

UPMC/master/info/4I503 APS  
Notes de cours

P. MANOURY

Janvier 2018

## Contents

<b>1</b>	<b>APSI: noyau impératif</b>	<b>2</b>
1.1	Syntaxe . . . . .	2
1.1.1	Lexique . . . . .	2
1.1.2	Grammaire . . . . .	2
1.2	Typage . . . . .	3
1.2.1	Déclarations . . . . .	3
1.2.2	Instructions . . . . .	4
1.3	Sémantique . . . . .	4
1.3.1	Domaines et opérations sémantiques . . . . .	4
1.3.2	Expressions . . . . .	6
1.3.3	Déclarations . . . . .	7
1.3.4	Instructions . . . . .	7
1.3.5	Suite de commandes . . . . .	8
1.3.6	Bloc de commandes . . . . .	8
1.3.7	Programme . . . . .	9

# 1 *APS1*: noyau impératif

On étend la capacité d'expression des calculs de *APS0* avec les traits des langages impératifs. Nous avons, dans *APS0* quelques traits impératifs: l'instruction d'affichage qui a un *effet* sur l'environnement sans avoir de valeur propre et l'enchaînement de calculs sous forme de *séquence* (suite) de commandes. Pour approcher de ce que l'on trouve dans les langages usuels, on ajoute à *APS0* les trois *instructions* de base des langages impératifs: l'affectation, la structure de contrôle alternative et une boucle.

*Stricto sensu APS1* ne permettra pas de faire plus de calculs qu'*APS0* mais il donne plus de moyens pour exprimer la manière d'obtenir un résultat. En effet, du point de vue théorique, *APS0* est *Türing complet*; il permet de programmer toutes les fonctions *calculables* sur les entiers<sup>1</sup>— «en théorie» si l'on fait l'hypothèse, un peu irréaliste, que l'implantation d'un langage de programmation sait atteindre l'infinité des valeurs entières.

L'ajout le plus significatif est celui de l'instruction d'affectation. L'utilisation de l'affectation dans un programme rompt ce que l'on appelle la *transparence référentielle* des identificateurs. En effet, dans *APS0* on ne peut définir que des *constantes* et en lisant le code source d'un programme on peut connaître *statiquement* la valeur associée à chaque nom de constante car le langage ne fournit aucun moyen de *modifier* l'association entre noms et valeurs. En revanche, dans *APS1* l'instruction d'affectation a précisément ce rôle: modifier la valeur associée à un nom. Ainsi, dans *APS1* nous aurons réellement une notion de *variable*.

Nous signifierons dans notre langage cette différence de traitement des noms en introduisant une clause spécifique de déclaration pour les variables.

Nous avons doté *APS0* de la capacité de définir des *fonctions* permettant d'enrichir le langage des expressions. Nous doterons *APS1* de la capacité de définir des *procédures* permettant, en quelque sorte, d'enrichir le langage des instructions. Nous reviendrons, avec *APS3* sur ces notions de *fonctions* et de *procédures*.

## 1.1 Syntaxe

### 1.1.1 Lexique

L'extension du lexique de *APS0* pour obtenir *APS1* consiste simplement à ajouter des mots clef pour les définitions de variables et de procédures, les instructions d'affectation, d'alternatives, de boucle et d'appel de procédure.

**Mots clef** VAR PROC  
SET IF WHILE CALL

### 1.1.2 Grammaire

L'extension de la grammaire est essentiellement réalisée au niveau des déclarations (DEC) et des instructions (STAT). Nous ajouterons également une nouvelle constante de type : `void`. En effet, nous voulons permettre la définition de procédures *d'ordre supérieur* pouvant accepter des procédures en arguments.

---

<sup>1</sup>L'expression *Türing complet* vient du nom d'Allan Turing qui fut le premier à proposer une définition logico-mathématique du concept de *fonction calculable*.

```

DEC ::= ...
    | VAR ident TYPE
    | PROC ident [ ARGS ] PROG
    | PROC REC ident [ ARGS ] PROG
STAT ::= ...
    | SET ident EXPR
    | IF EXPR PROG PROG
    | WHILE EXPR PROG
    | CALL ident EXPRS
TYPE ::= ...
    | void

```

Notez que nous avons choisi de

- ne pas forcer l'initialisation d'une variable au moment de sa déclaration;
- n'avoir qu'une alternative *bilatère* (pas de «if» sans «else»);
- de n'avoir qu'un seul type de boucle.

