

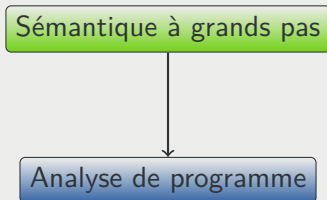
Pretty-big-step-semantics-based Certified Abstract Interpretation

Martin Bodin, Thomas Jensen, Alan Schmitt

9 Janvier 2014

JFLA 2014

Comment passer de façon systématique d'une sémantique à une analyse de programme certifiée ?



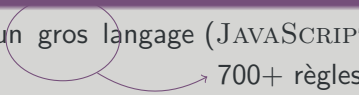
Ce que nous avons

- Une formalisation d'un gros langage (JAVASCRIPT).
- Sémantique écrite sous une forme particulière (*Pretty-Big-Step*).

Ce que nous voulons

- Définir des analyses.
- Analyses *certifiées*.

Ce que nous avons

- Une formalisation d'un gros langage (JAVASCRIPT).
 700+ règles
- Sémantique écrite sous une forme particulière (*Pretty-Big-Step*).

Ce que nous voulons

- Définir des analyses.
- Analyses *certifiées*.

Un Langage jouet : O'WHILE

$s ::=$

- | skip
- | $s_1; s_2$
- | if e then s_1 else s_2
- | while e do s
- | $x = e$
- | $e_1.f = e_2$
- | delete $e.f$

$e ::=$

- | c
- | x
- | e_1 op e_2
- | { }
- | $e.f$

Pretty-Big-Step

Un problème des sémantiques à grands pas

Duplication des règles dès l'ajout d'exceptions, de divergence, etc.

$$\frac{E, H, \underline{e} \rightarrow r \quad E' = E[x \mapsto v]}{S, \underline{x} = e \rightarrow E', H} \text{ASG}$$

Le Pretty-Big-Step

- Une sémantique à grands pas.
- Des formes intermédiaires comme en petits pas.

$$\frac{E, H, \underline{e} \rightarrow r \quad E, H, x =_1 r \rightarrow r'}{E, H, \underline{x} = e \rightarrow r'} \text{ASG}$$

$$\frac{E' = E[x \mapsto v]}{S, \underline{x} =_1 (E, H, v) \rightarrow E', H} \text{ASG1}$$

Pretty-Big-Step

Un problème des sémantiques à grands pas

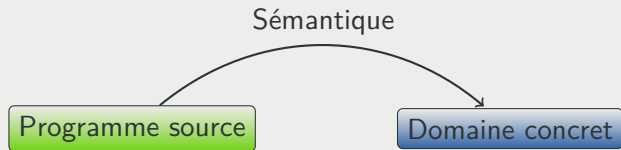
Duplication des règles dès l'ajout d'exceptions, de divergence, etc.

$$\frac{E, H, \underline{e} \rightarrow r \quad E' = E[x \mapsto v]}{S, \underline{x = e} \rightarrow E', H} \text{ASG}$$

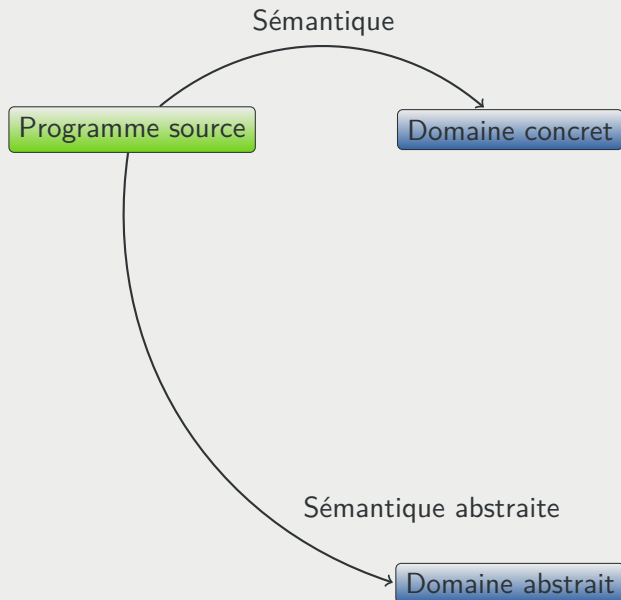
Le Pretty-Big-Step

- Une sémantique à grands pas.
- Des formes intermédiaires comme en petits pas.

