

Dériver une implémentation d'une spécification

...mais pas n'importe comment...

Le 14 novembre 2024

Par Ghilain BERGERON (Université de Lorraine, CNRS, Inria, Loria)



Nous sommes entourés de systèmes distribués

Nous sommes entourés de systèmes distribués *contenant des bugs*.

- * Intérêt grandissant dans la vérification de ces systèmes (p.e. avec TLA⁺ ou Event-B).

- * Intérêt grandissant dans la vérification de ces systèmes (p.e. avec TLA⁺ ou Event-B).
- * Le problème :

Spécification (en TLA⁺)

Implémentation (en Go)

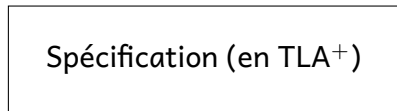
- * Intérêt grandissant dans la vérification de ces systèmes (p.e. avec TLA⁺ ou Event-B).
- * Le problème :



- * Intérêt grandissant dans la vérification de ces systèmes (p.e. avec TLA⁺ ou Event-B).
- * Le problème :



- * Une solution :



- * Intérêt grandissant dans la vérification de ces systèmes (p.e. avec TLA⁺ ou Event-B).
- * Le problème :



- * Une solution :



* Soient deux langages $\mathcal{L}_1$ et $\mathcal{L}_2$

- * Soient deux langages $\mathcal{L}_1$ et $\mathcal{L}_2$ et leurs sémantiques associées
 $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_1 \rightarrow \mathcal{P}(\textit{State}_1 \times \textit{Trace} \times \textit{Result}_1)$ et
 $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_2 \rightarrow \mathcal{P}(\textit{State}_2 \times \textit{Trace} \times \textit{Result}_2)$.

- * Soient deux langages $\mathcal{L}_1$ et $\mathcal{L}_2$ et leurs sémantiques associées
 $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_1 \rightarrow \mathcal{P}(\text{State}_1 \times \text{Trace} \times \text{Result}_1)$ et
 $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_2 \rightarrow \mathcal{P}(\text{State}_2 \times \text{Trace} \times \text{Result}_2)$.
- * Soit $\mathcal{R} : (\text{State}_1 \times \text{Trace} \times \text{Result}_1) \times (\text{State}_2 \times \text{Trace} \times \text{Result}_2)$.

- * Soient deux langages $\mathcal{L}_1$ et $\mathcal{L}_2$ et leurs sémantiques associées
 $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_1 \rightarrow \mathcal{P}(\text{State}_1 \times \text{Trace} \times \text{Result}_1)$ et
 $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_2 \rightarrow \mathcal{P}(\text{State}_2 \times \text{Trace} \times \text{Result}_2)$.
- * Soit $\mathcal{R} : (\text{State}_1 \times \text{Trace} \times \text{Result}_1) \times (\text{State}_2 \times \text{Trace} \times \text{Result}_2)$.
- * Soit $\mathcal{C} : \mathcal{L}_1 \rightarrow \mathcal{L}_2$ une fonction (partielle) de compilation.

- * Soient deux langages $\mathcal{L}_1$ et $\mathcal{L}_2$ et leurs sémantiques associées
 $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_1 \rightarrow \mathcal{P}(\text{State}_1 \times \text{Trace} \times \text{Result}_1)$ et
 $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_2 \rightarrow \mathcal{P}(\text{State}_2 \times \text{Trace} \times \text{Result}_2)$.
- * Soit $\mathcal{R} : (\text{State}_1 \times \text{Trace} \times \text{Result}_1) \times (\text{State}_2 \times \text{Trace} \times \text{Result}_2)$.
- * Soit $\mathcal{C} : \mathcal{L}_1 \rightarrow \mathcal{L}_2$ une fonction (partielle) de compilation.