Nous n'avons pas trouvé utile d'introduire des *procédures anonymes*.

L'instruction alternative IF (en capitale) ne doit pas être confondue avec l'opérateur d'expression if (en minuscule) ce dernier est l'analogue de la construction  $(e_1 \ ? \ e_2 \ : \ e_3)$  du langage C. Dans APS1 il n'est pas possible d'utiliser l'une à la place de l'autre: il y a une barrière étanche d'usage entre les expressions et les instructions.

Notez enfin que notre grammaire autorise les déclarations dans le corps des procédures ainsi que dans les suites de commandes associées aux instructions d'alternative et de boucle (non terminal PROG). Nous appellerons *blocs* ces occurrences de suites de commandes encloses entre crochets. Nous verrons que la sémantique leur réservera un traitement particulier quant à la gestion mémoire.

## 1.2 Typage

Puisque nous l'avons introduit dans le langage des types de APS1, nous utiliserons `void` dans nos règles de typage. En particulier, les procédures seront analysées comme des fonctions dont le «type de retour» est `void`.

Pour obtenir les règles de typage de APS1, il suffit d'étendre la définition des relations de typages  $\vdash_{\text{DEC}}$  et  $\vdash_{\text{STAT}}$  pour les nouvelles constructions syntaxiques. Leurs signatures ne changent pas.

### 1.2.1 Déclarations

La déclaration d'une variable ajoute au contexte l'association entre le nom de la variable et le type déclaré.

(VAR)  $\Gamma \vdash_{\text{DEC}} (\text{VAR } x \ t) : \Gamma[x : t]$

L'analyse de type des déclarations de procédures et procédures récursives sont analogues à celle des déclarations fonctions et fonctions récursives, sauf qu'ici le type de retour est toujours `void` et que l'on vérifie que le corps de la procédure est un bloc, également de type `void`.

(PROC) si  $\Gamma[x_1 : t_1; \dots; x_n : t_n] \vdash_{\text{CMDs}} (cs; \varepsilon) : \text{void}$   
alors  $\Gamma \vdash_{\text{DEC}} (\text{PROC } x \ [x_1 : t_1, \dots, x_n : t_n] \ [cs]) : \Gamma[x : t_1 * \dots * t_n \rightarrow \text{void}]$

(PROCREC) si  $\Gamma[x_1 : t_1; \dots; x_n : t_n; x : t_1 * \dots * t_n \rightarrow \text{void}] \vdash_{\text{CMDs}} (cs; \varepsilon) : \text{void}$   
alors  $\Gamma \vdash_{\text{DEC}} (\text{PROC REC } x \ [x_1 : t_1, \dots, x_n : t_n] \ [cs]) : \Gamma[x : t_1 * \dots * t_n \rightarrow \text{void}]$

## 1.2.2 Instructions

Dans *APSI*, toutes les instructions sont de type `void`.

Une affectation est correctement typée si le type de la variable affectée et l'expression qui lui donne sa valeur sont du même type.

(SET) si  $\Gamma(x) = t$  et si  $\Gamma \vdash_{\text{EXPR}} e : t$  alors  $\Gamma \vdash_{\text{STAT}} (\text{SET } x \ e) : \text{void}$

La condition de l'instruction alternative IF doit être de type `bool` et les deux blocs alternatifs, de type `void`.

