Une approche synchrone à la conception de systèmes embarqués temps réel

Dumitru Potop-Butucaru

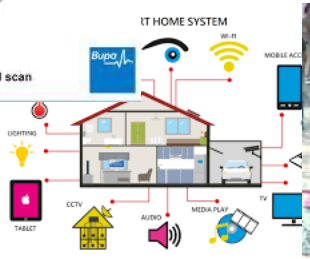
dumitru.potop@inria.fr

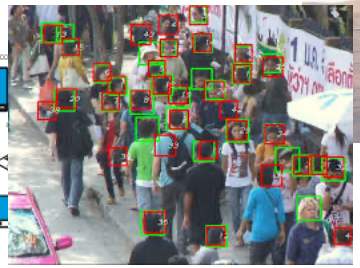
cours EPITA, 2022

Contenu de ce cours

Système embarqué

A person having an MRI scan



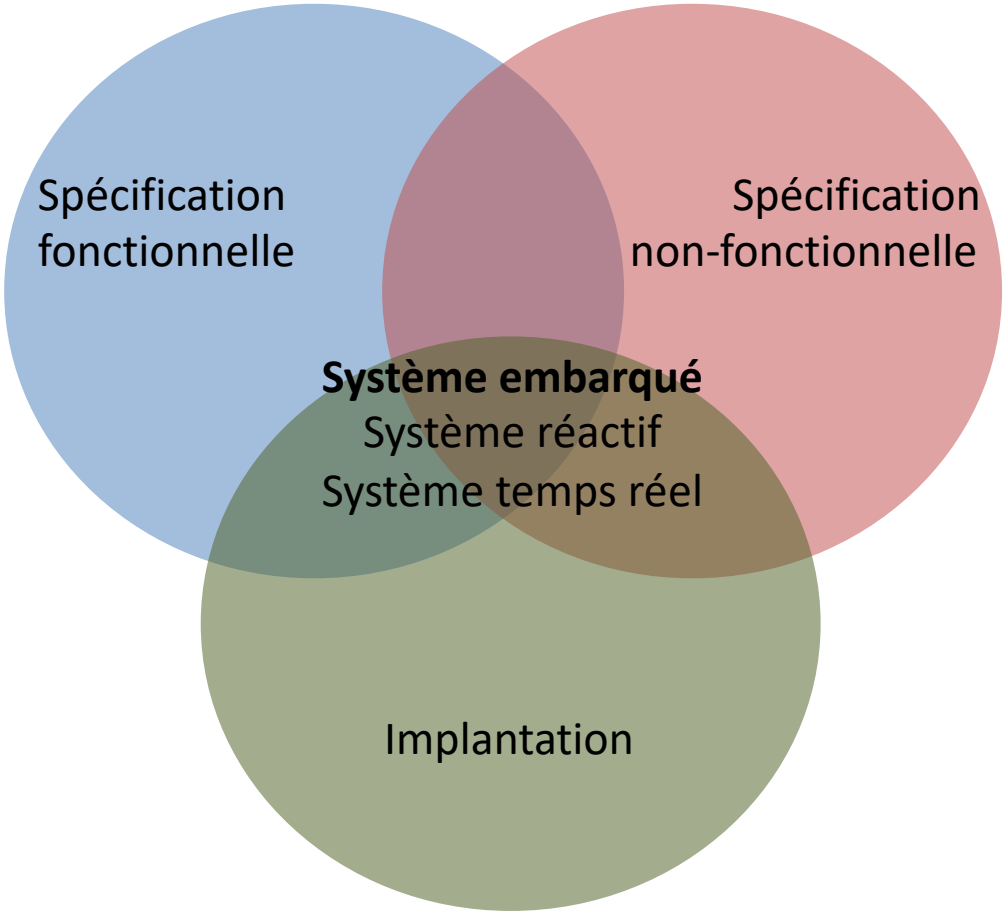


Contenu de ce cours

Système embarqué
Système réactif
Système temps réel

Contenu de ce cours

Langages dédiés
- Synchrones
- LET = logical execution time



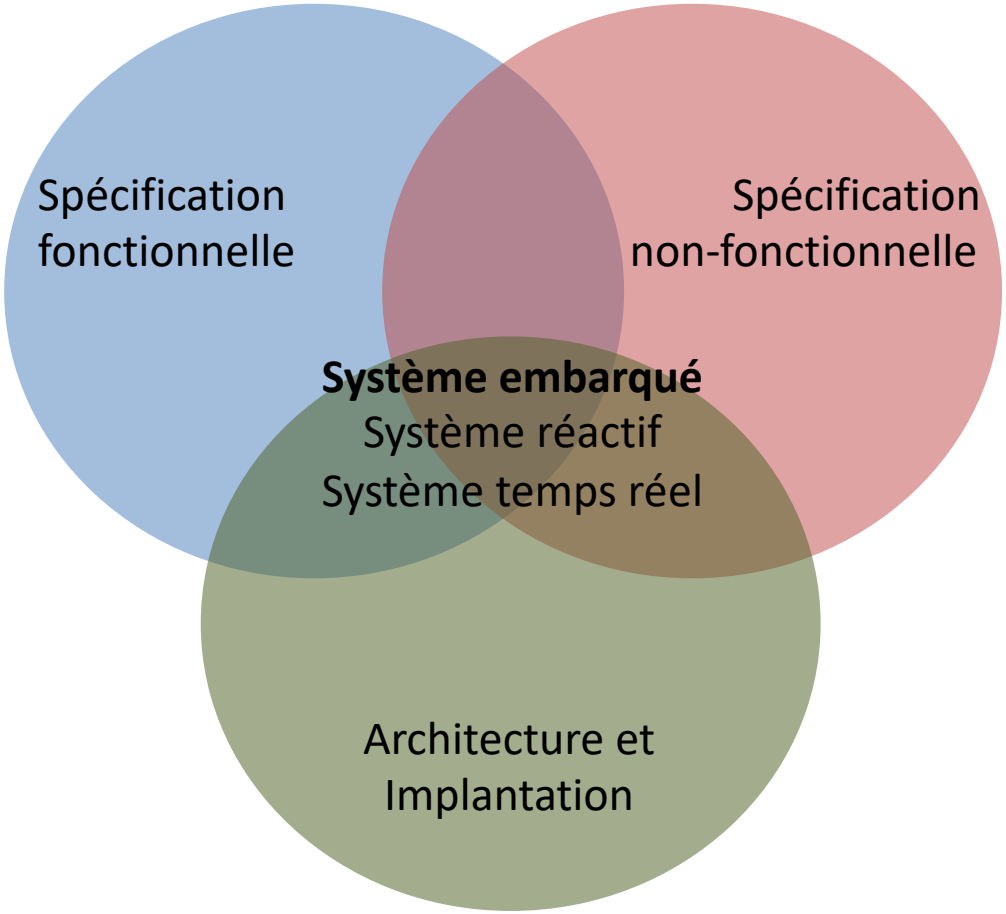
Temps réel
Mémoire
Partitionnement…

Système embarqué
Système réactif
Système temps réel

Architectures dédiées
ARINC 653
Ordonnancement (en ligne, hors ligne)
Génération de code