$\mathcal{C}$ préserve la sémantique (selon $\mathcal{R}$) si

- * Soient deux langages $\mathcal{L}_1$ et $\mathcal{L}_2$ et leurs sémantiques associées $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_1 \rightarrow \mathcal{P}(\text{State}_1 \times \text{Trace} \times \text{Result}_1)$ et $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_2 \rightarrow \mathcal{P}(\text{State}_2 \times \text{Trace} \times \text{Result}_2)$.
- * Soit $\mathcal{R} : (\text{State}_1 \times \text{Trace} \times \text{Result}_1) \times (\text{State}_2 \times \text{Trace} \times \text{Result}_2)$.
- * Soit $\mathcal{C} : \mathcal{L}_1 \rightarrow \mathcal{L}_2$ une fonction (partielle) de compilation.

$\mathcal{C}$ préserve la sémantique (selon $\mathcal{R}$) si

- * Pour tout programme $S \in \mathcal{L}_1$, ...

- * Soient deux langages $\mathcal{L}_1$ et $\mathcal{L}_2$ et leurs sémantiques associées $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_1 \rightarrow \mathcal{P}(\text{State}_1 \times \text{Trace} \times \text{Result}_1)$ et $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_2 \rightarrow \mathcal{P}(\text{State}_2 \times \text{Trace} \times \text{Result}_2)$.
- * Soit $\mathcal{R} : (\text{State}_1 \times \text{Trace} \times \text{Result}_1) \times (\text{State}_2 \times \text{Trace} \times \text{Result}_2)$.
- * Soit $\mathcal{C} : \mathcal{L}_1 \rightarrow \mathcal{L}_2$ une fonction (partielle) de compilation.

$\mathcal{C}$ préserve la sémantique (selon $\mathcal{R}$) si

- * Pour tout programme $S \in \mathcal{L}_1$, ...
- * ...si $\mathcal{C}$ est définie sur S ...

- * Soient deux langages $\mathcal{L}_1$ et $\mathcal{L}_2$ et leurs sémantiques associées $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_1 \rightarrow \mathcal{P}(\text{State}_1 \times \text{Trace} \times \text{Result}_1)$ et $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_2 \rightarrow \mathcal{P}(\text{State}_2 \times \text{Trace} \times \text{Result}_2)$.
- * Soit $\mathcal{R} : (\text{State}_1 \times \text{Trace} \times \text{Result}_1) \times (\text{State}_2 \times \text{Trace} \times \text{Result}_2)$.
- * Soit $\mathcal{C} : \mathcal{L}_1 \rightarrow \mathcal{L}_2$ une fonction (partielle) de compilation.

$\mathcal{C}$ préserve la sémantique (selon $\mathcal{R}$) si

- * Pour tout programme $S \in \mathcal{L}_1$, ...
- * ...si $\mathcal{C}$ est définie sur S ...
- * ...alors pour tout couple $(\sigma_2, \varepsilon_2, r_2) \in \llbracket \mathcal{C}(S) \rrbracket$, ...

- * Soient deux langages $\mathcal{L}_1$ et $\mathcal{L}_2$ et leurs sémantiques associées $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_1 \rightarrow \mathcal{P}(\text{State}_1 \times \text{Trace} \times \text{Result}_1)$ et $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_2 \rightarrow \mathcal{P}(\text{State}_2 \times \text{Trace} \times \text{Result}_2)$.
- * Soit $\mathcal{R} : (\text{State}_1 \times \text{Trace} \times \text{Result}_1) \times (\text{State}_2 \times \text{Trace} \times \text{Result}_2)$.
- * Soit $\mathcal{C} : \mathcal{L}_1 \rightarrow \mathcal{L}_2$ une fonction (partielle) de compilation.

$\mathcal{C}$ préserve la sémantique (selon $\mathcal{R}$) si

- * Pour tout programme $S \in \mathcal{L}_1$, ...
- * ...si $\mathcal{C}$ est définie sur S ...
- * ...alors pour tout couple $(\sigma_2, \varepsilon_2, r_2) \in \llbracket \mathcal{C}(S) \rrbracket$, ...
- * ...il existe un couple $(\sigma_1, \varepsilon_1, r_1) \in \llbracket S \rrbracket$ tel que $((\sigma_1, \varepsilon_1, r_1), (\sigma_2, \varepsilon_2, r_2)) \in \mathcal{R}$.