(IF) si  $\Gamma \vdash_{\text{EXPR}} e : \text{bool}$ , si  $\Gamma \vdash_{\text{CMDs}} (cs_1; \varepsilon) : \text{void}$  et si  $\Gamma \vdash_{\text{CMDs}} (cs_2; \varepsilon) : \text{void}$   
alors  $\Gamma \vdash_{\text{STAT}} (\text{IF } e \ [cs_1] \ [cs_2]) : \text{void}$

La condition de la boucle WHILE doit être de type `bool` et sont corps, un bloc de type `void`

(WHILE) si  $\Gamma \vdash_{\text{EXPR}} e : \text{bool}$  et si  $\Gamma \vdash_{\text{CMDs}} (cs; \varepsilon) : \text{void}$  alors  $\Gamma \vdash_{\text{STAT}} (\text{WHILE } e \ [cs]) : \text{void}$

L'analyse de type d'un appel de procédure est proche de celle de l'application fonctionnel. Le type de retour de la procédure doit bien être `void` et l'on vérifie que les arguments d'appel de la procédure sont des expressions dont le type est cohérent vis-à-vis du type de la procédure. Ce dernier nous est donné par le contexte.

(CALL) si  $\Gamma(x) = t_1 * \dots * t_n \rightarrow \text{void}$ , si  $\Gamma \vdash_{\text{EXPR}} e_1 : t_1, \dots$  et si  $\Gamma \vdash_{\text{EXPR}} e_n : t_n$   
alors  $\Gamma \vdash_{\text{STAT}} (\text{CALL } x \ e_1 \dots e_n) : \text{void}$

## 1.3 Sémantique

Dans *APSO*, nous n'avons qu'un seul *effet*: celui de l'instruction d'affichage. Dans *APSI* nous en avons un nouveau: celui de l'affectation.

Dans la sémantique de *APSO*, nous avons réalisé la liaison entre noms (de constantes) et valeurs avec la structure d'environnement. Et, dans *APSO*, cette liaison est *statique*: elle n'est jamais modifiée lors du processus d'évaluation – il ne faut pas confondre ici la modification d'une liaison avec sa *redéfinition*.

Nous souhaitons conserver le caractère statique des liaisons réalisées dans les environnements et pour réaliser le caractère *dynamique* des liaisons modifiables par l'affectation, nous introduisons dans les domaines sémantiques une nouvelle structure que nous appelons la *mémoire*. Celle-ci n'établit pas directement une liaison entre noms et valeurs, mais plutôt une liaison entre *adresses* et valeurs. Ainsi, un nom de variable restera statiquement lié à une adresse (dans l'environnement) et les adresses seront dynamiquement liées à des valeurs (dans la mémoire). Ce choix de modélisation s'approche des modèles d'exécution des langages où une zone mémoire est *allouée* aux variables des programmes.

Les variables peuvent naturellement intervenir dans les expressions. La sémantique des expressions devra donc tenir compte des valeurs présentes en mémoire, en particulier lorsque l'expression est réduite à un identificateur (constante ou variable).

Pour ce qui est des procédures, nous introduisons une notion de *fermeture procédurale* très proche de la notion de fermeture que nous avons utilisée pour la sémantique du noyau fonctionnel.

Enfin, nous introduirons, pour définir notre sémantique, une vision particulière des suites de commandes: les *blocs*. Ceux-ci correspondront aux suites de commandes associées aux instructions d'alternative et de boucle ainsi que celles associées aux définitions de procédures.

### 1.3.1 Domaines et opérations sémantiques

**Domaines** Nous nous donnons un domaine d'adresses abstrait que nous appelons *A*. Ni la syntaxe, ni le type de *APSI* interdisent de déclarer ou d'affecter des valeurs de type fonctionnel. Par décision unilatérale de simplification, nous ne prendrons pas en charge cette possibilité au niveau sémantique. Pour *APSI*, une mémoire est simplement une fonction (partielle) des adresses vers les entiers.

**Adresse**  $A$

**Mémoire**  $S = A \rightarrow N$  (fonction partielle)

**Fermetures procédurales**  $P = \text{CMDS} \times (V^* \rightarrow E)$

**Fermetures procédurales récursives**  $PR = P \rightarrow P$

**Valeurs**  $V \oplus = A \oplus P \oplus PR$

Pour obtenir une définition bien fondée de l'ensemble des valeurs et des environnements, il faut en repasser par le processus de définition récursive utilisé pour les domaines de *APSO* en y intégrant les définitions des  $P_n$  et  $PR_n$ . Nous laissons au lecteur le soin de poser ces définitions.