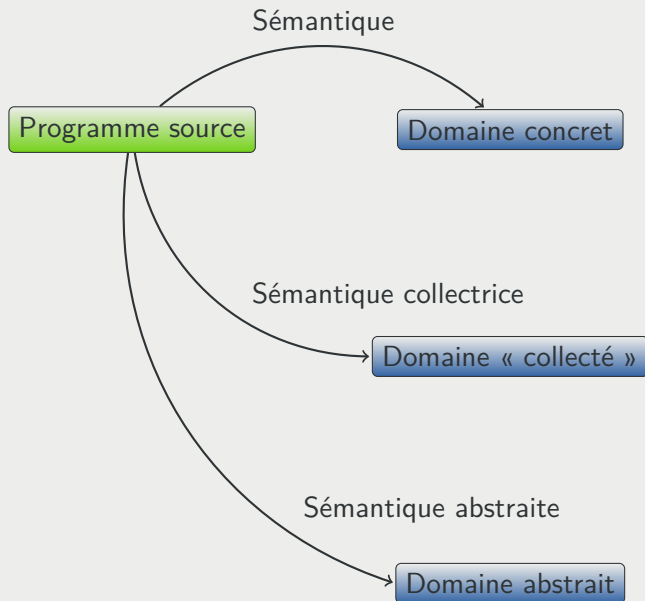
$$\frac{E, H, \underline{e} \rightarrow r \quad E, H, \underline{x =_1 r} \rightarrow r'}{E, H, \underline{x = e} \rightarrow r'} \text{ASG} \qquad \frac{E' = E[x \mapsto v]}{S, \underline{x =_1 (E, H, v)} \rightarrow E', H} \text{ASG1}$$