- * Soient deux langages $\mathcal{L}_1$ et $\mathcal{L}_2$ et leurs sémantiques associées
 $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_1 \rightarrow \mathcal{P}(\text{State}_1 \times \text{Trace} \times \text{Result}_1)$ et
 $\llbracket \cdot \rrbracket : \mathcal{L}_2 \rightarrow \mathcal{P}(\text{State}_2 \times \text{Trace} \times \text{Result}_2)$.
- * Soit $\mathcal{R} : (\text{State}_1 \times \text{Trace} \times \text{Result}_1) \times (\text{State}_2 \times \text{Trace} \times \text{Result}_2)$.
- * Soit $\mathcal{C} : \mathcal{L}_1 \rightarrow \mathcal{L}_2$ une fonction (partielle) de compilation.

$\mathcal{C}$ préserve la sémantique (selon $\mathcal{R}$) si

- * Pour tout programme $S \in \mathcal{L}_1$, ...
- * ...si $\mathcal{C}$ est définie sur S ...
- * ...alors pour tout couple $(\sigma_2, \varepsilon_2, r_2) \in \llbracket \mathcal{C}(S) \rrbracket$, ...
- * ...il existe un couple $(\sigma_1, \varepsilon_1, r_1) \in \llbracket S \rrbracket$ tel que
 $((\sigma_1, \varepsilon_1, r_1), (\sigma_2, \varepsilon_2, r_2)) \in \mathcal{R}$.

$$\forall S \in \mathcal{L}_1. \llbracket \mathcal{C}(S) \rrbracket \subseteq \mathcal{R}[\llbracket S \rrbracket]$$

- * Front-end à TLA⁺.

- * Front-end à TLA^+ .
- * Facilite l'écriture de machines à états, avec un DSL proche de C/Pascal.

- * Front-end à TLA⁺.
- * Facilite l'écriture de machines à états, avec un DSL proche de C/Pascal.

Court exemple : Producer-Consumer

```
(*--algorithm ProducerConsumer {  
  fifo  
    \* @type Channel[Nat]  
    Consumer;  
  
  process (P = 0)  
    variable  
      \* @type Nat  
      x = 0;  
  
  p: {  
    while (TRUE) {  
      send(Consumer, x);  
      x := x + 1;  
    }  
  }  
}
```

```
\* @mailbox Consumer  
process (C = 1)  
  variable  
    \* @type Nat  
    y = 0;  
  
  {  
    c: while (TRUE) {  
        receive(Consumer, y);  
        print y;  
      }  
  }  
}*)
```

- * Un bloc atomique `label: instructions+` doit pouvoir s'exécuter complètement.

- * Un bloc atomique `label: instructions+` doit pouvoir s'exécuter complètement.
- * Un seul bloc atomique ne s'exécute à la fois.

- * Un bloc atomique `label: instructions+` doit pouvoir s'exécuter complètement.
- * Un seul bloc atomique ne s'exécute à la fois.
- * $State = \mathcal{P}(PId \times \mathcal{P}(Label))$

- * Un bloc atomique `label: instructions+` doit pouvoir s'exécuter complètement.
- * Un seul bloc atomique ne s'exécute à la fois.
- * $State = \mathcal{P}(PId \times \mathcal{P}(Label))$
- * $Trace = (!_- \mid _?- \mid out _)^*$

