

# La vérification formelle d'un compilateur Lustre

Timothy Bourke<sup>1,2</sup> Léo Brun<sup>1,2</sup> Pierre-Évariste Dagand<sup>4,3,1</sup>  
Xavier Leroy<sup>1</sup> Marc Pouzet<sup>4,2,1</sup> Lionel Rieg<sup>5,6</sup>

1. Inria Paris

2. DI, École normale supérieure

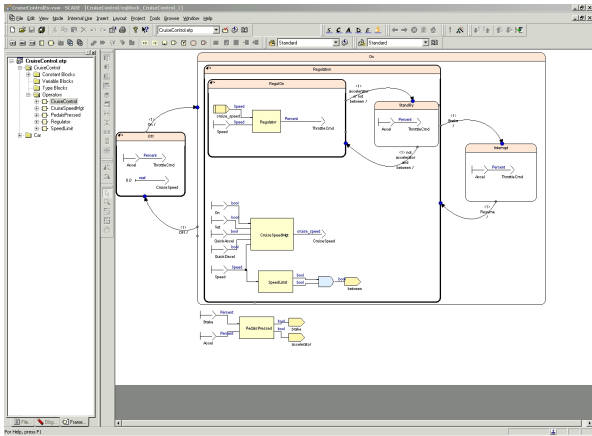
3. CNRS

4. Univ. Pierre et Marie Curie

5. Yale University

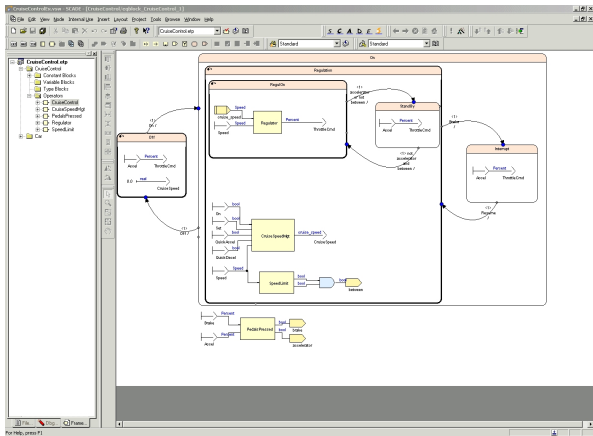
6. Collège de France

Collège de France—21 mars 2018



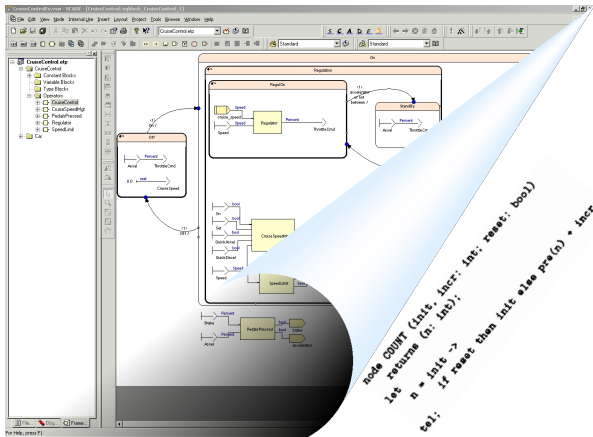
Capture d'écran de l'outil **SCADE Suite** d'ANSYS/Esterel Technologies

- La spécification par schéma-bloc : on connecte des unités fonctionnelles (*blocs*) avec des signaux (*lignes*) et on utilise les machines à état pour décrire les modes opérationnels.
- Le **Model-Based Design** : l'idée que ces schémas peuvent être exécutables et donc une base pour la simulation, le test et la vérification formelle, avec la génération automatique du code de bas niveau.



Capture d'écran de l'outil **SCAD Suite** d'ANSYS/Esterel Technologies

- Utilisation répandue pour la programmation des logiciels critiques dans l'aérospatial, la défense, le ferroviaire, l'énergie, le nucléaire, ...
- **Qualifications industrielles** d'un grand intérêt pratique :
  - La satisfaction des exigences peut être évaluée sur les modèles directement.
  - Les tests peuvent être réalisés sur les modèles.
  - On fait confiance au générateur du code.



Capture d'écran de l'outil **SCADE Suite** d'ANSYS/Esterel Technologies

- Derrière l'interface graphique, on trouve le langage de programmation synchrone **Scade 6** [Colaço, Pagano et Pouzet (2017): "Scade 6 : A Formal" Language for Embedded Critical Software Development].
- Scade 6 est fondé sur le langage académique **Lustre** + **Esterel** [Caspi, Pilaud, Halbwachs et Plaice (1987): "LUSTRE : A declarative language for programming synchronous systems" + **Lucid Synchrone**].
- **Idées centrales** : signal = flot de données (suite de valeurs)  
 bloc = fonction entre suites

## La compilation vérifiée

- Cet exposé : il ne s'agit pas de la certification, mais de la vérification.

## La compilation vérifiée

- Cet exposé : il ne s'agit pas de la certification, mais de la vérification.
- Réussites récentes en employant les assistants de preuve :
  - **CompCert** : compilateur C vérifié dans Coq [Leroy (2009): "Formal verification of a realistic compiler"]
  - **CakeML** : compilateur SML vérifié dans HOL4 [Kumar, Myreen, Norrish et Owens (2014): "CakeML : A Verified Implementation of ML"]
- L'assistant de preuve Coq ? [The Coq Development Team (2017): *The Coq proof assistant reference manual*]
  - un langage de programmation fonctionnelle ;
  - avec 'extraction' vers le langage de programmation OCaml ;
  - un langage de spécification (une logique d'ordre supérieure) ;
  - la preuve interactive basé sur des « tactiques ».

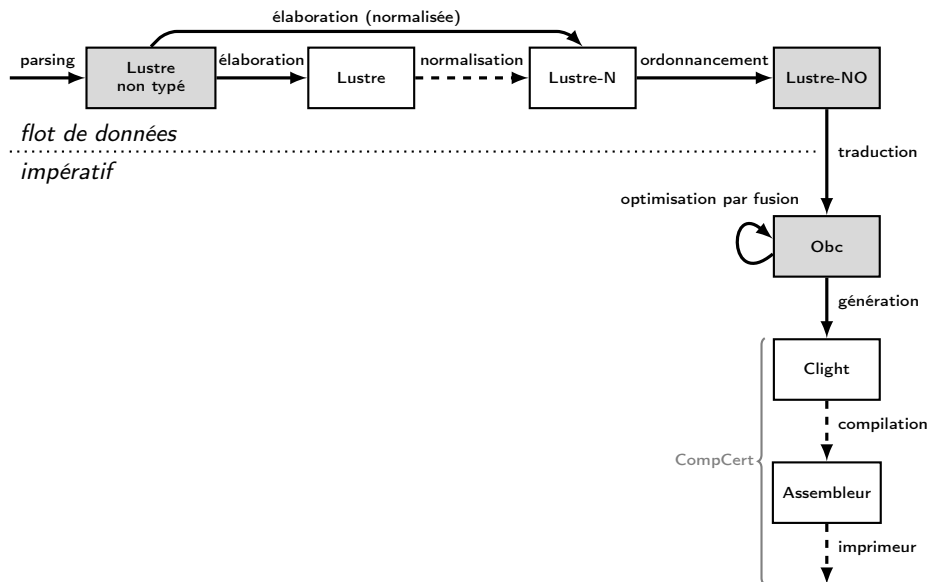
## La compilation vérifiée

- Cet exposé : il ne s'agit pas de la certification, mais de la vérification.
- Réussites récentes en employant les assistants de preuve :
  - **CompCert** : compilateur C vérifié dans Coq [Leroy (2009): "Formal verification of a realistic compiler"]
  - **CakeML** : compilateur SML vérifié dans HOL4 [Kumar, Myreen, Norrish et Owens (2014): "CakeML: A Verified Implementation of ML"]
- L'assistant de preuve Coq ? [The Coq Development Team (2017): *The Coq proof assistant reference manual*]
  - un langage de programmation fonctionnelle ;
  - avec 'extraction' vers le langage de programmation OCaml ;
  - un langage de spécification (une logique d'ordre supérieure) ;
  - la preuve interactive basé sur des « tactiques ».
- Nous suivons cette approche pour obtenir un compilateur Lustre vérifié.  
Vérifier des programmes Lustre pour assurer leurs propriétés sur le code (assembleur) qui s'exécute.

Le principe de WYPIWYE, « What You Prove Is What You Execute »

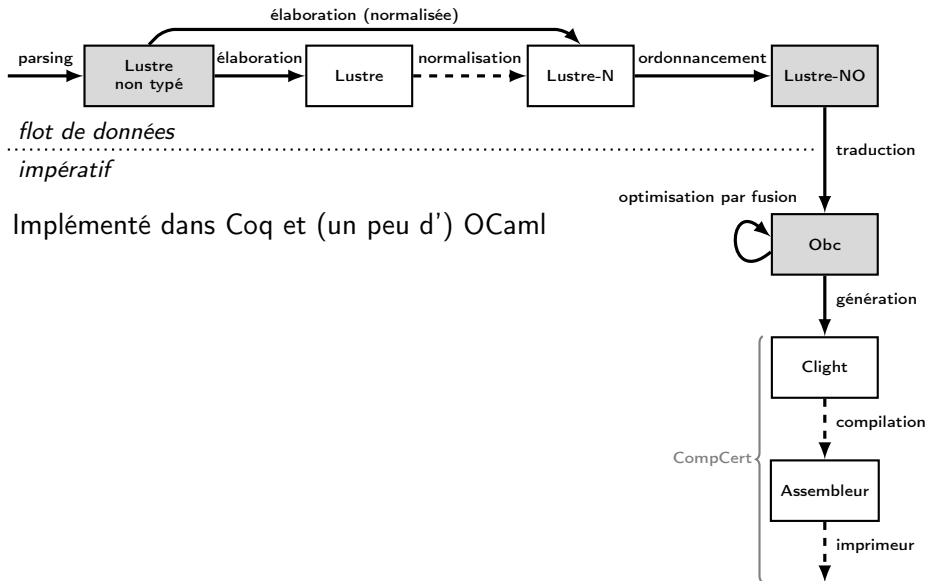
[Berry (1989): "Real Time Programming : Special Purpose or General Purpose Languages" ]

# Le compilateur Vélus



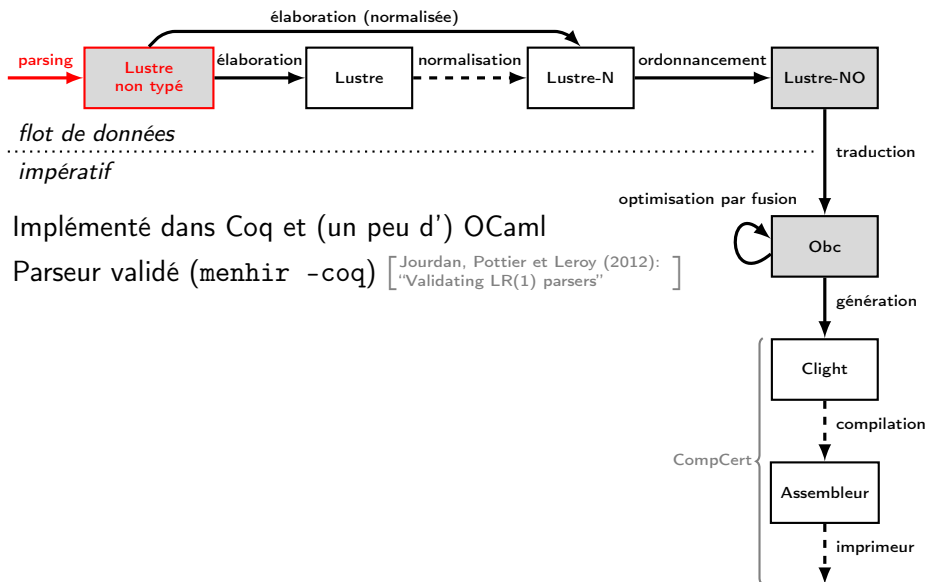


# Le compilateur Vélus



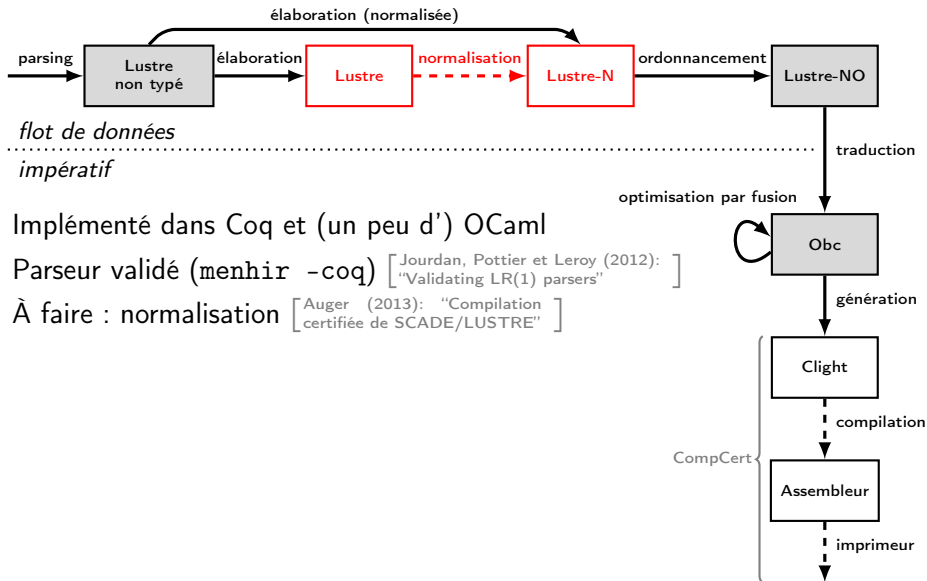
- Implémenté dans Coq et (un peu d') OCaml

# Le compilateur Vélus



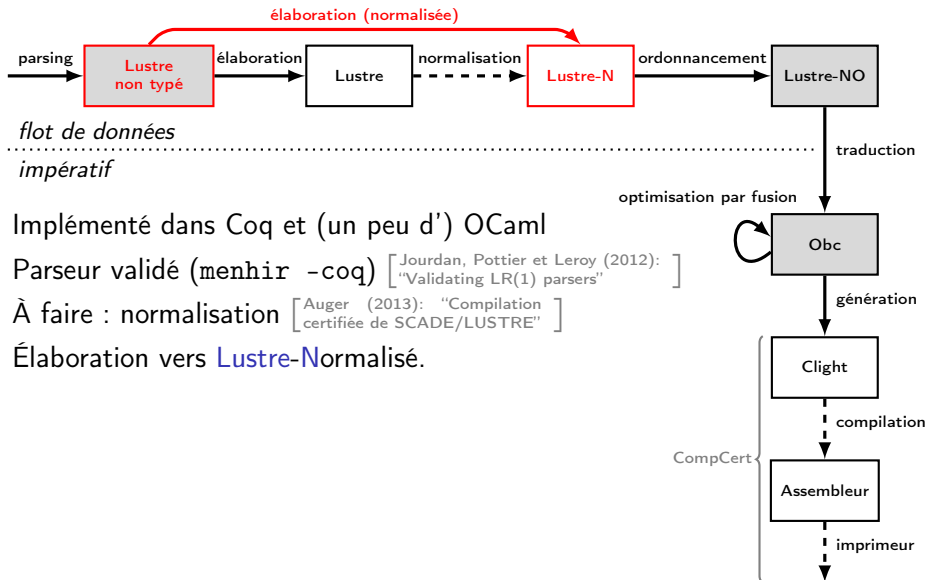
- Implémenté dans Coq et (un peu d') OCaml
- Parseur validé (`menhir -coq`) [ Jourdan, Pottier et Leroy (2012): "Validating LR(1) parsers" ]

# Le compilateur Vélus



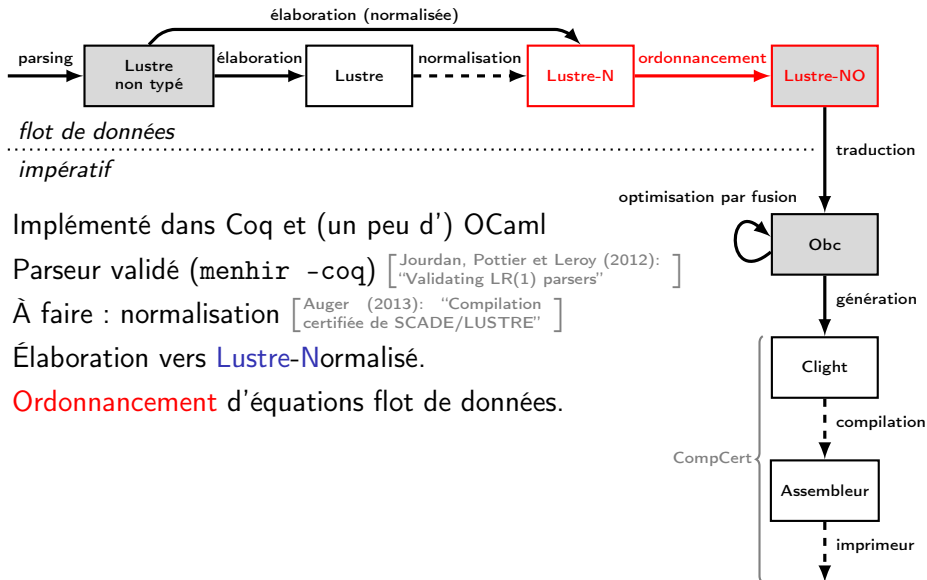
- Implémenté dans Coq et (un peu d') OCaml
- Parseur validé (`menhir -coq`) [ Jourdan, Pottier et Leroy (2012): "Validating LR(1) parsers" ]
- À faire : normalisation [ Auger (2013): "Compilation certifiée de SCADE/LUSTRE" ]