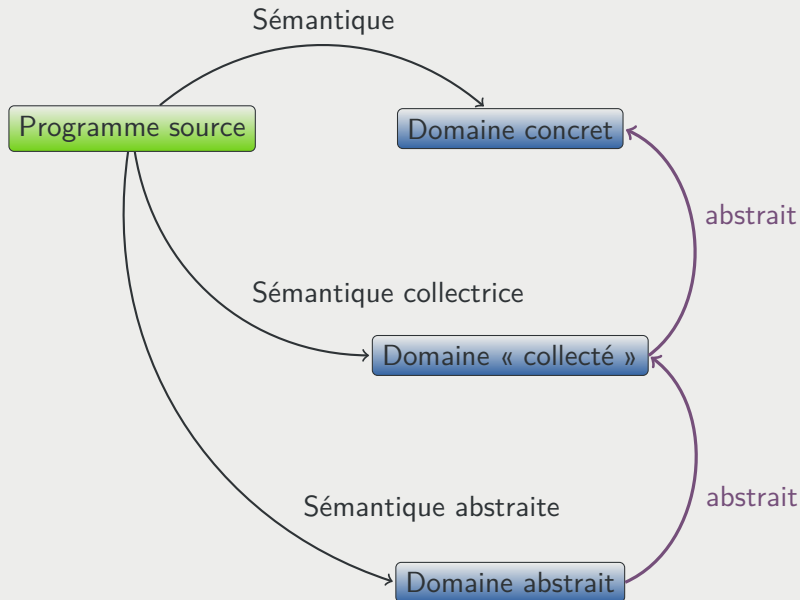
Les Analyses : le Schéma classique



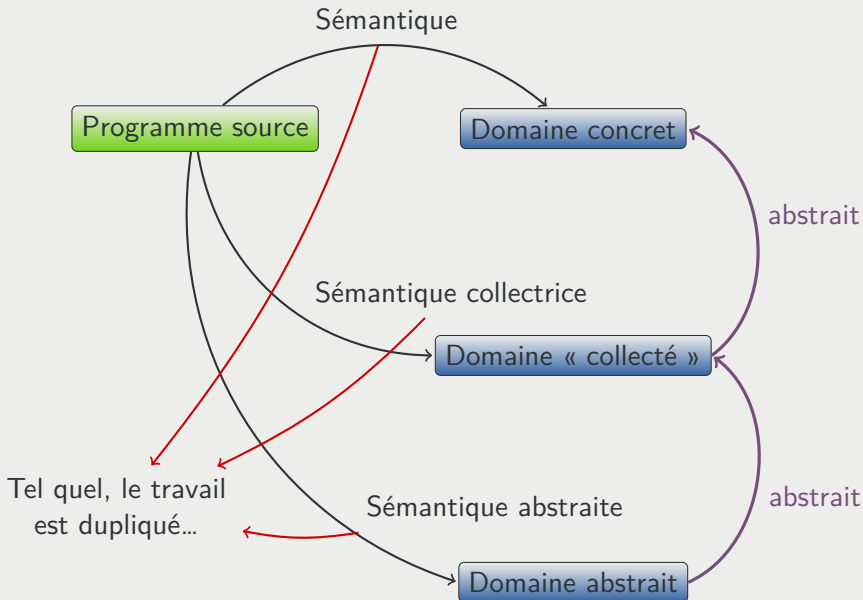
Les Analyses : le Schéma classique



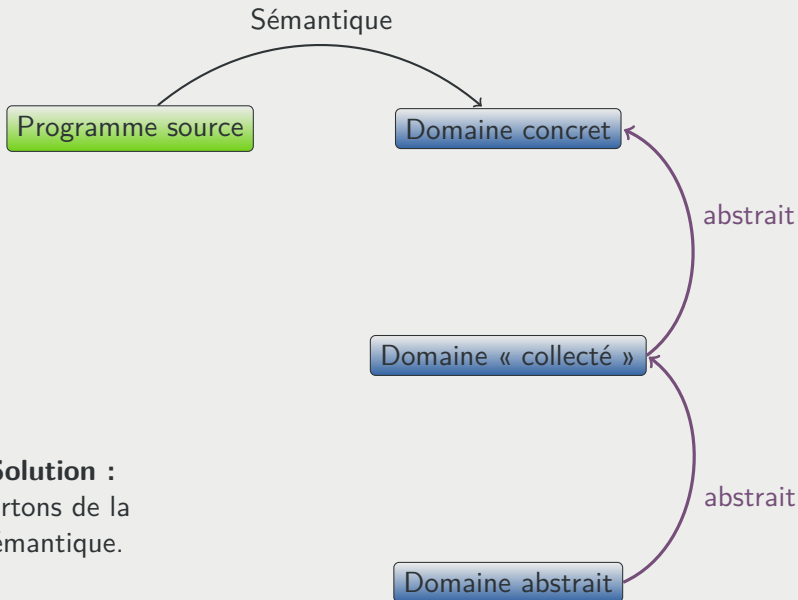
Les Analyses : le Schéma classique



Les Analyses : le Schéma classique



Les Analyses : le Schéma classique

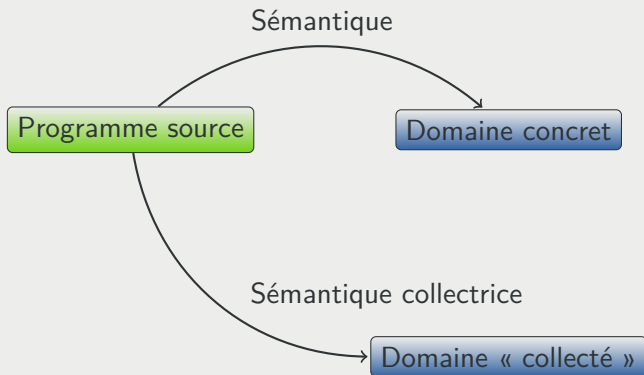


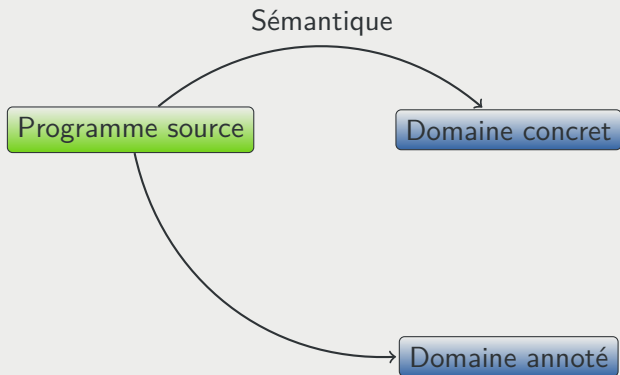
Solution :
partons de la
sémantique.

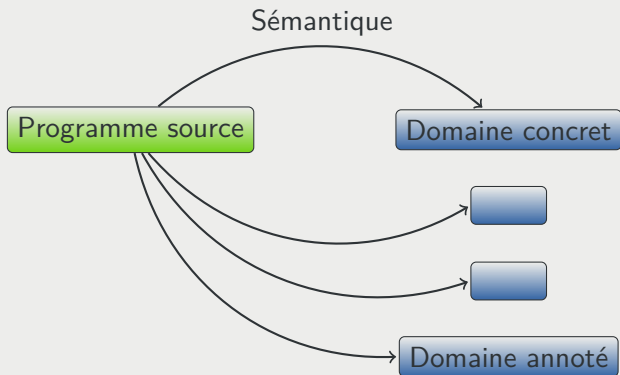
- 1 Annotations
 - Traces
 - Flots directs

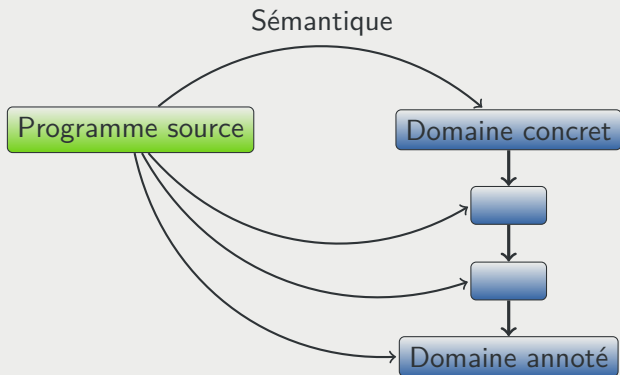
- 2 Sémantique abstraite

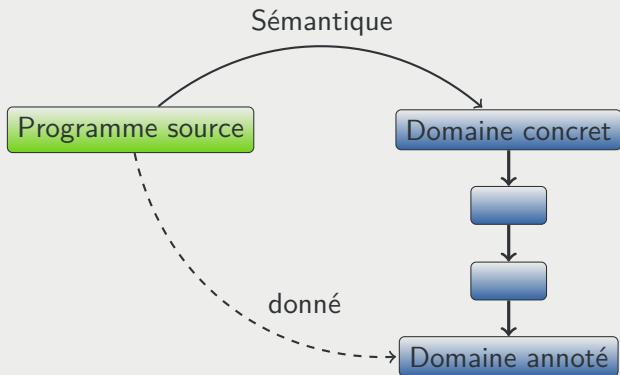
Annoter la sémantique











Un exemple de chaîne d'annotations

- Nous voulons détecter des flots du type $x^{P1} \rightleftharpoons y^{P2}$.

```
t = x ;  
/* ... */  
y = t
```

- On a besoin d'avoir les traces.
- On a besoin d'avoir un environnement stockant les dates de dernières modifications.