- * Un bloc atomique `label: instructions+` doit pouvoir s'exécuter complètement.
- * Un seul bloc atomique ne s'exécute à la fois.
- * $State = \mathcal{P}(PId \times \mathcal{P}(Label))$
- * $Trace = (!_- \mid _?- \mid out _)^*$
- * $Result = \mathbb{B}$

```
(*--algorithm ProducerConsumer {  
  fifo  
  \* @type Channel[Nat]  
  Consumer;  
  
  process (P = 0)  
    variable  
      \* @type Nat  
      x = 0;  
  {  
p:    while (TRUE) {  
      send(Consumer, x);  
      x := x + 1;  
    }  
  }  
}
```

```
\* @mailbox Consumer  
process (C = 1)  
  variable  
    \* @type Nat  
    y = 0;  
  {  
c:    while (TRUE) {  
      receive(Consumer, y);  
      print y;  
    }  
  }  
}*)
```

```

(*--algorithm ProducerConsumer {
  fifo
    \* @type Channel[Nat]
    Consumer;

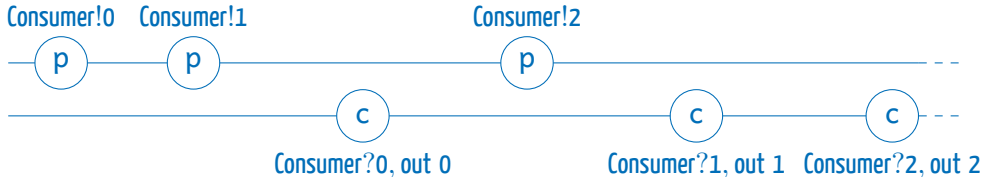
  process (P = 0)
    variable
      \* @type Nat
      x = 0;
  {
    p: while (TRUE) {
      send(Consumer, x);
      x := x + 1;
    }
  }
}

```

```

\* @mailbox Consumer
process (C = 1)
  variable
    \* @type Nat
    y = 0;
  {
    c: while (TRUE) {
      receive(Consumer, y);
      print y;
    }
  }
}*)

```



Comment compiler ce bloc ?

```
l:    x := x + 5;  
      await x > 10;  
      either {  
        receive(C, y);  
        await y # 0;  
        print y;  
      } or {  
        y := x + 3;  
      }
```

Comment compiler ce bloc ?

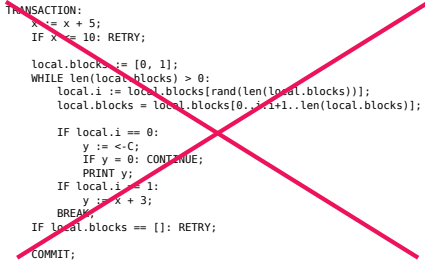
```
l:  x := x + 5;  
    await x > 10;  
    either {  
      receive(C, y);  
      await y # 0;  
      print y;  
    } or {  
      y := x + 3;  
    }  
}
```



```
TRANSACTION:  
  x := x + 5;  
  IF x <= 10: RETRY;  
  
  local.blocks := [0, 1];  
  WHILE len(local.blocks) > 0:  
    local.i := local.blocks[rand(len(local.blocks))];  
    local.blocks = local.blocks[0..i:i+1..len(local.blocks)];  
  
    IF local.i == 0:  
      y := <-C;  
      IF y = 0: CONTINUE;  
      PRINT y;  
    IF local.i == 1:  
      y := x + 3;  
      BREAK;  
  IF local.blocks == []: RETRY;  
  
COMMIT;
```

Comment compiler ce bloc ?

```
l:    x := x + 5;  
      await x > 10;  
      either {  
        receive(C, y);  
        await y # 0;  
        print y;  
      } or {  
        y := x + 3;  
      }  
    }
```



```
TRANSACTION:  
  x := x + 5;  
  IF x >= 10: RETRY;  
  
  local.blocks := [0, 1];  
  WHILE len(local.blocks) > 0:  
    local.i := local.blocks[rand(len(local.blocks))];  
    local.blocks = local.blocks[0..i.i+1..len(local.blocks)];  
  
    IF local.i == 0:  
      y := <-C;  
      IF y = 0: CONTINUE;  
      PRINT y;  
    IF local.i == 1:  
      y := x + 3;  
      BREAK;  
    IF local.blocks == []: RETRY;  
  
  COMMIT;
```

Guarded PlusCal

Distributed PlusCal mais...