# Le compilateur Vélus



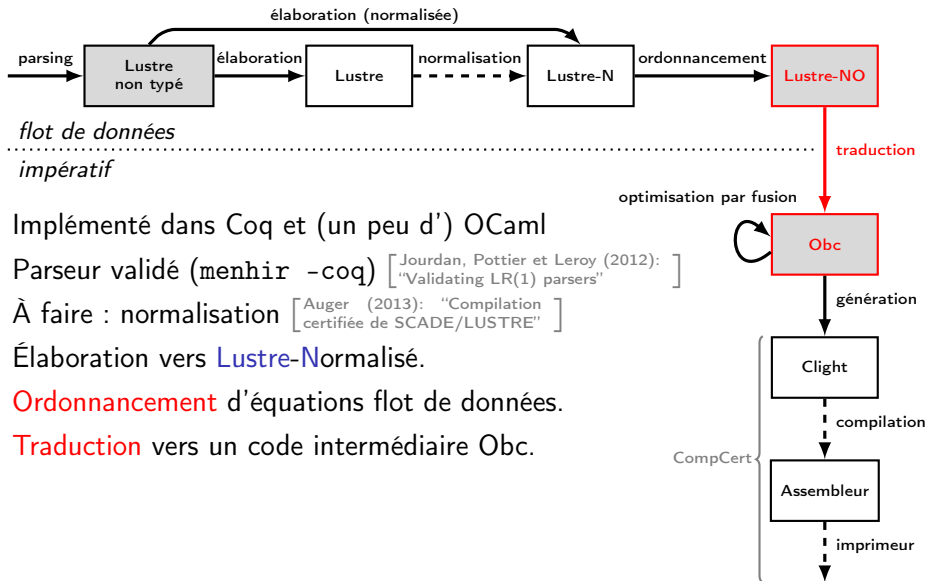
- Implémenté dans Coq et (un peu d') OCaml
- Parseur validé (`menhir -coq`) [Jourdan, Pottier et Leroy (2012): "Validating LR(1) parsers" ]
- À faire : normalisation [Auger (2013): "Compilation certifiée de SCADE/LUSTRE" ]
- Élaboration vers **Lustre-Normalisé**.

# Le compilateur Vélus



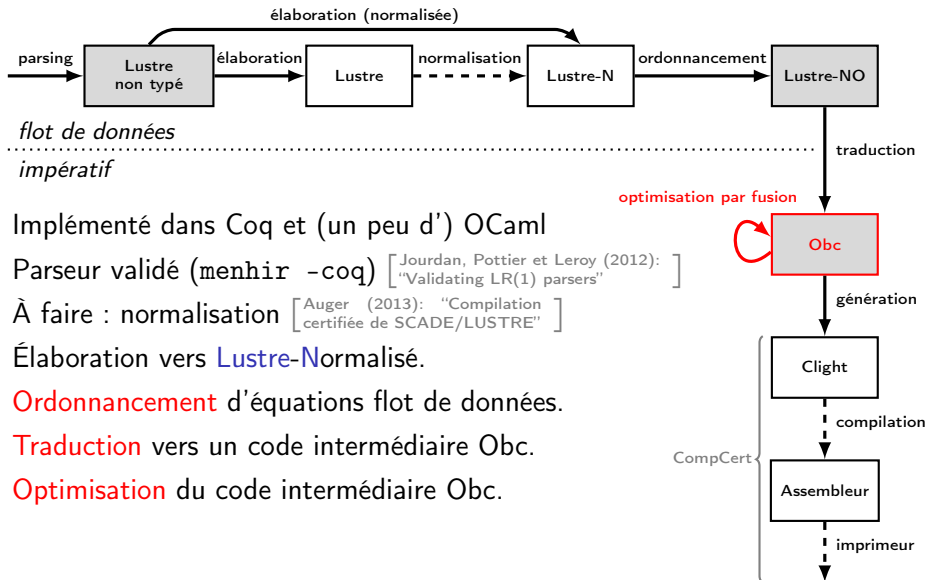
- Implémenté dans Coq et (un peu d') OCaml
- Parseur validé (`menhir -coq`) [ Jourdan, Pottier et Leroy (2012): "Validating LR(1) parsers" ]
- À faire : normalisation [ Auger (2013): "Compilation certifiée de SCADE/LUSTRE" ]
- Élaboration vers **Lustre-Normalisé**.
- **Ordonnancement** d'équations flot de données.

# Le compilateur Vélus



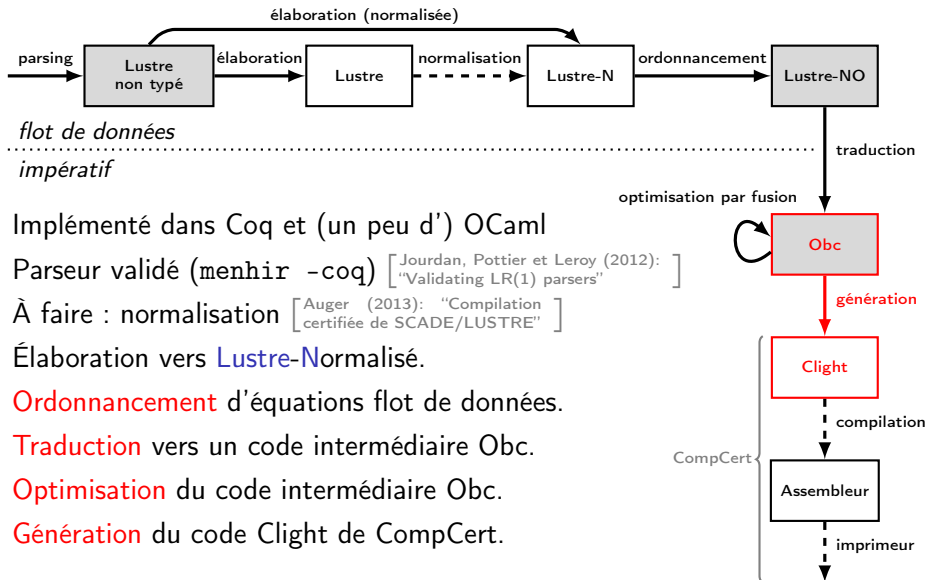
- Implémenté dans Coq et (un peu d') OCaml
- Parseur validé (`menhir -coq`) [Jourdan, Pottier et Leroy (2012): "Validating LR(1) parsers" ]
- À faire : normalisation [Auger (2013): "Compilation certifiée de SCADE/LUSTRE" ]
- Élaboration vers Lustre-Normalisé.
- Ordonnancement d'équations flot de données.
- Traduction vers un code intermédiaire Obc.

# Le compilateur Vélus



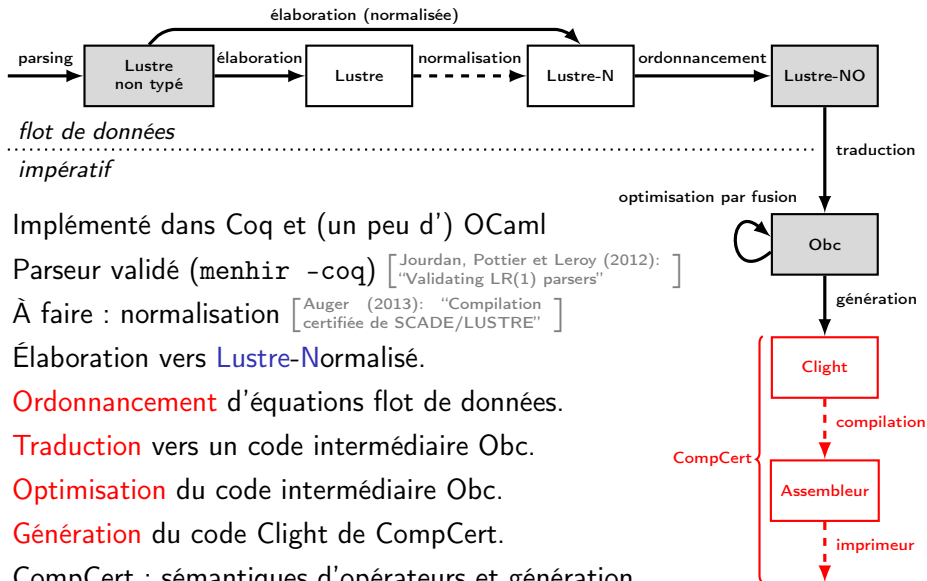
- Implémenté dans Coq et (un peu d') OCaml
- Parseur validé (`menhir -coq`) [Jourdan, Pottier et Leroy (2012): "Validating LR(1) parsers" ]
- À faire : normalisation [Auger (2013): "Compilation certifiée de SCADE/LUSTRE" ]
- Élaboration vers Lustre-Normalisé.
- Ordonnancement d'équations flot de données.
- Traduction vers un code intermédiaire Obc.
- Optimisation du code intermédiaire Obc.

# Le compilateur Vélus





# Le compilateur Vélus



- Implémenté dans Coq et (un peu d') OCaml
- Parseur validé (`menhir -coq`) [Jourdan, Pottier et Leroy (2012): "Validating LR(1) parsers" ]
- À faire : normalisation [Auger (2013): "Compilation certifiée de SCADE/LUSTRE" ]
- Élaboration vers **Lustre-Normalisé**.
- **Ordonnement** d'équations flot de données.
- **Traduction** vers un code intermédiaire Obc.
- **Optimisation** du code intermédiaire Obc.
- **Génération** du code Clight de CompCert.
- CompCert : sémantiques d'opérateurs et génération d'assembleur.

# Lustre [ Caspi, Pilaud, Halbwachs et Plaice (1987): "LUSTRE : A declarative language for programming synchronous systems" ]



# Lustre [ Caspi, Pilaud, Halbwachs et Plaice (1987): "LUSTRE : A declarative language for programming synchronous systems" ]

```
node count (ini, inc: int; res: bool)
returns (n: int)
let
  n = if (true fby false) or res then ini
        else (0 fby n) + inc;
tel
```



# Lustre [ Caspi, Pilaud, Halbwachs et Plaice (1987): "LUSTRE : A declarative language for programming synchronous systems" ]

node count (ini, inc: int; res: bool)

returns (n: int)

let

```
n = if (true fby false) or res then ini
    else (0 fby n) + inc;
```

tel



ini	0	0	0	0	0	0	0	...
inc	0	1	2	1	2	3	0	...
res	F	F	F	F	T	F	F	...
true fby false	T	F	F	F	F	F	F	...
0 fby n	0	0	1	3	4	0	3	...
n	0	1	3	4	0	3	3	...

- Nœud : ensemble d'équations causales (variables à gauche).
- Modèle sémantique : flots synchronisés de données (suites de valeurs).
- Un nœud définit une fonction entre des flots d'entrée et de sortie.

# Compilation de Lustre : normalisation et ordonnancement

```
node count (ini, inc: int; res: bool)
returns (n: int)
let
  n = if (true fby false) or res then ini
      else (0 fby n) + inc;
tel
```

# Compilation de Lustre : normalisation et ordonnancement

```
node count (ini, inc: int; res: bool)
```

```
returns (n: int)
```

```
let
```

```
  n = if (true fby false) or res then ini  
       else (0 fby n) + inc;
```

```
tel
```

normalisation 

```
node count (ini, inc: int; res: bool)
```

```
returns (n: int)
```

```
var f : bool; c : int;
```

```
let
```

```
  f = true fby false;
```

```
  c = 0 fby n;
```

```
  n = if f or res then ini else c + inc;
```

```
tel
```

## Normalisation

- Réécrire pour ajouter une équation par `fby`.
- Introduire des variables fraîches en exploitant le principe de substitution.

# Compilation de Lustre : normalisation et ordonnancement

```
node count (ini, inc: int; res: bool)
returns (n: int)
let
  n = if (true fby false) or res then ini
      else (0 fby n) + inc;
tel
```

normalisation



```
node count (ini, inc: int; res: bool)
returns (n: int)
var f : bool; c : int;
let
  f = true fby false;
  c = 0 fby n;
  n = if f or res then ini else c + inc;
tel
```

## Ordonnancement

- La sémantique des équations est indépendante de l'ordre de définition ; mais la correction de la compilation en dépend.
- Réécrire pour que
  - les variables 'normales' soient écrites avant d'être lues, ... et que
  - les variables 'fby' soient lues avant d'être écrites.

ordonnancement



```
node count (ini, inc: int; res: bool)
returns (n: int)
var f : bool; c : int;
let
  n = if f or res then ini else c + inc;
  f = true fby false;
  c = 0 fby n;
tel
```

# Lustre : syntaxe et sémantique

```
node count (ini, inc: int; res: bool)
returns (n: int)
var f : bool; c : int;
let
  f = true fby false;
  c = 0 fby n;
  n = if f or res then ini else c + inc;
tel
```

ini	0	0	0	0	0	0	0	...
inc	0	1	2	1	2	3	0	...
res	F	F	F	F	T	F	F	...
true fby false	T	F	F	F	F	F	F	...
0 fby n	0	0	1	3	4	0	3	...
n	0	1	3	4	0	3	3	...



# Lustre : syntaxe et sémantique

```
node count (ini, inc: int; res: bool)
```

```
returns (n: int)
```

```
var f : bool; c : int;
```

```
let
```

```
  f = true fby false;
```

```
  c = 0 fby n;
```

```
  n = if f or res then ini else c + inc;
```

```
tel
```

```
Inductive lexp : Type :=
```

```
| Econst : const → lexp
```

```
| Evar   : ident → type → lexp
```

```
| Ewhen  : lexp → ident → bool → lexp
```

```
| Eunop  : unop → lexp → type → lexp
```

```
| Ebinop : binop → lexp → lexp → type → lexp.
```

```
Inductive cexp : Type :=
```

```
| Emerge : ident → cexp → cexp → cexp
```

```
| Eite    : lexp → cexp → cexp → cexp
```

```
| Eexp    : lexp → cexp.
```

```
Inductive equation : Type :=
```

```
| EqDef   : ident → clock → cexp → equation
```

```
| EqApp   : idents → clock → ident → lexs → equation
```

```
| EqFby  : ident → clock → const → lexp → equation.
```

```
Record node : Type := mk_node {
```

```
  n_name : ident;
```

```
  n_in   : list (ident * (type * clock));
```

```
  n_out  : list (ident * (type * clock));
```

```
  n_vars : list (ident * (type * clock));
```

```
  n_eqs  : list equation;
```

```
  ... }.
```

ini	0	0	0	0	0	0	0	...
inc	0	1	2	1	2	3	0	...
res	F	F	F	F	T	F	F	...
true fby false	T	F	F	F	F	F	F	...
0 fby n	0	0	1	3	4	0	3	...
n	0	1	3	4	0	3	3	...

# Lustre : syntaxe et sémantique

```

node count (ini, inc: int; res: bool)
returns (n: int)
var f : bool; c : int;
let
  f = true fby false;
  c = 0 fby n;
  n = if f or res then ini else c + inc;
tel

```

ini	0	0	0	0	0	0	0	...
inc	0	1	2	1	2	3	0	...
res	F	F	F	F	T	F	F	...
true fby false	T	F	F	F	F	F	F	...
0 fby n	0	0	1	3	4	0	3	...
n	0	1	3	4	0	3	3	...

```

Inductive lexp : Type :=
| Econst : const → lexp
| Evar : ident → type → lexp
| Ewhen : lexp → ident → bool → lexp
| Eunop : unop → lexp → type → lexp
| Ebinop : binop → lexp → lexp → type → lexp.

```

```

Inductive cexp : Type :=
| Emerge : ident → cexp → cexp → cexp
| Eite : lexp → cexp → cexp → cexp
| Eexp : lexp → cexp.

```

```

Inductive equation : Type :=
| EqDef : ident → clock → cexp → equation
| EqApp : idents → clock → ident → lexs → equation
| EqFby : ident → clock → const → lexp → equation.

```

```

Record node : Type := mk_node {
  n_name : ident;
  n_in : list (ident * (type * clock));
  n_out : list (ident * (type * clock));
  n_vars : list (ident * (type * clock));
  n_eqs : list equation;
  ... }.

```

```

Inductive sem_equation (G: global) : stream bool → history
  → equation → Prop :=

```

```

| SEqFby: sem_laexp bk H ck le ls →
  sem_var bk H x xs →
  (∀ n, xs n = fby (sem_const c0) ls n) →
  sem_equation G bk H (EqFby x ck c0 le)

```

```

| SEqDef: ... | SEqApp: ...

```

```

with sem_node (G: global) : ident → stream (list value)
  → stream (list value) → Prop :=

```

```

| SNode: find_node f G = Some n →
  clock_of xss bk →
  sem_vars bk H (map fst n.(n_in)) xss →
  sem_vars bk H (map fst n.(n_out)) yss →
  sem_clocked_vars bk H (idck n.(n_in)) →
  Forall (sem_equation G bk H) n.(n_eqs) →
  sem_node G f xss yss.