Un exemple de chaîne d'annotations

- Nous voulons détecter des flots du type $x^{T_1} \rightsquigarrow y^{T_2}$.

```
t = x ;  
/* ... */  
y = t
```

- On a besoin d'avoir les traces.
- On a besoin d'avoir un environnement stockant les dates de dernières modifications.

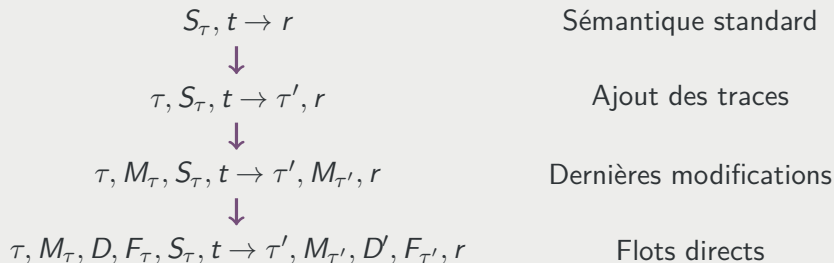
Un exemple de chaîne d'annotations

- Nous voulons détecter des flots du type $x^{T1} \rightsquigarrow y^{T2}$.

```
t = x ;  
/* ... */  
y = t
```

- On a besoin d'avoir les traces.
- On a besoin d'avoir un environnement stockant les dates de dernières modifications.

Un exemple de chaîne d'annotations



On a rendu le flot explicite dans la dérivation...
mais *sans ajouter d'information* !

Les Annotations sont locales

N'oublions pas les 700+ règles de JAVASCRIPT !

On se refuse tout copier/coller.

En Pretty-Big-step, il n'y a que trois types de règles

$$\frac{}{a \rightarrow a}$$

$$\frac{a \rightarrow a}{a \rightarrow a}$$

$$\frac{a \rightarrow a \quad a \rightarrow a}{a \rightarrow a}$$

$$\frac{\frac{a_1 \rightarrow a_2}{\quad} \quad \frac{a_4 \rightarrow a_5}{\quad} \quad \frac{a_3 \rightarrow a_6}{\quad}}{a_0 \rightarrow a_7}$$

Les Annotations sont locales

N'oublions pas les 700+ règles de JAVASCRIPT !

On se refuse tout copier/coller.

En Pretty-Big-step, il n'y a que trois types de règles

$$\frac{}{a \rightarrow a}$$

$$\frac{a \rightarrow a}{a \rightarrow a}$$

$$\frac{a \rightarrow a \quad a \rightarrow a}{a \rightarrow a}$$

$$\frac{\frac{a_1 \rightarrow a_2}{a_1 \rightarrow a_2} \quad \frac{\frac{a_4 \rightarrow a_5}{a_3 \rightarrow a_6}}{a_3 \rightarrow a_6}}{a_0 \rightarrow a_7}$$

Les Annotations sont locales

N'oublions pas les 700+ règles de JAVASCRIPT !

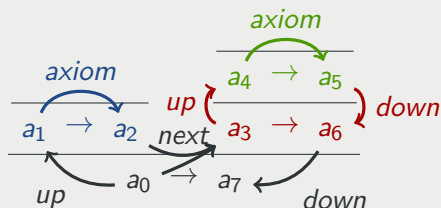
On se refuse tout copier/coller.

En Pretty-Big-step, il n'y a que trois types de règles

$$\frac{}{a \rightarrow a}$$

$$\frac{a \rightarrow a}{a \rightarrow a}$$

$$\frac{a \rightarrow a \quad a \rightarrow a}{a \rightarrow a}$$

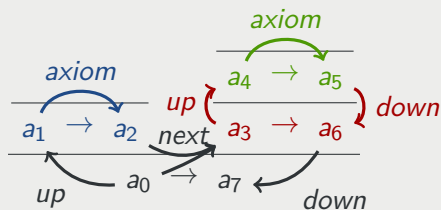


Définition des Traces

Les **traces** τ représentent un point dans l'arbre de dérivation, c'est à dire le *temps d'exécution*.

Sensible au flot

$$\text{ASG} \frac{S, \underline{e} \rightarrow r_0 \quad S, \underline{x} =_1 r_0 \rightarrow r}{S, \underline{x} = e \rightarrow r}$$

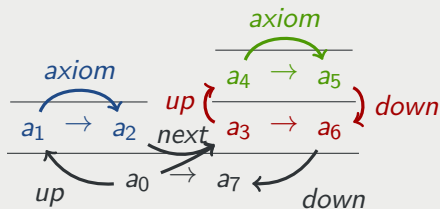


Définition des Traces

Les **traces** τ représentent un point dans l'arbre de dérivation, c'est à dire le *temps d'exécution*.