Contenu de ce cours

Langages dédiés
- Synchrones
- LET = logical execution time



Temps réel
Mémoire
Partitionnement…

Approche "hands-on"
- Spécification
- Génération de code
- Exécution sur PC et cartes Raspberry Pi

Architectures dédiées
ARINC 653
Ordonnancement (en ligne, hors ligne)
Génération de code

Contenu de ce cours – le bas niveau

- C'est un cours intégratif !
  - Connaissances utilisées systématiquement :
    - Programmation en C
    - Compilation de programmes C
      - Compilation séparée (plusieurs fichiers, chacun compilé séparément, avec édition de lien par la suite)
      - Manipulation de répertoires "include" et de répertoires de bibliothèques
      - Makefiles ou scripts sh/bash
    - Utilisation de traçage pour le débogage (pas de gdb ou xcode sur cible embarquée)
- Outils open-source
  - Heptagon, gcc (compilateurs), RPi653 (OS)
  - Situation proche d'un environnement de production, où les outils très stables (e.g. gcc) et les outils moins stables se cotoient
    - Vous êtes de futurs ingénieurs !
- Outil industriel – atelier Asterios

Points particuliers

- Flot de données
  - Je vous incite fortement à bien vous approprier ce paradigme de programmation
    - Domaines d'utilisation:
      - Temps réel (Lustre/Scade/Heptagon…)
      - Traitement de signal (Simulink…)
      - Machine Learning – Tensorflow/Jax/Keras, PyTorch, ONNX…
        - » Les aspects avancés traités dans ce cours (état, multi-périodes…) seront de plus en plus utilisés dans le futur
        - » L'embarquement de l'IA est un problème pas bien résolu
- Programmation bas-niveau et système
  - Le besoin existera toujours, même si les plates-formes changent
  - Exemple : comment mettre un code (e.g. ML) sur une carte embarquée

Evaluation

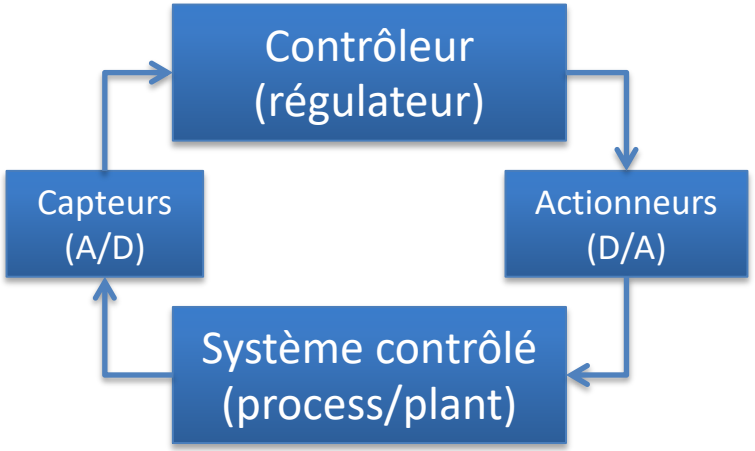
- Contrôle continu (sur le TP)
  - Travail individuel, les 2 premiers TP
  - Travail par **binôme**/trinôme, en fonction du nombre de cartes Raspberry Pi que l'on aura à disposition, de votre nombre, et de la politique sanitaire…
  - Évaluation par problème résolu
    - n'hésitez pas à m'appeler dès qu'un problème est résolu (ou dès que vous êtes bloqués)
    - Vous pouvez résoudre un problème lors du TP où il est donné, ou dans les 2 TPs suivants
      - sauf pour ceux des 2 derniers TP, qui doivent être finis avant la fin du module
  - 1 séance = 2h de cours + 2h de TP (en principe)

Aspects techniques

- À partir du 3ème TP
  - Utilisation de machines virtuelles VirtualBox
    - Image fournie
    - Tout le monde a le même environnement de travail
    - Puce x86 requise sur l'ordinateur
- Pour la deuxième moitié du cours
  - carte Raspberry Pi 1 version B+
    - RPi 2 et 3 ne sont pas bons
  - carte mémoire SD et adaptateur permettant de la connecter au PC
  - câble USB-série
  - câble d'alimentation (optionnel, fonction du type de câble USB-série)

Système **cyber-physique** vs. Système de **contrôle embarqué**

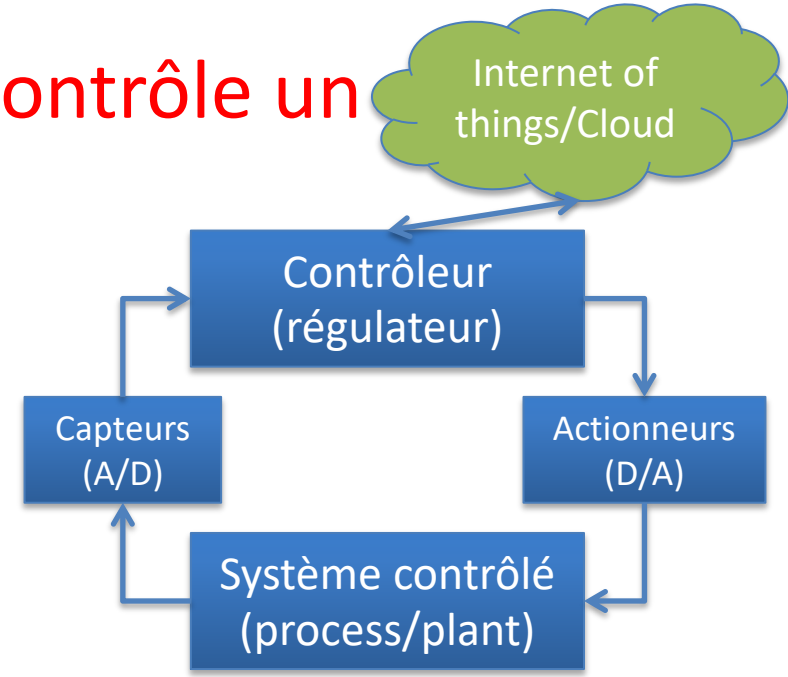
- Système informatique qui contrôle un système « physique » englobant
  - Cyber-physique – accent mis sur l'interaction entre environnement physique et système informatique
  - Contrôle embarqué – accent mis sur le contrôleur informatique



Système **cyber-physique** vs. Système de **contrôle embarqué**

Edge computing

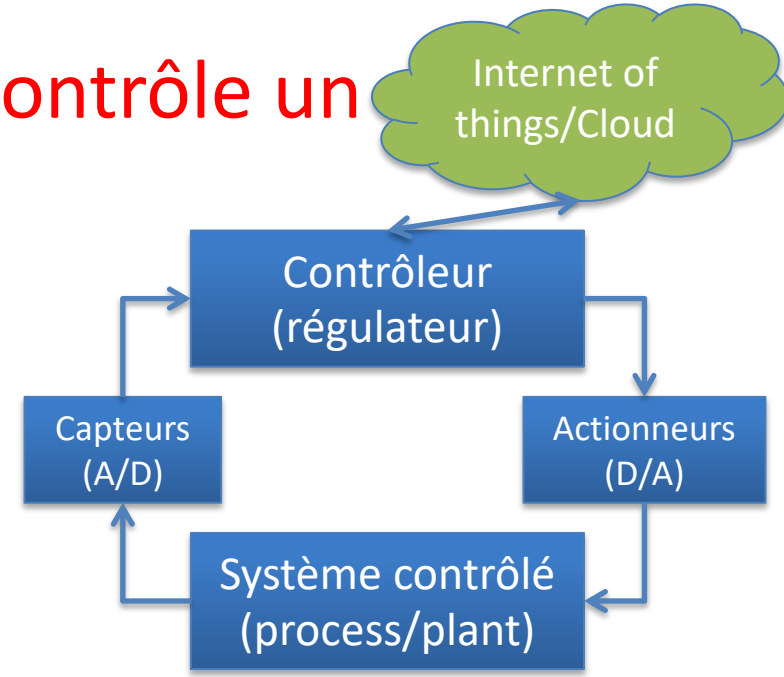
- Système informatique qui contrôle un « physique » englobant
  - Cyber-physique – accent mis sur l'interaction entre environnement physique et système informatique
  - Contrôle embarqué – accent mis sur le contrôleur informatique