```

# Lustre : syntaxe et sémantique

```

node count (ini, inc: int; res: bool)
returns (n: int)
var f : bool; c : int;
let
  f = true fby false;
  c = 0 fby n;
  n = if f or res then ini else c + inc;
tel

```

ini	0	0	0	0	0	0	0	...
inc	0	1	2	1	2	3	0	...
res	F	F	F	F	T	F	F	...
true fby false	T	F	F	F	F	F	F	...
0 fby n	0	0	1	3	4	0	3	...
n	0	1	3	4	0	3	3	...

```

Inductive lexp : Type :=
| Econst : const → lexp
| Evar : ident → type → lexp
| Ewhen : lexp → ident → bool → lexp
| Eunop : unop → lexp → type → lexp
| Ebinop : binop → lexp → lexp → type → lexp.

Inductive cexp : Type :=
| Emerge : ident → cexp → cexp → cexp
| Eite : lexp → cexp → cexp → cexp
| Eexp : lexp → cexp.

Inductive equation : Type :=
| EqDef : ident → clock → cexp → equation
| EqApp : idents → clock → ident → lexs → equation
| EqFby : ident → clock → const → lexp → equation.

```

```

Record node : Type := mk_node {
  n_name : ident;
  n_in : list (ident * (type * clock));
  n_out : list (ident * (type * clock));
  n_vars : list (ident * (type * clock));
  n_eqs : list equation;
  ... }.

```

```

Inductive sem_equation (G: global) : stream bool → history
  → equation → Prop :=
| SEqFby: sem_laexp bk H ck le ls →
  sem_var bk H x xs →
  (∀ n, xs n = fby (sem_const c0) ls n) →
  sem_equation G bk H (EqFby x ck c0 le)

| SEqDef: ... | SEqApp: ...

with sem_node (G: global) : ident → stream (list value)
  → stream (list value) → Prop :=
| SNode: find_node f G = Some n →
  clock_of xss bk →
  sem_vars bk H (map fst n.(n_in)) xss →
  sem_vars bk H (map fst n.(n_out)) yss →
  sem_clocked_vars bk H (idck n.(n_in)) →
  Forall (sem_equation G bk H) n.(n_eqs) →
  sem_node G f xss yss.

```

sem\_node G f xss yss



$f : \text{stream}(T^+) \rightarrow \text{stream}(T^+)$

# Compilation de Lustre : traduction vers du code impératif

[Biernacki, Colaço, Hamon et Pouzet (2008):  
"Clock-directed modular code generation for  
synchronous data-flow languages"]

```
node count (ini, inc: int; res: bool)
returns (n: int)
var f : bool; c : int;
let
  n = if f or res then ini else c + inc;
  f = true fby false;
  c = 0 fby n;
tel
```

```
class count {
  memory f : bool;
  memory c : int;

  reset() {
    state(f) := true;
    state(c) := 0
  }

  step(ini: int, inc: int, res: bool)
  returns (n: int) {
    if (state(f) | restart)
      then n := ini
      else n := state(c) + inc;
    state(f) := false;
    state(c) := n
  }
}
```

# Compilation de Lustre : traduction vers du code impératif

[Biernacki, Colaço, Hamon et Pouzet (2008):  
"Clock-directed modular code generation for  
synchronous data-flow languages"]

```
node count (ini, inc: int; res: bool)
returns (n: int)
var f : bool; c : int;
let
  n = if f or res then ini else c + inc;
  f = true fby false;
  c = 0 fby n;
tel
```

```
class count {
  memory f : bool;
  memory c : int;
```

```
  reset() {
    state(f) := true;
    state(c) := 0
  }
```

```
  step(ini: int, inc: int, res: bool)
  returns (n: int) {
    if (state(f) | restart)
      then n := ini
      else n := state(c) + inc;
    state(f) := false;
    state(c) := n
  }
```

```
}
```

# Compilation de Lustre : traduction vers du code impératif


[Biernacki, Colaço, Hamon et Pouzet (2008):  
"Clock-directed modular code generation for  
synchronous data-flow languages"]

```
node count (ini, inc: int; res: bool)
returns (n: int)
var f : bool; c : int;
let
  n = if f or res then ini else c + inc;
  f = true fby false;
  c = 0 fby n;
tel
```

```
class count {
  memory f : bool;
  memory c : int;

  reset() {
    state(f) := true;
    state(c) := 0
  }

  step(ini: int, inc: int, res: bool)
  returns (n: int) {
    if (state(f) | restart)
      then n := ini
      else n := state(c) + inc;
    state(f) := false;
    state(c) := n
  }
}
```



# Compilation de Lustre : traduction vers du code impératif

[Biernacki, Colaço, Hamon et Pouzet (2008):  
"Clock-directed modular code generation for  
synchronous data-flow languages"]

```
node count (ini, inc: int; res: bool)
returns (n: int)
var f : bool; c : int;
let
  n = if f or res then ini else c + inc;
  f = true fby false;
  c = 0 fby n;
tel
```

```
class count {
  memory f : bool;
  memory c : int;

  reset() {
    state(f) := true;
    state(c) := 0
  }

  step(ini: int, inc: int, res: bool)
  returns (n: int) {
    if (state(f) | restart)
      then n := ini
      else n := state(c) + inc;
    state(f) := false;
    state(c) := n
  }
}
```

# Compilation de Lustre : traduction vers du code impératif

[Biernacki, Colaço, Hamon et Pouzet (2008):  
"Clock-directed modular code generation for  
synchronous data-flow languages"]

```
node count (ini, inc: int; res: bool)
returns (n: int)
var f : bool; c : int;
let
  n = if f or res then ini else c + inc;
  f = true fby false;
  c = 0 fby n;
tel
```

```
class count {
  memory f : bool;
  memory c : int;

  reset() {
    state(f) := true;
    state(c) := 0
  }

  step(ini: int, inc: int, res: bool)
  returns (n: int) {
    if (state(f) | restart)
      then n := ini
      else n := state(c) + inc;
    state(f) := false;
    state(c) := n
  }
}
```

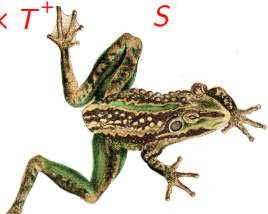


# Compilation de Lustre : traduction vers du code impératif

[Biernacki, Colaço, Hamon et Pouzet (2008):  
"Clock-directed modular code generation for  
synchronous data-flow languages"]

```
node count (ini, inc: int; res: bool)
returns (n: int)
var f : bool; c : int;
let
  n = if f or res then ini else c + inc;
  f = true fby false;
  c = 0 fby n;
tel
```

$(f_t, s_0)$   
 $S \times T^+ \rightarrow S \times T^+ \quad S$



```
class count {
  memory f : bool;
  memory c : int;

  reset() {
    state(f) := true;
    state(c) := 0
  }

  step(ini: int, inc: int, res: bool)
  returns (n: int) {
    if (state(f) | restart)
      then n := ini
      else n := state(c) + inc;
    state(f) := false;
    state(c) := n
  }
}
```

## Lustre : instantiation et échantillonnage

```
node avgvelocity(delta: int; sec: bool) returns (r, v: int)
  var t : int;
let
  r = count(0, delta, false);
  t = count((1, 1, false) when sec);
  v = merge sec ((r when sec) / t) ((0 fby v) when not sec);
tel
```

# Lustre : instantiation et échantillonnage

```
node avgvelocity(delta: int; sec: bool) returns (r, v: int)
  var t : int;
let
  r = count(0, delta, false);
  t = count((1, 1, false) when sec);
  v = merge sec ((r when sec) / t) ((0 fby v) when not sec);
tel
```

delta	0	1	2	1	2	3	0	3	...
sec	F	F	F	T	F	T	T	F	...

# Lustre : instantiation et échantillonnage

```
node avgvelocity(delta: int; sec: bool) returns (r, v: int)
  var t : int;
  let
    r = count(0, delta, false);
    t = count((1, 1, false) when sec);
    v = merge sec ((r when sec) / t) ((0 fby v) when not sec);
  tel
```

delta	0	1	2	1	2	3	0	3	...
sec	F	F	F	T	F	T	T	F	...
r	0	1	3	4	6	9	9	12	...
(c <sub>1</sub> )	0	0	1	3	4	6	9	9	...

# Lustre : instantiation et échantillonnage

```
node avgvelocity(delta: int; sec: bool) returns (r, v: int)
  var t : int;
let
  r = count(0, delta, false);
  t = count((1, 1, false) when sec);
  v = merge sec ((r when sec) / t) ((0 fby v) when not sec);
tel
```

delta	0	1	2	1	2	3	0	3	...
sec	F	F	F	T	F	T	T	F	...
r	0	1	3	4	6	9	9	12	...
(c <sub>1</sub> )	0	0	1	3	4	6	9	9	...
r when sec				4		9	9		...

# Lustre : instantiation et échantillonnage

```
node avgvelocity(delta: int; sec: bool) returns (r, v: int)
  var t : int;
let
  r = count(0, delta, false);
  t = count((1, 1, false) when sec);
  v = merge sec ((r when sec) / t) ((0 fby v) when not sec);
tel
```

delta	0	1	2	1	2	3	0	3	...
sec	F	F	F	T	F	T	T	F	...
r	0	1	3	4	6	9	9	12	...
(c <sub>1</sub> )	0	0	1	3	4	6	9	9	...
r when sec				4		9	9		...
t				1		2	3		...
(c <sub>2</sub> )				0		1	2		...

# Lustre : instantiation et échantillonnage

```
node avgvelocity(delta: int; sec: bool) returns (r, v: int)
  var t : int;
let
  r = count(0, delta, false);
  t = count((1, 1, false) when sec);
  v = merge sec ((r when sec) / t) ((0 fby v) when not sec);
tel
```

delta	0	1	2	1	2	3	0	3	...
sec	F	F	F	T	F	T	T	F	...
r	0	1	3	4	6	9	9	12	...
(c <sub>1</sub> )	0	0	1	3	4	6	9	9	...
r when sec				4		9	9		...
t				1		2	3		...
(c <sub>2</sub> )				0		1	2		...
0 fby v	0	0	0	0	4	4	4	3	...
(0 fby v) when not sec	0	0	0		4			3	...

# Lustre : instantiation et échantillonnage

```
node avgvelocity(delta: int; sec: bool) returns (r, v: int)
  var t : int;
let
  r = count(0, delta, false);
  t = count((1, 1, false) when sec);
  v = merge sec ((r when sec) / t) ((0 fby v) when not sec);
tel
```

delta	0	1	2	1	2	3	0	3	...
sec	F	F	F	T	F	T	T	F	...
r	0	1	3	4	6	9	9	12	...
(c <sub>1</sub> )	0	0	1	3	4	6	9	9	...
r when sec				4		9	9		...
t				1		2	3		...
(c <sub>2</sub> )				0		1	2		...
0 fby v	0	0	0	0	4	4	4	3	...
(0 fby v) when not sec	0	0	0		4			3	...
v	0	0	0	4	4	4	3	3	...



# Lustre : instantiation et échantillonnage

## Modèle sémantique

- Une dictionnaire associe les identifiants avec leurs flots de données.
- Flot : une application sur les entiers naturels **Notation** stream  $A := \text{nat} \rightarrow A$
- Avec modélisation de l'absence : **Inductive** value := absent | present v

delta	0	1	2	1	2	3	0	3	...
sec	F	F	F	T	F	T	T	F	...
r	0	1	3	4	6	9	9	12	...
(c <sub>1</sub> )	0	0	1	3	4	6	9	9	...
r when sec				4		9	9		...
t				1		2	3		...
(c <sub>2</sub> )				0		1	2		...
0 fby v	0	0	0	0	4	4	4	3	...
(0 fby v) when not sec	0	0	0		4			3	...
v	0	0	0	4	4	4	3	3	...

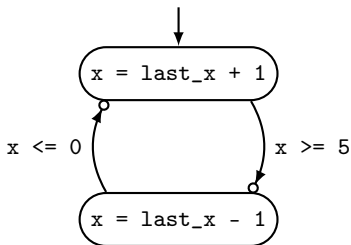
## Pourquoi les constructions `when` et `merge` ?

- Elles permettent l'activation conditionnelle.
- Mais il n'est pas facile de les utiliser.
- Plutôt une forme interne pour des constructions plus structurées.

```
node main (go : bool)
  returns (x : int)
  var last_x : int;
let
  last_x = 0 fby x;

  automaton
  state Up
    do x = last_x + 1
    until x >= 5 then Down

  state Down
    do x = last_x - 1
    until x <= 0 then Up
  end;
tel
```



## Pourquoi les constructions `when` et `merge` ?

- Elles permettent l'activation conditionnelle.
- Mais il n'est pas facile de les utiliser.
- Plutôt une forme interne pour des constructions plus structurées.

```
node main (go : bool)
  returns (x : int)
  var last_x : int;
let
  last_x = 0 fby x;
```

```
automaton
state Up
  do x = last_x + 1
  until x >= 5 then Down
```

```
state Down
  do x = last_x - 1
  until x <= 0 then Up
end;
tel
```

```
type st = St_Up | St_Down
```

```
(* ... *)
```

```
last_x = 0 fby x
```

```
x_St_Down = (last_x when St_Down(ck)) - 1
x_St_Up = (last_x when St_Up(ck)) + 1
x = merge ck (St_Down: x_St_Down)
              (St_Up: x_St_Up);
```

```
ck = St_Up fby ns
ns = ...
```

# Compilation de Lustre : traduction vers du code impératif bis

```
node avgvelocity(delta: int; sec: bool)
returns (r, v: int)
var t, w: int;
let
  r = count(0, delta, false);
  t = count((1, 1, false) when sec);
  v = merge sec ((r when sec) / t)
              (w when not sec);
  w = 0 fby v;
tel
```

```
class avgvelocity {
  memory w : int;
  class count o1, o2;

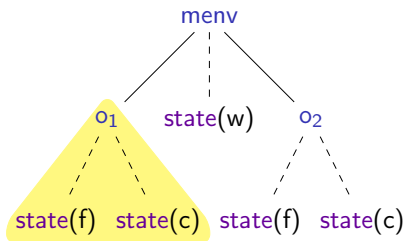
  reset() {
    count.reset o1;
    count.reset o2;
    state(w) := 0
  }

  step(delta: int, sec: bool) returns (r, v: int)
  { var t : int;

    r := count.step o1 (0, delta, false);
    if sec
      then t := count.step o2 (1, 1, false);
    if sec
      then v := r / t else v := state(w);
    state(w) := v
  }
}
```

# Compilation de Lustre : traduction vers du code impératif bis

```
node avgvelocity(delta: int; sec: bool)
returns (r, v: int)
var t, w: int;
let
  r = count(0, delta, false);
  t = count((1, 1, false) when sec);
  v = merge sec ((r when sec) / t)
              (w when not sec);
  w = 0 fby v;
tel
```



```
class avgvelocity {
  memory w : int;
  class count o1, o2;
```

```
  reset() {
    count.reset o1;
    count.reset o2;
    state(w) := 0
  }
```

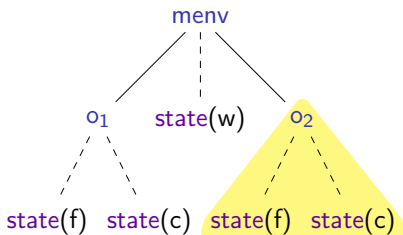
```
  step(delta: int, sec: bool) returns (r, v: int)
  { var t : int;
```

```
    r := count.step o1 (0, delta, false);
    if sec
      then t := count.step o2 (1, 1, false);
    if sec
      then v := r / t else v := state(w);
    state(w) := v
```

```
  }
}
```

# Compilation de Lustre : traduction vers du code impératif bis

```
node avgvelocity(delta: int; sec: bool)
returns (r, v: int)
var t, w: int;
let
  r = count(0, delta, false);
  t = count((1, 1, false) when sec);
  v = merge sec ((r when sec) / t)
              (w when not sec);
  w = 0 fby v;
tel
```



```
class avgvelocity {
  memory w : int;
  class count o1, o2;
```

```
  reset() {
    count.reset o1;
    count.reset o2;
    state(w) := 0
  }
```

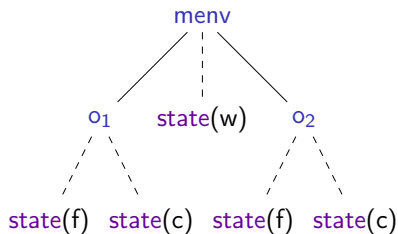
```
  step(delta: int, sec: bool) returns (r, v: int)
  { var t : int;
```

```
    r := count.step o1 (0, delta, false);
    if sec
      then t := count.step o2 (1, 1, false);
    if sec
      then v := r / t else v := state(w);
    state(w) := v
```

```
  }
}
```