Sensible au flot

$$\text{ASG} \frac{S, e \rightarrow r_0 \quad S, \underline{x =_1 r_0} \rightarrow r}{\tau_0, S, \underline{x = e} \rightarrow r}$$



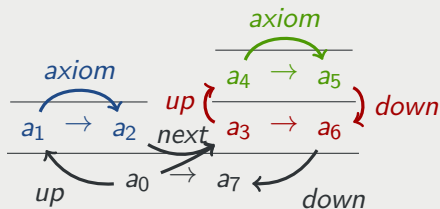
Définition des Traces

Les **traces** τ représentent un point dans l'arbre de dérivation, c'est à dire le *temps d'exécution*.

→ Sensible au flot

$$\tau_1 = \tau_0 \# [\text{ASGE}]$$

$$\text{ASG} \frac{\tau_1, S, \underline{e} \rightarrow r_0 \quad S, \underline{x} =_1 r_0 \rightarrow r}{\tau_0, S, \underline{x} = e \rightarrow r}$$



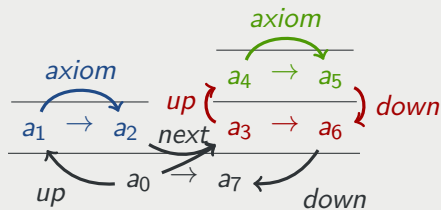
Définition des Traces

Les **traces** τ représentent un point dans l'arbre de dérivation, c'est à dire le *temps d'exécution*.

→ Sensible au flot

$$\tau_1 = \tau_0 \# [\text{ASGE}]$$

$$\text{ASG} \frac{\tau_1, S, \underline{e} \rightarrow \tau_2, r_0 \quad S, \underline{x} =_1 r_0 \rightarrow r}{\tau_0, S, \underline{x} = e \rightarrow r}$$

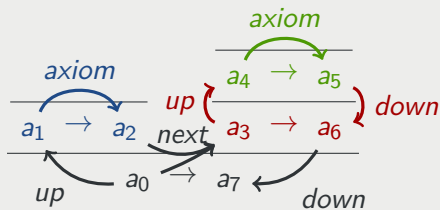


Définition des Traces

Les **traces** τ représentent un point dans l'arbre de dérivation, c'est à dire le *temps d'exécution*.

Sensible au flot

$$\text{ASG} \frac{\tau_1 = \tau_0 \# [\text{ASGE}] \quad \tau_3 = \tau_2 \# [\text{ASG1}] \quad \tau_1, S, \underline{e} \rightarrow \tau_2, r_0 \quad \tau_3, S, \underline{x} =_1 r_0 \rightarrow r}{\tau_0, S, \underline{x} = e \rightarrow r}$$

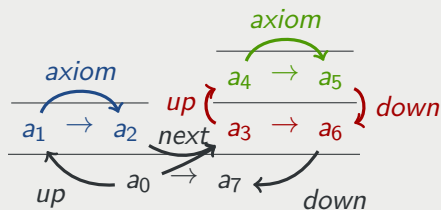


Définition des Traces

Les **traces** τ représentent un point dans l'arbre de dérivation, c'est à dire le *temps d'exécution*.

Sensible au flot

$$\begin{array}{c} \tau_1 = \tau_0 \# [\text{ASGE}] \quad \tau_3 = \tau_2 \# [\text{ASG1}] \\ \tau_1, S, \underline{e} \rightarrow \tau_2, r_0 \quad \tau_3, S, \underline{x =_1 r_0} \rightarrow \tau_4, r \\ \hline \text{ASG} \quad \tau_0, S, \underline{x = e} \rightarrow r \end{array}$$

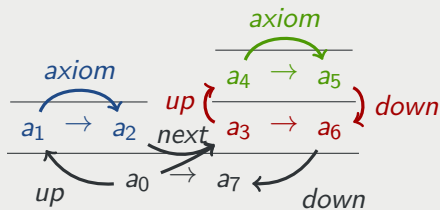


Définition des Traces

Les **traces** τ représentent un point dans l'arbre de dérivation, c'est à dire le *temps d'exécution*.

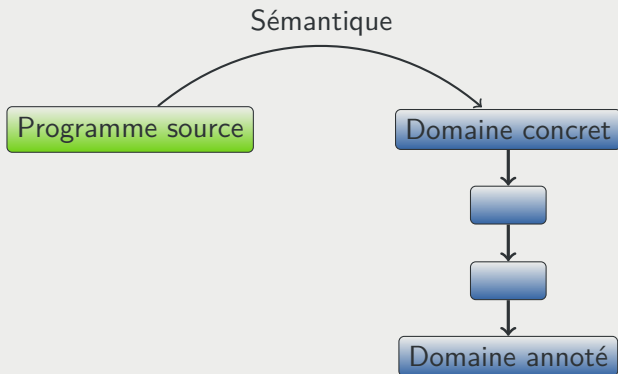
Sensible au flot

$$\text{ASG} \frac{\tau_1 = \tau_0 \# [\text{ASGE}] \quad \tau_3 = \tau_2 \# [\text{ASG1}] \quad \tau_5 = \tau_4 \# [\text{ASG}] \quad \tau_1, S, \underline{e} \rightarrow \tau_2, r_0 \quad \tau_3, S, \underline{x} =_1 r_0 \rightarrow \tau_4, r}{\tau_0, S, \underline{x} = e \rightarrow \tau_5, r}$$



Et les 700+ règles de JAVASCRIPT ?

