

Journées Francophones des Langages Applicatifs 2010

---

# Cours de ReactiveML

---

Louis Mandel

Laboratoire de Recherche en Informatique

Université Paris-Sud 11

INRIA Saclay – Ile-de-France

ANR-08-EMER-010

ReactiveML

---

Sémantique

# Le noyau ReactiveML

---

$e ::= x \mid c \mid (e, e) \mid \lambda x.e \mid e e \mid \text{rec } x=e \mid \text{process } e$   
 $\mid \text{let } x = e \text{ and } x = e \text{ in } e \mid \text{pause} \mid \text{run } e$   
 $\mid \text{signal } x \text{ default } e \text{ gather } e \text{ in } e$   
 $\mid \text{present } e \text{ then } e \text{ else } e \mid \text{emit } e e \mid \text{pre } e \mid \text{pre } ?e$   
 $\mid \text{do } e \text{ until } e(x) \rightarrow e \text{ done} \mid \text{do } e \text{ when } e$

$c ::= \text{true} \mid \text{false} \mid () \mid 0 \mid \dots \mid + \mid - \mid \dots$

Opérateurs dérivés

$e_1 \parallel e_2 \stackrel{def}{=} \text{let } x_1 = e_1 \text{ and } x_2 = e_2 \text{ in } ()$   
 $\dots$

# Sémantiques statiques

---

## Analyse d'instantanéité

► exemple :

```
let f x =  
  let y = x + 1 in  
  pause;  
  print_int y
```

*incorrect*

```
let process f x =  
  let y = x + 1 in  
  pause;  
  print_int y
```

*correct*

## Typage

► Extension conservative du typage de ML

$$\frac{H \vdash e_1 : (\tau_1, \tau_2) \text{ event} \quad H \vdash e_2 : \tau_1}{H \vdash \text{emit } e_1 \ e_2 : \text{unit}} \quad \dots$$

# Sémantiques dynamiques

---

Sémantique comportementale (“grands pas”)

- ▶ qu’est ce qu’une réaction valide ?
- ▶ abstraction de l’ordonnement à l’intérieur d’un instant

$$N \vdash e \xrightarrow[S]{E, b} e'$$

Sémantique opérationnelle (“petits pas”)

- ▶ comment obtenir une réaction valide ?
- ▶ description de tous les ordonnements possibles

$$e/S_0 \rightarrow e_1/S_1 \rightarrow \dots \rightarrow e_n/S \xrightarrow{eoi} e'$$

# La sémantique comportementale

---

Forme des réductions

$$N \vdash e \xrightarrow[S]{E, b} e'$$

- ▶  $N$  ensemble des noms de signaux  $n$  créés par la réaction de  $e$
- ▶  $E$  signaux émit par la réaction de  $e$
- ▶  $S$  environnement de signaux dans lequel  $e$  doit réagir
- ▶  $b$  statut de terminaison

Comme pour Esterel, nous avons l'invariant  $E \sqsubseteq S$ .

# Sémantique Comportementale

---

Exemple de règles

$$\emptyset \vdash v \xrightarrow[S]{\emptyset, true} v \qquad \emptyset \vdash \text{pause} \xrightarrow[S]{\emptyset, false} ()$$

$$\frac{N_1 \vdash e \xrightarrow[S]{E, true} n \quad n \in S \quad N_2 \vdash e_1 \xrightarrow[S]{E_1, b} e'_1}{N_1 \cdot N_2 \vdash \text{present } e \text{ then } e_1 \text{ else } e_2 \xrightarrow[S]{E \sqcup E_1, b} e'_1}$$

$$N \vdash e \xrightarrow[S]{E, true} n \quad n \notin S$$

$$N \vdash \text{present } e \text{ then } e_1 \text{ else } e_2 \xrightarrow[S]{E, false} e_2$$

# Sémantique Comportementale

---

$$N_1 \vdash e_1 \xrightarrow[S]{E_1, b_1} e'_1 \quad N_2 \vdash e_2 \xrightarrow[S]{E_2, b_2} e'_2 \quad b_1 \wedge b_2 = \text{false}$$

---

$$N_1 \cdot N_2 \vdash e_1 \parallel e_2 \xrightarrow[S]{E_1 \sqcup E_2, \text{false}} e'_1 \parallel e'_2$$

$$N_1 \vdash e_1 \xrightarrow[S]{E_1, \text{true}} v_1 \quad N_2 \vdash e_2 \xrightarrow[S]{E_2, \text{true}} v_2$$

---

$$N_1 \cdot N_2 \vdash e_1 \parallel e_2 \xrightarrow[S]{E_1 \sqcup E_2, \text{true}} ()$$

⇒ L'environnement  $S$  est global.



# Sémantique opérationnelle

---

La sémantique opérationnelle se décompose en 3 étapes :

- ▶ réaction pendant l'instant

$$e/S \rightarrow^* e'/S'$$

- ▶ calcul des sorties

$$O = next(S)$$

- ▶ réaction de fin d'instant

$$O \vdash e' \rightarrow_{eoi} e''$$

# Sémantique opérationnelle

---

Réduction en tête de terme

$$(\lambda x.e) v / S \rightarrow_{\varepsilon} e[x \leftarrow v] / S \qquad \mathbf{emit} \ n \ v / S \rightarrow_{\varepsilon} () / S + [v/n]$$

$$\mathbf{present} \ n \ \mathbf{then} \ e_1 \ \mathbf{else} \ e_2 / S \rightarrow_{\varepsilon} e_1 / S \ \mathbf{si} \ n \in S \quad \dots$$

Contextes

$$\Gamma ::= [] \mid \Gamma; e \mid \mathbf{present} \ \Gamma \ \mathbf{then} \ e \ \mathbf{else} \ e \\ \mid \mathbf{let} \ x = \Gamma \ \mathbf{and} \ x = e \ \mathbf{in} \ e \mid \mathbf{let} \ x = e \ \mathbf{and} \ x = \Gamma \ \mathbf{in} \ e \mid \dots$$

$$\frac{e / S \rightarrow_{\varepsilon} e' / S'}{\Gamma(e) / S \rightarrow \Gamma(e') / S'} \qquad \frac{n \in S \quad e / S \rightarrow e' / S'}{\Gamma(\mathbf{do} \ e \ \mathbf{when} \ n) / S \rightarrow \Gamma(\mathbf{do} \ e' \ \mathbf{when} \ n) / S'}$$