# Compilation de Lustre : traduction vers du code impératif bis

```
node avgvelocity(delta: int; sec: bool)
returns (r, v: int)
var t, w: int;
let
  r = count(0, delta, false);
  t = count((1, 1, false) when sec);
  v = merge sec ((r when sec) / t)
              (w when not sec);
  w = 0 fby v;
tel
```



```
class avgvelocity {
  memory w : int;
  class count o1, o2;
```

```
  reset() {
    count.reset o1;
    count.reset o2;
    state(w) := 0
  }
```

```
  step(delta: int, sec: bool) returns (r, v: int)
  { var t : int;
```

```
    r := count.step o1 (0, delta, false);
    if sec
      then t := count.step o2 (1, 1, false);
    if sec
      then v := r / t else v := state(w);
    state(w) := v
```

```
  }
}
```

# Compilation de Lustre : traduction vers du code impératif bis

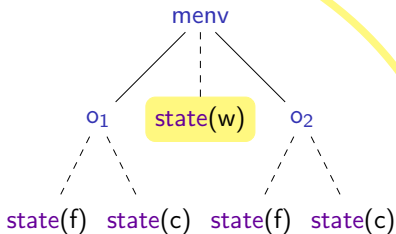
```
node avgvelocity(delta: int; sec: bool)
returns (r, v: int)
var t, w: int;
let
  r = count(0, delta, false);
  t = count((1, 1, false) when sec);
  v = merge sec ((r when sec) / t)
    (w when not sec);
  w = 0 fby v;
tel
```

```
class avgvelocity {
  memory w : int;
  class count o1, o2;
```

```
  reset() {
    count.reset o1;
    count.reset o2;
    state(w) := 0
  }
```

```
  step(delta: int, sec: bool) returns (r, v: int)
  { var t : int;
```

```
    r := count.step o1 (0, delta, false);
    if sec
      then t := count.step o2 (1, 1, false);
    if sec
      then v := r / t else v := state(w);
    state(w) := v
  }
```





# Implémentation de la traduction vers du code impératif

- Passe de traduction : quelques fonctions sur la syntaxe abstraite.
- Le défi : justifier le passage d'un modèle sémantique à un autre.

```
Definition tovar (x: ident) : exp :=  
  if PS.mem x memories then State x else Var x.
```

```
Fixpoint Control (ck: clock) (s: stmt) : stmt :=  
  match ck with  
  | Cbase => s  
  | Con ck x true => Control ck (Ifte (tovar x) s Skip)  
  | Con ck x false => Control ck (Ifte (tovar x) Skip s)  
  end.
```

```
Fixpoint translate_lexp (e : lexp) : exp :=  
  match e with  
  | Econst c => Const c  
  | Evar x => tovar x  
  | Ewhen e c x => translate_lexp e  
  | Eop op es => Op op (map translate_lexp es)  
  end.
```

```
Fixpoint translate_cexp (x: ident) (e: cexp) : stmt :=  
  match e with  
  | Emerge y t f => Ifte (tovar y) (translate_cexp x t)  
    (translate_cexp x f)  
  | Eexp l => Assign x (translate_lexp l)  
  end.
```

```
Definition translate_eqn (eqn: equation) : stmt :=  
  match eqn with  
  | EqDef x ck ce => Control ck (translate_cexp x ce)  
  | EqApp x ck f les => Control ck (Step_ap x f x (map translate_lexp les))  
  | EqFby x ck v le => Control ck (AssignSt x (translate_lexp le))  
  end.
```

```
Definition translate_eqns (eqns: list equation) : stmt :=  
  fold_left (fun i eq => Comp (translate_eqn eq) i) eqns Skip.
```

```
Definition translate_reset_eqn (s: stmt) (eqn: equation) : stmt :=  
  match eqn with  
  | EqDef _ _ _ => s  
  | EqFby x _ v0 _ => Comp (AssignSt x (Const v0)) s  
  | EqApp x _ f _ => Comp (Reset_ap f x) s  
  end.
```

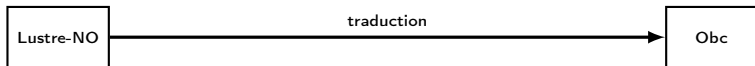
```
Definition translate_reset_eqns (eqns: list equation): stmt :=  
  fold_left translate_reset_eqn eqns Skip.
```

```
Definition ps_from_list (l: list ident) : PS.t :=  
  fold_left (fun s i => PS.add i s) l PS.empty.
```

```
Definition translate_node (n: node): class :=  
  let names := gather_eqs n.(n_eqs) in  
  let mems := ps_from_list (fst names) in  
  mk_class n.(n_name) n.(n_input) n.(n_output)  
    (fst names) (snd names)  
    (translate_eqns mems n.(n_eqs))  
    (translate_reset_eqns n.(n_eqs)).
```

```
Definition translate (G: global) : program := map translate_node G.
```

## Correction de la traduction



# Correction de la traduction

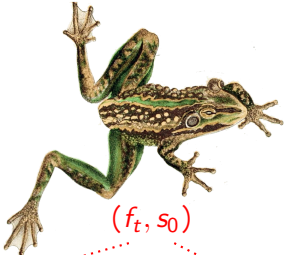
Lustre-NO

traduction

Obc

⋮

⋮



sem\_node G f xss yss

$\text{stream}(T^+) \rightarrow \text{stream}(T^+)$

$(f_t, s_0)$

$S \times T^+ \rightarrow T^+ \times S$

S

# Correction de la traduction

Lustre-NO

traduction

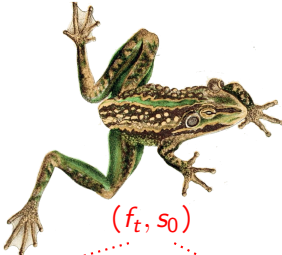
Obc

L'énoncé est trop faible pour une preuve directe par récurrence ✗



sem\_node G f xss yss

stream( $T^+$ )  $\rightarrow$  stream( $T^+$ )

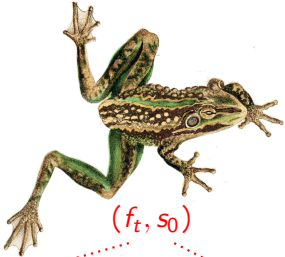
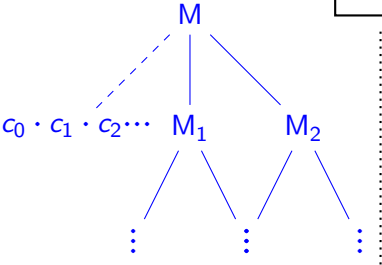
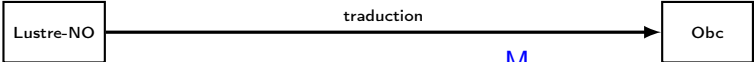


$(f_t, s_0)$

$S \times T^+ \rightarrow T^+ \times S$

$S$

# Correction de la traduction



sem\_node G f xss yss

msem\_node G f xss M yss

$stream(T^+) \rightarrow stream(T^+)$

$(f_t, s_0)$

$S \times T^+ \rightarrow T^+ \times S$

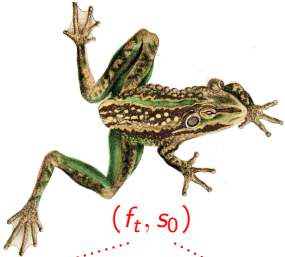
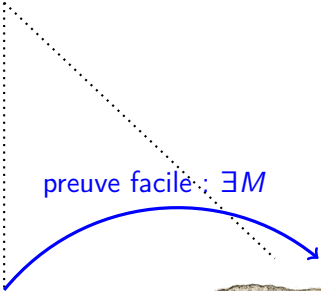
S

# Correction de la traduction

Lustre-NO

traduction

Obc



sem\_node G f xss yss

msem\_node G f xss M yss

$stream(T^+) \rightarrow stream(T^+)$

$(f_t, s_0)$

$S \times T^+ \rightarrow T^+ \times S$

S

# Correction de la traduction

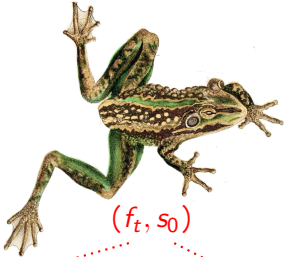
Lustre-NO

traduction

Obs

preuve facile:  $\exists M$

preuve ardue



sem\_node G f xss yss

msem\_node G f xss M yss

$stream(T^+) \rightarrow stream(T^+)$

$(f_t, s_0)$

$S \times T^+ \rightarrow T^+ \times S$

S

# Correction de la traduction

récurrence n

└─ récurrence G

└─ récurrence eqs

└─ cas :  $x = (ce)^{ck}$

└─ cas : present

└─ cas : absent

└─ cas :  $x = (f e)^{ck}$

└─ cas : present

└─ cas : absent

└─ cas :  $x = (k fby e)^{ck}$

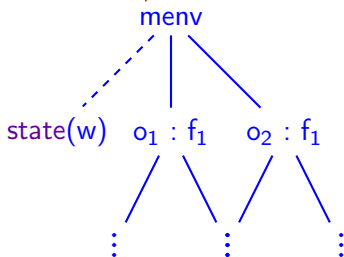
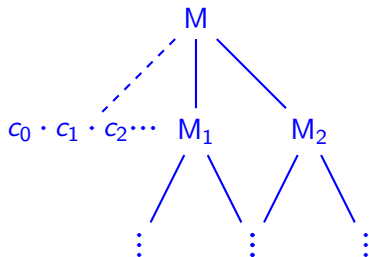
└─ cas : present

└─ cas : absent

- Preuve ardue pleine de détails techniques.
- $\approx 100$  lemmes
- Plusieurs itérations pour trouver les bonnes définitions.
- Le modèle intermédiaire joue un rôle clé.

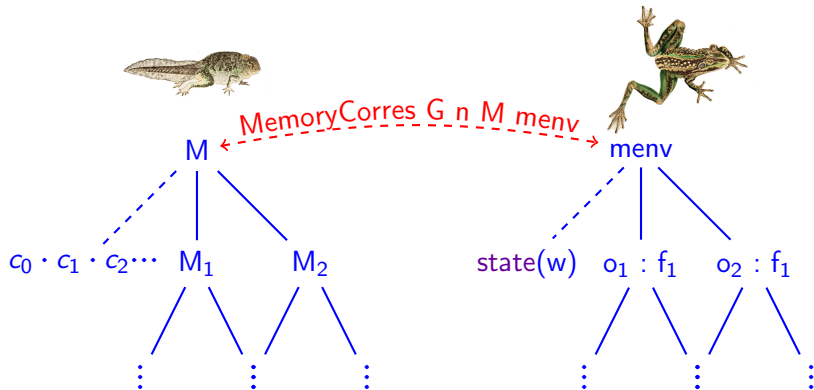


# Lustre-NO à Obc : correspondance entre mémoires



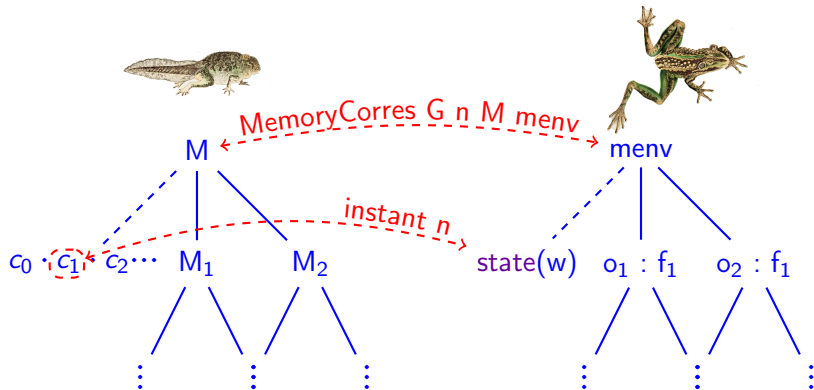
- La représentation de la mémoire ne change pas beaucoup entre Lustre-NO et Obc : il y a une correspondance directe à chaque instant.
- La difficulté est plutôt dans le basculement entre modèles sémantiques : on passe des **flots de données** vers des **séquences d'affectations**.

# Lustre-NO à Obc : correspondance entre mémoires



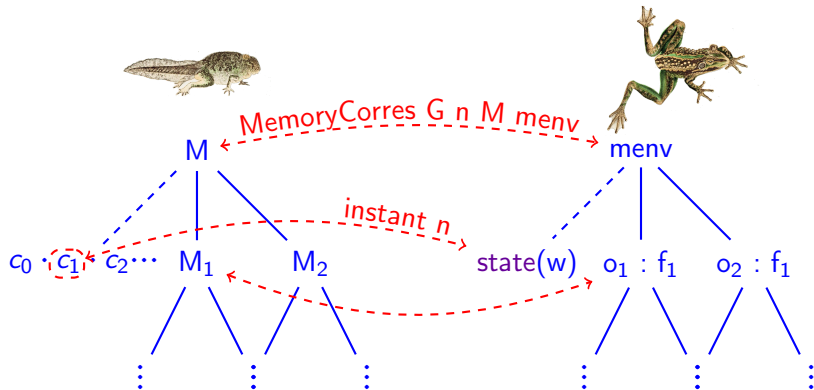
- La représentation de la mémoire ne change pas beaucoup entre Lustre-NO et Obc : il y a une correspondance directe à chaque instant.
- La difficulté est plutôt dans le basculement entre modèles sémantiques : on passe des **flots de données** vers des **séquences d'affectations**.

# Lustre-NO à Obc : correspondance entre mémoires



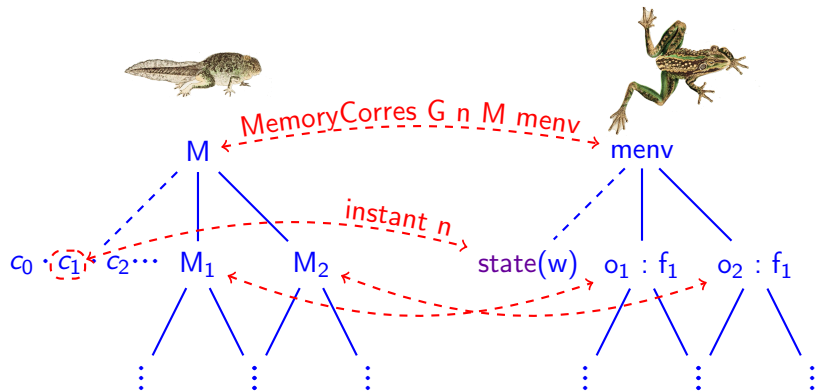
- La représentation de la mémoire ne change pas beaucoup entre Lustre-NO et Obc : il y a une correspondance directe à chaque instant.
- La difficulté est plutôt dans le basculement entre modèles sémantiques : on passe des **flots de données** vers des **séquences d'affectations**.

# Lustre-NO à Obc : correspondance entre mémoires



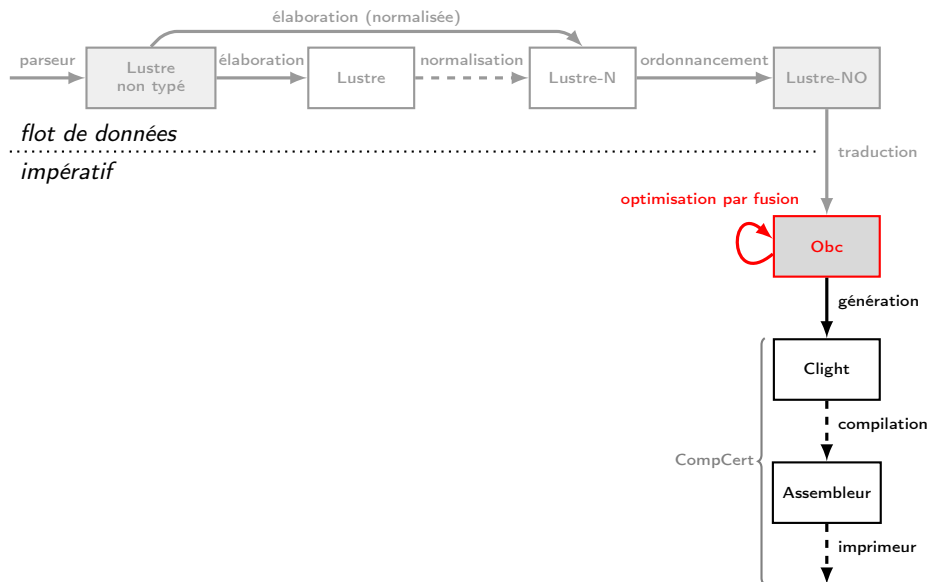
- La représentation de la mémoire ne change pas beaucoup entre Lustre-NO et Obc : il y a une correspondance directe à chaque instant.
- La difficulté est plutôt dans le basculement entre modèles sémantiques : on passe des **flots de données** vers des **séquences d'affectations**.

# Lustre-NO à Obc : correspondance entre mémoires



- La représentation de la mémoire ne change pas beaucoup entre Lustre-NO et Obc : il y a une correspondance directe à chaque instant.
- La difficulté est plutôt dans le basculement entre modèles sémantiques : on passe des **flots de données** vers des **séquences d'affectations**.