Si l'on doit définir plusieurs fonctions par règles, cela ne simplifie pas tant que cela la tâche...



En fait, la plupart du temps, ces fonctions ne font que propager leur annotation.

Partir de la sémantique

$$\frac{}{S, \text{skip} \rightarrow S} \text{SKIP} \quad \frac{S, s_1 \rightarrow r \quad S, r; i; s_2 \rightarrow r'}{S, s_1; s_2 \rightarrow r'} \text{SEQ} \quad \frac{S', s \rightarrow r}{S, S' : i; s \rightarrow r} \text{SEQ1} \quad \frac{S, e \rightarrow r \quad S, \text{ifl}(r, s_1, s_2) \rightarrow r'}{S, \text{if } e \text{ then } s_1 \text{ else } s_2 \rightarrow r'} \text{IF}$$

$$\frac{S', s_1 \rightarrow r}{S, \text{ifl}((S', \text{true}), s_1, s_2) \rightarrow r} \text{IFTRUE} \quad \frac{S', s_2 \rightarrow r}{S, \text{ifl}((S', \text{false}), s_1, s_2) \rightarrow r} \text{IFFALSE} \quad \frac{S, e \rightarrow r \quad S, \text{while1}(r, e, s) \rightarrow r'}{S, \text{while } e \text{ do } s \rightarrow r'} \text{WHILE}$$

$$\frac{S', s \rightarrow r \quad S', \text{while2}(r, e, s) \rightarrow r'}{S, \text{while1}((S', \text{true}), e, s) \rightarrow r'} \text{WHILETRUE1} \quad \frac{S', \text{while } e \text{ do } s \rightarrow r}{S, \text{while2}(S', e, s) \rightarrow r} \text{WHILETRUE2}$$

$$\frac{}{S, \text{while1}((S', \text{false}), e, s) \rightarrow S'} \text{WHILEFALSE}$$

$$\frac{E, H, e \rightarrow r \quad E, H, x =_1 r \rightarrow r'}{E, H, x = e \rightarrow r'} \text{ASG}$$

$$\frac{E' = E[x \mapsto v]}{S, x =_1 (E, H, v) \rightarrow E', H} \text{ASG1} \quad \frac{S, e_1 \rightarrow r \quad S, r; f =_1 e_2 \rightarrow r'}{S, e_1; f = e_2 \rightarrow r'} \text{FLDASG} \quad \frac{S', e \rightarrow r \quad S', l; f =_2 r \rightarrow r'}{S, (S', l); f =_1 e \rightarrow r'} \text{FLDASG1}$$

$$\frac{H[l] = o \quad o' = o[f \mapsto v] \quad H' = H[l \mapsto o']}{S, l; f =_2 (E, H, v) \rightarrow E, H'} \text{FLDASG2} \quad \frac{S, e \rightarrow r \quad S, \text{delete1 } r; f \rightarrow r'}{S, \text{delete } e; f \rightarrow r'} \text{DEL}$$

$$\frac{H[l] = o \quad o[f] \neq \perp \quad o' = o[f \mapsto \perp] \quad H' = H[l \mapsto o']}{S, \text{delete1 } (E, H, l); f \rightarrow E, H'} \text{DEL1}$$

$$\frac{}{S, c \rightarrow S, c} \text{CST}$$

$$\frac{E[x] = v}{E, H, x \rightarrow E, H, v} \text{VAR}$$

$$\frac{S, e_1 \rightarrow r \quad S, r \text{ op }_1 e_2 \rightarrow r'}{S, e_1 \text{ op }_1 e_2 \rightarrow r'} \text{BIN}$$

$$\frac{S', e_2 \rightarrow r \quad S', v_1 \text{ op }_2 r \rightarrow r'}{S, (S', v_1) \text{ op }_2 e_2 \rightarrow r'} \text{BIN1}$$

$$\frac{v = v_1 \text{ op }_2 v_2}{S, v_1 \text{ op }_2 (S, v_2) \rightarrow S, v} \text{BIN2}$$

$$\frac{H[l] = \perp \quad H' = H[l \mapsto \{\}] }{E, H, \{\} \rightarrow E, H', l} \text{OBJ}$$

$$\frac{S, e \rightarrow r \quad S, r; i; f \rightarrow r'}{S, e; f \rightarrow r'} \text{FLD}$$

$$\frac{H[l] = o \quad o[f] = v}{E, H, (E', H', l); i; f \rightarrow E', H', v} \text{FLD1}$$

$$\frac{\text{abort}(t_e) = r}{S, t_e \rightarrow r} \text{ABORT}$$

Partir de la sémantique

$$\frac{}{S, \text{skip} \rightarrow S} \text{SKIP} \quad \frac{S, s_1 \rightarrow r \quad S, r; s_2 \rightarrow r'}{S, s_1; s_2 \rightarrow r'} \text{SEQ} \quad \frac{S', s \rightarrow r}{S, S'; s \rightarrow r} \text{SEQ1} \quad \frac{S, e \rightarrow r \quad S, \text{ifl}(r, s_1, s_2) \rightarrow r'}{S, \text{if } e \text{ then } s_1 \text{ else } s_2 \rightarrow r'} \text{IF}$$