# Sémantique opérationnelle

---

Fin d'instant

$$n \notin O$$

---

$$O \vdash \text{present } n \text{ then } e_1 \text{ else } e_2 \rightarrow_{eoi} e_2$$

$$O \vdash \text{pause} \rightarrow_{eoi} ()$$

...

avec  $O = \text{next}(S)$

# Propriétés

---

## Sémantique comportementale

- ▶ déterministe

## Sémantique opérationnelle

- ▶ preuve de sûreté du typage

## Sémantiques comportementale et opérationnelle

- ▶ équivalence entre les deux sémantiques
- ▶ absence de problème de causalité

---

# Implantation de ReactiveML

## Les clés d'un interprète efficace : l'attente passive

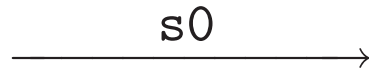
---

```
await immediate s1 || await immediate s0; emit s1 || emit s0
```

# Les clés d'un interprète efficace : l'attente passive

---

```
await immediate s1 || await immediate s0; emit s1 || emit s0
```



```
await immediate s1 || await immediate s0; emit s1
```

# Les clés d'un interprète efficace : l'attente passive

---

```
await immediate s1 || await immediate s0; emit s1 || emit s0
```

s0  
—————→

```
await immediate s1 || await immediate s0; emit s1
```

s0, s1  
—————→

```
await immediate s1
```



# Les clés d'un interprète efficace : l'attente passive

---

```
await immediate s1 || await immediate s0; emit s1 || emit s0
```

s0  
—————→

```
await immediate s1 || await immediate s0; emit s1
```

s0, s1  
—————→

```
await immediate s1
```

s0, s1  
—————→      ()

⇒ Il faut réactiver une instruction uniquement lorsque le signal dont elle dépend est émis : utilisation de files d'attente

# Les clés d'un interprète efficace

---

D'autres points clés :

- ▶ Exécution du code Ocaml sans surcoût
- ▶ Gestion efficace des signaux
  - ▷ accès en temps constant
  - ▷ allocation/désallocation automatique
- ▶ ...

# Sémantique et implantation sans suspension ni préemption

---

$L_k$  : un langage à base de continuations

► traduction de ReactiveML vers  $L_k$  :  $C_k[e_1; e_2] = C_{(C_k[e_2])}[e_1] \quad \dots$

► exemple :

```
let nat k =  
  fun _ ->  
    (let cpt = ref 0 in  
     Lk_record.rml_loop  
     (fun k' ->  
       Lk_record.rml_compute (fun () -> print_int !cpt; ...)  
       (Lk_record.rml_pause k'))  
     ()))
```

# Sémantique de $L_k$

---

## Sémantique gloutonne

- ▶ toujours aller de l'avant
- ▶ représentation du programme
  - ▷  $\mathcal{C}$  ensemble des expressions à exécuter instantanément
  - ▷  $\mathcal{W}$  ensemble des expressions en attente d'un signal
  - ▷  $\mathcal{J}$  ensemble des points de synchronisation

## Exécution d'une étape de réaction

$$S, J, \mathcal{W} \vdash \langle e, v \rangle \longrightarrow S', J', \mathcal{W}' \vdash \mathcal{C}$$

- ▶  $e$  expression à exécuter
- ▶  $v$  valeur précédente

# Implantation en OCaml

---

Les règles de la sémantique  $L_k$  peuvent se traduire quasiment directement en des fonctions de transition de type :

$$step = env \times value \rightarrow env$$

$$env = signal\_env \times join \times waiting \times current$$

En implantant l'environnement directement dans le tas, les fonctions de transitions ont le type Ocaml suivant :

```
type 'a step = 'a -> unit
```

$$e/S \Downarrow v'/S'$$

---

$$S, J, \mathcal{W} \vdash \langle e.k, v \rangle \longrightarrow S', J, \mathcal{W} \vdash \langle k, v' \rangle$$

# Implantation en OCaml : compute

---

$$\frac{e/S \Downarrow v'/S'}{S, J, \mathcal{W} \vdash \langle e.k, v \rangle \longrightarrow S', J, \mathcal{W} \vdash \langle k, v' \rangle}$$

La fonction de transition compute est définie par :

```
let compute e k =  
  fun v ->  
    let v' = e() in  
    k v'  
  
val compute : (unit -> 'a) -> 'a step -> 'b step
```

## Implantation en OCaml : await/immediate

---

$$e/S \Downarrow n/S' \quad n \in S'$$

---

$$S, J, \mathcal{W} \vdash \langle \text{await immediate } e.k, v \rangle \longrightarrow S', J, \mathcal{W} \vdash \langle k, () \rangle$$

$$e/S \Downarrow n/S' \quad n \notin S' \quad \text{self} = \text{await immediate } n.k$$

---

$$S, J, \mathcal{W} \vdash \langle \text{await immediate } e.k, v \rangle \longrightarrow S', J, \mathcal{W} + [\langle \text{self}, v \rangle / n] \vdash \emptyset$$



## Implantation en OCaml : await/immediate

---

$$e/S \Downarrow n/S' \quad n \in S'$$

---

$$S, J, \mathcal{W} \vdash \langle \text{await immediate } e.k, v \rangle \longrightarrow S', J, \mathcal{W} \vdash \langle k, () \rangle$$

$$e/S \Downarrow n/S' \quad n \notin S' \quad \text{self} = \text{await immediate } n.k$$

---

$$S, J, \mathcal{W} \vdash \langle \text{await immediate } e.k, v \rangle \longrightarrow S', J, \mathcal{W} + [\langle \text{self}, v \rangle / n] \vdash \emptyset$$

```
let await_immediate e k =
```

```
  fun v ->
```

```
    let (n, w) = e() in
```

```
    let rec self () =
```

```
      if Event.status n then k ()
```

```
      else w := self :: !w
```

```
    in self ()
```

```
val await_immediate : (unit -> ('a, 'b) event) -> unit step -> 'c step
```

## Implantation en OCaml : emit

---

```
let emit e1 e2 k =  
  fun v ->  
    let (n, w) = e1() in  
    let v' = e2() in  
    Event.emit n v';  
    current := !w @ !current;  
    !w := [];  
    k ()  
  
val emit :  
  (unit -> ('a, 'b) event) -> (unit -> 'a) -> unit step  
  -> 'c step
```

# Sémantique de $L_k$

---

Les suspensions et préemptions ?