**Valeurs et opérations** Pour modéliser le mécanisme de gestion de la mémoire, nous devons modéliser celui de l'*allocation* d'une nouvelle cellule en mémoire. N'ayant pas précisé trop la structure de la mémoire, nous modélisons l'allocation de manière *axiomatique*: nous décrivons simplement ce que l'on entend par une *nouvelle adresse*. Lorsqu'une nouvelle adresse est allouée, nous considérons que s'y trouve toujours une *valeur indéterminée* que nous notons *any*. Outre l'opération d'extension de la mémoire, nous devons également poser la définition de la *modification* d'une liaison en mémoire.

Enfin, les blocs associés aux déclarations de procédures ou aux instructions de boucle ou d'alternative peuvent contenir des déclarations que nous voulons considérées comme *locales* aux blocs. Pour modéliser cela, nous nous donnons une opération de *restriction* de la mémoire que l'on peut voire comme une opération de libération mémoire: lorsque le fil d'exécution «sort» d'un bloc, les variables locales allouées sont libérées et leur espace mémoire peut être réalloué.

**Allocation** On se donne donc une fonction *alloc* qui associe à une mémoire  $\sigma$  donnée une adresse  $a$  et un nouvel état mémoire  $\sigma'$ . Pour être nouvelle, l'adresse allouée  $a$  ne doit pas être un élément du domaine de  $\sigma$  (*i.e.*  $\sigma(a)$  n'est pas définie). L'adresse allouée  $a$  fait partie du domaine de  $\sigma'$  et s'ajoute à toutes celles présentes dans le domaine de  $\sigma$ . Symboliquement:  $a \notin \text{dom}(\sigma)$  et  $\text{dom}(\sigma') = \text{dom}(\sigma) \cup \{a\}$ . La valeur associée à  $a$  dans  $\sigma'$  est la valeur indéterminée *any*. On peut noter l'extension du domaine de  $\sigma$  comme nous le faisons de l'extension des environnements:  $\sigma' = \sigma[a = \text{any}]$ .

En résumé:

$$\text{alloc}(\sigma) = (a, \sigma') \text{ si et seulement si } a \notin \text{dom}(\sigma) \text{ et } \sigma' = \sigma[a = \text{any}]$$

Notez que nous faisons implicitement l'hypothèse que nous ne manquerons jamais d'adresse mémoire.

**Modification mémoire** Nous distinguons l'opération de *modification mémoire* de celle d'une simple extension. L'extension, comme nous l'avons définie pour les environnements consiste soit à ajouter une liaison, soit à redéfinir une liaison déjà existante. La modification est différente en ce sens qu'elle ne peut s'appliquer qu'à une adresse déjà présente dans le domaine de la mémoire: on ne peut modifier la valeur à une adresse qui n'a pas été préalablement allouée.

L'opération de modification est une fonction partielle qui associe à une mémoire  $\sigma$ , une adresse  $a$  et une valeur  $v$  une nouvelle mémoire. On écrit  $\sigma[a := v]$ . Cette opération est définie de la manière suivante;

$$\sigma[a = v'][a := v] = \sigma[a = v] \text{ et } \sigma[a' = v'][a := v] = \sigma[a := v][a' = v'] \text{ lorsque } a \text{ est différent de } a'.$$

L'opération de modification n'est pas définie si  $a$  n'est pas dans le domaine de  $\sigma$ . Par exemple, si  $\emptyset$  est la mémoire vide (fonction jamais définie) alors  $\emptyset[a := v]$  n'est pas défini.

**Restriction mémoire** Comme nous l'avons mentionné, en «sortie» de bloc, nous voulons libérer la mémoire des adresses que l'évaluation du bloc a pu allouer. En d'autres termes, en sortie de bloc, nous ne conservons en mémoire que les adresses allouées avant l'entrée dans le bloc, c'est-à-dire, les adresses présentes dans l'environnement tel qu'il était à l'entrée dans le bloc. Pour cela, nous définissons une opération de *restriction mémoire*.

L'opération de restriction est une fonction qui associe à une mémoire de  $\sigma$  et un environnement  $\rho$  une mémoire qui est la restriction de  $\sigma$  au domaine obtenu en collectant toutes les adresses associées à un identificateur dans  $\rho$ . On écrit  $(\sigma/\rho)$ .

