

# Linguaggi di Programmazione

Roberta Gori

*Applicazioni del CCS*

# CCS: sintassi

$p, q$	$::=$	<b>nil</b>	processo inattivo
		$x$	variabile di processo (per la ricorsione)
		$\mu.p$	prefisso azione
		$p \setminus \alpha$	canale ristretto
		$p[\phi]$	rieticnettatura del canale
		$p + q$	scelta nondeterministica (somma)
		$p q$	composizione parallela
		<b>rec</b> $x. p$	ricorsione

(gli operatori sono elencati in ordine di precedenza)

# Un po' di notazione

scriviamo  $\sum_{i=1}^n p_i$  invece di  $p_1 + \dots + p_n$

scriviamo  $\prod_{i=1}^n p_i$  invece di  $p_1 | \dots | p_n$

scriviamo  $p \setminus \{a_1, \dots, a_n\}$  invece di  $p \setminus a_1 \dots \setminus a_n$

scriviamo  $\mu^n \cdot p$  invece di  $\underbrace{\mu \cdot \mu \dots \mu}_{n} \cdot p$

# CCS op. semantics

$$\text{Act}) \frac{}{\mu.p \xrightarrow{\mu} p}$$

$$\text{Res}) \frac{p \xrightarrow{\mu} q \quad \mu \notin \{\alpha, \bar{\alpha}\}}{p \setminus \alpha \xrightarrow{\mu} q \setminus \alpha}$$

$$\text{Rel}) \frac{p \xrightarrow{\mu} q}{p[\phi] \xrightarrow{\phi(\mu)} q[\phi]}$$

$$\text{SumL}) \frac{p_1 \xrightarrow{\mu} q}{p_1 + p_2 \xrightarrow{\mu} q}$$

$$\text{SumR}) \frac{p_2 \xrightarrow{\mu} q}{p_1 + p_2 \xrightarrow{\mu} q}$$

$$\text{ParL}) \frac{p_1 \xrightarrow{\mu} q_1}{p_1 | p_2 \xrightarrow{\mu} q_1 | p_2}$$

$$\text{Com}) \frac{p_1 \xrightarrow{\lambda} q_1 \quad p_2 \xrightarrow{\bar{\lambda}} q_2}{p_1 | p_2 \xrightarrow{\tau} q_1 | q_2}$$

$$\text{ParR}) \frac{p_2 \xrightarrow{\mu} q_2}{p_1 | p_2 \xrightarrow{\mu} p_1 | q_2}$$

$$\text{Rec}) \frac{p[\text{rec } x. p / x] \xrightarrow{\mu} q}{\text{rec } x. p \xrightarrow{\mu} q}$$

CCS

Codificare un linguaggio imperativo

# Prima cosa: terminazione

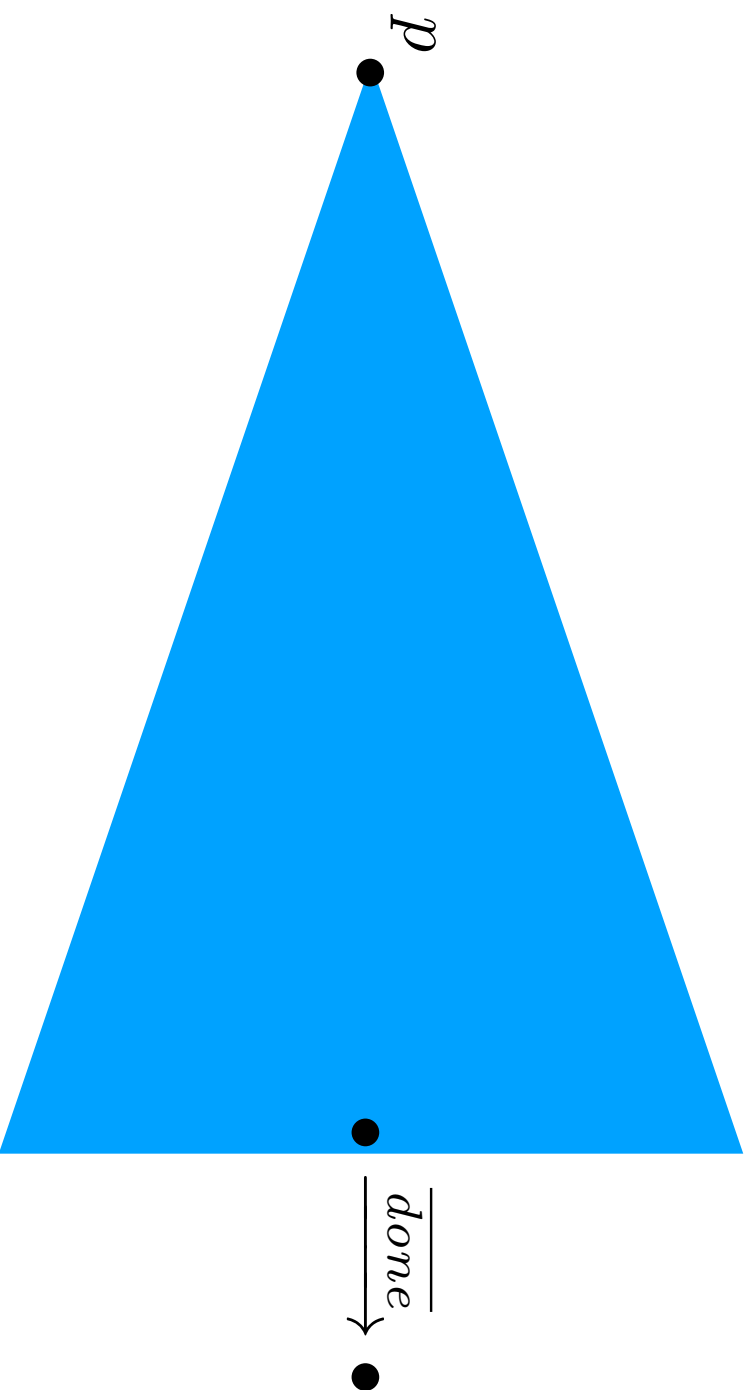
Un canale dedicato *done*:

viene inviato un messaggio quando il comando corrente termina

Done  $\triangleq$  done

Done  $\xrightarrow{\text{done}}$  nil

# Terminazione



# Skip

skip

non fa nulla in via *done*

$\tau$ .Done

- $\xrightarrow{\tau}$  Done  $\xrightarrow{\overline{done}}$  **nil**



# Variabili

$x$  che varia su  $V = \{v_1, \dots, v_n\}$

un processo dedicato alla gestione di ogni variabile  
possiamo leggere il suo valore attuale ( $x^{r_i}$  canale)  
possiamo scrivere qualsiasi valore (canale  $xw_i$ )

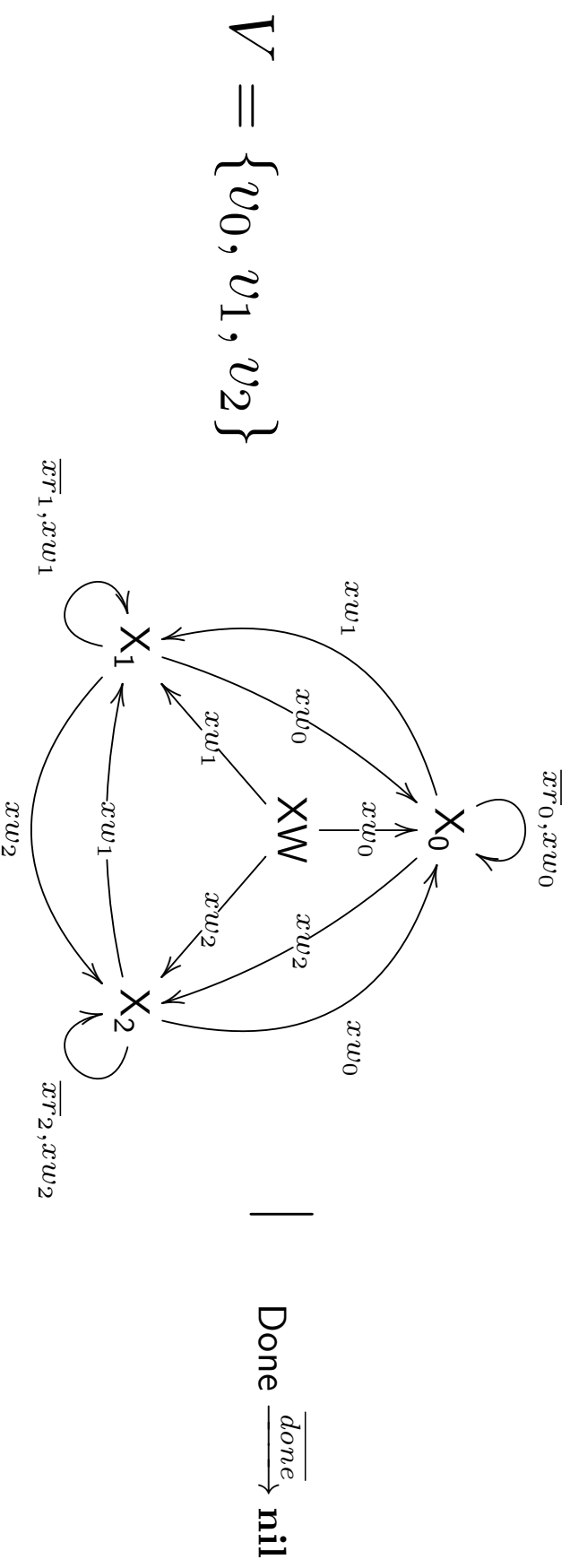
$$\begin{aligned}XW &\triangleq \sum_{i=1}^n xw_i \cdot X_i \\ &= xw_1 \cdot X_1 + \dots + xw_n \cdot X_n \\ X_i &\triangleq \overline{x^{r_i}} \cdot X_i + XW\end{aligned}$$