- ▶ on a perdu la structure du programme !
- ▶ utilisation d'un arbre de contrôle

# Bibliothèque pour la programmation réactive

---

```
val rml_compute: (unit -> 'a) -> 'a expr
val rml_seq: 'a expr -> 'b expr -> 'b expr
val rml_par: 'a expr -> 'b expr -> unit expr
...
```

L'expression ReactiveML :

```
(await s1 || await s2); emit s3
```

se traduit en Ocaml par :

```
rml_seq
  (rml_par
    (rml_await (fun () -> s1))
    (rml_await (fun () -> s2)))
  (rml_emit (fun () -> s3)))
```

ReactiveML

---

Toplevel

# rmltop : le toplevel ReactiveML

---

Basé sur l'idée des Reactive Scripts [Boussinot & Hazard 96]

Utile pour :

- ▶ comprendre le modèle réactif
- ▶ faire des expériences de reconfiguration dynamique
- ▶ concevoir des systèmes réactifs

# Démo

---

## Glonemo

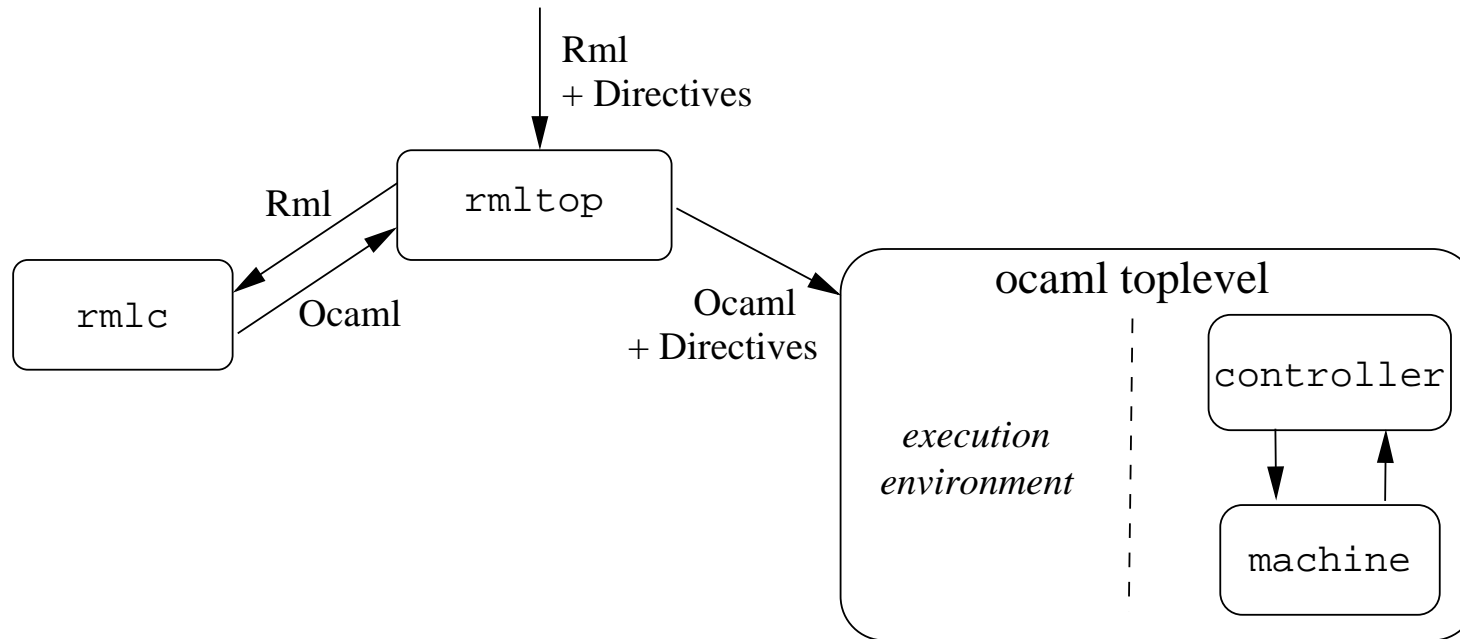
- ▶ `rmltop graphics.cma glonemo.cma`

## n-Corps

- ▶ `http://rml.lri.fr/rmltop`

# Implantation

---



contrôleur implémenté en ReactiveML



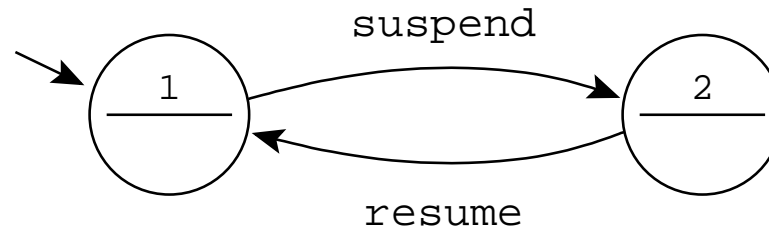
# Contrôleur

---

```
let process sampled =  
  loop Rmltop_reactive_machine.rml_react(get_to_run()); pause end  
  
let process step_by_step =  
  loop  
    await step(n) in  
    do  
      for i = 1 to n do  
        Rmltop_reactive_machine.rml_react(get_to_run()); pause  
      done  
    until suspend done  
  end
```

# Contrôleur

---



```
let process machine_controller =  
  loop  
    do run sampled until suspend done;  
    do run step_by_step until resume done  
  end
```

ReactiveML

---

Reconfiguration dynamique

# Langage pour étudier la reconfiguration dynamique

---

Des combinateurs pour manipuler (individuellement) des processus en cours d'exécution

- ▶ tuer
- ▶ suspendre/reprendre
- ▶ ajouter des branches parallèles supplémentaires
- ▶ ...