Soit  $\alpha$  définie par  $\begin{cases} \alpha(\text{in}N(n)) &= \emptyset \\ \alpha(\text{in}V(a)) &= \{a\} \end{cases}$  Soit  $Ac(\rho, \sigma) = \bigcup_{x \in \text{dom}(\rho)} \alpha(\rho(x))$ . On pose que

$$(\sigma/\rho)(a) = \sigma(a) \text{ si et seulement si } a \in Ac(\rho, \sigma)$$

Un *contexte d'évaluation* est formé d'un environnement et d'une mémoire, ainsi que d'un flot de sortie.

### 1.3.2 Expressions

Pour tenir compte des valeurs en mémoire, la relation d'évaluation des expressions  $\vdash_{\text{EXPR}}$  change de signature. celle-ci devient:  $E \times S \times \text{EXPR} \times V$

On écrit  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e \rightsquigarrow v$

Le changement de signature nous oblige à réécrire toutes les règles d'évaluation des expressions. Toutefois, le seul changement important concerne l'évaluation des identificateurs pour lesquels nous posons deux règles: une pour les constantes, l'autre pour les variables.

La valeur d'une variable est celle que l'on trouve en mémoire à l'adresse qui lui a été assignée.

(ID1) si  $x \in \text{ident}$  et si  $\rho(x) = \text{in}A(a)$  alors  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e \rightsquigarrow \text{in}N(\sigma(a))$

Pour les autres catégories d'identificateurs, on prend ce qui est donné par l'environnement

(ID2) si  $x \in \text{ident}$ , si  $\rho(x) = v$  et si  $v \neq \text{in}A(a)$  alors  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e \rightsquigarrow v$

La relation sémantique des autres expressions est similaire à celle que nous avons donnée dans *APS0* à ce changement près que le contexte d'évaluation inclut maintenant la mémoire:

(TRUE)  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} \text{true} \rightsquigarrow \text{in}N(1)$

(FALSE)  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} \text{false} \rightsquigarrow \text{in}N(0)$

(NUM) si  $n \in \text{num}$  alors  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} n \rightsquigarrow \text{in}N(\nu(n))$

(PRIM) si  $x \in \text{oprim}$ , si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e_1 \rightsquigarrow \text{in}N(n_1), \dots$ , si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e_k \rightsquigarrow \text{in}N(n_k)$  et si  $\pi(x)(n_1, \dots, n_k) = n$  alors  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} (x e_1 \dots e_n) \rightsquigarrow \text{in}N(n)$

(IF1) si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e_1 \rightsquigarrow \text{in}N(1)$  et si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e_2 \rightsquigarrow v$  alors  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} (\text{if } e_1 e_2 e_3) \rightsquigarrow v$

(IF0) si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e_1 \rightsquigarrow \text{in}N(0)$  et si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e_3 \rightsquigarrow v$  alors  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} (\text{if } e_1 e_2 e_3) \rightsquigarrow v$

(ABS)  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} [x_1:t_1, \dots, x_n:t_n]e \rightsquigarrow \text{in}F(e, \lambda v_1 \dots v_n. \rho[x_1 = v_1; \dots; x_n = v_n])$

(APP) si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e \rightsquigarrow \text{in}F(e', r)$ ,  
si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e_1 \rightsquigarrow v_1, \dots$ , si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e_n \rightsquigarrow v_n$  et si  $r(v_1, \dots, v_n), \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e' \rightsquigarrow v$   
alors  $\rho, \sigma \vdash (e e_1 \dots e_n) \rightsquigarrow v$

(APPR) si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e \rightsquigarrow \text{in}FR(\varphi)$ , si  $\varphi(\text{in}FR(\varphi)) = \text{in}F(e', r)$ ,  
si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e_1 \rightsquigarrow v_1, \dots$ , si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e_n \rightsquigarrow v_n$   
et si  $r(v_1, \dots, v_n), \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e' \rightsquigarrow v$   
alors  $\rho, \sigma \vdash (e e_1 \dots e_n) \rightsquigarrow v$

### 1.3.3 Déclarations

Dans la mesure où les déclarations de constantes encapsulent des expressions, la relation sémantique des déclarations  $\vdash_{\text{DEC}}$  doit également tenir compte de la mémoire et changer de signature. Mais aussi, une déclaration de variable engendre l'allocation d'une nouvelle adresse mémoire. Une déclaration de variable a donc un effet sur la mémoire dont la sémantique doit rendre compte.