# Dichiarazione di variabili

var  $x$

rilascia una variabile non inizializzata e termina

$XW \mid Done$



$V \equiv \{v_0, v_1, v_2\}$

# Assegnamento

$x := v_i$

invia un messaggio per cambiare lo stato della variabile  
e poi termina

$\overline{xw_i}.Done$

- $\overline{xw_i} \rightarrow Done \xrightarrow{\overline{done}} \mathbf{nil}$

# Composizione sequenziale

$c_1 ; c_2$

assumiamo  $p_1$  modella  $c_1$

$p_2$  modella  $c_2$

$p_1 \mid done.p_2$

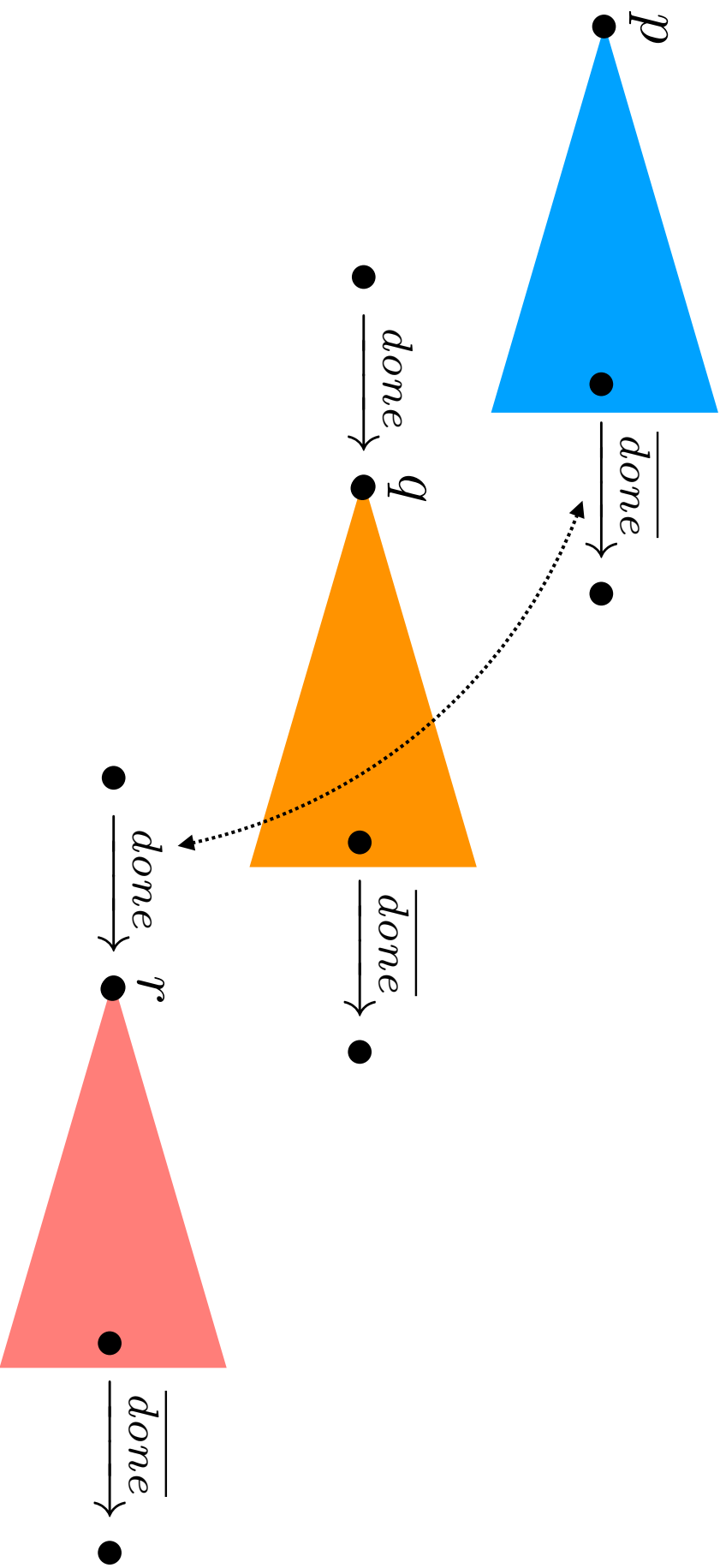
scelta infelice: non è scalabile

$c_1 ; c_2 ; c_3$

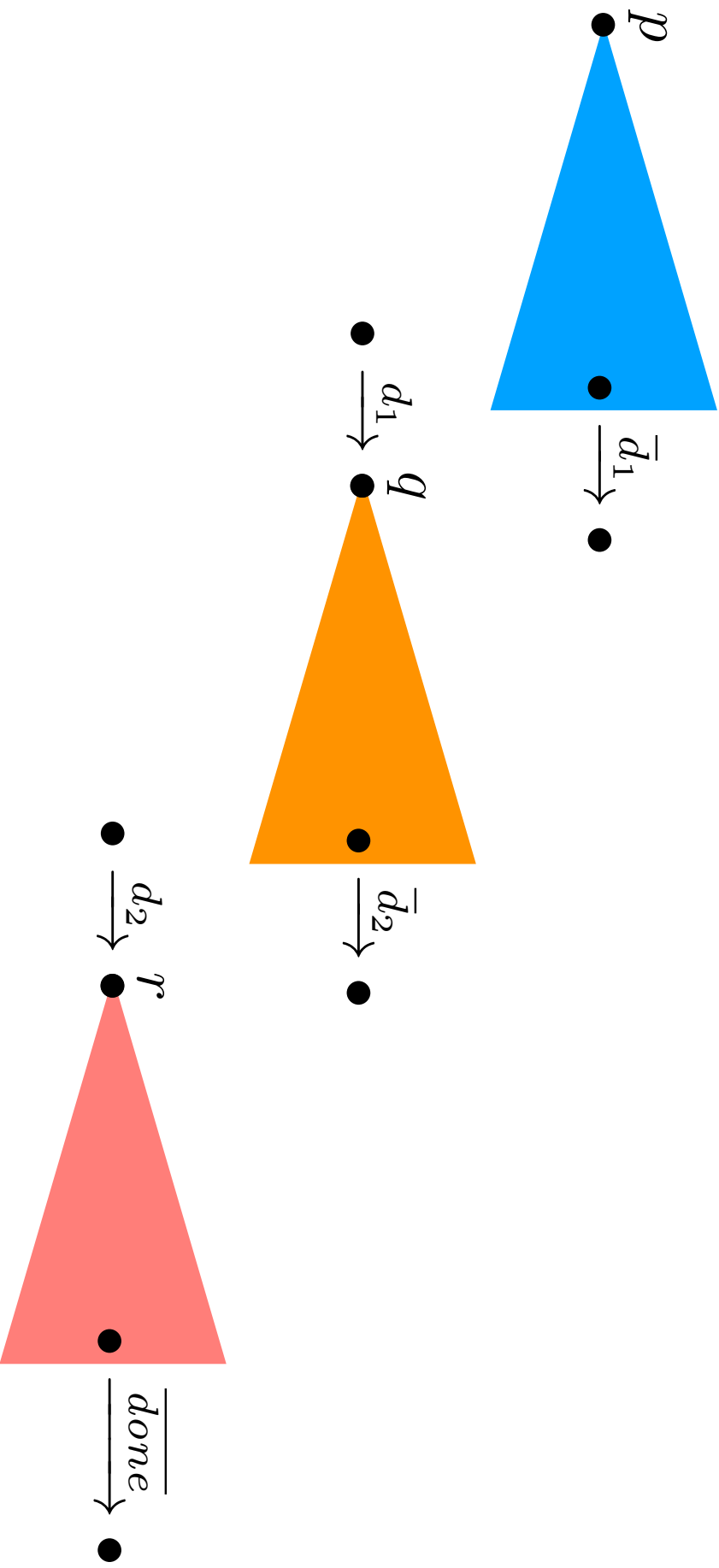
$p_1 \mid done.p_2 \mid done.p_3$

$p_3$  può iniziare dopo  $p_1$

# Sequenziale?



# Sequentiali



# Composizione sequenziale

$c_1 ; c_2$

assumiamo  $p_1$  modella  $c_1$

$p_2$  modella  $c_2$

$\phi_d(\text{done}) = d$

$$p_1 \smile p_2 \stackrel{\Delta}{=} (p_1[\phi_d] \parallel d.p_2) \setminus d$$