$$\frac{S', s_1 \rightarrow r}{S, \text{ifl}((S', \text{true}), s_1, s_2) \rightarrow r} \text{IFTRUE} \quad \frac{S', s_2 \rightarrow r}{S, \text{ifl}((S', \text{false}), s_1, s_2) \rightarrow r} \text{IFFALSE} \quad \frac{S, e \rightarrow r \quad S, \text{while1}(r, e, s) \rightarrow r'}{S, \text{while } e \text{ do } s \rightarrow r'} \text{WHILE}$$

$$\frac{S', s \rightarrow r \quad S', \text{while2}(r, e, s) \rightarrow r'}{S, \text{while1}((S', \text{true}), e, s) \rightarrow r'} \text{WHILETRUE1} \quad \frac{S', \text{while } e \text{ do } s \rightarrow r}{S, \text{while2}(S', e, s) \rightarrow r} \text{WHILETRUE2}$$

$$\frac{}{S, \text{while1}((S', \text{false}), e, s) \rightarrow S'} \text{WHILEFALSE}$$

$$\frac{E, H, e \rightarrow r \quad E, H, x =_1 r \rightarrow r'}{E, H, x = e \rightarrow r'} \text{ASG}$$

$$\frac{E' = E[x \mapsto v]}{S, x =_1 (E, H, v) \rightarrow E', H} \text{ASG1} \quad \frac{S, e_1 \rightarrow r \quad S, r; f =_1 e_2 \rightarrow r'}{S, e_1; f = e_2 \rightarrow r'} \text{FLDASG} \quad \frac{S', e \rightarrow r \quad S', f =_2 r \rightarrow r'}{S, (S', f); f =_1 e \rightarrow r'} \text{FLDASG1}$$

$$\frac{H[l] = o \quad o' = o[f \mapsto v] \quad H' = H[l \mapsto o']}{S, l; f =_2 (E, H, v) \rightarrow E, H'} \text{FLDASG2} \quad \frac{S, e \rightarrow r \quad S, \text{delete1 } r; f \rightarrow r'}{S, \text{delete } e; f \rightarrow r'} \text{DEL}$$

$$\frac{H[l] = o \quad o[f] \neq \perp \quad o' = o[f \mapsto \perp] \quad H' = H[l \mapsto o']}{S, \text{delete1 } (E, H, l); f \rightarrow E, H'} \text{DEL1}$$

$$\frac{}{S, c \rightarrow S, c} \text{CST} \quad \frac{E[x] = v}{E, H, x \rightarrow E, H, v} \text{VAR}$$

$$\frac{S, e_1 \rightarrow r \quad S, r \text{ op }_1 e_2 \rightarrow r'}{S, e_1 \text{ op }_1 e_2 \rightarrow r'} \text{BIN}$$

$$\frac{S', e_2 \rightarrow r \quad S', v_1 \text{ op }_2 r \rightarrow r'}{S, (S', v_1) \text{ op }_2 e_2 \rightarrow r'} \text{BIN1}$$

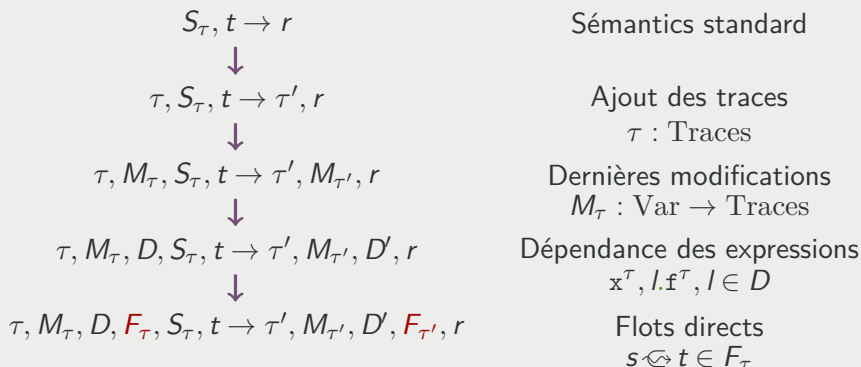
$$\frac{v = v_1 \text{ op }_2 v_2}{S, v_1 \text{ op }_2 (S, v_2) \rightarrow S, v} \text{BIN2}$$

$$\frac{H[l] = \perp \quad H' = H[l \mapsto \{\}] }{E, H, \{\} \rightarrow E, H', l} \text{OBJ}$$

$$\frac{S, e \rightarrow r \quad S, r; f \rightarrow r'}{S, e; f \rightarrow r'} \text{FLD}$$

$$\frac{H[l] = o \quad o[f] = v}{E, H, (E', H', l); f \rightarrow E', H', v} \text{FLD1}$$

$$\frac{\text{abort}(t_e) = r}{S, t_e \rightarrow r} \text{ABORT}$$



Ces flots $s \curvearrowright t$ représentent une dépendance entre :