# Optimisation : fusion des structures de contrôle (Obc à Obc)



# Fusion des structures de contrôle

[ Biernacki, Colaço, Hamon et Pouzet (2008):  
"Clock-directed modular code generation for  
synchronous data-flow languages" ]

```
step(delta: int, sec: bool)
```

```
  returns (v: int) {
```

```
    var r, t : int;
```

```
    r := count.step o1 (0, delta, false);
```

```
    if sec then {
```

```
      t := count.step o2 (1, 1, false)
```

```
    };
```

```
    if sec then {
```

```
      v := r / t
```

```
    } else {
```

```
      v := state(w)
```

```
    };
```

```
  state(w) := v
```

```
}
```

```
step(delta: int, sec: bool)
```

```
  returns (v: int) {
```

```
    var r, t : int;
```

```
    r := count.step o1 (0, delta, false);
```

```
    if sec then {
```

```
      t := count.step o2 (1, 1, false);
```

```
      v := r / t
```

```
    } else {
```

```
      v := state(w)
```

```
    };
```

```
  state(w) := v
```

```
}
```

- Génération des conditionnelles équation par équation et fusion par la suite : répartition des obligations de preuve.
- L'ordonnanceur essaie de regrouper les équations par horloge.
- On utilise tout le développement pour justifier l'invariant requis.

We also define the function  $Join(.,.)$  which merges two control structures gathered by the same guards:

$$\begin{aligned} &Join(\text{case } (x) \{C_1 : S_1; \dots; C_n : S_n\}, \\ &\quad \text{case } (x) \{C_1 : S'_1; \dots; C_n : S'_n\}) \\ &= \text{case } (x) \{C_1 : Join(S_1, S'_1); \dots; C_n : Join(S_n, S'_n)\} \\ Join(S_1, S_2) &= S_1; S_2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} JoinList(S) &= S \\ JoinList(S_1, \dots, S_n) &= Join(S_1, JoinList(S_2, \dots, S_n)) \end{aligned}$$

[ Biernacki, Colaço, Hamon et Pouzet (2008): "Clock-directed modular code generation for synchronous data-flow languages" ]



We also define the function  $Join(.,.)$  which merges two control structures gathered by the same guards:

$$\begin{aligned} &Join(\text{case } (x) \{C_1 : S_1; \dots; C_n : S_n\}, \\ &\quad \text{case } (x) \{C'_1 : S'_1; \dots; C'_n : S'_n\}) \\ &= \text{case } (x) \{C_1 : Join(S_1, S'_1); \dots; C_n : Join(S_n, S'_n)\} \\ Join(S_1, S_2) &= S_1; S_2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} JoinList(S) &= S \\ JoinList(S_1, \dots, S_n) &= Join(S_1, JoinList(S_2, \dots, S_n)) \end{aligned}$$

```
Fixpoint zip s1 s2 : stmt :=
  match s1, s2 with
  | Ifte e1 t1 f1, Ifte e2 t2 f2 =>
    if equiv_decb e1 e2
    then Ifte e1 (zip t1 t2) (zip f1 f2)
    else Comp s1 s2
  | Skip, s => s
  | s, Skip => s
  | Comp s1' s2', _ => Comp s1' (zip s2' s2)
  | s1, s2 => Comp s1 s2
  end.
```

```
Fixpoint fuse' s1 s2 : stmt :=
  match s1, s2 with
  | s1, Comp s2 s3 => fuse' (zip s1 s2) s3
  | s1, s2 => zip s1 s2
  end.
```

```
Definition fuse s : stmt :=
  match s with
  | Comp s1 s2 => fuse' s1 s2
  | _ => s
  end.
```

```

-- Fixpoint zip s1 s2 : stmt :=
match s1, s2 with
| Ifte t1 t1 f1, Ifte e2 t2 f2 =>
if equiv_decb e1 e2
then Ifte e1 (zip t1 t2) (zip f1 f2)
else Comp s1 s2
| Skip, s => s
| s, Skip => s
| Comp s1' s2', _ => Comp s1' (zip s2' s2)
| s1, s2 => Comp s1 s2
end.

-- Fixpoint fuse' s1 s2 : stmt :=
match s1, s2 with
| s1, Comp s2 s3 => fuse' (zip s1 s2) s3
| s1, s2 => zip s1 s2
end.

-- Definition fuse s : stmt :=
match s with
| Comp s1 s2 => fuse' s1 s2
| _ => s
end.

```




## Fusion des structures de contrôle : invariant

```
if e then {s1} else {s2};  
if e then {t1} else {t2}
```

➡ if e then {s1; t1} else {s2; t2};


## Fusion des structures de contrôle : invariant

if e then {s1} else {s2};  
if e then {t1} else {t2}     if e then {s1; t1} else {s2; t2};

if x then {x := false} else {x := true};  
if x then {t1} else {t2}    

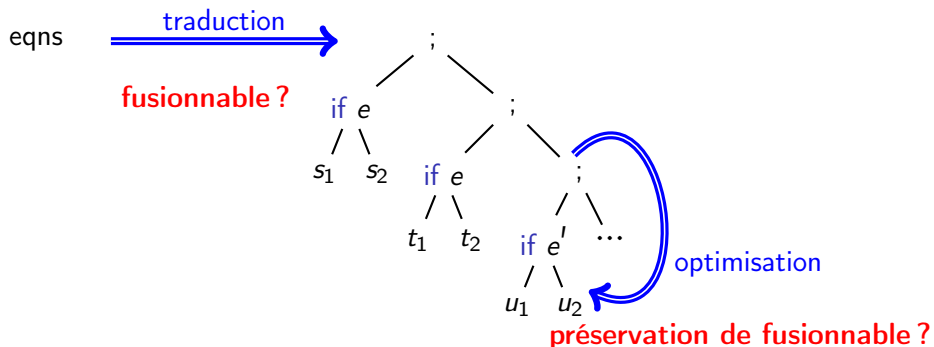
## Fusion des structures de contrôle : invariant

if e then {s1} else {s2};  
if e then {t1} else {t2}     if e then {s1; t1} else {s2; t2};

if x then {x := false} else {x := true};  
if x then {t1} else {t2}    

$$\frac{\text{fusionnable}(s_1) \quad \text{fusionnable}(s_2) \quad \forall x \in \text{libres}(e), \neg \text{peut-écrire } x \ s_1 \wedge \neg \text{peut-écrire } x \ s_2}{\text{fusionnable}(\text{if } e \ \{s_1\} \ \text{else} \ \{s_2\})}$$
$$\frac{\text{fusionnable}(s_1) \quad \text{fusionnable}(s_2)}{\text{fusionnable}(s_1; s_2)} \quad \dots$$

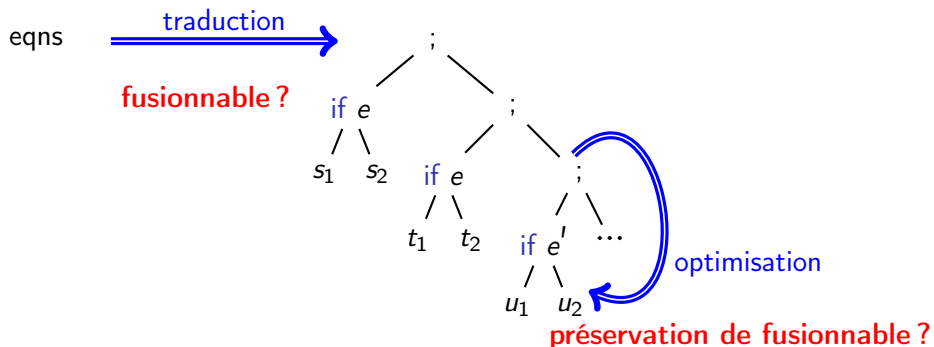
# Fusion des structures de contrôle : correction



## Schéma général

- Implémenter l'optimisation comme une fonction sur la syntaxe abstraite.
- Imaginer un invariant sous lequel la sémantique est préservée :
  - Il doit être satisfait par le code généré en amont.
  - Il doit être préservé par la fonction d'optimisation.

# Fusion des structures de contrôle : correction



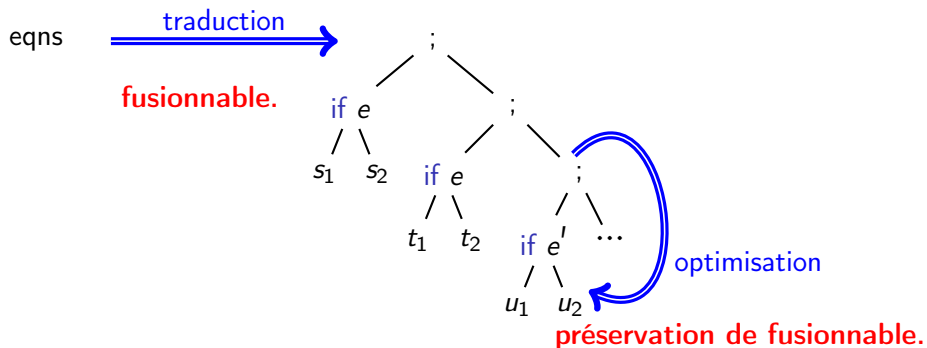
- Définir  $s_1 \approx_{eval} s_2$

**Definition** `stmt_eval_eq s1 s2: Prop :=`

$\forall$  prog memv env memv' env',  
stmt\_eval prog memv env s1 (memv', env')  
 $\leftrightarrow$   
stmt\_eval prog memv env s2 (memv', env').

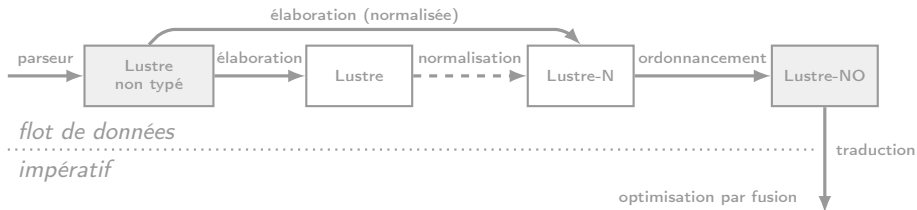


# Fusion des structures de contrôle : correction



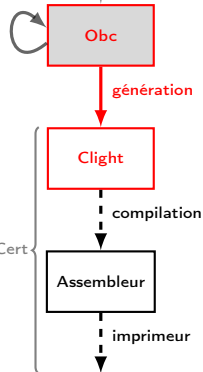
- Définir  $s_1 \approx_{eval} s_2$
- Définir  $s_1 \approx_{fuse} s_2$  par  $s_1 \approx_{eval} s_2 \wedge \text{fusionnable}(s_1) \wedge \text{fusionnable}(s_2)$
- Démontrer sa congruence pour ' ; ', fuse, fuse' et zip.
- Preuves par réécriture pour obtenir : 
$$\frac{\text{fusionnable}(s)}{\text{fuse}(s) \approx_{eval} s}$$

# Génération : d'Obc vers Clight



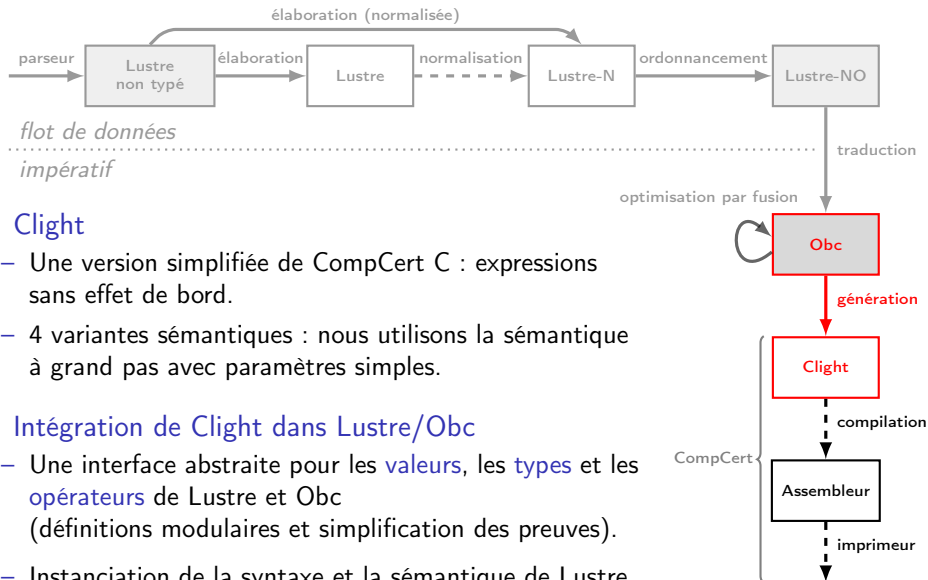
## CompCert : un modèle formel et compilateur pour C

- Un modèle générique d'exécution et de mémoire au niveau matériel.
- Algorithmes optimisants et formellement vérifiés pour générer du code assembleur.



[ Blazy, Dargaye et Leroy (2006): "Formal Verification of a C Compiler Front-End" ] [ Leroy (2009): "Formal verification of a realistic compiler" ]

# Génération : d'Obc vers Clight



- Clight

- Une version simplifiée de CompCert C : expressions sans effet de bord.
- 4 variantes sémantiques : nous utilisons la sémantique à grand pas avec paramètres simples.

- Intégration de Clight dans Lustré/Obc

- Une interface abstraite pour les valeurs, les types et les opérateurs de Lustré et Obc (définitions modulaires et simplification des preuves).
- Instanciation de la syntaxe et la sémantique de Lustré et Obc avec des définitions de CompCert.

```
class count { ... }
```

```
class avgvelocity {  
  memory w : int;  
  class count o1, o2;
```

```
  reset() {  
    count.reset o1;  
    count.reset o2;  
    state(w) := 0  
  }
```

```
  step(delta: int, sec: bool) returns (r, v: int)
```

```
{  
  var t : int;  
  
  r := count.step o1 (0, delta, false);  
  if sec  
    then (t := count.step o2 (1, 1, false);  
         v := r / t)  
    else v := state(w);  
  state(w) := v  
}
```

- Technique standard pour l'encapsulation d'état.
- Chaque détail engendre des complications dans la preuve de correction.

```
struct count { _Bool f; int c; };  
void count$reset(struct count *self) { ... }  
int count$step(struct count *self, int ini, int inc, _Bool res) { ... }
```

```
struct avgvelocity {  
  int w;  
  struct count o1;  
  struct count o2;  
};
```

```
struct avgvelocity$step {  
  int r;  
  int v;  
};
```

```
void avgvelocity$reset(struct avgvelocity *self)  
{  
  count$reset(&(self->o1));  
  count$reset(&(self->o2));  
  self->w = 0;  
}
```

```
void avgvelocity$step(struct avgvelocity *self,  
  struct avgvelocity$step *out, int delta, _Bool sec)  
{  
  register int t, step$N;
```

```
  step$N = count$step(&(self->o1), 0, delta, 0);  
  out->r = step$N;  
  if (sec) {  
    step$N = count$step(&(self->o2), 1, 1, 0);  
    t = step$N;  
    out->v = out->r / t;  
  } else {  
    out->v = self->w;  
  }  
  self->w = out->v;
```

```
}
```

```
class count { ... }
```

```
class avgvelocity {  
  memory w : int;  
  class count o1, o2;
```

```
  reset() {  
    count.reset o1;  
    count.reset o2;  
    state(w) := 0  
  }
```

```
  step(delta: int, sec: bool) returns (r, v: int)  
  {  
    var t : int;  
  
    r := count.step o1 (0, delta, false);  
    if sec  
      then (t := count.step o2 (1, 1, false);  
            v := r / t)  
      else v := state(w);  
    state(w) := v  
  }  
}
```

- Technique standard pour l'encapsulation d'état.
- Chaque détail engendre des complications dans la preuve de correction.

```
struct count { _Bool f; int c; };  
void count$reset(struct count *self) { ... }  
int count$step(struct count *self, int ini, int inc, _Bool res) { ... }
```

```
struct avgvelocity {  
  int w;  
  struct count o1;  
  struct count o2;  
};
```

```
struct avgvelocity$step {  
  int r;  
  int v;  
};
```

```
void avgvelocity$reset(struct avgvelocity *self)  
{  
  count$reset(&(self→o1));  
  count$reset(&(self→o2));  
  self→w = 0;  
}
```

```
void avgvelocity$step(struct avgvelocity *self,  
                     struct avgvelocity$step *out, int delta, _Bool sec)  
{  
  register int t, step$;n;  
  
  step$;n = count$step(&(self→o1), 0, delta, 0);  
  out→r = step$;n;  
  if (sec) {  
    step$;n = count$step(&(self→o2), 1, 1, 0);  
    t = step$;n;  
    out→v = out→r / t;  
  } else {  
    out→v = self→w;  
  }  
  self→w = out→v;  
}
```

```
class count { ... }
```

```
class avgvelocity {
```

```
  memory w : int;  
  class count o1, o2;
```

```
  reset() {  
    count.reset o1;  
    count.reset o2;  
    state(w) := 0  
  }
```

```
  step(delta: int, sec: bool) returns (r, v: int)
```

```
{  
  var t : int;  
  
  r := count.step o1 (0, delta, false);  
  if sec  
    then (t := count.step o2 (1, 1, false);  
         v := r / t)  
    else v := state(w);  
  state(w) := v  
}
```

```
struct count { _Bool f; int c; };
```

```
void count$reset(struct count *self) { ... }
```

```
int count$step(struct count *self, int ini, int inc, _Bool res) { ... }
```

```
struct avgvelocity {  
  int w;  
  struct count o1;  
  struct count o2;  
};
```

```
struct avgvelocity$step {  
  int r;  
  int v;  
};
```

```
void avgvelocity$reset(struct avgvelocity *self)  
{  
  count$reset(&(self->o1));  
  count$reset(&(self->o2));  
  self->w = 0;  
}
```

```
void avgvelocity$step(struct avgvelocity *self,  
  struct avgvelocity$step *out, int delta, _Bool sec)  
{  
  register int t, step$;n;
```

```
  step$ = count$step(&(self->o1), 0, delta, 0);
```

```
  out->r = step$;
```

```
  if (sec) {
```

```
    step$ = count$step(&(self->o2), 1, 1, 0);
```

```
    t = step$;
```

```
    out->v = out->r / t;
```

```
  } else {
```

```
    out->v = self->w;
```

```
  }
```

```
  self->w = out->v;
```

```
}
```

