

L'APPROCHE REACTIVE-SYNCHRONE

L'approche synchrone

Le langage Esterel

Sémantique formelle...

Systemes réactifs

Transformationnel :

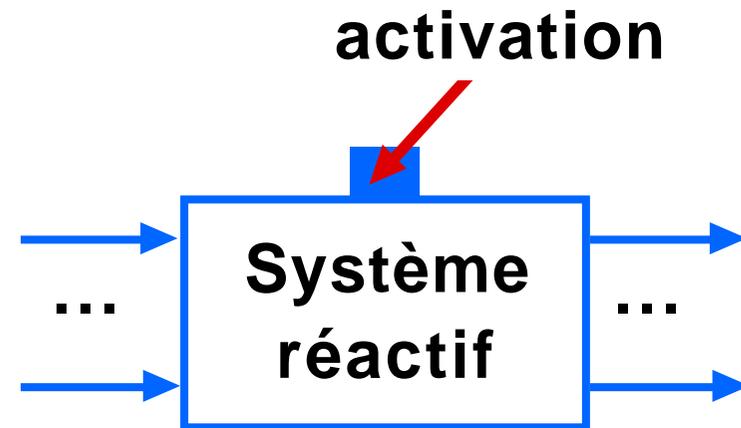
lancement avec paramètres;
exécution;
retour des résultats

Interactif :

```
while(true){  
    activation;  
    input des paramètres;  
    exécution;  
    output des résultats  
}
```

Réactif :

interactif + toujours prêt à
traiter de nouveaux inputs



Systemes embarqués

IHM

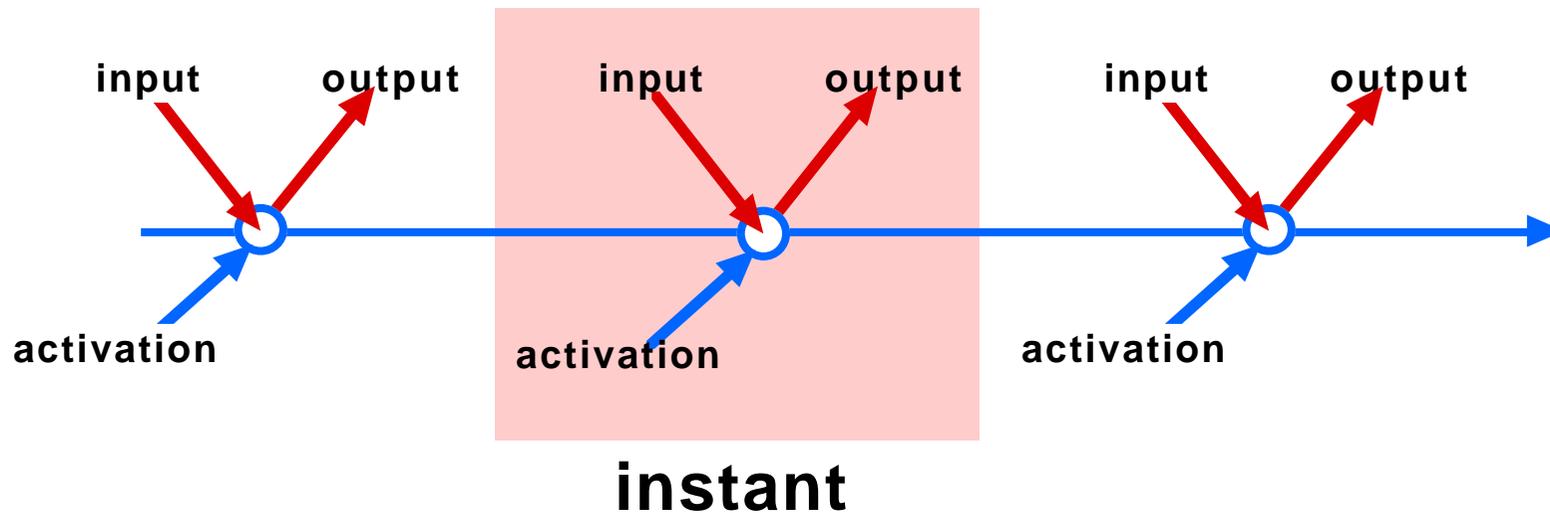
Protocoles

Circuits

...