Système **cyber-physique** vs. Système de **contrôle embarqué**

Edge computing

- Système informatique qui contrôle un « physique » englobant
  - Cyber-physique – accent mis sur l'interaction entre environnement physique et système informatique
  - Contrôle embarqué – accent mis sur le contrôleur informatique

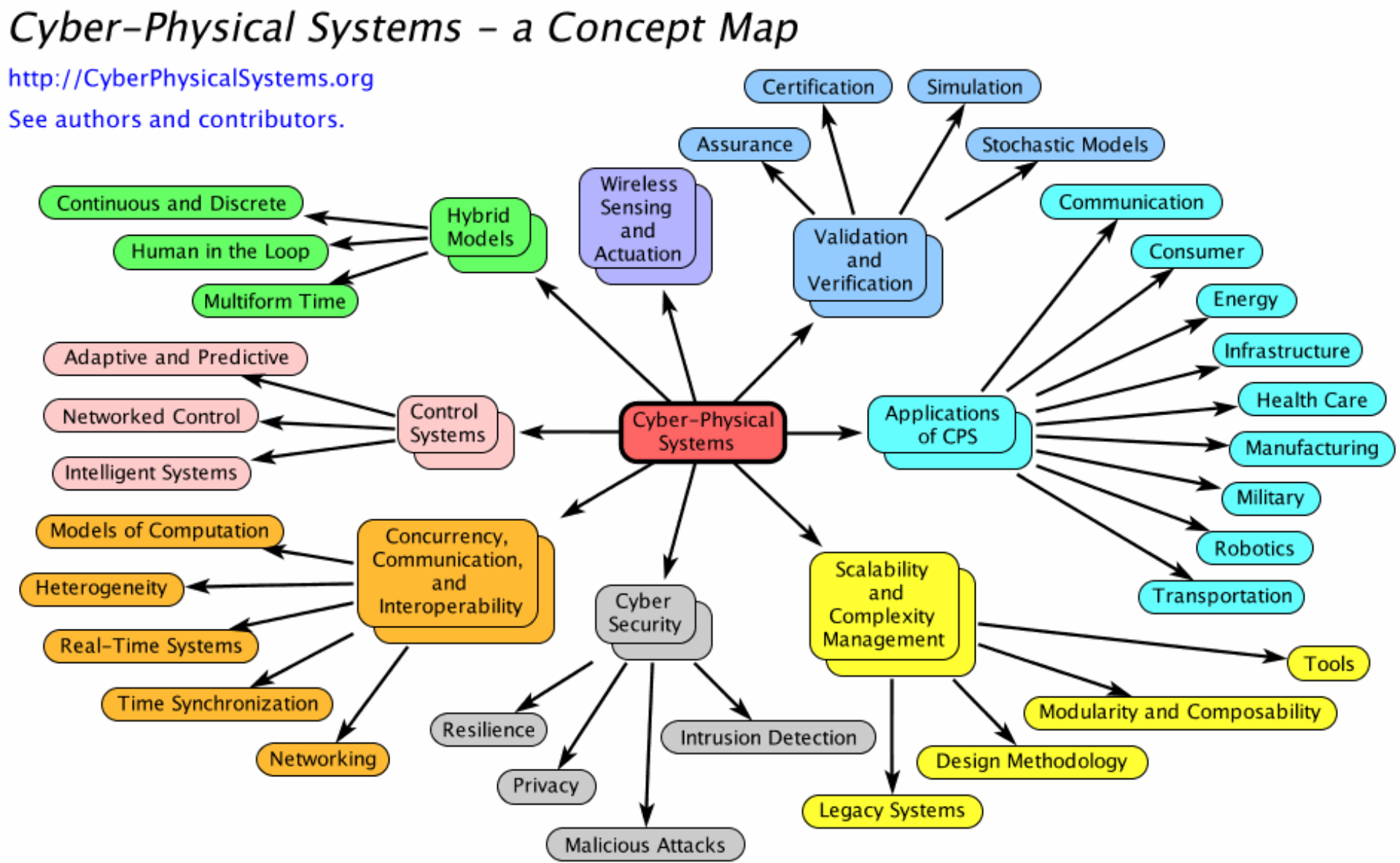


- Domaines connexes : Automatique, Model Predictive Control ("digital twins"), AI/ML

Système de **contrôle embarqué**

- Exemple classique : les systèmes **critiques**
  - Avions, automobiles, centrales nucléaires, appareillage médical, etc.
- Mais aussi, plein de produits de consommation:
  - Multimedia (smartphones, lecteur-enregistreur DVD, appareil photo, etc.).
  - Matériel réseau comme les routers, switches, etc.
  - Laves-linges, robots domestiques (e.g. roomba), etc.
- Convergence forte entre les deux
  - Voiture/avion autonome, connecté…

Système de **contrôle embarqué**



Système de **contrôle embarqué**

- Caractéristiques communes:
  - Systèmes réactifs.
    - Execution *a priori* infinie
  - Exigences non-fonctionnelles, y compris temps-réel
  - Spécification/implantation/V&V compliquées au sens théorique (complexité algorithmique) et au sens de l'ingénierie
    - Spécification: Plusieurs langages/formalismes generalistes (C, Ada,UML) ou dédiés (DSL=Domain Specific Language, comme Simulink, SCADE, AUTOSAR, AADL, SysML, etc.). Utilisation intensive de techniques d'analyse de programmes (vérif. formelle, simulation, etc.)
    - Implantation: Matériel spécifique (contrôleurs contraints en mémoire et vitesse, bus spécifiques, etc.), contraintes de consommation, etc.
  - Les erreurs sont coûteuses (soit en vies humaines, soit en argent).
    - Déterminisme fonctionnel et temporel fortement souhaité.
- Conséquences: Besoins communs dans le processus de développement

Système réactif

- Systèmes qui réagissent aux stimuli venant de l'environnement.
  - Réactif vs. transformationnel = question de point de vue (Harel&Pnueli, 1985)
  - Stimuli = événements détectables
    - Appui sur un bouton, arrivée d'un message réseau ou d'une trame vidéo, interruption, dépassement d'un seuil par une variable, etc.
  - Réactions
    - Changements d'état interne, production de signaux, mise à jour des actuateurs, etc.