De manière générale, une déclaration produit un nouveau contexte d'évaluation à partir d'un ancien. Ainsi, pour *APSI*, la signature de  $\vdash_{\text{DEC}}$  devient:  $E \times S \times \text{DEC} \times E \times S$ .

On écrit  $\rho, \sigma \vdash_{\text{DEC}} d \rightsquigarrow (\rho', \sigma')$

La déclaration d'une variable ajoute une liaison entre nom et adresse dans l'environnement et étend la mémoire:

(VAR) si  $\text{alloc}(\sigma) = (a, \sigma')$  alors  $\rho, \sigma \vdash_{\text{DEC}} (\text{VAR } x \ t) \rightsquigarrow (\rho[x = \text{in}A(a)], \sigma')$

Les déclarations de procédures et de procédures récursives engendrent des fermetures procédurales et des fermetures procédurales récursives qui sont associées aux noms des procédures dans l'environnement:

(PROC)  $\rho, \sigma \vdash_{\text{DEC}} (\text{PROC } x \ t \ [x_1:t_1, \dots, x_n:t_n] \ bk) \rightsquigarrow (\rho[x = \text{in}P(\text{bk}, \lambda v_1 \dots v_n. \rho[x_1 = v_1; \dots; x_n = v_n])], \sigma)$

(PROCREC)  $\rho, \sigma \vdash_{\text{DEC}} (\text{PROC REC } x \ t \ [x_1:t_1, \dots, x_n:t_n] \ bk) \rightsquigarrow (\rho[x = \text{in}PR(\lambda f. \text{in}P(\text{bk}, \lambda v_1 \dots v_n. \rho[x_1 = v_1; \dots; x_n = v_n])[x = f])], \sigma)$

La sémantique des déclarations qui existaient dans *APSO* sont amendées pour tenir compte de la nouvelle forme des contextes d'évaluation:

(CONST) si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e \rightsquigarrow v$  alors  $\rho, \sigma \vdash_{\text{DEC}} (\text{CONST } x \ t \ e) \rightsquigarrow (\rho[x = v], \sigma)$

(FUN)  $\rho, \sigma \vdash_{\text{DEC}} (\text{FUN } x \ t \ [x_1:t_1, \dots, x_n:t_n] \ e) \rightsquigarrow (\rho[x = \text{in}F(e, \lambda v_1 \dots v_n. \rho[x_1 = v_1; \dots; x_n = v_n])], \sigma)$

(FUNREC)  $\rho, \sigma \vdash_{\text{DEC}} (\text{FUN REC } x \ t \ [x_1:t_1, \dots, x_n:t_n] \ e) \rightsquigarrow (\rho[x = \text{in}FR(\lambda f. \text{in}F(e, \lambda v_1 \dots v_n. \rho[x_1 = v_1; \dots; x_n = v_n])[x = f])], \sigma)$

### 1.3.4 Instructions

Au premier rang des instructions se trouve l'affectation. C'est elle qui définit le caractère impératif du langage, c'est donc elle qui guide ce que doit être la sémantique des instructions. À l'instar de l'instruction d'affichage qui ne produit pas de valeur mais a un *effet* sur le flux de sortie, l'affectation ne produit pas de valeur, mais a un *effet* sur la mémoire: *modifier* l'association entre une adresse et une valeur. Ainsi, l'affectation relie un état du contexte d'évaluation (dont la mémoire) à un autre état où la mémoire est *affectée*.

De manière générale, la relation sémantique  $\vdash_{\text{STAT}}$  pour les instructions aura donc la signature  $E \times S \times O \times \text{STAT} \times S \times O$ .