Facilement programmable en ReactiveML

- ▶ utilisation de l'ordre supérieur et du polymorphisme

```
signal kill
```

```
val kill : (int, int list) event
```

```
let process killable p =
```

```
  let id = gen_id () in print_endline ("["^(string_of_int id)^"]");
```

```
  do run p
```

```
  until kill(ids) when List.mem id ids done
```

```
val killable : unit process -> unit process
```

# Création dynamique : rappel

---

```
let rec process extend to_add =  
  await to_add(p) in  
  run p || run (extend to_add)  
val extend : ('a, 'b process) event -> unit process  
  
signal to_add  
  default process ()  
  gather (fun p q -> process (run p || run q))  
val add_to_me : (unit process, unit process) event
```

# Création dynamique avec état

---

```
let rec process extend to_add state =
  await to_add(p) in
  run (p state) || run (extend to_add state)
val extend : ('a , ('b -> 'c process)) event -> 'b -> unit process

signal to_add
  default (fun s -> process ())
  gather (fun p q s -> process (run (p s) || run (q s)))
val to_add : (('state -> unit process) , ('state -> unit process)) event
```

## extensible

---

```
signal add
```

```
val add : ((int * (state -> unit process)),  
           (int * (state -> unit process)) list) event
```

```
let process extensible p_init state =
```

```
  let id = gen_id () in print_endline ("{"^(string_of_int id)^"}");
```

```
  signal add_to_me
```

```
    default (fun s -> process ())
```

```
    gather (fun p q s -> process (run (p s) || run (q s))) in
```

```
  run (p_init state) || run (extend add_to_me state)
```

```
  || loop
```

```
    await add(ids) in
```

```
    List.iter (fun (x,p) -> if x = id then emit add_to_me p) ids
```

```
  end
```

```
val extensible : (state -> 'a process) -> state -> unit process
```



# Bibliothèque pour le toplevel

---

```
type ident
```

```
val kill: (int , ident list) event
```

```
val killable: 'a process -> 'a option process
```

```
val sr: (int , ident list) event
```

```
val suspendable: 'a process -> 'a process
```

```
val extensible:
```

```
  ('a, (int * ('state -> unit process)) list) event ->
```

```
  ('state -> unit process) -> 'state -> unit process
```

```
val ps: unit -> unit
```

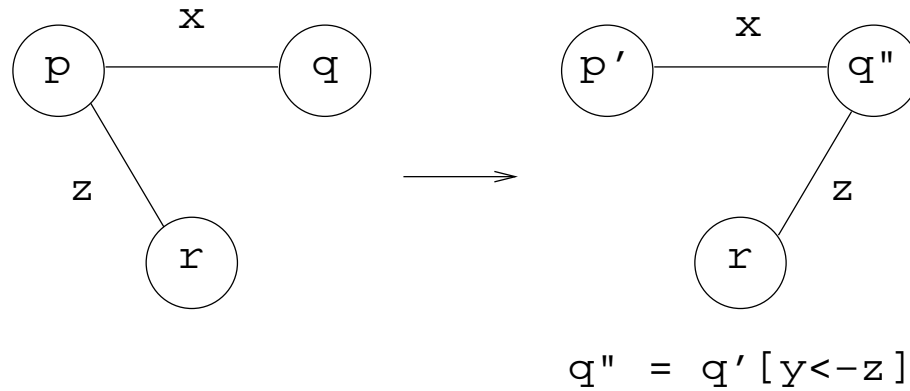
ReactiveML

---

Autres exemples

# Mobilité du $\pi$ -calcul

---



```
let process p x z =
```

```
  emit x z;
```

```
  run (p' x)
```

```
val p : ('a, 'b) event -> 'a -> unit process
```

```
let process q x =
```

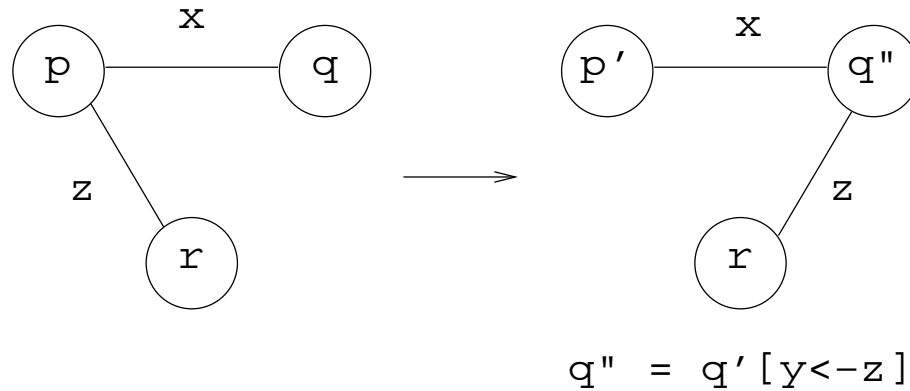
```
  await one x(y) in
```

```
  run (q' y)
```

```
val q : ('a, 'a list) event -> unit process
```

# Mobilité du $\pi$ -calcul

---



```
let process r z = ...
```

```
val r : ('a, 'b) event -> unit process
```

```
let process mobility x z =
```

```
  run (p x z) || run (q x) || run (r z)
```

```
val mobility :
```

```
((('a, 'b) event, ('a, 'b) event list) event ->
```

```
('a, 'b) event -> unit process
```



ReactiveML

---

Collaboration entre ReactiveML et JoCaml

# JoCaml

---

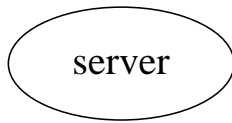
Extension de Ocaml basée sur le join-calcul