Approche synchrone

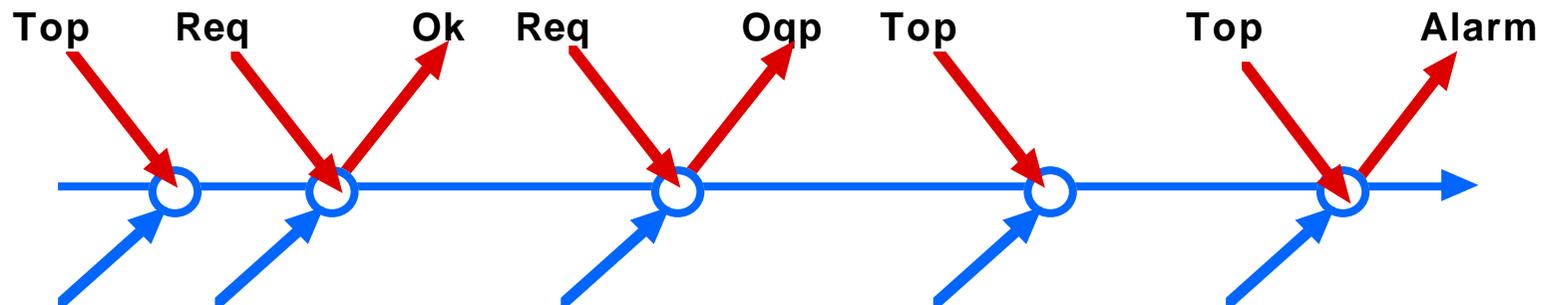
- Réaction de **durée nulle**
hypothèse idéale pour assurer la réactivité
- **Déterminisme**
la même suite d'inputs produit la même suite d'outputs
- **Aucune création dynamique**
pour permettre les preuves et validations formelles