Distributed PlusCal mais... tous les blocs atomiques sont de la forme

$$L : \textit{either} \{ \textit{await } C_1; B_1; \textit{goto } L_1 \} \textit{ or } \dots \textit{ or } \{ \textit{await } C_n; B_n; \textit{goto } L_n \}$$

Guarded PlusCal mais...

Guarded PlusCal mais... un thread supplémentaire par process, pour gérer la réception/l'envoi de messages.

Guarded PlusCal mais... un thread supplémentaire par process, pour gérer la réception/l'envoi de messages.

Exemple :

```
process (C = 1)
  variable
    /* @type Nat
    y = 0;
  {
c:    receive(Consumer, y);
      print y;
      goto c;
    }
  }*)
```

Guarded PlusCal mais... un thread supplémentaire par process, pour gérer la réception/l'envoi de messages.

Exemple :

```
process (C = 1)
  variable
    \* @type Nat
    y = 0;
  {
c:    receive(Consumer, y);
      print y;
      goto c;
  }
}*)
```

$C_{G \rightarrow N}$

Guarded PlusCal mais... un thread supplémentaire par process, pour gérer la réception/l'envoi de messages.

Exemple :

```
process (C = 1)
  variable
    /* @type Nat
    y = 0;
  c: {
    receive(Consumer, y);
    print y;
    goto c;
  }
}*)
```

$C_{G \rightarrow N}$

```
process (C = 1)
  variables
    /* @type Nat
    y = 0,
    /* @type Seq[Nat]
    /* @inbox
    inbox = <<>>,
    /* @type Nat
    inbox_rx = 0;
  c: {
    await Len(inbox) > 0;
    y := Head(inbox);
    inbox := Tail(inbox);
    print y;
    goto c;
  }
  /* @rx
  {
    rx:
      receive(Consumer, inbox_rx);
      inbox := Append(inbox, inbox_rx);
      goto rx;
  }
```

Guarded PlusCal mais... un thread supplémentaire par process, pour gérer la réception/l'envoi de messages.

Est-ce que $\mathcal{C}_{G \rightarrow N}$ préserve la sémantique de Guarded PlusCal ?

Guarded PlusCal mais... un thread supplémentaire par process, pour gérer la réception/l'envoi de messages.

Est-ce que $\mathcal{C}_{G \rightarrow N}$ préserve la sémantique de Guarded PlusCal ?

$$\mathcal{R}_{G \rightarrow N} = \left\{ ((\sigma_G, \varepsilon_G, r_G), (\sigma_N, \varepsilon_N, r_N)) \left| \begin{array}{l} \sigma_G = \lfloor \sigma_N \rfloor_{\text{inbox}, \text{inbox_rx}, \text{outbox}, \text{outbox_tx}} \\ r_G = r_N \\ \varepsilon_N \in \text{Sym}(\varepsilon_G) \end{array} \right. \right\}$$

Guarded PlusCal mais... un thread supplémentaire par process, pour gérer la réception/l'envoi de messages.

Est-ce que $\mathcal{C}_{G \rightarrow N}$ préserve la sémantique de Guarded PlusCal ?

$$\mathcal{R}_{G \rightarrow N} = \left\{ ((\sigma_G, \varepsilon_G, r_G), (\sigma_N, \varepsilon_N, r_N)) \mid \begin{array}{l} \sigma_G = \lfloor \sigma_N \rfloor_{\text{inbox}, \text{inbox_rx}, \text{outbox}, \text{outbox_tx}} \\ r_G = r_N \\ \varepsilon_N \in \text{Sym}(\varepsilon_G) \end{array} \right\}$$

Guarded PlusCal mais... un thread supplémentaire par process, pour gérer la réception/l'envoi de messages.

