées, on peut alors directement initialiser les variables d'état de la machine avec les paramètres donnés. On a alors plus besoin d'une substitution condition en début d'opération. Cette solution consiste à paramétrer la machine avec la variable L8, qui ne sera plus une variable locale de l'opération mais un paramètre de la machine. Pour que la machine IMPLEMENTATION soit correcte, il faut ajouter une clause CONSTRAINTS dans laquelle on indique le type et les restrictions liées aux différents paramètres de la machine, sous forme de prédicat.

Dans la clause INITIALISATION, L8 sera alors défini, et les obligations de preuves s'appuieront sur le prédicat défini dans la clause CONSTRAINTS pour vérifier la correction de l'initialisation de la machine.

Dans l'opération, L8 est affectée par l'entrée de l'opération P\_INITIALISATION, et les deux .... Réécrire avec P\_INITIALISATION en paramètre?

### 1.2 Utilisation de machines paramétrées