- ▶ asynchrone
- ▶ exécution distribuée

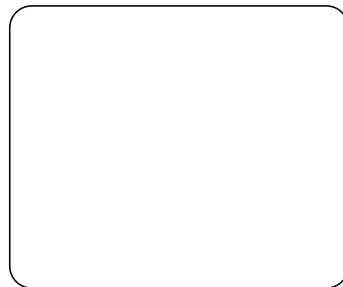
# Boids

---

machiavel



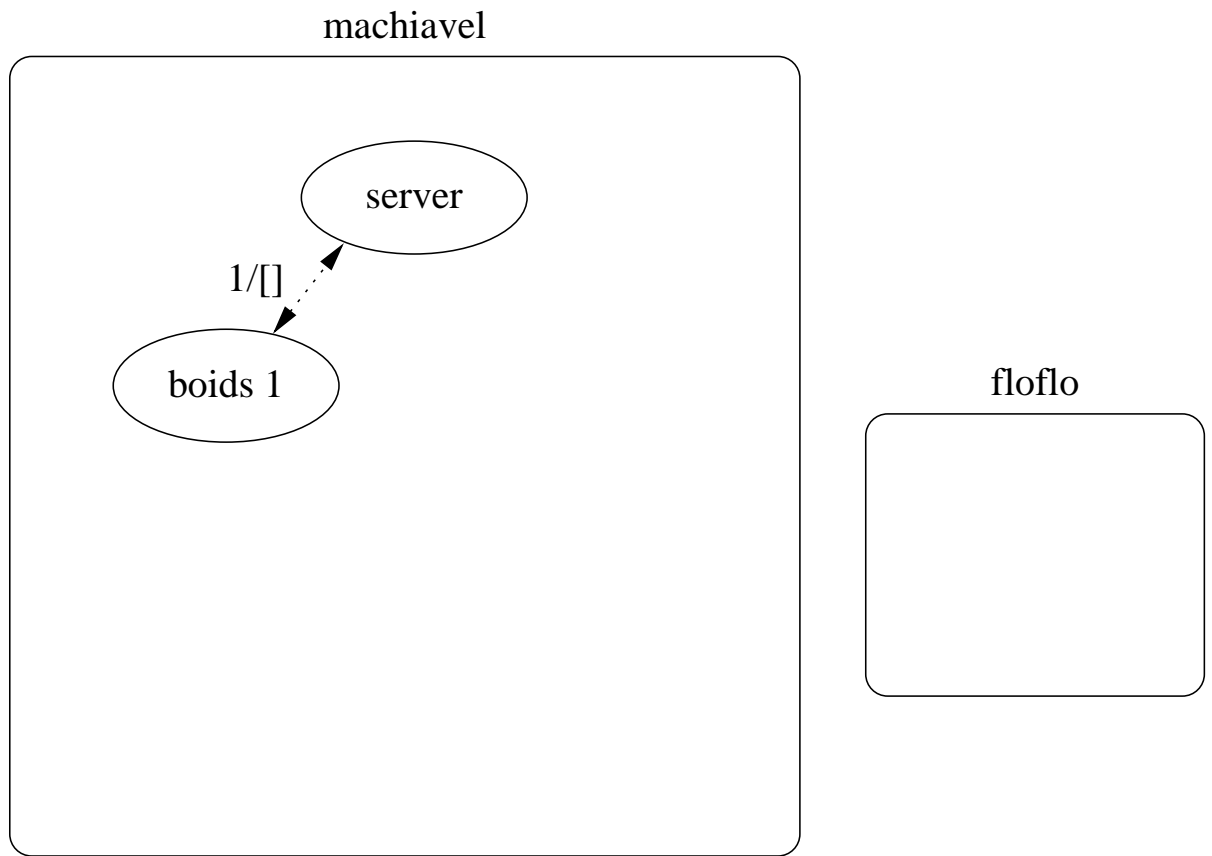
floflo