ora  $d$  e' locale a  $p_1$  e  $p_2$

$$(( (p_1[\phi_{d_1}] \parallel d_1.p_2) \setminus d_1) [\phi_{d_2}] \parallel d_2.p_3) \setminus d_2$$

$$(( (p_1[\phi_d] \parallel d.p_2) \setminus d) [\phi_d] \parallel d.p_3) \setminus d$$

$$(p_1 \smile p_2) \smile p_3$$

# Condizionale

if  $x = v_i$  then  $c_1$  else  $c_2$

assumiamo  $p_1$  modella  $c_1$

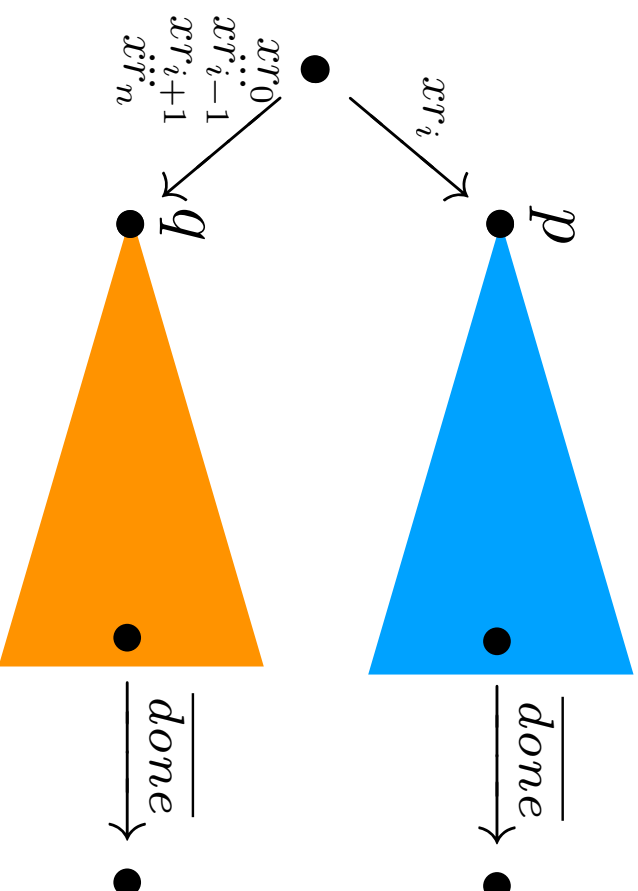
$p_2$  modella  $c_2$

riceve lo stato della variabile  
e poi sceglie di conseguenza

$$x^{r_i \cdot p_1} + \sum_{j \neq i} x^{r_j \cdot p_2}$$



# Condizionale



# Iterazione

while  $x = v_i$  do  $c$

assumiamo  $p$  modella  $c$

riceve lo stato della variabile

e poi sceglie di conseguenza, eventualmente ricorrendo

**rec**  $y$ .  $xr_i.(p[\phi_d]|d.y) \setminus d + \sum_{j \neq i} xr_j.$ Done

$Y \triangleq xr_i.(p[\phi_d]|d.Y) \setminus d + \sum_{j \neq i} xr_j.$ Done

$Y \triangleq xr_i.(p \smile Y) + \sum_{j \neq i} xr_j.$ Done

# Riassumendo

tutti i canali di comunicazione con le variabili  
devono essere ristretti per garantire che le richieste di  
lettura/scrittura siano sincronizzate

$$p \setminus \{xw_1, xr_1, \dots\}$$

sono possibili diverse ottimizzazioni:

prefisso d'azione invece del collegamento per la composizione  
sequenziale  
guardie più espressive  
rimuovere le transizioni silenziose

# Example: optimisation

$x := 1; y := 2$

$\overline{xw_1.done} \quad \frown \quad \overline{yw_2.done}$

$( (\overline{xw_1.done}) [\phi_d] \mid d.\overline{yw_2.done} ) \setminus d$

$\overline{xw_1.yw_2.done}$