- Technique standard pour l'encapsulation d'état.
- Chaque détail engendre des complications dans la preuve de correction.

```
class count { ... }
```

```
class avgvelocity {  
  memory w : int;  
  class count o1, o2;
```

```
reset() {  
  count.reset o1;  
  count.reset o2;  
  state(w) := 0  
}
```

```
step(delta: int, sec: bool) returns (r, v: int)
```

```
{  
  var t : int;  
  
  r := count.step o1 (0, delta, false);  
  if sec  
    then (t := count.step o2 (1, 1, false);  
         v := r / t)  
    else v := state(w);  
  state(w) := v  
}
```

- Technique standard pour l'encapsulation d'état.
- Chaque détail engendre des complications dans la preuve de correction.

```
struct count { _Bool f; int c; };  
void count$reset(struct count *self) { ... }  
int count$step(struct count *self, int ini, int inc, _Bool res) { ... }
```

```
struct avgvelocity {  
  int w;  
  struct count o1;  
  struct count o2;  
};
```

```
struct avgvelocity$step {  
  int r;  
  int v;  
};
```

```
void avgvelocity$reset(struct avgvelocity *self)  
{  
  count$reset(&(self->o1));  
  count$reset(&(self->o2));  
  self->w = 0;  
}
```

```
void avgvelocity$step(struct avgvelocity *self,  
  struct avgvelocity$step *out, int delta, _Bool sec)  
{  
  register int t, step$;n;
```

```
  step$;n = count$step(&(self->o1), 0, delta, 0);  
  out->r = step$;n;  
  if (sec) {  
    step$;n = count$step(&(self->o2), 1, 1, 0);  
    t = step$;n;  
    out->v = out->r / t;  
  } else {  
    out->v = self->w;  
  }  
  self->w = out->v;
```

```
}
```

```
class count { ... }
```

```
class avgvelocity {  
  memory w : int;  
  class count o1, o2;
```

```
  reset() {  
    count.reset o1;  
    count.reset o2;  
    state(w) := 0  
  }
```

```
  step(delta: int, sec: bool) returns (r, v: int)
```

```
  {  
    var t : int;  
  
    r := count.step o1 (0, delta, false);  
    if sec  
      then (t := count.step o2 (1, 1, false);  
            v := r / t)  
      else v := state(w);  
    state(w) := v  
  }  
}
```

```
  struct count { _Bool f; int c; };  
  void count$reset(struct count *self) { ... }  
  int count$step(struct count *self, int ini, int inc, _Bool res) { ... }
```

```
  struct avgvelocity {  
    int w;  
    struct count o1;  
    struct count o2;  
  };
```

```
  struct avgvelocity$step {  
    int r;  
    int v;  
  };
```

```
  void avgvelocity$reset(struct avgvelocity *self)  
  {  
    count$reset(&(self->o1));  
    count$reset(&(self->o2));  
    self->w = 0;  
  }
```

```
  void avgvelocity$step(struct avgvelocity *self,  
                        struct avgvelocity$step *out, int delta, _Bool sec)  
  {  
    register int t, step$N;
```

```
    step$N = count$step(&(self->o1), 0, delta, 0);  
    out->r = step$N;  
    if (sec) {  
      step$N = count$step(&(self->o2), 1, 1, 0);  
      t = step$N;  
      out->v = out->r / t;  
    } else {  
      out->v = self->w;  
    }  
    self->w = out->v;  
  }  
}
```

- Technique standard pour l'encapsulation d'état.
- Chaque détail engendre des complications dans la preuve de correction.



```
class count { ... }
```

```
class avgvelocity {  
  memory w : int;  
  class count o1, o2;
```

```
  reset() {  
    count.reset o1;  
    count.reset o2;  
    state(w) := 0  
  }
```

```
  step(delta: int, sec: bool) returns (r, v: int)  
  {  
    var t : int;
```

```
    r := count.step o1 (0, delta, false);
```

```
    if sec  
      then (t := count.step o2 (1, 1, false);  
            v := r / t)  
      else v := state(w);  
    state(w) := v
```

```
  }  
}
```

- Technique standard pour l'encapsulation d'état.
- Chaque détail engendre des complications dans la preuve de correction.

```
  struct count { _Bool f; int c; };  
  void count$reset(struct count *self) { ... }  
  int count$step(struct count *self, int ini, int inc, _Bool res) { ... }
```

```
  struct avgvelocity {  
    int w;  
    struct count o1;  
    struct count o2;  
  };
```

```
  struct avgvelocity$step {  
    int r;  
    int v;  
  };
```

```
  void avgvelocity$reset(struct avgvelocity *self)  
  {  
    count$reset(&(self->o1));  
    count$reset(&(self->o2));  
    self->w = 0;  
  }
```

```
  void avgvelocity$step(struct avgvelocity *self,  
                        struct avgvelocity$step *out, int delta, _Bool sec)  
  {  
    register int t, step$N;
```

```
    step$N = count$step(&(self->o1), 0, delta, 0);  
    out->r = step$N;
```

```
    if (sec) {  
      step$N = count$step(&(self->o2), 1, 1, 0);  
      t = step$N;  
      out->v = out->r / t;  
    } else {  
      out->v = self->w;  
    }  
    self->w = out->v;
```

```
  }
```

```

class count { ... }

class avgvelocity {
  memory w : int;
  class count o1, o2;

  reset() {
    count.reset o1;
    count.reset o2;
    state(w) := 0
  }

  step(delta: int, sec: bool) returns (r, v: int)
  {
    var t : int;

    r := count.step o1 (0, delta, false);
    if sec
      then (t := count.step o2 (1, 1, false);
            v := r / t)
           else v := state(w);
    state(w) := v
  }
}

```

```

struct count { _Bool f; int c; };
void count$reset(struct count *self) { ... }
int count$step(struct count *self, int ini, int inc, _Bool res) { ... }

struct avgvelocity {
  int w;
  struct count o1;
  struct count o2;
};

struct avgvelocity$step {
  int r;
  int v;
};

void avgvelocity$reset(struct avgvelocity *self)
{
  count$reset(&(self->o1));
  count$reset(&(self->o2));
  self->w = 0;
}

void avgvelocity$step(struct avgvelocity *self,
  struct avgvelocity$step *out, int delta, _Bool sec)
{
  register int t, step$n;

  step$n = count$step(&(self->o1), 0, delta, 0);
  out->r = step$n;
  if (sec) {
    step$n = count$step(&(self->o2), 1, 1, 0);
    t = step$n;
    out->v = out->r / t;
  } else {
    out->v = self->w;
  }
  self->w = out->v;
}

```

- Technique standard pour l'encapsulation d'état.
- Chaque détail engendre des complications dans la preuve de correction.

```
class count { ... }
```

```
class avgvelocity {  
  memory w : int;  
  class count o1, o2;
```

```
  reset() {  
    count.reset o1;  
    count.reset o2;  
    state(w) := 0  
  }
```

```
  step(delta: int, sec: bool) returns (r, v: int)
```

```
  {  
    var t : int;
```

```
    r := count.step o1 (0, delta, false);
```

```
    if sec
```

```
      then (t := count.step o2 (1, 1, false);
```

```
           v := r / t)
```

```
      else v := state(w);
```

```
    state(w) := v
```

```
  }
```

- Technique standard pour l'encapsulation d'état.
- Chaque détail engendre des complications dans la preuve de correction.

```
  struct count { _Bool f; int c; };
```

```
  void count$reset(struct count *self) { ... }
```

```
  int count$step(struct count *self, int ini, int inc, _Bool res) { ... }
```

```
  struct avgvelocity {
```

```
    int w;
```

```
    struct count o1;
```

```
    struct count o2;
```

```
  };
```

```
  struct avgvelocity$step {
```

```
    int r;
```

```
    int v;
```

```
  };
```

```
  void avgvelocity$reset(struct avgvelocity *self)
```

```
  {
```

```
    count$reset(&(self→o1));
```

```
    count$reset(&(self→o2));
```

```
    self→w = 0;
```

```
  }
```

```
  void avgvelocity$step(struct avgvelocity *self,
```

```
                        struct avgvelocity$step *out, int delta, _Bool sec)
```

```
  {
```

```
    register int t, step$N;
```

```
    step$N = count$step(&(self→o1), 0, delta, 0);
```

```
    out→r = step$N;
```

```
    if (sec) {
```

```
      step$N = count$step(&(self→o2), 1, 1, 0);
```

```
      t = step$N;
```

```
      out→v = out→r / t;
```

```
    } else {
```

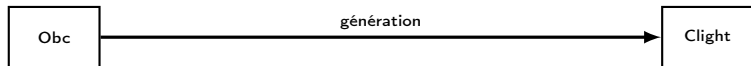
```
      out→v = self→w;
```

```
    }
```

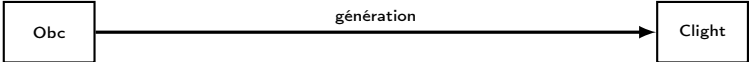
```
    self→w = out→v;
```

```
  }
```

## Correction de la génération de Clight



# Correction de la génération de Clight



⋮

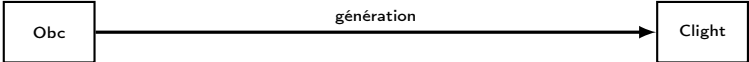
⋮



$$me, ve \vdash s \Downarrow (me', ve')$$

$$e, le, m \vdash_{\text{Clight}} \text{generate}(s) \Downarrow (e', le', m')$$

# Correction de la génération de Clight



preuve par récurrence sur la sémantique à grand pas

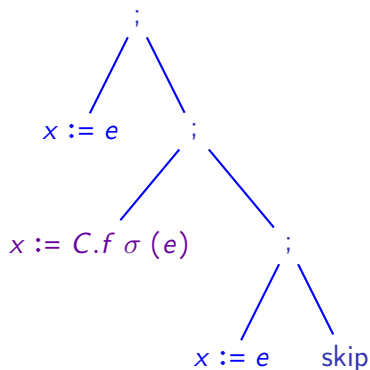
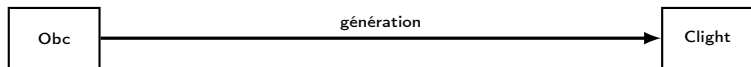


$me, ve \vdash s \Downarrow (me', ve')$

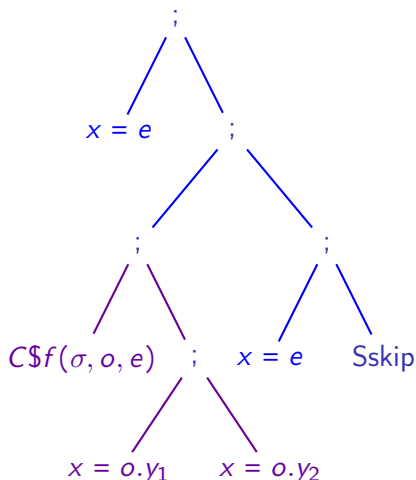


$e, le, m \vdash_{\text{Clight}} \text{generate}(s) \Downarrow (e', le', m')$

# Correction de la génération de Clight

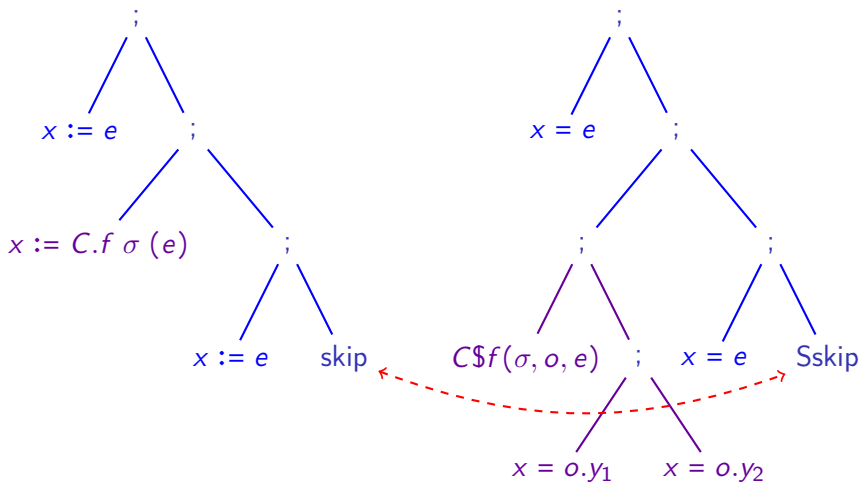
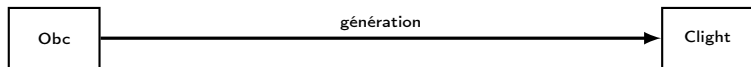


$me, ve \vdash s \Downarrow (me', ve')$



$e, le, m \vdash_{\text{Clight}} \text{generate}(s) \Downarrow (e', le', m')$

# Correction de la génération de Clight

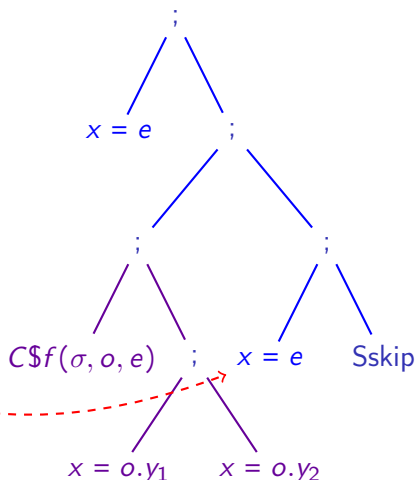
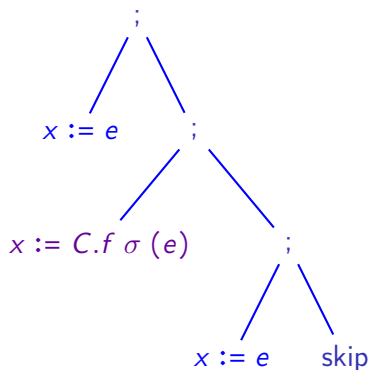
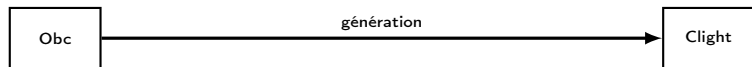


$me, ve \vdash s \Downarrow (me', ve')$

$e, le, m \vdash_{\text{Clight}} \text{generate}(s) \Downarrow (e', le', m')$



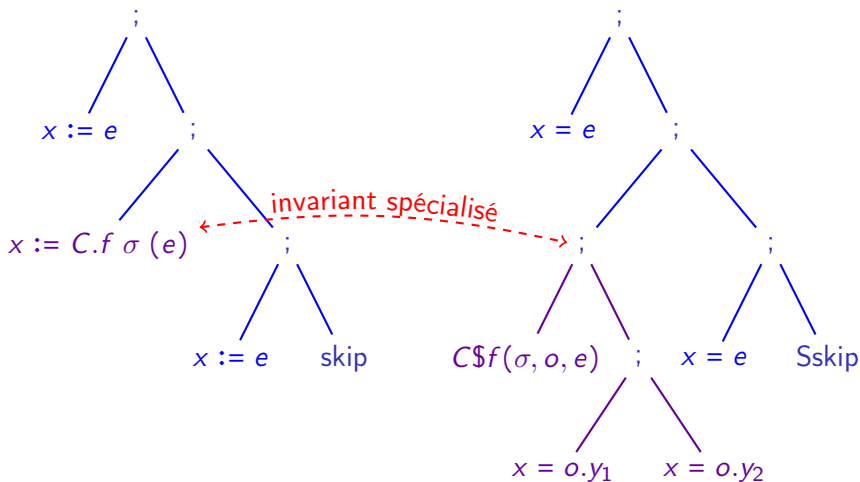
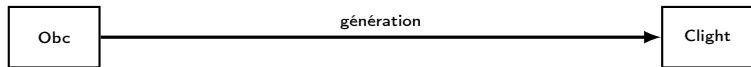
# Correction de la génération de Clight



$me, ve \vdash s \Downarrow (me', ve')$

$e, le, m \vdash_{\text{Clight}} \text{generate}(s) \Downarrow (e', le', m')$

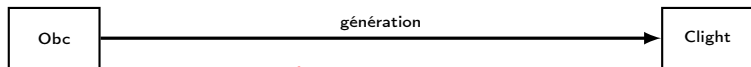
# Correction de la génération de Clight



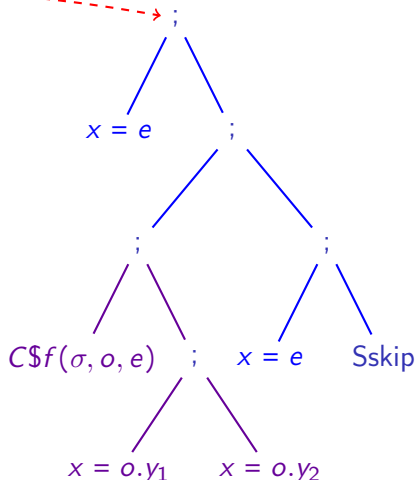
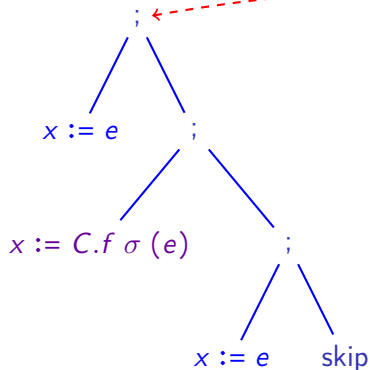
$me, ve \vdash s \Downarrow (me', ve')$