Est-ce que $\mathcal{C}_{G \rightarrow N}$ préserve la sémantique de Guarded PlusCal ?

$$\mathcal{R}_{G \rightarrow N} = \left\{ ((\sigma_G, \varepsilon_G, r_G), (\sigma_N, \varepsilon_N, r_N)) \mid \begin{array}{l} \sigma_G = \lfloor \sigma_N \rfloor_{\text{inbox}, \text{inbox_rx}, \text{outbox}, \text{outbox_tx}} \\ r_G = r_N \\ \varepsilon_N \in \text{Sym}(\varepsilon_G) \end{array} \right\}$$

Guarded PlusCal mais... un thread supplémentaire par process, pour gérer la réception/l'envoi de messages.

Est-ce que $\mathcal{C}_{G \rightarrow N}$ préserve la sémantique de Guarded PlusCal ?

$$\mathcal{R}_{G \rightarrow N} = \left\{ ((\sigma_G, \varepsilon_G, r_G), (\sigma_N, \varepsilon_N, r_N)) \mid \begin{array}{l} \sigma_G = \lfloor \sigma_N \rfloor_{\text{inbox}, \text{inbox_rx}, \text{outbox}, \text{outbox_tx}} \\ r_G = r_N \\ \varepsilon_N \in \text{Sym}(\varepsilon_G) \end{array} \right\}$$

Oui !

Guarded PlusCal mais...

Guarded PlusCal mais... introduction de coroutines et de verrous pour éviter les *data races*.

Guarded PlusCal mais... introduction de coroutines et de verrous pour éviter les *data races*.

Exemple :

```
c:    await Len(inbox) > 0;  
      y := Head(inbox);  
      inbox := Tail(inbox);  
      print y;  
      goto c;
```

Guarded PlusCal mais... introduction de coroutines et de verrous pour éviter les *data races*.

Exemple :

```
c:  await Len(inbox) > 0;  
    y := Head(inbox);  
    inbox := Tail(inbox);  
    print y;  
    goto c;
```

$C_{N \rightarrow Go}$

Guarded PlusCal mais... introduction de coroutines et de verrous pour éviter les *data races*.

Exemple :

```
c:    await Len(inbox) > 0;
      y := Head(inbox);
      inbox := Tail(inbox);
      print y;
      goto c;
```

$C_N \rightarrow Go$



```
func C_c(self : address, st : ref CState, Done : chan unit) {
  let done = make(ref bool, false);

  while !*done {
    lock st->inbox_lock;

    if !(len(st->inbox) > 0) {
      goto retry;
    }

    st->y = st->inbox[0];
    st->inbox = st->inbox[1...];
    print(st->y);
    done = true;

  retry:
    unlock st->inbox_lock;
  }

  go C_c(self, st, Done);
}
```

Guarded PlusCal mais... introduction de coroutines et de verrous pour éviter les *data races*.

```
process (C = 1)
  variables
    \* @type Nat
    y = 0,
    \* @type Seq[Nat]
    \* @inbox
    inbox = <<>>,
    \* @type Nat
    inbox_rx = 0;
  {
c:    ...
  }
  {
rx:   ...
  }
```

Guarded PlusCal mais... introduction de coroutines et de verrous pour éviter les *data races*.

```

process (C = 1)
  variables
    \* @type Nat
    y = 0,
    \* @type Seq[Nat]
    \* @inbox
    inbox = <<>>,
    \* @type Nat
    inbox_rx = 0;
  {
c:    ...
  }
  {
rx:   ...
  }

```

$C_{N \rightarrow Go}$

Guarded PlusCal mais... introduction de coroutines et de verrous pour éviter les *data races*.

```

process (C = 1)
  variables
    \* @type Nat
    y = 0,
    \* @type Seq[Nat]
    \* @inbox
    inbox = <<>>,
    \* @type Nat
    inbox_rx = 0;

  {
c:      ...
  }
  {
rx:      ...
  }

```

C_N → Go

```

func C(self : address) : (ref array int, lock, chan unit) {
  let Done1 = make(chan unit, 1);
  let Done2 = make(chan unit, 2);
  let inbox = make(array int);
  let lock1 = make(lock);
  let st = make(ref CState, CState{
    y: 0,
    inbox: inbox,
    inbox_lock: lock1,
    inbox_rx: 0
  });

  go C_c(self, st, Done2);
  go C_rcv(self, st, Done2);
  go {
    let _ = <-Done2;
    let _ = <-Done2;
    Done1 <- unit{};
  };

  return inbox, lock1, Done1
}

```

Guarded PlusCal mais... introduction de coroutines et de verrous pour éviter les *data races*.