Un exemple

Systeme d'acquittement Top/Req

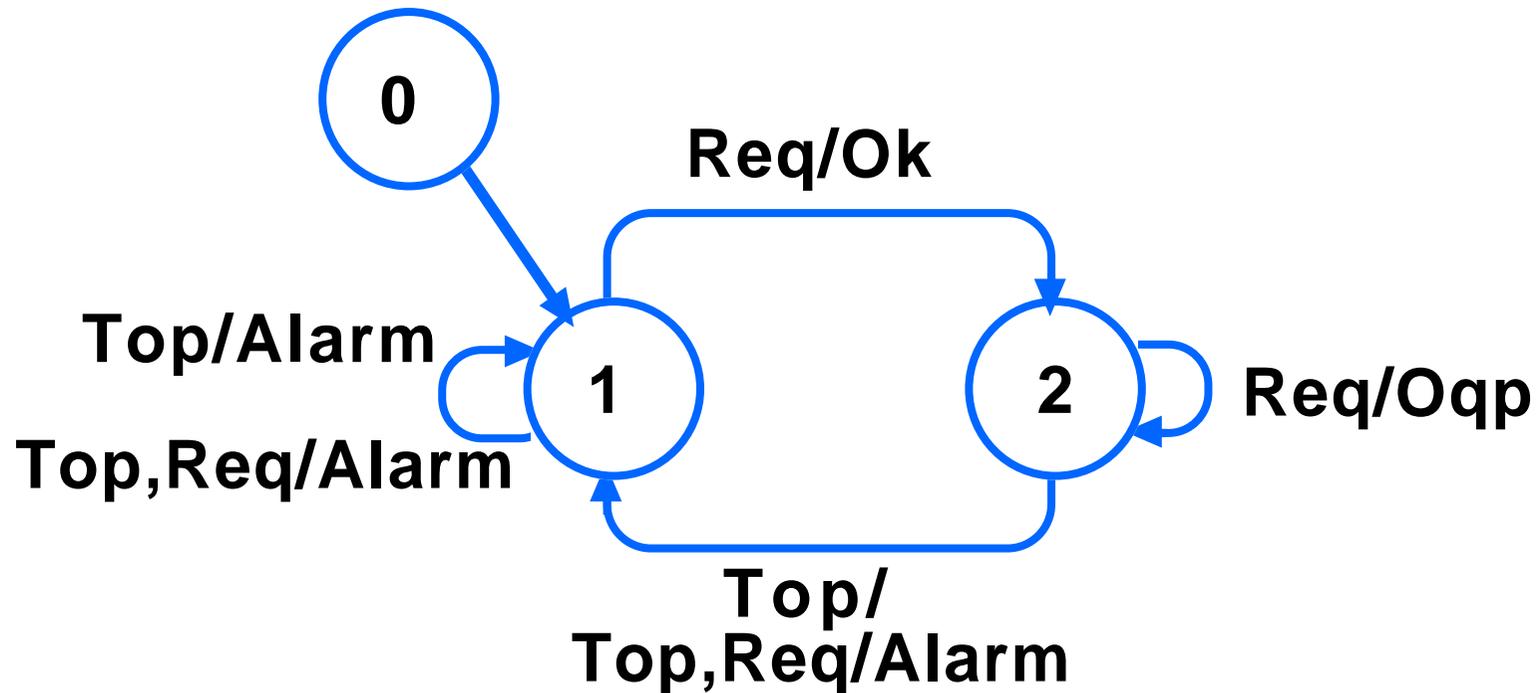
- Premier Req entre deux Tops -> Ok ; Req suivants -> Oqp
- Alarm si aucun Req entre deux Tops



Ambiguité : Top et Req simultanés ?

Automates

Technique standard : les machines d'états finis



Technique monolithique, sans parallélisme.
Automates difficilement réutilisables (ex : reset)

Langage de programmation synchrone

- Style impératif
- Opérateur de parallélisme (logique)
- Communication par **événements diffusés**
- Centré sur le contrôle
- Approche compilée
- Environnement de programmation industrialisé par Esterel Technologies

<http://www.esterel.org>

Instructions réactives

Séquence : “;”

Parallélisme : “||”