$e, le, m \vdash_{\text{Clight}} \text{generate}(s) \Downarrow (e', le', m')$

# Correction de la génération de Clight



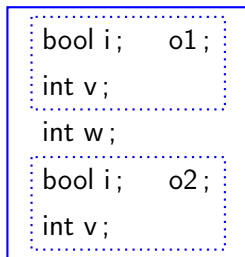
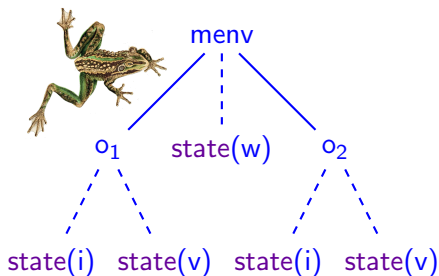
par hérédité



$me, ve \vdash s \Downarrow (me', ve')$

$e, le, m \vdash_{\text{Clight}} \text{generate}(s) \Downarrow (e', le', m')$

## Obc à Clight : correspondance entre mémoires



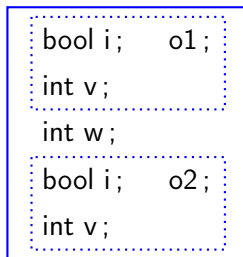
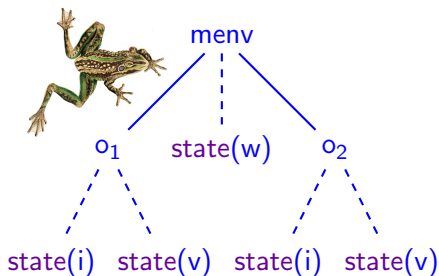
- Cette fois les modèles sémantiques d'exécution sont similaires.
- La difficulté est de rapprocher les représentations de la mémoire.
  - Obc : structure arborescente, la séparation entre variables est manifeste.
  - Clight : blocs d'octets, il faut considérer l'**aliasing**, l'**alignement** et la **taille**.
- Étendre une bibliothèque CompCert d'assertions de séparation :

<https://github.com/AbsInt/CompCert/common/Separation.v>.

[ Ishtiaq et O'Hearn (2001): "BI as an Assertion Language for Mutable Data Structures" ]

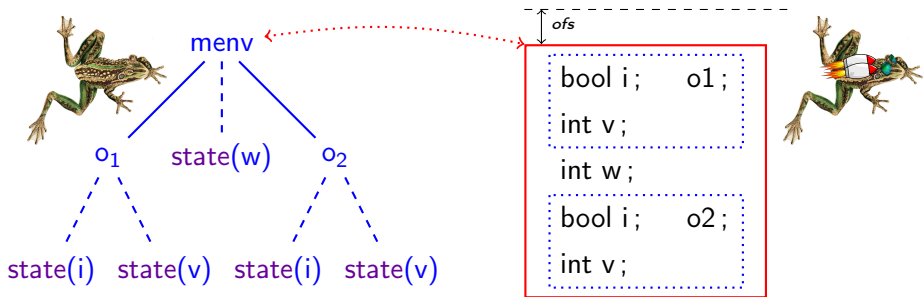
[ Reynolds (2002): "Separation Logic : A Logic for Shared Mutable Data Structures" ]

## Obc à Clight : correspondance entre mémoires



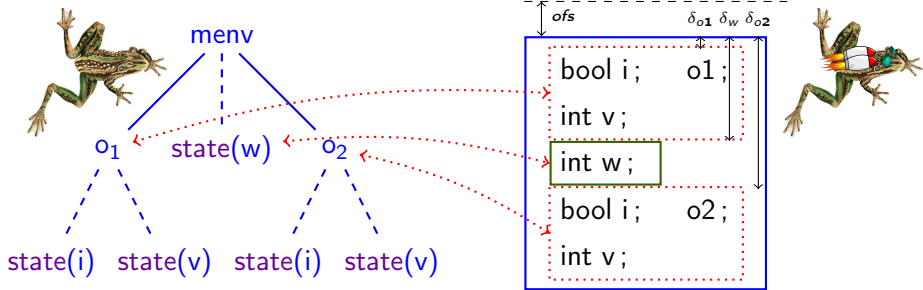
- Cette fois les modèles sémantiques d'exécution sont similaires.
- La difficulté est de rapprocher les représentations de la mémoire.
  - Obc : structure arborescente, la séparation entre variables est manifeste.
  - Clight : blocs d'octets, il faut considérer l'**aliasing**, l'**alignement** et la **taille**.
- Étendre une bibliothèque CompCert d'assertions de séparation : <https://github.com/AbsInt/CompCert/common/Separation.v>.
- Encoder la simplicité du modèle source dans le modèle riche du cible.
- Technique générale (et bien commode) pour interfacer avec CompCert.

# Obc à Clight : correspondance entre mémoires $b_s$



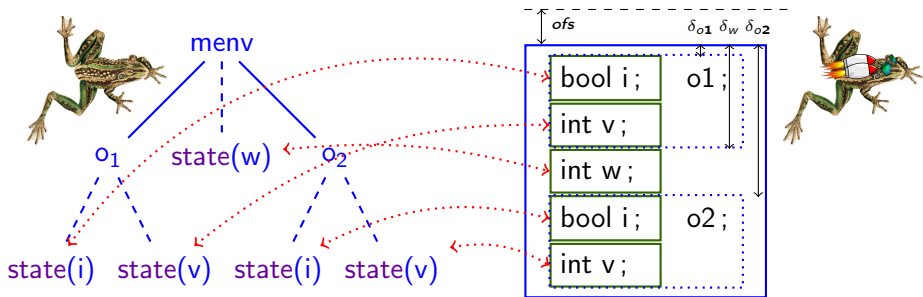
$m \models \text{staterep avgvelocity } \text{menv } (b_s, \text{ofs})$

# Obc à Clight : correspondance entre mémoires $b_s$



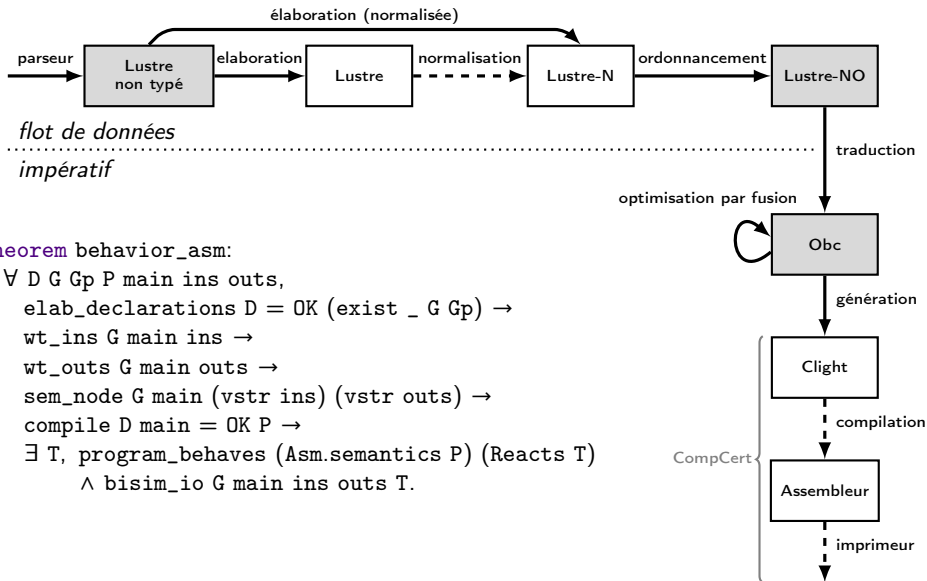
$m \models$  **staterep count** `menv(o1)`  $(b_s, ofs + \delta_{o1})$   
 \* **contains** `int32s`  $(b_s, ofs + \delta_w)$  [`menv.state(w)`]  
 \* **staterep count** `menv(o2)`  $(b_s, ofs + \delta_{o2})$

# Obc à Clight : correspondance entre mémoires $b_s$



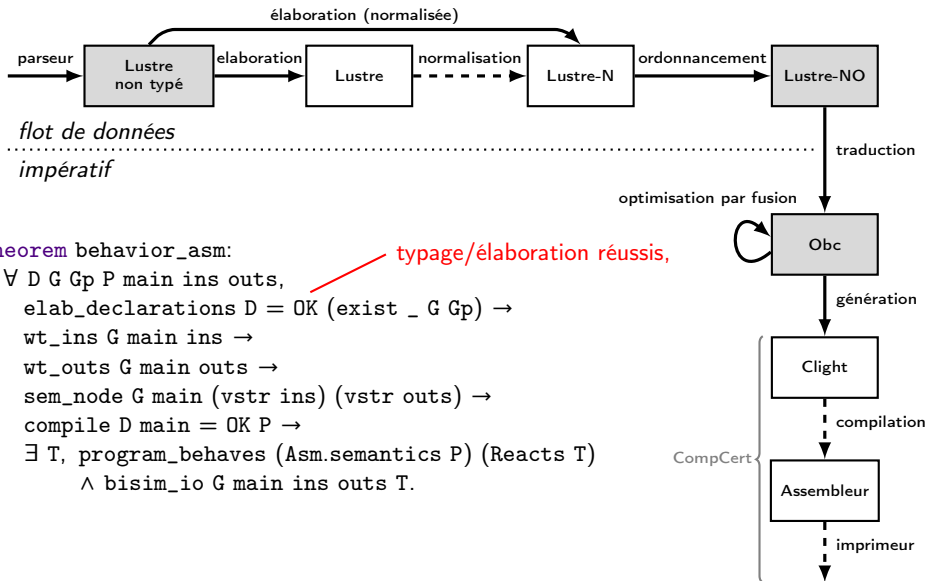
$m \models$  contains bool  $(b_s, ofs + \delta_{o1} + \delta_i)$   $[menv.o1.state(i)]$   
 $*$  contains int32s  $(b_s, ofs + \delta_{o1} + \delta_v)$   $[menv.o1.state(v)]$   
 $*$  contains int32s  $(b_s, ofs + \delta_w)$   $[menv.state(w)]$   
 $*$  contains bool  $(b_s, ofs + \delta_{o2} + \delta_i)$   $[menv.o2.state(i)]$   
 $*$  contains int32s  $(b_s, ofs + \delta_{o2} + \delta_v)$   $[menv.o2.state(v)]$





**Theorem** behavior\_asm:

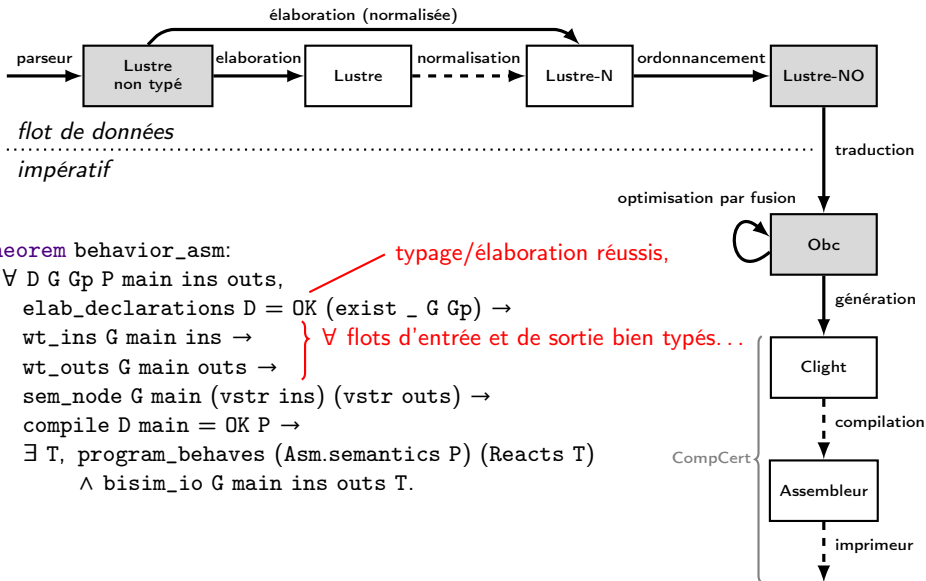
$$\begin{aligned}
 & \forall D G Gp P \text{ main ins outs,} \\
 & \text{elab\_declarations } D = \text{OK (exist \_ } G Gp) \rightarrow \\
 & \text{wt\_ins } G \text{ main ins} \rightarrow \\
 & \text{wt\_outs } G \text{ main outs} \rightarrow \\
 & \text{sem\_node } G \text{ main (vstr ins) (vstr outs)} \rightarrow \\
 & \text{compile } D \text{ main} = \text{OK } P \rightarrow \\
 & \exists T, \text{program\_behaves (Asm.semantics } P) \text{ (Reacts } T) \\
 & \quad \wedge \text{bisim\_io } G \text{ main ins outs } T.
 \end{aligned}$$



typage/élaboration réussis,

Theorem behavior\_asm:

$$\begin{aligned}
 &\forall D G Gp P \text{ main ins outs,} \\
 &\text{elab\_declarations } D = \text{OK (exist \_ } G Gp) \rightarrow \\
 &\text{wt\_ins } G \text{ main ins} \rightarrow \\
 &\text{wt\_outs } G \text{ main outs} \rightarrow \\
 &\text{sem\_node } G \text{ main (vstr ins) (vstr outs)} \rightarrow \\
 &\text{compile } D \text{ main} = \text{OK } P \rightarrow \\
 &\exists T, \text{program\_behaves (Asm.semantics } P) (\text{Reacts } T) \\
 &\quad \wedge \text{bisim\_io } G \text{ main ins outs } T.
 \end{aligned}$$

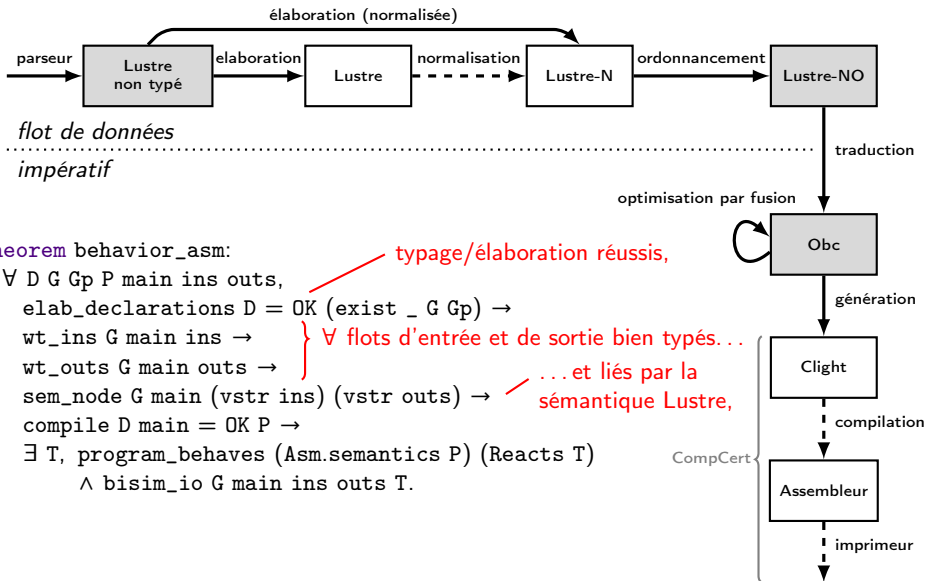


Theorem behavior\_asm:

$\forall D G G_p P \text{ main ins outs,}$   
 $\text{elab\_declarations } D = \text{OK (exist } \_ G G_p) \rightarrow$   
 $\text{wt\_ins } G \text{ main ins} \rightarrow$   
 $\text{wt\_outs } G \text{ main outs} \rightarrow$   
 $\text{sem\_node } G \text{ main (vstr ins) (vstr outs)} \rightarrow$   
 $\text{compile } D \text{ main} = \text{OK } P \rightarrow$   
 $\exists T, \text{program\_behaves (Asm.semantics } P) (\text{Reacts } T)$   
 $\wedge \text{bisim\_io } G \text{ main ins outs } T.$

typage/élaboration réussis,

∀ flots d'entrée et de sortie bien typés...