Est-ce que $\mathcal{C}_{N \rightarrow Go}$ préserve la sémantique de Network PlusCal ?

Guarded PlusCal mais... introduction de coroutines et de verrous pour éviter les *data races*.

Est-ce que $\mathcal{C}_{N \rightarrow Go}$ préserve la sémantique de Network PlusCal ?

$$\mathcal{R}_{N \rightarrow Go} = \left\{ ((\sigma_N, \varepsilon_N, r_N), (\sigma_{Go}, \varepsilon_{Go}, r_{Go})) \mid ? \right\}$$

Guarded PlusCal mais... introduction de coroutines et de verrous pour éviter les *data races*.

Est-ce que $\mathcal{C}_{N \rightarrow Go}$ préserve la sémantique de Network PlusCal ?

$$\mathcal{R}_{N \rightarrow Go} = \left\{ ((\sigma_N, \varepsilon_N, r_N), (\sigma_{Go}, \varepsilon_{Go}, r_{Go})) \mid ? \right\}$$

Ça devrait !

* 2 passes de compilation : $\mathcal{C}_{G \rightarrow N}$ et $\mathcal{C}_{N \rightarrow Go\dots}$

- * 2 passes de compilation : $\mathcal{C}_{G \rightarrow N}$ et $\mathcal{C}_{N \rightarrow Go \dots}$
...chacune préservant la sémantique de leurs langages sources.

- * 2 passes de compilation : $\mathcal{C}_{G \rightarrow N}$ et $\mathcal{C}_{N \rightarrow Go} \dots$
...chacune préservant la sémantique de leurs langages sources.
- * Par composition, le compilateur $\mathcal{C}_{G \rightarrow N} ; \mathcal{C}_{N \rightarrow Go}$ préserve la sémantique :

- * 2 passes de compilation : $\mathcal{C}_{G \rightarrow N}$ et $\mathcal{C}_{N \rightarrow Go} \dots$
...chacune préservant la sémantique de leurs langages sources.
- * Par composition, le compilateur $\mathcal{C}_{G \rightarrow N} ; \mathcal{C}_{N \rightarrow Go}$ préserve la sémantique :

Pour tout programme $S \in \text{Guarded PlusCal}$,
$$\llbracket (\mathcal{C}_{G \rightarrow N} ; \mathcal{C}_{N \rightarrow Go})(S) \rrbracket_{Go} \subseteq (\mathcal{R}_{G \rightarrow N} ; \mathcal{R}_{N \rightarrow Go})[\llbracket S \rrbracket_G].$$

- * 2 passes de compilation : $\mathcal{C}_{G \rightarrow N}$ et $\mathcal{C}_{N \rightarrow Go} \dots$
...chacune préservant la sémantique de leurs langages sources.
- * Par composition, le compilateur $\mathcal{C}_{G \rightarrow N} ; \mathcal{C}_{N \rightarrow Go}$ préserve la sémantique :

Pour tout programme $S \in \text{Guarded PlusCal}$,
$$\llbracket (\mathcal{C}_{G \rightarrow N} ; \mathcal{C}_{N \rightarrow Go})(S) \rrbracket_{Go} \subseteq (\mathcal{R}_{G \rightarrow N} ; \mathcal{R}_{N \rightarrow Go})[\llbracket S \rrbracket_G].$$

⇒ Formalisation en Lean en cours.