- Séparation encore mal comprise dans certaines industries
  - E.g. Machine Learning, où l'implantation embarquée, temps réel implique beaucoup de parties manuelles

Système réactif

- Les notions de stimulus et réponse doivent être vues en un sens très large:
  - On peut être forcé de faire des calculs pour déterminer quand un stimulus arrive (e.g. echantilloner des senseurs et faire des calculs pour déterminer qu'un avion est trop incliné).
  - Le temps peut être lui-même un stimulus, e.g. par l'utilisation d'alarmes.
  - Spécification en temps discret ou en temps continu.
- Difficile de trouver aujourd'hui des systèmes informatiques qui ne sont pas réactifs, au moins en partie.
  - E.g. la commande "grep", mais seulement quand elle est prise séparément

- Les réactions peuvent se superposer dans le temps (concurrence) s'interrompre les unes les autres, et impliquer des temporisations (temps-réel)
  - Analyse, vérification, test difficiles
    - Non-déterminisme
    - Beaucoup de configurations possibles

Système temps-réel

- Systèmes réactifs où les réactions doivent être réalisées à des dates et/ou en un temps donné.
  - Temps réel dur: toutes les échéances doivent être respectées (e.g. airbag).
  - Temps réel mou: ce n'est pas si grave s'il y a parfois des retards (e.g. box Internet).

  … mais la limite entre les 2 n'est pas évidente à définir, c'est souvent l'état d'esprit qui compte
    - Des notions de stabilité et de robustesse sont largement employées en ingénierie de systèmes critiques.

Système temps-réel

- Jargon temps-réel
  - Tâches = Fonctions calculant les réactions (ou juste des bouts de ces réactions)
  - Arrivée d'une tâche = date où l'exécution d'une tâche **peut** commencer
  - Echéance d'une tâche : date après l'arrivée où la tâche doit être finie.
  - Types de tâches:
    - Périodiques – arrivent à des intervalles fixes
    - Sporadiques – arrivent avec une distance minimale entre elles
    - Apériodiques – peuvent arriver sans restrictions

Ordonnancement temps-réel

- Allocation des ressources aux tâches dans le but d'assurer le respect des échéances
  - Déclenchement/interruption/reprise de tâches
  - Allocation mémoire...
- On peut le faire :
  - En ligne - lors de l'arrivée des stimuli, suivant des politiques (algorithmes) d'ordonnancement généralistes
  - Hors ligne - dates de départ choisies avant exécution, politique d'ordonnancement spécifique au système

…mais la limite entre les 2 n'est pas exactement définie:

- Une politique « en ligne » a des paramètres que l'on peut choisir statiquement avant l'exécution
- Une politique « hors ligne » peut ne pas couvrir des aspects comme l'allocation des bancs mémoire ou même le choix du processeur, qui sont réalisées alors en ligne.

Encore une fois, c'est l'état d'esprit qui compte.

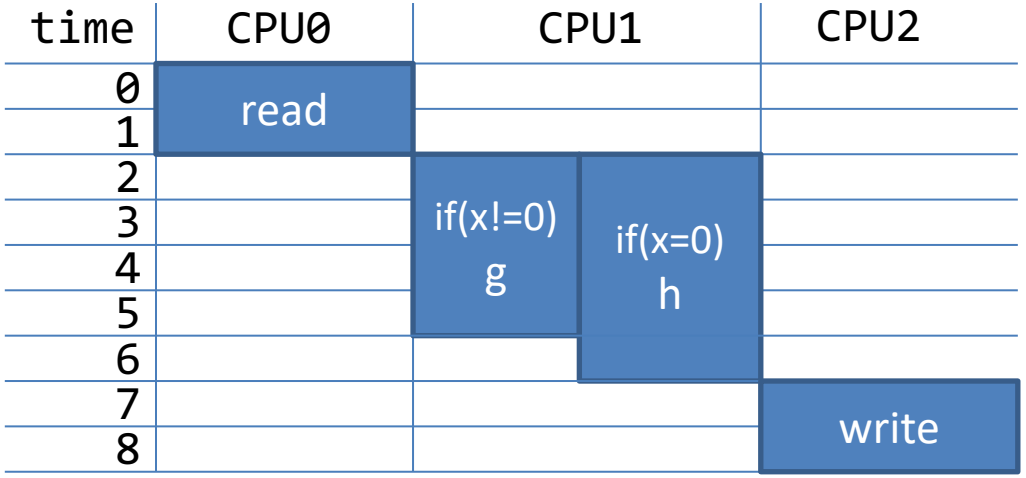
Ordonnancement en ligne

- Implantation événementielle
  - Plusieurs signaux/interruptions peuvent déclencher des calculs. Problèmes de synchronisation
- Algorithmes classiques
  - RM (rate monotonic), FP (fixed priority), EDF (earliest deadline first), DM (deadline monotonic), etc.
- Avantages:
  - Réactions très rapides à des événements prioritaires.
  - Robustesse aux variations temporelles (temps d'exécution, dates d'arrivée des tâches).
- Problèmes:
  - Nécessitent souvent des marges importantes avec les critères d'ordonnançabilité classiques (30% pour RM)
  - Non-déterminisme temporel, plus difficile à vérifier/simuler/tester
  - Exécution conditionnelle difficile à exploiter

Ordonnancement hors ligne

- Ordre et potentiellement date de début des opérations choisies avant l'exécution
- Les événements sont échantillonnés (*e.g.* 1=arrivé, 0=pas arrivé)
- Ordonnancement à base de tables de réservation/scheduling
  - Analyse de temps d'exécution WCET/WCCT
  - Implantation événementielle ou « time-triggered »
    - Time-triggered = tous les calculs sont déclenchés par des timers (AUTOSAR, ARINC 653, TTA, FlexRay)

```
for(;;) {
   x=read(fin,buf,O_NONBLOCK);
   if(x!=0) y=g(buf);
   else y=h();
   write(fout,y);
}
```



Ordonnancement hors ligne

- Avantages:
  - Déterminisme temporel, plus facile a vérifier/tester/certifier
  - Pas besoin de marges temporelles (utilisation 100%)
  - Prise en compte facile des conditions d'exécution
- Désavantages:
  - Allocation statique des ressources, au pire cas (OK pour systèmes très critiques)
  - Vitesse de réaction dépendant des réservations.
  - Implantation plus compliquée, car il y a plus de choses à synthétiser (e.g. l' ordonnancement)