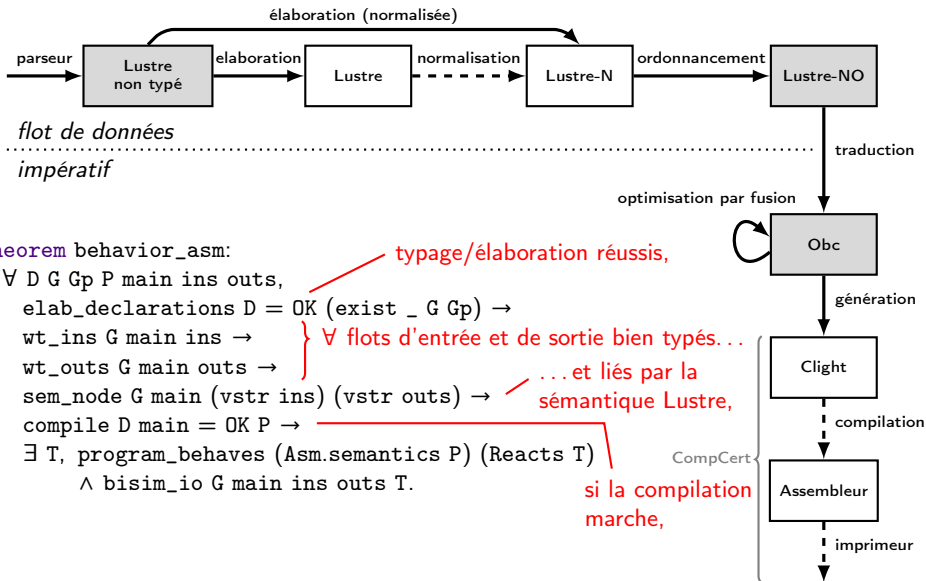


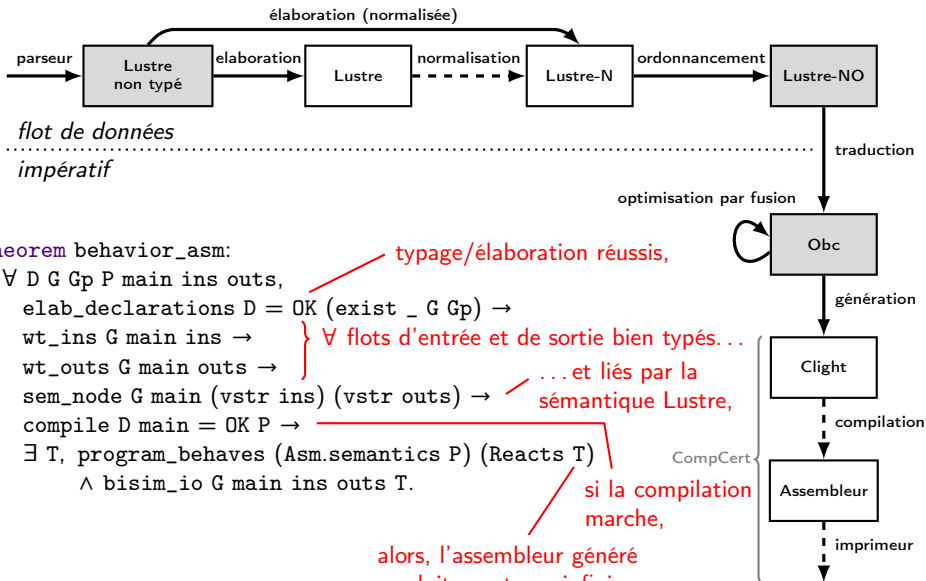
Theorem behavior\_asm:

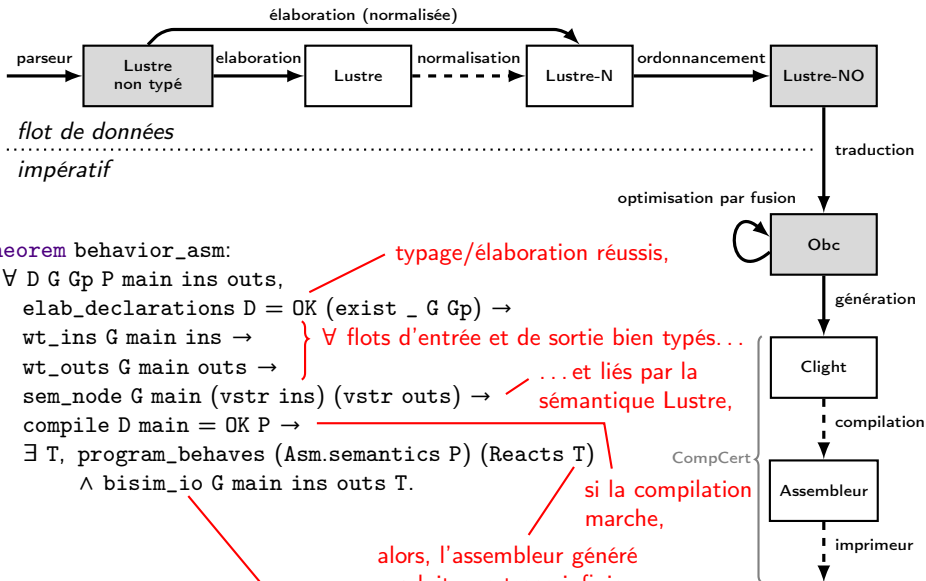
$$\begin{aligned}
 &\forall D G Gp P \text{ main ins outs,} \\
 &\text{elab\_declarations } D = \text{OK (exist \_ } G Gp) \rightarrow \\
 &\text{wt\_ins } G \text{ main ins} \rightarrow \\
 &\text{wt\_outs } G \text{ main outs} \rightarrow \\
 &\text{sem\_node } G \text{ main (vstr ins) (vstr outs)} \rightarrow \\
 &\text{compile } D \text{ main} = \text{OK } P \rightarrow \\
 &\exists T, \text{program\_behaves (Asm.semantics } P) (\text{Reacts } T) \\
 &\quad \wedge \text{bisim\_io } G \text{ main ins outs } T.
 \end{aligned}$$

typage/élaboration réussis,

}  $\forall$  flots d'entrée et de sortie bien typés...  
 ... et liés par la sémantique Lustre,







# Résumé

Lustre :

Un langage dédié d'automaticien pour écrire des spécifications exécutables.

Question fondamentale :

Sont-elles fidèlement retranscrites dans le code généré ?

Notre réponse :

L'implémentation d'un prototype d'un compilateur dans Coq avec la preuve d'un lien formel entre le modèle flot de données et le code impératif généré.

## Deux problèmes techniques principaux

- Le changement de modèle entre flot de données et impératif.
- Le changement de représentation de mémoire entre arbre et blocs imbriqués.



# Perspectives






## Défis scientifiques

- Mécaniser la sémantique d'un langage flot de données dans un assistant de preuve.  
*La suite : traiter les structures des plus en plus sophistiquées.*
- Développer un composant essentiel de la vision WYPIWYE.  
*La suite : la vérification interactive de programmes Lustre.*

## Questions pratiques

- Les assistants de preuve, peuvent-ils alléger le processus de certification industrielle qui est effectif mais coûteux et difficile à maintenir ?
- Peut-on exploiter les spécifications mécanisées dans le développement des compilateurs et des applications, même si on n'applique pas la vérification bout à bout ?

## References I

-  Auger, C. (2013). "Compilation certifiée de SCADE/LUSTRE". Thèse de doct. Orsay, France : Univ. Paris Sud 11.
-  Ballabriga, C., H. Cassé, C. Rochange et P. Sainrat (2010). "OTAWA : An Open Toolbox for Adaptive WCET Analysis". In : *8th IFIP WG 10.2 Int. Workshop on Software Technologies for Embedded and Ubiquitous Systems (SEUS 2010)*. T. 6399. LNCS. Waidhofen an der Ybbs, Austria : Springer, p. 35–46.
-  Berry, G. (1989). "Real Time Programming : Special Purpose or General Purpose Languages". In : *Proc. 11th Int. Federation for Information Processing (IFIP) World Computer Congress*. Sous la dir. de G. Ritter. San Francisco, USA, p. 11–17.
-  Biernacki, D., J.-L. Colaço, G. Hamon et M. Pouzet (2008). "Clock-directed modular code generation for synchronous data-flow languages". In : *Proc. 9th ACM SIGPLAN Conf. on Languages, Compilers, and Tools for Embedded Systems (LCTES 2008)*. Tucson, AZ, USA : ACM Press, p. 121–130.
-  Blazy, S., Z. Dargaye et X. Leroy (2006). "Formal Verification of a C Compiler Front-End". In : *Proc. 14th Int. Symp. Formal Methods (FM 2006)*. T. 4085. LNCS. Hamilton, Canada : Springer, p. 460–475.

## References II



Caspi, P., D. Pilaud, N. Halbwachs et J. Plaice (1987). “LUSTRE : A declarative language for programming synchronous systems”. In : *Proc. 14th ACM SIGPLAN-SIGACT Symp. Principles of Programming Languages (POPL 1987)*. Munich, Germany : ACM Press, p. 178–188.



Colaço, J.-L., B. Pagano et M. Pouzet (2005). “A Conservative Extension of Synchronous Data-flow with State Machines”. In : *Proc. 5th ACM Int. Conf. on Embedded Software (EMSOFT 2005)*. Sous la dir. de W. Wolf. Jersey City, USA : ACM Press, p. 173–182.



Colaço, J.-L., B. Pagano et M. Pouzet (2017). “Scade 6 : A Formal Language for Embedded Critical Software Development”. In : *Proc. 11th Int. Symp. Theoretical Aspects of Software Engineering (TASE 2017)*. Nice, France : IEEE Computer Society.



Ishtiaq, S. et P. W. O’Hearn (2001). “BI as an Assertion Language for Mutable Data Structures”. In : *book title*. London, UK : ACM Press, p. 14–26.



Jourdan, J.-H., F. Pottier et X. Leroy (2012). “Validating LR(1) parsers”. In : *21st European Symposium on Programming (ESOP 2012), held as part of European Joint Conferences on Theory and Practice of Software (ETAPS 2012)*. Sous la dir. de H. Seidl. T. 7211. LNCS. Tallinn, Estonia : Springer, p. 397–416.

## References III



Kumar, R., M. O. Myreen, M. Norrish et S. Owens (2014). “CakeML : A Verified Implementation of ML”. In : *Proc. 41st ACM SIGPLAN-SIGACT Symp. Principles of Programming Languages (POPL 2014)*. San Diego, CA, USA : ACM Press, p. 179–191.



Leroy, X. (2009). “Formal verification of a realistic compiler”. In : *Comms. ACM* 52.7, p. 107–115.



McCoy, F. (1885). *Natural history of Victoria : Prodromus of the Zoology of Victoria*. Frog images.



Reynolds, J. C. (2002). “Separation Logic : A Logic for Shared Mutable Data Structures”. In : *Proc.17th Annual IEEE Symp. Logic in Computer Science (LICS 2002)*. Copenhagen, Denmark : IEEE Computer Society, p. 55–74.



The Coq Development Team (2017). *The Coq proof assistant reference manual*. v. 8.7. Inria.



# Résultats expérimentaux 1/2

## Application industrielle

- $\approx 6\,000$  nœuds
- $\approx 162\,000$  équations
- $\approx 12$  MB fichier source  
(sans commentaires)
- Modifications :
  - Suppression des tables de correspondance.
  - Remplacement d'appels vers du code assembleur.
- Compilation par Vélus :  $\approx 1$  min 40 s

# Résultats expérimentaux 2/2

	Vélus	Hep <sup>+</sup> CC	Hep <sup>+</sup> gcc	Hep <sup>+</sup> gccI	Las <sup>+</sup> CC	Las <sup>+</sup> gcc	Las <sup>+</sup> gccI
avgvelocity	315	385 (22%)	265 (-15%)	30 (-75%)	1150 (267%)	625 (98%)	350 (112%)
count	55	55 (0%)	25 (-54%)	25 (-54%)	300 (435%)	160 (100%)	50 (9%)
tracker	680	790 (16%)	530 (-22%)	500 (-26%)	2,610 (285%)	1,515 (122%)	735 (9%)
pip_ex	4,415	4,065 (-7%)	2,565 (-41%)	2,040 (-53%)	10,845 (14%)	6,245 (41%)	2,905 (-34%)
mp_longitudinal [16]	5,525	6,465 (17%)	3,465 (-37%)	2,835 (-48%)	11,675 (113%)	6,785 (22%)	3,135 (-43%)
cruise [54]	1,760	1,875 (6%)	1,230 (-30%)	1,230 (-30%)	5,855 (227%)	3,595 (104%)	1,965 (11%)
risingedgegetter [19]	285	300 (5%)	190 (-33%)	190 (-33%)	1,440 (497%)	820 (187%)	335 (17%)
chroma [20]	410	425 (3%)	205 (-50%)	205 (-50%)	2,490 (207%)	1,500 (162%)	670 (63%)
watchdog3 [26]	610	575 (-5%)	355 (-41%)	310 (-49%)	2,015 (230%)	1,135 (96%)	530 (-13%)
functionchain [17]	11,550	13,535 (17%)	8,545 (-26%)	7,525 (-34%)	23,085 (99%)	14,280 (23%)	8,240 (-28%)
landing_gear [11]	9,660	8,475 (-12%)	5,880 (-39%)	5,810 (-39%)	25,470 (163%)	15,055 (55%)	8,025 (-16%)
minus [57]	890	900 (1%)	580 (-34%)	580 (-34%)	2,825 (217%)	1,620 (82%)	800 (-9%)
prodcell [32]	1,020	990 (-2%)	620 (-39%)	410 (-59%)	3,615 (254%)	2,050 (100%)	1,070 (4%)
unix_verril [57]	2,590	2,285 (-11%)	1,380 (-46%)	920 (-64%)	11,725 (257%)	6,730 (106%)	3,420 (20%)

Figure 12. WCET estimates in cycles [4] for step functions compiled for an armv7-a/vfpv3-d16 target with CompCert 2.6 (CC) and GCC 4.8.4 -O1 without inlining (gcc) and with inlining (gccI). Percentages indicate the difference relative to the first column.

It performs loads and stores of volatile variables to model, respectively, input consumption and output production. The condauctive predicate presented in Section 1 is introduced to relate the trace of these events to input and output streams.

Finally, we exploit an existing CompCert lemma to transfer our results from the big-step model to the small-step one, from whence they can be extended to the generated assembly code to give the property stated at the beginning of the paper. The transfer lemma requires showing that a program does not diverge. This is possible because the body of the main loop always produces observable events.

## 5. Experimental Results

Our prototype compiler, Vélus, generates code for the platforms supported by CompCert (PowerPC, ARM, and x86). The code can be executed in a 'test mode' that scans its inputs and prints its outputs using an alternative (unverified) entry point. The *verified* integration of generated code into a complete system where it would be triggered by interrupts and interact with hardware is the subject of ongoing work.

As there is no standard benchmark suite for Lustre, we adapted examples from the literature and the Lustre v6 distribution [57]. The resulting test suite comprises 14 programs, totaling about 160 nodes and 960 equations. We compared the code generated by Vélus with that produced by the Heptagon 1.03 [23] and Lustre v6 [35, 57] academic compilers. For the example with the deepest nesting of clocks (3 levels), both Heptagon and our prototype found the same optimal schedule. Otherwise, we follow the approach of [23, §6.2] and estimate the Worst-Case Execution Time (WCET) of the generated code using the open-source OTAWA v5 framework [4] with the 'trivial' script and default parameters.<sup>10</sup> For the targeted domain, an over-approximation to the WCET is

<sup>10</sup>This configuration is quite pessimistic but sufficient for the present analysis.

usually more valuable than raw performance numbers. We compiled with CompCert 2.6 and GCC 4.8.4 (-O1) for the arm-none-eabi target (armv7-a) with a hardware floating-point unit (vfpv3-d16).

The results of our experiments are presented in Figure 12. The first column shows the worst-case estimates in cycles for the step functions produced by Vélus. These estimates compare favorably with those for generation with either Heptagon or Lustre v6 and then compilation with CompCert. Both Heptagon and Lustre (automatically) re-normalize the code to have one operator per equation, which can be costly for nested conditional statements, whereas our prototype simply maintains the (manually) normalized form. This re-normalization is unsurprising: both compilers must treat a richer input language, including arrays and automata, and both expect the generated code to be post-optimized by a C compiler. Compiling the generated code with GCC but still without any inlining greatly reduces the estimated WCETs, and the Heptagon code then outperforms the Vélus code. GCC applies 'if-conversions' to exploit predicated ARM instructions which avoids branching and thereby improves WCET estimates. The estimated WCETs for the Lustre v6 generated code only become competitive when inlining is enabled because Lustre v6 implements operators like `and` and `or`, using separate functions. CompCert can perform inlining, but the default heuristic has not yet been adapted for this particular case. We note also that we use the modular compilation scheme of Lustre v6, while the code generator also provides more aggressive schemes like clock enumeration and automaton minimization [29, 56].

Finally, we tested our prototype on a large industrial application (≈6,000 nodes, ≈162,000 equations, ≈12 MB source file without comments). The source code was already normalized since it was generated with a graphical interface,

- Comparaison de WCET du code généré avec deux compilateurs académiques sur de petits exemples.

[Ballabriga, Cassé, Rochange et Sainrat (2010): "OTAWA: An Open Toolbox for Adaptive WCET Analysis"]

- Les résultats dépendent sur le compilateur C :
  - CompCert : Vélus code égal/mieux
  - gcc -O1 no-inlining : Vélus code plus lent
  - gcc -O1 : Vélus code beaucoup plus lent
- [TODO] : Régler l'heuristique d'extension inline de CompCert.