- * 2 passes de compilation : $\mathcal{C}_{G \rightarrow N}$ et $\mathcal{C}_{N \rightarrow Go} \dots$
...chacune préservant la sémantique de leurs langages sources.
- * Par composition, le compilateur $\mathcal{C}_{G \rightarrow N} ; \mathcal{C}_{N \rightarrow Go}$ préserve la sémantique :

Pour tout programme $S \in \text{Guarded PlusCal}$,
$$\llbracket (\mathcal{C}_{G \rightarrow N} ; \mathcal{C}_{N \rightarrow Go})(S) \rrbracket_{Go} \subseteq (\mathcal{R}_{G \rightarrow N} ; \mathcal{R}_{N \rightarrow Go})[\llbracket S \rrbracket_G].$$

⇒ Formalisation en Lean en cours.

- * Peut-on étendre le langage supporté par le compilateur à Distributed PlusCal ?

Distributed PlusCal mais...

Distributed PlusCal mais... tous les *goto* sont explicites et les boucles *while* sont éliminées.

Distributed PlusCal mais... tous les *goto* sont explicites et les boucles *while* sont éliminées.

$$\begin{aligned} \mathcal{C}_{D \rightarrow S}(x : \textit{while } e \textit{ do } B_1; B_2) = \\ x : \textit{if } e \textit{ then } \{\mathcal{C}_{D \rightarrow S}(B_1); \textit{goto } x\} \textit{ else } \mathcal{C}_{D \rightarrow S}(B_2) \end{aligned}$$

Simplified PlusCal mais...

Simplified PlusCal mais... les *if* sont éliminés et les blocs *either* sont aplatis.

Simplified PlusCal mais... les *if* sont éliminés et les blocs *either* sont aplatis.

$$\mathcal{C}_{S \rightarrow F}(\text{if } e \text{ then } B_1 \text{ else } B_2) = \\ \text{either } \{\text{await } e; \mathcal{C}_{S \rightarrow F}(B_1)\} \text{ or } \{\text{await } \neg e; \mathcal{C}_{S \rightarrow F}(B_2)\}$$

Simplified PlusCal mais... les *if* sont éliminés et les blocs *either* sont aplatis.

$$\mathcal{C}_{S \rightarrow F}(\text{if } e \text{ then } B_1 \text{ else } B_2) = \\ \text{either } \{\text{await } e; \mathcal{C}_{S \rightarrow F}(B_1)\} \text{ or } \{\text{await } \neg e; \mathcal{C}_{S \rightarrow F}(B_2)\}$$

$$\mathcal{C}_{S \rightarrow F}(\text{either } B_1 \text{ or } \dots \text{ or } \{B_i; \text{either } B_{i_1} \text{ or } \dots \text{ or } B_{i_j}; B'_i\} \text{ or } \dots \text{ or } B_n) = \\ \text{either } B_1 \text{ or } \dots \text{ or } \{B_i; B_{i_1}; B'_i\} \text{ or } \dots \text{ or } \{B_i; B_{i_j}; B'_i\} \text{ or } \dots \text{ or } B_n$$

Simplified PlusCal mais... les *if* sont éliminés et les blocs *either* sont aplatis.

$$\mathcal{C}_{S \rightarrow F}(\text{if } e \text{ then } B_1 \text{ else } B_2) = \\ \text{either } \{\text{await } e; \mathcal{C}_{S \rightarrow F}(B_1)\} \text{ or } \{\text{await } \neg e; \mathcal{C}_{S \rightarrow F}(B_2)\}$$

$$\mathcal{C}_{S \rightarrow F}(\text{either } B_1 \text{ or } \dots \text{ or } \{B_i; \text{either } B_{i_1} \text{ or } \dots \text{ or } B_{i_j}; B'_i\} \text{ or } \dots \text{ or } B_n) = \\ \text{either } B_1 \text{ or } \dots \text{ or } \{B_i; B_{i_1}; B'_i\} \text{ or } \dots \text{ or } \{B_i; B_{i_j}; B'_i\} \text{ or } \dots \text{ or } B_n$$

On obtient ensuite Guarded PlusCal en faisant flotter les *await/receive* le plus haut possible dans les branches du seul *either* restant.