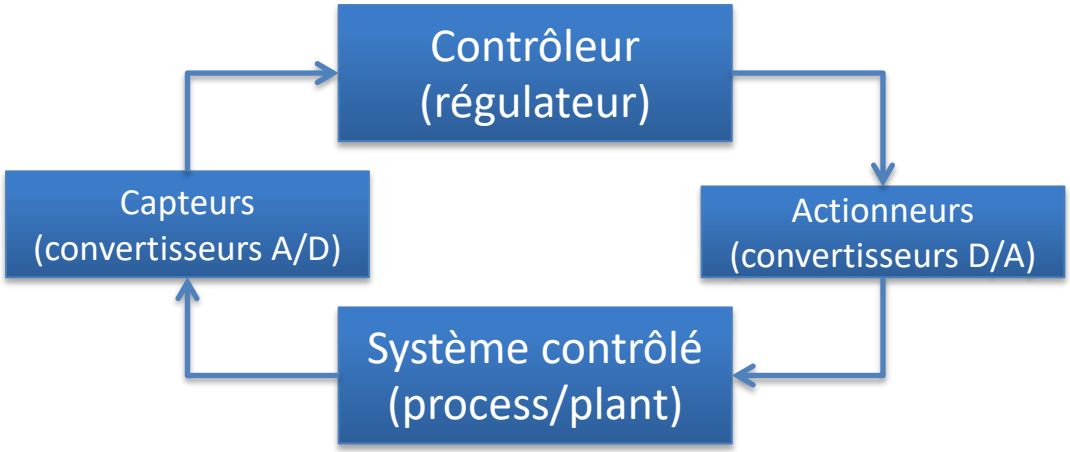
- Ordonnancement optimal = NP complet
  - Heuristiques = algorithmes approchés (non-optimaux) éprouvés en pratique (de type « compilation »)
    - Comme les politiques "en ligne"
  - Hors ligne/en ligne

Programmation synchrone

- Bases formelles
- Langage flot de données Heptagon
- Compilation et génération de code

Programmation synchrone

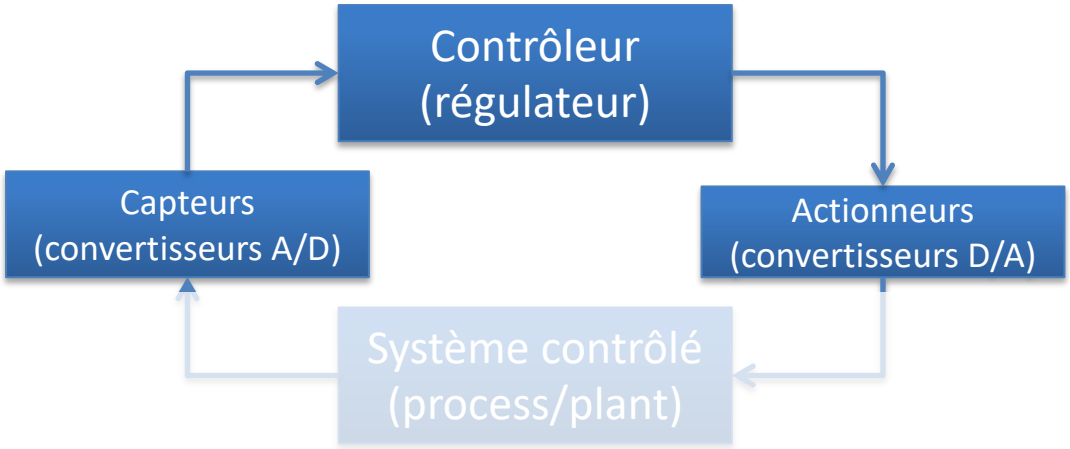
- Langages pour les systèmes de contrôle-commande (embarqués)



  - Autres utilisations possible (signal processing, ML,…)
    - SP, ML souvent utilisés dans des systèmes embarqués

Programmation synchrone

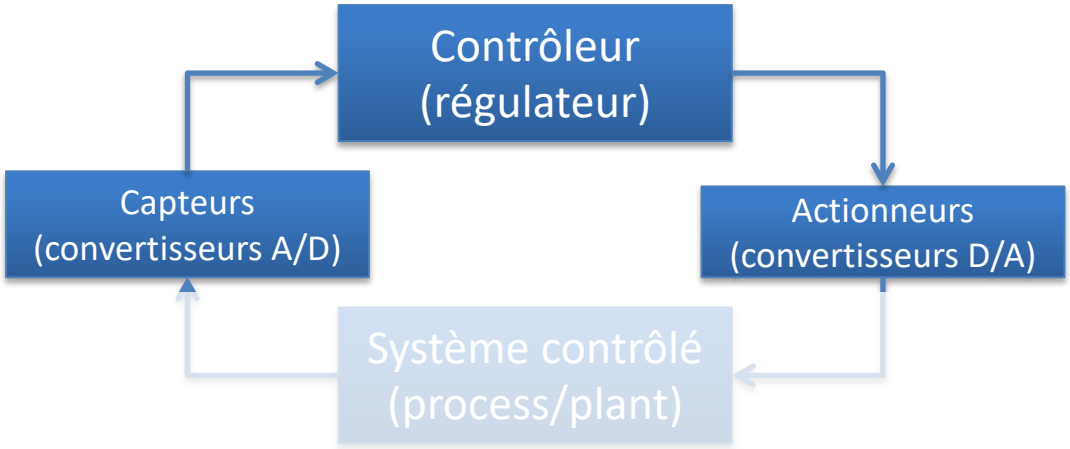
- Langages pour les systèmes de contrôle-commande (embarqués)



  - Autres utilisations possible (signal processing, ML,…)
    - SP, ML souvent utilisés dans des systèmes embarqués

Programmation synchrone

- Langages pour les systèmes de contrôle-commande (embarqués)




```
for(;;) {
  read_inputs() ;
  compute() ;
  write_outputs() ;
}
```

Programmation synchrone

- Programmer ces systèmes est coûteux…
  - Coût très important : $200-1000/LoC
    - https://sel4.systems/Info/Docs/GD-NICTA-whitepaper.pdf
    - https://en.wikipedia.org/wiki/Evaluation_Assurance_Level#EAL6:_Semiformally_Verified_Design_and_Tested

- … car on a besoin de garanties de correction :
  - Les erreurs sont coûteuses
    - Argent: Vol 501 d'Ariane 5
    - Vies humaines: Bug Toyota, Missiles Patriot pendant la guerre d'Iraq (1991), etc.

    (dans le cas du MCAS sur les Boeing 737MAX, le logiciel a bien fait ce qui était prévu, les problèmes venant de l'ingénierie système)
  - Processus de développement bien établis
  - Certification

Programmation synchrone

- Programmer ces systèmes est difficile :
  - Logiciels de très grande taille
    - Centaines de milliers de lignes de code, en rapide augmentation
  - Logiciels complexes:
    - Réactif, temps réel
    - Concurrent
    - Architectures dédiées, multi-/many-core
- Approches spécifiques
  - Forte structuration du code pour:
    - **Faciliter design**/debug/test
      - **Déterminisme fonctionnel** souhaité
    - Garantir la traçabilité
    - Obtenir des **propriétés par construction**
  - Méthodes d'implantation et outils qualifiables

Programmation synchrone

- Langages synchrones
  - Programmation des aspects fonctionnels d'une application
    - Fonctionnel = ce qui est calculé
  - Programmation par composants
  - Concurrence exposée **facilitant le design**
    - Implantation = allocation, ordonnancement, génération de code
    - Identification du parallélisme potentiel
  - **Déterminisme fonctionnel**
    - Facile à vérifier, déboguer, tester
    - Même résultat entre analyse, simulations, implantation

Programmation synchrone

- Forme de programmation disciplinée
  - Pas de code à exécution infinie
  - Pas de variable non-initialisée
  - Pas de double initialisation
  - Pas de « race condition »

  …
- Sémantique formelle
  - Vérification et test formels
    - Modèles formels : circuits synchrones et automates à états finis
    - **Calculs d'horloges = vérifications de correction à faible coût computationnel, intégrées aux compilateurs**

Programmation synchrone

- Langages et formalismes synchrones
  - Flot de données
    - Scade, sous-ensembles "sûrs" de Simulink
    - Lustre, **Heptagon**, Signal
  - Flot de contrôle
    - Esterel, Quartz
    - PsyC

Programmation synchrone en Heptagon

- Flot de données = style de présentation des algorithmes
  - Naturel en:
    - Conception de circuits digitaux synchrones (netlists)
    - Automatique (Simulink)
    - Systèmes embarqués critiques (Scade/Lustre)
    - Algorithmique multimédia/IA/Big Data (TensorFlow…)
  - Algorithme = graphe dirigé
    - Nœuds = fonctions de calcul et mémoires.
      - Les nœuds ont des ports d'entrée et de sortie nommés
    - Arcs = passages de valeurs d'un nœud à l'autre, permettant les calculs.