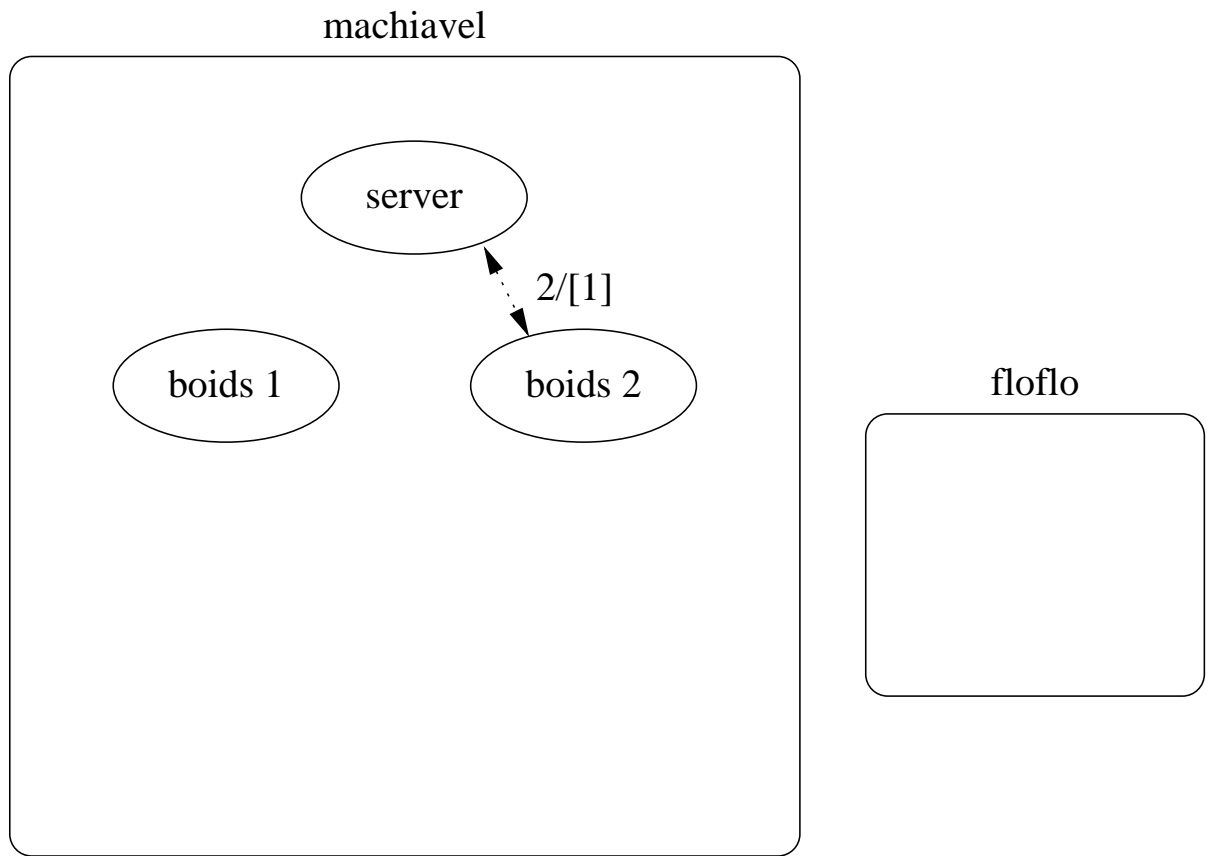
# Boids

---



# Boids

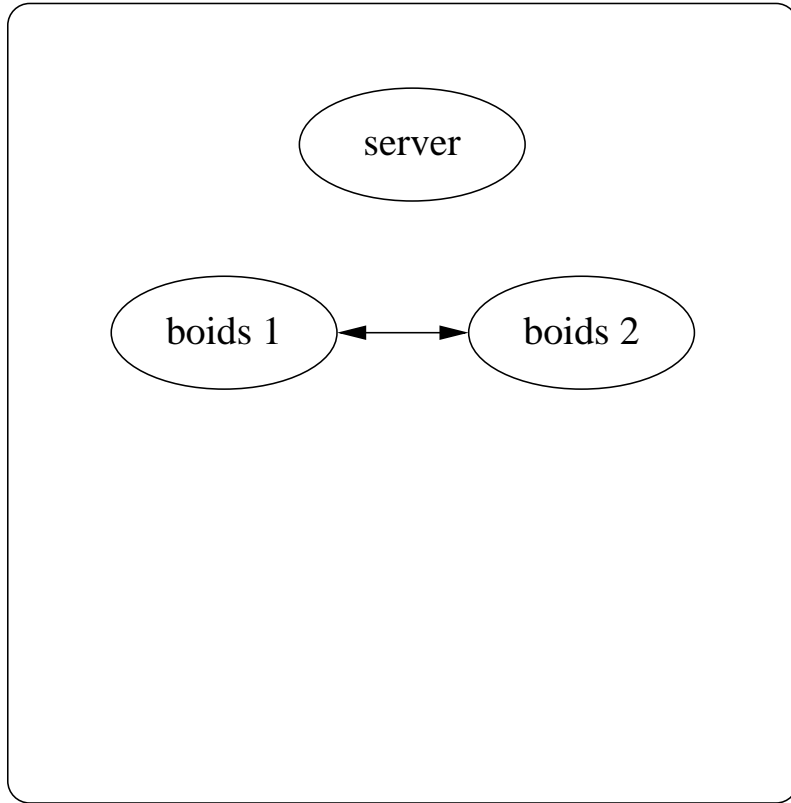
---



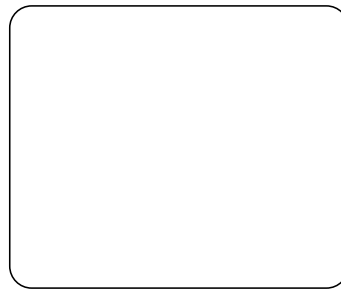
# Boids

---

machiavel