Instant : pause

Boucle infinie : loop ... end

Boucle finie : repeat ... times ... end

Signal : signal S in ... end

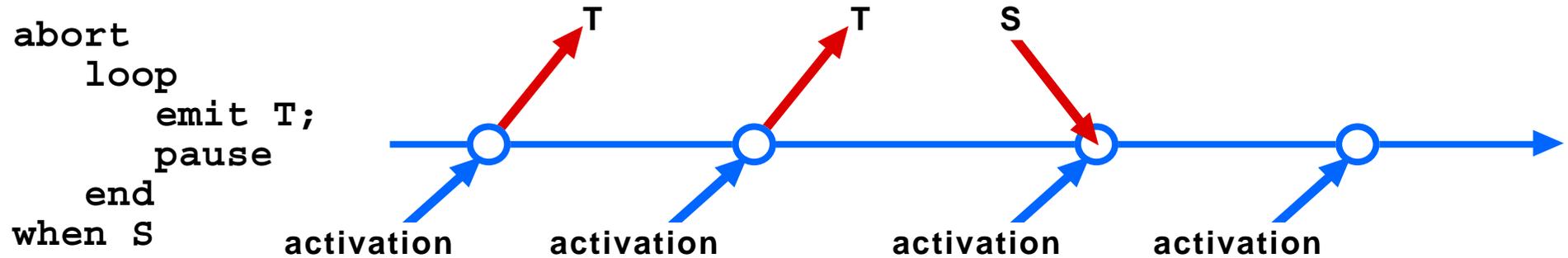
Emission : emit S

Attente : await S

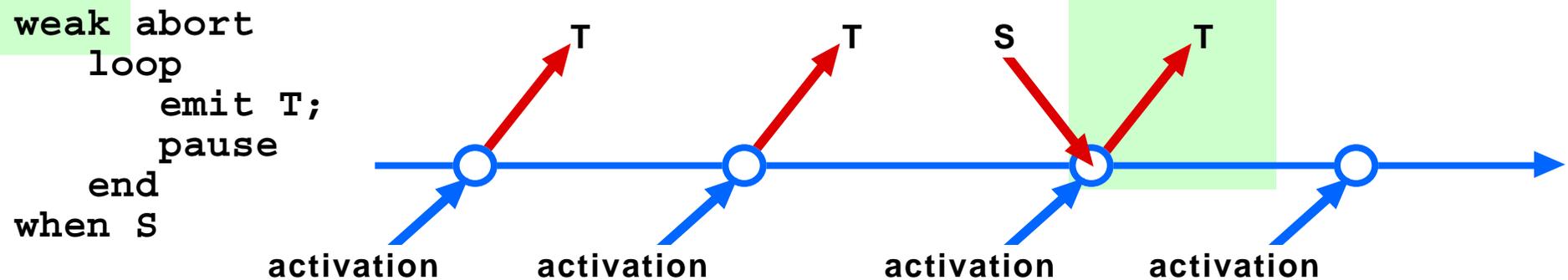
Présence : present S then ... else ... end

Préemption

forte : abort ... when S do ... end



faible : weak abort ... when S do ... end



Instructions dérivées

halt



loop pause end

sustain S



loop
 emit S; pause
end

do ... upto S



abort
 ...; halt
when S

every S do ... end



loop
 await S;
 abort ... when S
end

Top/Req

```
module TopReq :
input Top,Req
output Ok,Oqp,Alarm

signal Question,Received in
  every Top do
    emit Question;
    present Received else emit Alarm end
  end
||
  loop
    await Req; emit Ok;
    abort
    every Req do emit Oqp end
    when Question do emit Received end
  end
end

end module
```

Liens avec les données

type "abstrait"

```
type T;  
var x : int, y : T in ... end  
x := 3; y := fun(...)  
if ... then ... else ... end  
  
call proc(r1,r2) (v1,v2)
```

Signaux valués

```
signal S : integer with plus  
emit S(3)  
emit S(3); emit S(4)  
x := ?S
```

Correspondance avec les threads ?

Séquence :

`a;b join(a);b`

Très approximatif ...

Parallélisme :

`a || b new Thread(a).start();
 new Thread(b).start();`

Boucle : `loop a end while(true) {a}`

Signaux : `emit S, await S synchronized(S)`

Préemption : `abort a when S a.stop()`

Instants : `pause yield()`

Programmation synchrone dataflow

Flot : suite de valeurs + **horloge** de présence

X = 0 1 2 3 4 ...

Y = - 0 1 2 3 ...

Z = 0 - 2 - 4 - ...

Syntaxe pour exprimer les flots : **Lustre, Signal**

X = 0 -> 1 + pre(X)

Y = pre(X)

Altern = true -> not(pre(Altern))

Z = X when Altern

Calculs d'horloges : assure une solution unique au système d'équations + mémoire bornée