Programmation synchrone en Heptagon

- La brique de base: la fonction de calcul

$(o_1,\ldots,o_m) = f(i_1,\ldots,i_n)$

$o = f(i_1,\ldots,i_n)$

  - Cycliquement, attend une valeur sur chacune des variables d'entrée et calcule une valeur sur chacune des variables de sortie. Aucune valeur ne doit être perdue ou créée.
  - Hypothèses :
    - Aucun effet de bord sur le calcul d'autres fonctions.
    - Pas de mémoire entre appels successifs.
    - Temps d'exécution borné

Programmation synchrone en Heptagon

- Exemple :

$$o = i_1 + i_2$$

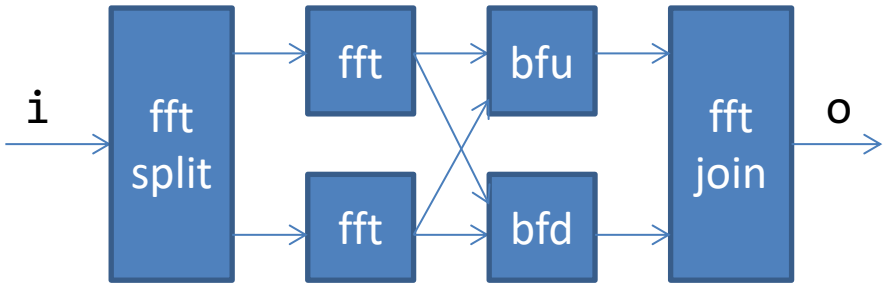
cycle	0	1	2	3	4	5	6	…
i_1	2	7	12	17		22	27	…
i_2	14	12	10	8		6	4	…
o	16	19	22	25		28	31	…

  - Une variable peut être présente ou absente durant un cycle
    - Synchronisation nécessaire entre variables

Programmation synchrone en Heptagon

- On peut composer les fonctions Heptagon pour calculer des fonctions (au sens mathématique) compliquées:

```
(i1,i2) = fft_split(i) ;
v1 = fft(i1) ;
v2 = fft(i2) ;
o1 = bfu(v1,v2) ;
o2 = bfd(v1,v2) ;
o = fft_join(o1,o2) ;
```



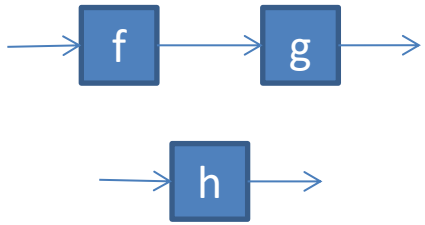
  - Une fonction peut être appelée (instanciée) plusieurs fois
  - Chaque port d'entrée est connecté à exactement un port de sortie (pour éviter les ambigüités)
  - Mais un port de sortie peut être connecté à 0, 1, ou plusieurs ports d'entrée

Programmation synchrone en Heptagon

- Pas de séquencement implicite
  - Dépendances de données explicites ➡ Concurrence

```
y=f(x);
z=g(y);
u=h(v);
```

Ordre d'exécution fixé en C



Plusieurs ordres possibles en Heptagon :

f;g;h;
f;h;g;
h;f;g;

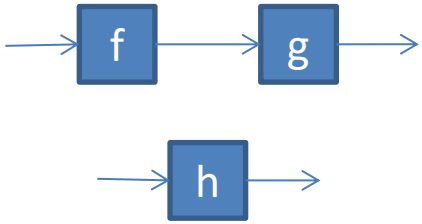
  - Ordre partiel ➡ Tout ordre total le contenant est une exécution mono-processeur correcte.
    - Important : absence d'effets de bords des noeuds !

Programmation synchrone en Heptagon

- Pas de séquencement implicite
  - Dépendances de données explicites ➡ Concurrence

```
y=f(x);
z=g(y);
u=h(v);
```

Ordre d'exécution fixé en C



Plusieurs ordres possibles en Heptagon :

f;g;h;
f;h;g;
h;f;g;

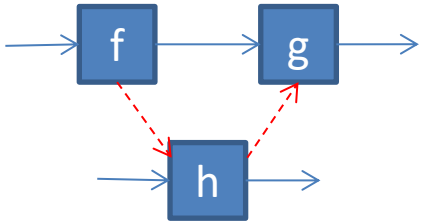
  - Ordre partiel ➡ Tout ordre total le contenant est une exécution mono-processeur correcte.
    - Degré de liberté pour la génération de code efficace.
      - Rmq: Les compilos, e.g. GCC/LLVM, font de même: analyse de données, SSA.

Programmation synchrone en Heptagon

- Pas de séquencement implicite
  - Dépendances de données explicites ➡ Concurrence

```
y=f(x);
z=g(y);
u=h(v);
```

Ordre d'exécution fixé en C



Plusieurs ordres possibles, mais on peut ajouter des dépendances…

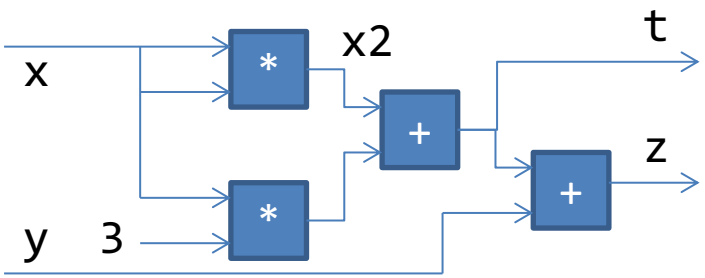
~~f;g;h;~~
f;h;g;
~~h;f;g;~~

  - Ordre partiel ➡ Tout ordre total le contenant est une exécution mono-processeur correcte.
    - Degré de liberté pour la génération de code efficace.
      - Rmq: Les compilos, e.g. GCC, font de même: analyse de données, SSA.