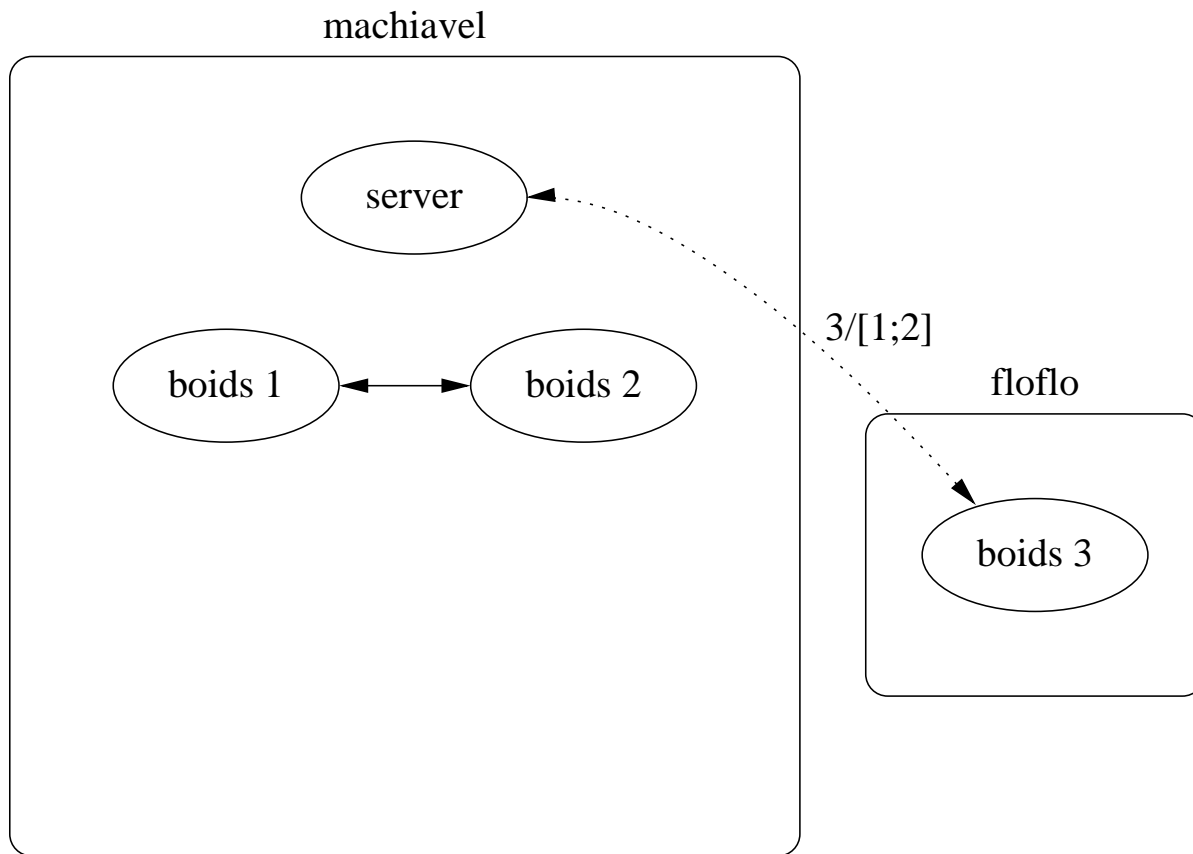


floflo



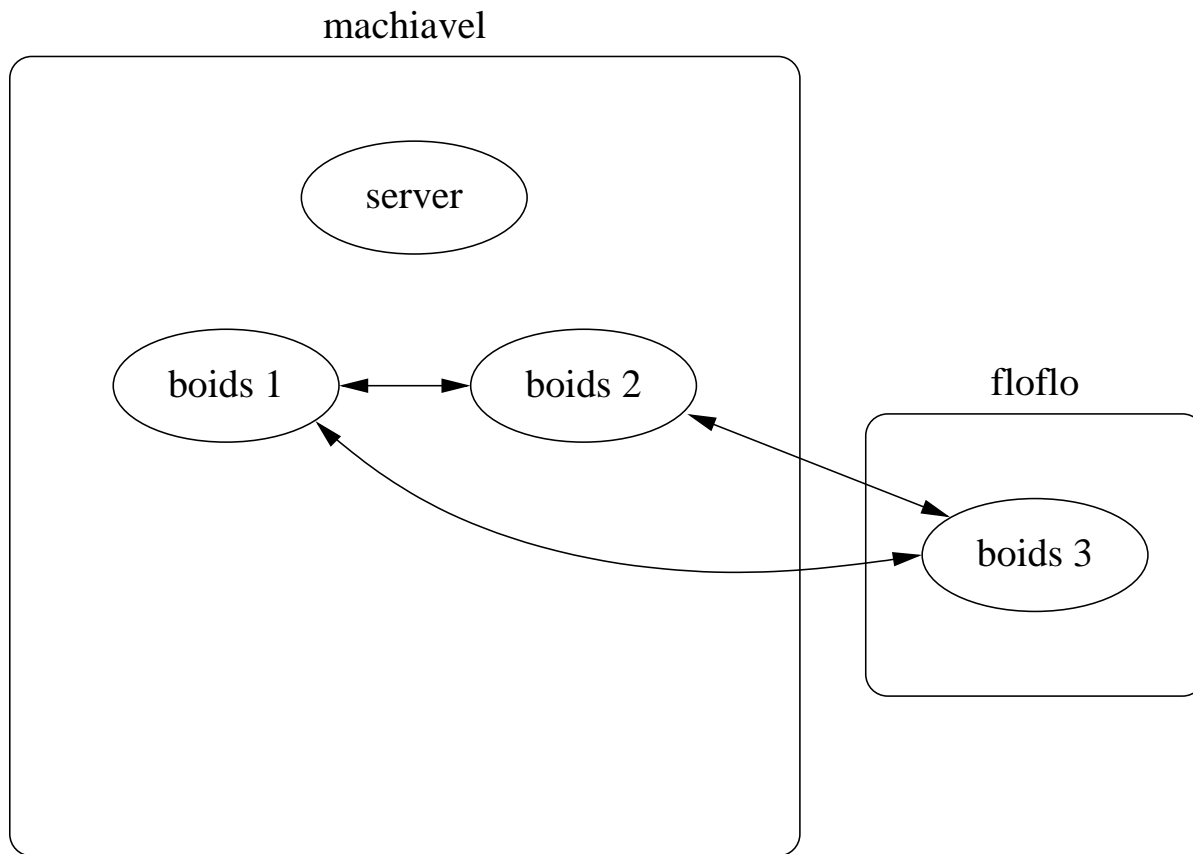
# Boids

---



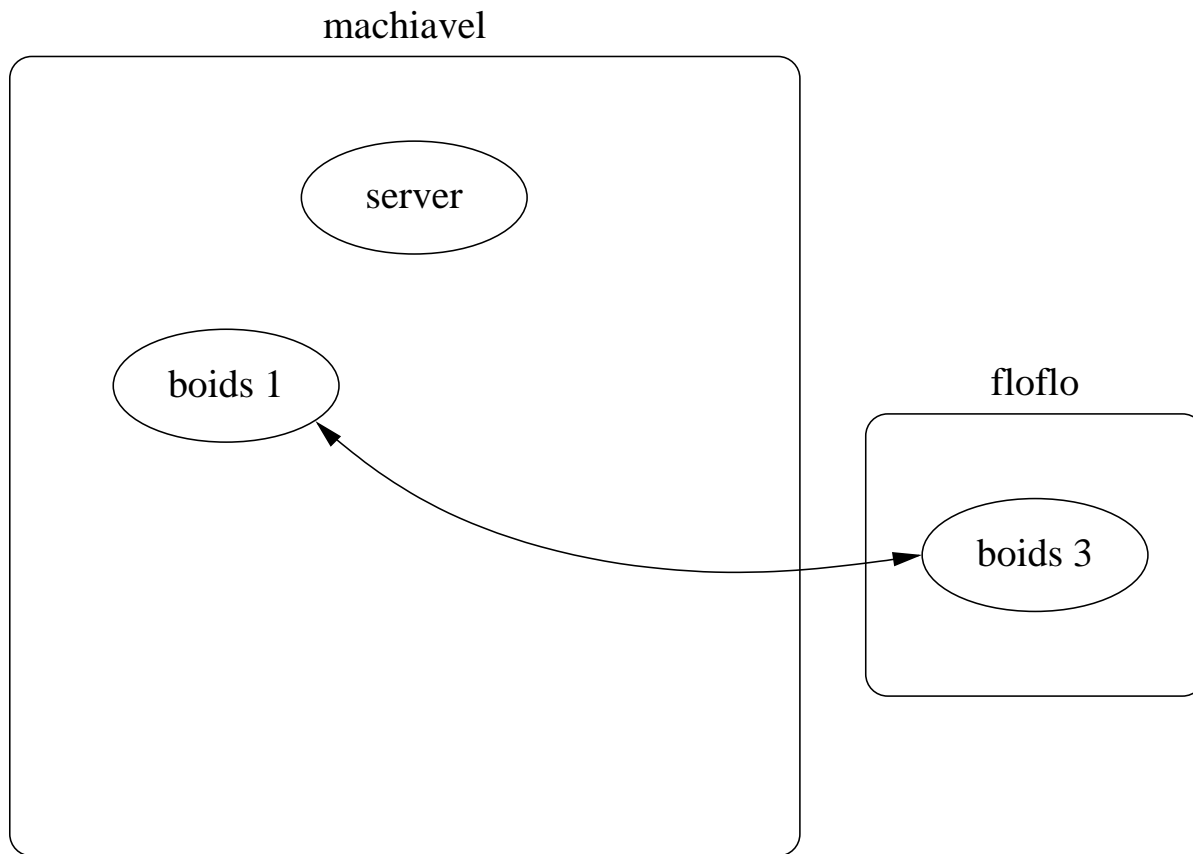
# Boids

---