T = X + Z

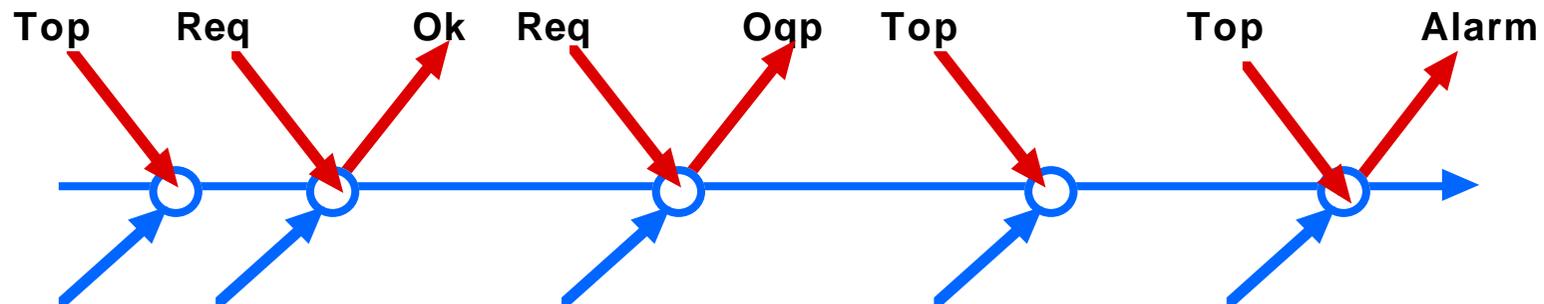
U = U + 1

V = 0 -> V

W = pre(W)

TopReq en dataflow

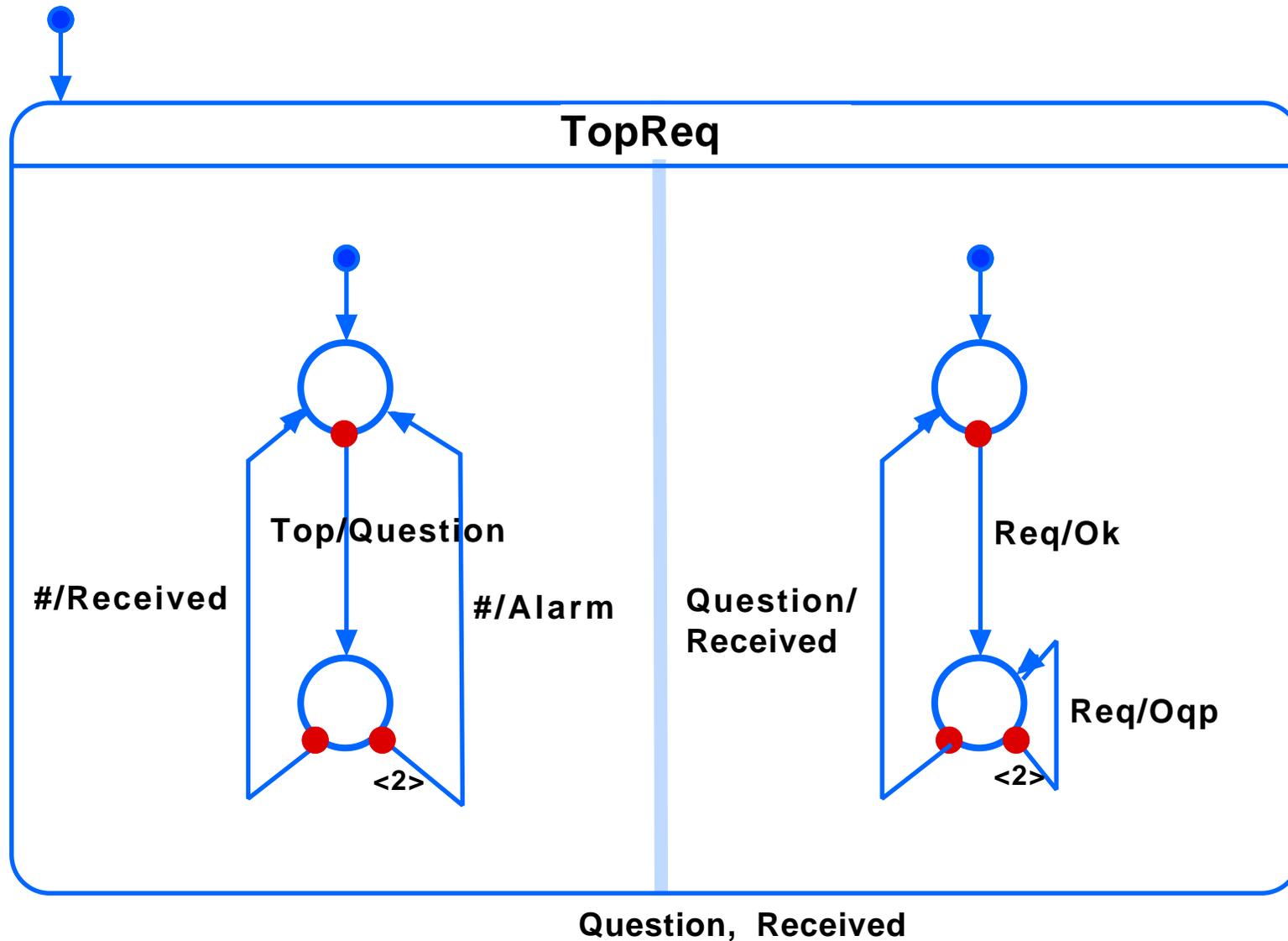
```
node TopReq (Req, Top : bool)
returns (Alarm : bool);
var Ok, Oqp : bool;
let
  Ok = false -> Req and not pre(Req);
  Oqp = false -> Req and pre(Req);
  Alarm = false ->
    Top and not pre(Ok) and not pre(Oqp);
tel.
```