Programmation synchrone en Heptagon

- Expressions

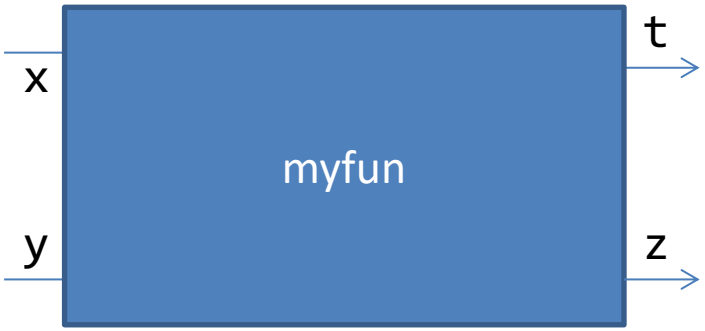
```
x2 = x*x ;
t = x2 + 3*x ;
z = t + y ;
```



Programmation synchrone en Heptagon

- Hiérarchie

```
fun myfun (x:int;y:int) returns (z:int;t:int)
var x2 : int;
let
  x2 = x*x ;
  t = x2 + 3*x ;
  z = t + y ;
tel
```

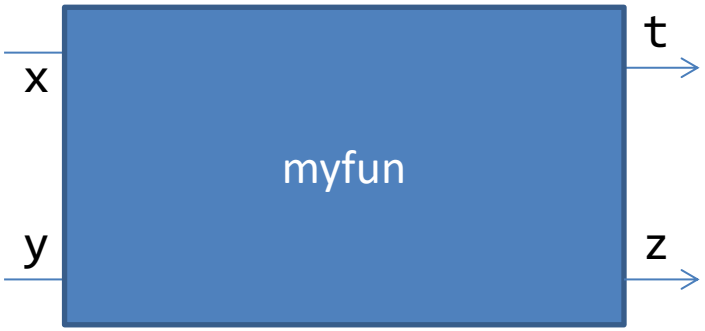


Programmation synchrone en Heptagon

- Hiérarchie

```
fun myfun (x:int;y:int) returns (z:int;t:int)
var x2 : int;
let
  x2 = x*x ;
  t = x2 + 3*x ;
  z = t + y ;
tel
```

```
...
(t,z) = myfun(x,y) ;
...
```

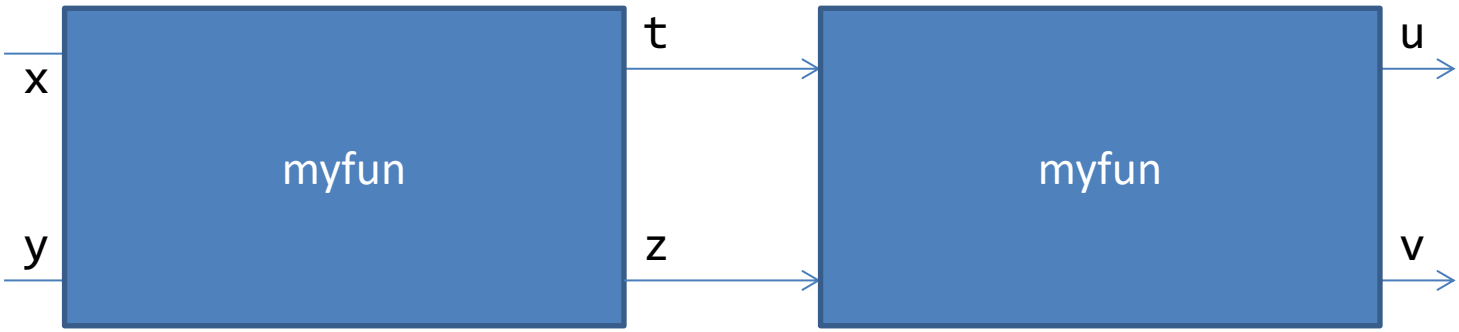


Programmation synchrone en Heptagon

- Hiérarchie

```
fun myfun (x:int;y:int) returns (z:int;t:int)
var x2 : int;
let
  x2 = x*x ;
  t = x2 + 3*x ;
  z= t + y ;
tel
```

```
...
(t,z) = myfun(x,y) ;
(u,v) = myfun(t,z) ;
...
```



Programmation synchrone en Heptagon

- Typage strict des données
  - Pas de polymorphisme, même pour l'arithmétique
    - 1 + 3 : int
    - 1. +. 3. : float
  - Types de données élementaires :
    - bool : true, false
    - int : opérateurs +,-,*,/
    - float : opérateurs +., -., *., /.
    - string : implemented by char*

Programmation synchrone en Heptagon

- Ce que l'on a défini déjà :
  - Appel de fonctions
  - Hiérarchie
  - Pas d'état
  - Pas de contrôle
- Déjà certains systèmes industriels peuvent y être programmés
  - Contrôle proportionnel (e.g. gyropode/Segway)
  - FFT (en fonction de la présentation des données)

Programmation synchrone en Heptagon

- État d'un programme – instruction fby

```
z = x fby y ;
```

$$z_0 = x_0$$
$$z_{n+1} = y_n \ , \ n \geq 0$$

cycle	0	1	2	3	4	5	6	…
x	1	2	3	4	5	6	7	…
y	10	9	8	7	6	5	4	…
z	1	10	9	8	7	6	5	…

Programmation synchrone en Heptagon

- État d'un programme – instruction fby

```
z = x fby y ;
```

$$z_0 = x_0$$
$$z_{n+1} = y_n \ , \ n \geq 0$$

cycle	0	1	2	3	4	5	6	…
x	1	2	3		5	6	7	…
y	10	9	8		6	5	4	…
z	1	10	9		8	6	5	…

Programmation synchrone en Heptagon

- Un compteur

```
node counter () returns (cnt:int)
var pre_cnt : int ;
let
  pre_cnt = cnt + 1 ;
  cnt = 0 fby pre_cnt ;
tel
```

cycle	0	1	2	3	4	5	6	…
cnt	0	1	2	3	4	5	6	…

Programmation synchrone en Heptagon

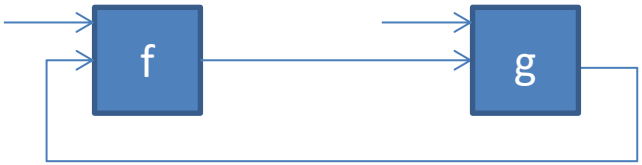
- Un compteur

```
node counter () returns (cnt:int)
let
  cnt = 0 fby (cnt+1) ;
tel
```

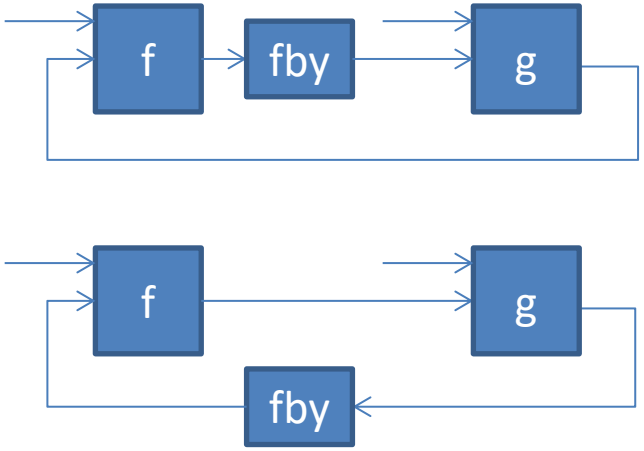
cycle	0	1	2	3	4	5	6	…
cnt	0	1	2	3	4	5	6	…

Programmation synchrone en Heptagon

- Causalité :
  - Tout cycle du graphe flot de données doit contenir un fby



Version incorrecte



Versions correctes minimales

  - Règle assurant le déterminisme
    - Sinon : qui s'exécute en premier, et sur quelle donnée ?