On écrit  $\rho, \sigma, \omega \vdash_{\text{STAT}} s \rightsquigarrow (\sigma', \omega')$

L'évaluation des instructions d'alternative, de boucle et d'appel de procédure entraînent l'évaluation d'un bloc de commandes. Nous utiliserons l'opération de restriction mémoire pour libérer la mémoire localement allouées par l'évaluation de ces blocs.

L'affectation remplace la valeur contenue à l'adresse associée à un identificateur avec la valeur obtenue par évaluation de l'expression mentionnée par l'instruction:

(SET) si  $\rho(x) = \text{in}A(a)$  et si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e \rightsquigarrow v$  alors  $\rho, \sigma, \omega \vdash_{\text{STAT}} (\text{SET } x \ e) \rightsquigarrow (\sigma[a := v], \omega)$

Notez que la relation n'est pas définie lorsque  $x$  n'a pas été déclaré comme une variable.

L'instruction d'alternative est interprétée à la manière de son *alter ego* fonctionnel. Son effet sera celui de l'une ou (exclusif) l'autre de ses branches selon la valeur de la condition. Dans les deux cas, la mémoire résultante est restreinte:

(IF1) si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e \rightsquigarrow \text{in}N(1)$  et si  $\rho, \sigma, \omega \vdash_{\text{BLOCK}} bk_1 \rightsquigarrow (\sigma', \omega')$  alors  $\rho, \sigma, \omega \vdash_{\text{STAT}} (\text{IF } e \text{ } bk_1 \text{ } bk_2) \rightsquigarrow ((\sigma'/\rho), \omega')$

(IF0) si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e \rightsquigarrow \text{in}N(0)$  et si  $\rho, \sigma, \omega \vdash_{\text{BLOCK}} bk_2 \rightsquigarrow (\sigma', \omega')$  alors  $\rho, \sigma, \omega \vdash_{\text{STAT}} (\text{IF } e \text{ } bk_1 \text{ } bk_2) \rightsquigarrow ((\sigma'/\rho), \omega')$

L'instruction de boucle est également définie par deux clauses, selon la valeur de sa condition: si celle-ci est fautive, l'instruction n'a aucun effet; sinon, l'instruction a pour premier effet celui du *bloc* (suite de commandes) associé à la boucle puis celui de la boucle elle-même dans le contexte ainsi modifié. Après chaque itération du corps de la boucle, la mémoire localement affectée est libérée. boucle est libérée

(LOOP0) si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e \rightsquigarrow \text{in}N(0)$  alors  $\rho, \sigma, \omega \vdash_{\text{STAT}} (\text{WHILE } e \text{ } bk) \rightsquigarrow (\sigma, \omega)$

(LOOP1) si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e \rightsquigarrow \text{in}N(1)$ , si  $\rho, \sigma, \omega \vdash_{\text{BLOCK}} bk \rightsquigarrow (\sigma', \omega')$   
et si  $\rho, (\sigma'/\rho), \omega' \vdash_{\text{STAT}} (\text{WHILE } e \text{ } bk) \rightsquigarrow (\sigma'', \omega'')$   
alors  $\rho, \sigma, \omega \vdash_{\text{STAT}} (\text{WHILE } e \text{ } bk) \rightsquigarrow (\sigma'', \omega'')$

Notez qu'ici notre définition *n'est pas bien fondée* en général puisque l'effet de `WHILE e bk` est défini en fonction de celui de `WHILE e bk`. Dans la pratique, c'est le contexte produit par une itération de la boucle qui permettra ou non la «sortie» de boucle, mais en général, il est impossible, dans notre langage, de garantir cette «sortie».

L'appel de procédure et de procédure récursive est proche de l'appel de fonction. La mémoire locale affectée par l'évaluation du corps de la procédure est libérée au «retour» de l'appel.