Top	v	f	f	f	v	v
Req	f	v	v	f	f	f
Ok	f	v	f	f	f	f
Alarm	f	f	f	f	f	v

Programmation synchrone graphique

Statecharts, Argos, **SyncCharts**



Problèmes...

En Esterel :

```
loop x := 1 end
```

```
emit S (?S + 1)
```

```
signal S in  
  present S else emit S end  
end
```

pas de solution

“problème de causalité” :
l’émission de S est causée par son
absence

Problèmes - 2

```
emit S(?S)
```

plusieurs solutions

```
signal S in
  present S then emit S end
end
```

```
signal S1,S2 in
  present S1 then emit S2 end
  ||
  present S2 then emit S1 end
end
```

problème pour la modularité

```
run S1thenS2 || run S2thenS1
```

Causalité et préemption

```
abort
  pause;
  emit S
when S
```

```
abort
  pause;
  emit T
when S ||
  abort
    loop pause end
  when T do
    emit S
  end
```

Pas de problème avec la préemption faible

Problème = réaction instantanée à l'absence

Solution unique

```
signal S in
  present S then emit T end
||
  emit S
end
```

L'unicité de la solution pas suffisante, car il y a des solutions non causales

```
signal S in
  present S then emit T end;
  emit S
end
```

Problème d'efficacité : comment éviter d'essayer toutes les solutions ? (2^N)

Les approches de compilation

- Analyse des cycles de dépendances dans le graphe du programme (v4)
- Potentiels (v3)
- **Causalité constructive (v5)**

rejeté par v4

```
present S1 then emit S2 end;  
pause;  
present S2 then emit S1 end
```

rejeté par v3

```
emit S;  
present T then  
    present S else emit T end  
end
```

rejeté par v5

```
present S then  
    present S else emit S end  
end
```

Conclusion

Les points forts de l'approche synchrone :

- grande puissance expressive (**mais pas de création dynamique**)
- possibilité de preuves et validation
- production de circuits

Les faiblesses :

- problèmes de causalité obstacle à la modularité
- pas d'objets
- liaison "abstraite" avec les données

Besoin d'une approche formelle de la sémantique

Références

Systemes réactifs et programmation synchrone,
Charles André, Cours de DEA, 1997.

Synchronous Programming of Reactive Systems,
Nicolas Halbwachs, Kluwer Academic Pub.,
Amsterdam, 1993

The Esterel v5 Primer, Gérard Berry,
<http://www.inria.fr/meije/esterel>