Programmation synchrone en Heptagon

- Ce que l'on a défini déjà :
  - Appel de fonctions
  - Hiérarchie
  - État
  - Pas de contrôle
- Beaucoup de systèmes industriels peuvent y être programmés
  - Sans les aspects « système » comme la gestion d'erreurs
  - E.g. PID (proportional/integral/derivative) controller

Programmation synchrone en Heptagon

- Compilation d'un programme :

first.ept

```
fun myfun (x:int;y:int) returns (z:int;t:int)
var x2 : int;
let
  x2 = x*x ;
  t = x2 + 3*x ;
  z= t + y ;
tel

node sum2(i:int) returns (o:int)
let
  o = i + (0 fby i) ;
Tel

node counter () returns (cnt:int)
let
  cnt = 0 fby (cnt+1) ;
tel
```

Programmation synchrone en Heptagon

- Compilation d'un programme :

  `heptc first.ept`

  – Vérifie la correction du programme

  – Construit des représentations intermédiaires

  `heptc -target c first.ept`

  – All the above

  – Crée le répertoire `first_c` et y génère le code C associé aux fonctions et nœuds

Programmation synchrone en Heptagon

- Compilation de `first.ept`

first_types.h
first_types.c
first.h
first.c

```
fun myfun (x:int;y:int) returns (z:int;t:int)
var x2 : int;
let
  x2 = x*x ;
  t = x2 + 3*x ;
  z= t + y ;
tel
```

```
void First__myfun_step(
       int x, int y,
       First__myfun_out* _out) ;
```

```
typedef struct First__myfun_out {
  int z;
  int t;
} First__myfun_out;
```

Programmation synchrone en Heptagon

- Structure d'un identifiant généré :

```
first_types.h
first_types.c
first.h
first.c
```

```
fun myfun (x:int;y:int) returns (z:int;t:int)
var x2 : int;
let
  x2 = x*x ;
  t = x2 + 3*x ;
  z= t + y ;
tel
```

First__myfun_step

Nom du fichier source, capitalisé

Nom de la fonction ou du noeud

Fonction de l'objet

First__myfun_out

Programmation synchrone en Heptagon

- Compilation de `first.ept`

first_types.h
first_types.c
first.h
first.c

```
node sum2(i:int) returns (o:int)
let
  o = i + (0 fby i) ;
tel
```

```
void First__sum2_step(
    int i,
    First__sum2_out* _out,
    First__sum2_mem* self);
void First__sum2_reset(
    First__sum2_mem* self);

typedef struct First__sum2_mem {
  int v; // the state of the fby
} First__sum2_mem;
typedef struct First__sum2_out {
  int o;
} First__sum2_out;
```

Programmation synchrone en Heptagon

- Exécution du code pour une fonction :

```
void main() {
  int x,y ;              /* Allocation des entrées */
  First__myfun_out o ; /* Allocation des sorties */
  for(;;) {              /* Boucle infinie */
    printf("Inputs:"); scanf("%d%d",&x,&y) ; /* Lecture des entrées */
    First__myfun_step(x,y,&o) ;              /* Calculs */
    printf("Result: z=%d t=%d\n",o.z,o.t) ;  /* Ecriture des sorties */
  }
}
```

Programmation synchrone en Heptagon

- Exécution du code pour un nœud :

```
void main() {
  int i ;              /* Allocation des entrées */
  First__sum2_out o ; /* Allocation des sorties */
  First__sum2_mem s ; /* Allocation d l'état */
  First__sum2_reset(&s) ; /* Initialisation de l'état */
  for(;;) {            /* Boucle infinie */
    printf("Inputs:"); scanf("%d",&i) ; /* Lecture des entrées */
    First__sum2_step(i,&o,&s) ;         /* Calculs */
    printf("Result: o=%d\n",o.o) ;      /* Ecriture des sorties */
  }
}
```

- Remarque : Allocation statique de toutes les variables d'entrée et de sortie !
  - La consommation mémoire est contrôlée

Programmation synchrone en Heptagon

- Déclenchement de cycles de calcul :

```
void main() {
  First__counter_out o ; /* Allocation des sorties */
  First__counter_mem s ; /* Allocation d l'état */
  First__counter_reset(&s) ; /* Initialisation de l'état */
  for(;;) {                  /* Boucle infinie */
    wait_trigger() ; /* A vous d'en choisir un (timer, input, etc.) */
    First__counter_step(&o,&s) ;
    printf(" Result: cnt=%d\n",o.cnt) ;
  }
}
```

Préparation du TP

- Objectifs:
  - Installation de Heptagon
    - Suivez les instructions de https://gitlab.inria.fr/synchrone/heptagon
      - Si "opam install heptagon" échoue, exécuter "sudo apt-get install camlp4", puis retenter "opam install heptagon"
      - La version d'Ubuntu et le type d'installation comptent
    - Recommandation de le faire sous VirtualBox, dans une VM Ubuntu 64bits **20.04.4** LTS:
      - Installez VirtualBox - Je conseille l'installation de la dernière version, avec les « guest additions ». Vous trouverez les paquets d'installation correspondant à votre OS sur https://www.virtualbox.org
      - Créez une machine virtuelle Ubuntu (normalement 64 bits) en lui allouant 4G de RAM et 8-10G de disque dur.
        - » Installation **minimale**
      - Installez heptagon dans la machine virtuelle Ubuntu
      - Note: VirtualBox sera obligatoire à partir du TP3
    - Documentation sur le langage : http://heptagon.gforge.inria.fr/pub/heptagon-manual.pdf
      - Posez-moi des questions !
  - Écriture des premiers programmes synchrones
    - Compilation
    - Exécution du code

Préparation du TP

- Exemples à programmer (transparent 52) :
  - Objectif 1 : myfun
  - Objectif 2 : sum2
  - Objectif 2 : counter
- Il faut pour chaque exemple :
  - Le programmer
  - Le compiler vers du code C en utilisant le compilateur Heptagon
  - Écrire la fonction main (en C)
    - Pour "counter", "wait_trigger" doit être implanté comme une attente de 1 seconde, en utilisant la fonction POSIX usleep
    - Pour les autres pas besoin de usleep, la lecture des entrées depuis le clavier crée l'attente
  - Compiler le code C vers du code exécutable
  - Exécution séquentielle du binaire
  - L'ensemble des étapes de compilation doivent être réalisées soit à l'aide d'un script bash nommé "compile.sh", soit à l'aide d'un Makefile

Préparation du TP

- Pour chaque objectif XXX, créer un répertoire XXX-NOM (ou NOM est le nom de l'étudiant)
  - Placer dedans le code Heptagon, le code C écrit à la main (main.c) et le script de compilation (ou Makefile)
- Attention : la compilation d'un fichier abc.ept produit un répertoire abc_c contenant le code C généré.
  - Ce répertoire est écrasé à chaque compilation
  - Ne pas mettre du code C écrit manuellement dedans
  - Ne jamais modifier un fichier C généré (e.g. pour y loger la fonction main)

Préparation du TP

- Comment rendre un objectif fini :
  - M'appeler, et me le montrer sur ordinateur
  - Ensuite archiver le répertoire XXX-NOM en format .tar.gz ou .zip, et m'envoyer l'archive par mél.