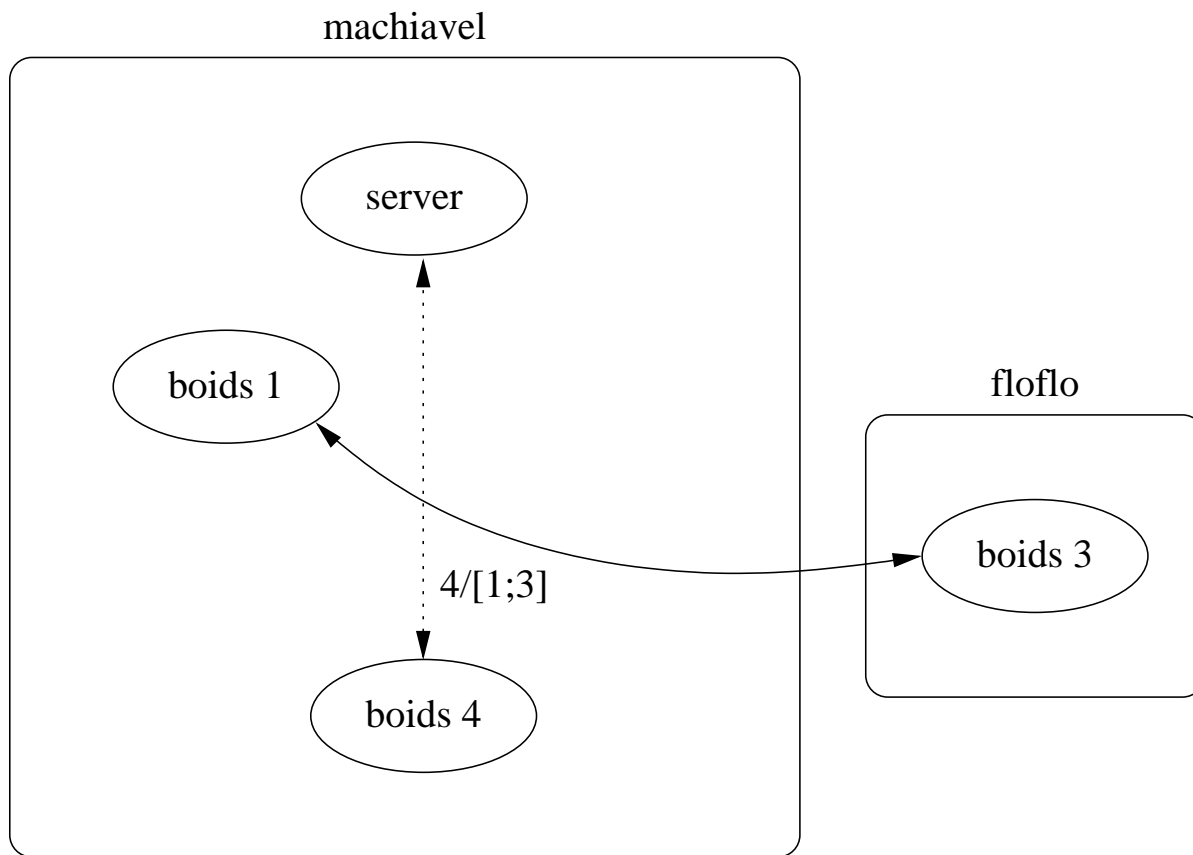
# Boids

---



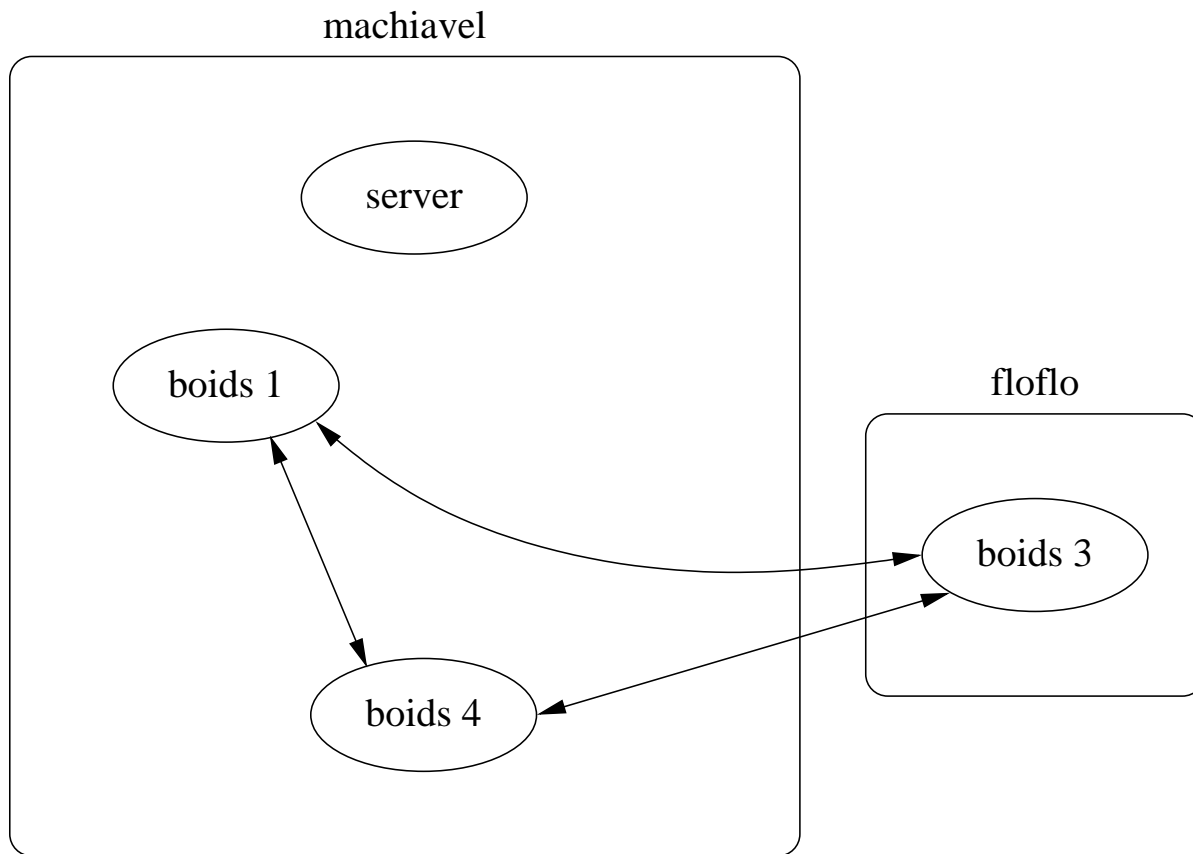
# Boids

---



# Boids

---





# Conclusion

---

`http://rml.lri.fr`