(CALL) si  $\rho(x) = \text{in}P(bk, r)$ ,  
si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e_1 \rightsquigarrow v_1, \dots, \text{si } \rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e_n \rightsquigarrow v_n$   
et si  $r(v_1, \dots, v_n), \sigma, \omega \vdash_{\text{BLOCK}} bk \rightsquigarrow (\sigma', \omega')$   
alors  $\rho, \sigma, \omega \vdash (\text{CALL } x \text{ } e_1 \dots e_n) \rightsquigarrow ((\sigma'/\rho), \omega')$

(CALLR) si  $\rho(x) = \text{in}PR(\varphi)$ , si  $\varphi(\text{in}PR(\varphi)) = \text{in}P(bk, r)$ ,  
si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e_1 \rightsquigarrow v_1, \dots, \text{si } \rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e_n \rightsquigarrow v_n$   
et si  $r(v_1, \dots, v_n), \sigma, \omega \vdash_{\text{BLOCK}} bk \rightsquigarrow (\sigma', \omega')$   
alors  $\rho, \sigma, \omega \vdash (\text{CALL } x \text{ } e_1 \dots e_n) \rightsquigarrow ((\sigma'/\rho), \omega')$

Pour finir, la relation sémantique pour l'instruction d'affichage doit être amendée pour prendre en compte la nouvelle forme des contexte d'évaluation:

(ECHO) si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{EXPR}} e \rightsquigarrow \text{in}N(n)$  alors  $\rho, \sigma \vdash_{\text{STAT}} (\text{ECHO } e) \rightsquigarrow (\sigma, (n \cdot \omega))$

### 1.3.5 Suite de commandes

Peu de choses changent pour la sémantique des suites de commandes, si ce n'est le contexte d'évaluation (environnement et mémoire – on peut ignorer ici le flux de sortie).

La relation  $\vdash_{\text{CMDS}}$  a pour signature  $E \times S \times O \times (\text{CMDS}_\varepsilon) \times S \times O$ .

On écrit  $\rho, \sigma, \omega \vdash_{\text{CMDS}} cs \rightsquigarrow (\sigma', \omega')$ .

(DECS) si  $\rho, \sigma \vdash_{\text{DEC}} d \rightsquigarrow (\rho', \sigma')$  et si  $\rho', \sigma', \omega \vdash_{\text{CMDS}} cs \rightsquigarrow (\sigma'', \omega')$  alors  $\rho, \omega \vdash_{\text{CMDS}} (d; cs) \rightsquigarrow (\sigma'', \omega')$

(STATS) si  $\rho, \sigma, \omega \vdash_{\text{STAT}} s \rightsquigarrow (\sigma', \omega')$  et si  $\rho, \sigma', \omega' \vdash_{\text{CMDS}} cs \rightsquigarrow (\sigma'', \omega'')$  alors  $\rho, \sigma, \omega \vdash_{\text{CMDS}} (s; cs) \rightsquigarrow (\sigma'', \omega'')$

(END)  $\rho, \sigma, \omega \vdash_{\text{CMDS}} \varepsilon \rightsquigarrow (\sigma, \omega)$

### 1.3.6 Bloc de commandes

Les blocs de commandes correspondent aux suite de commandes associées aux instructions d'alternative et de boucle ainsi qu'aux corps des procédures.

La relation  $\vdash_{\text{BLOCK}}$  a pour signature  $E \times S \times O \times \text{PROG} \times S \times O$

On écrit  $\rho, \sigma, \omega \vdash bk \rightsquigarrow (\sigma', \omega')$

L'évaluation d'un bloc de commandes est simplement l'évaluation de la suite de commandes qu'il contient complétée par la *pseudo commande* vide:

(BLOCK) si  $\rho, \sigma, \omega \vdash_{\text{CMDS}} cs; \varepsilon \rightsquigarrow (\sigma', \omega')$  alors  $\rho, \sigma, \omega \vdash_{\text{BLOCK}} [cs] \rightsquigarrow (\sigma', \omega')$

### 1.3.7 Programme

Un programme est simplement un bloc.

La relation  $\vdash$  a pour signature  $\text{PROG} \times S \times O$ .

On écrit  $\vdash [cs] \rightsquigarrow (\sigma, \omega)$ .

(PROG) si  $\emptyset, \emptyset, \emptyset \vdash_{\text{BLOCK}} [cs] \rightsquigarrow (\sigma, \omega)$  alors  $\vdash [cs] \rightsquigarrow (\sigma, \omega)$ .