- Une **source** : un objet l , une variable x^τ ou un champ d'un objet $l.f^\tau$.
- Une **cible** : une variable x^τ ou un champ d'un objet $l.f^\tau$.

```
Section LastModified.
```

```
Variable Locations : Annotations.
```

```
Definition ModifiedAnnots := annot_s_r Locations.
```

```
Record LastModifiedHeaps : Type :=
```

```
  makeLastModifiedHeaps {
```

```
    LCEnvironment : heap var ModifiedAnnots;
```

```
    LCHeap : heap loc (heap prop_name ModifiedAnnots)
```

```
  }.
```

```
Definition LastModified :=
```

```
  ConstantAnnotations LastModifiedHeaps.
```

Definition LastModifiedAxiom_s (r : LastModifiedHeaps)

EHto (R : red_stat Locations EHto) :=

let LCE := LCEnvironment r in

let LCH := LCHeap r in

let (_, tau) := extract_annot_s R in

match R with

| red_stat_ext_stat_assign_1 _ _ _ _ _ x _ _ =>

let LCE' := write LCE x tau

in makeLastModifiedHeaps LCE' LCH

| red_stat_stat_delete _ _ _ _ _ l _ f _ _ _ _ _ =>

let aob := read LCH l

in let LCH' := write LCH l (write aob f tau)

in makeLastModifiedHeaps LCE LCH'

| red_stat_ext_stat_set_2 _ _ _ _ _ _ _ l _ f _ _ _ _ _ =>

let aob := read LCH l

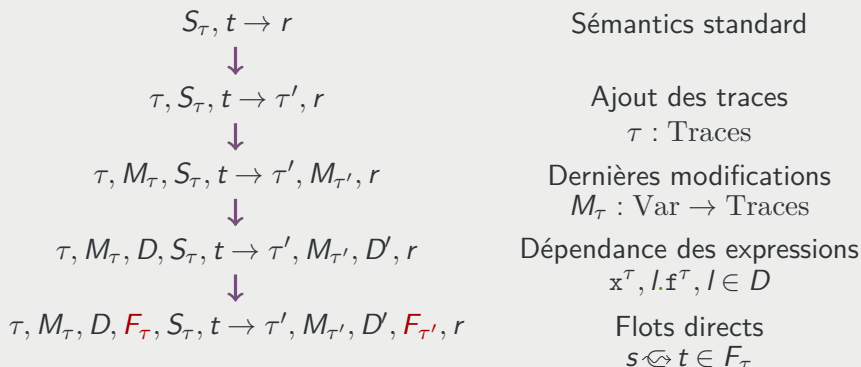
in let LCH' := write LCH l (write aob f tau)

in makeLastModifiedHeaps LCE LCH'

| _ => makeLastModifiedHeaps LCE LCH

end.

```
Definition annotLastModified :=  
  makeIterativeAnnotations LastModified  
    (init_e Transmit) (axiom_e Transmit) (up_e Transmit) (down_e  
      Transmit) (next_e Transmit)  
    (up_s_e Transmit) (next_e_s Transmit)  
    (init_s Transmit) LastModifiedAxiom_s (up_s Transmit) (down_s  
      Transmit) (next_s Transmit).  
  
End LastModified.
```

Ces flots $s \curvearrowright t$ représentent une dépendance entre :

- Une **source** : un objet l , une variable x^τ ou un champ d'un objet $l.f^\tau$.
- Une **cible** : une variable x^τ ou un champ d'un objet $l.f^\tau$.

Correction des annotations

Il reste maintenant à prouver certaines propriétés de correction sur ces annotations.

Par exemple

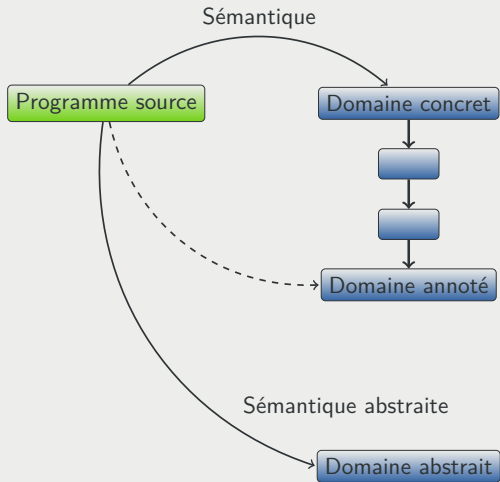
Si $\tau, M_\tau, D, F_\tau, S_\tau, t \rightarrow \tau', M_{\tau'}, D', F_{\tau'}, r$
et $x^{\tau_1} \rightsquigarrow y^{\tau_2} \in F_{\tau'}$,
alors $M_{\tau_2}[x] = \tau_1$.

« Si F affirme que x au temps τ_1 flotte dans y au temps τ_2 , alors x n'a pas été modifié entre-temps. »

Mais cela est facilité car la sémantique annotée et la sémantique standard représentent exactement la même dérivation.

- 1 Annotations
 - Traces
 - Flots directs

- 2 Sémantique abstraite



- Les objets sont abstraits par le point de programme où ils ont été alloués.

$$l^\# \in \text{Loc}^\# = \mathcal{P}(PP)$$

- Les valeurs abstraites sont à la fois des locations abstraites et l'ensemble des variables dont elles dépendent.

$$v^\# \in \text{Val}^\# = \text{Loc}^\# \times \mathcal{P}(\text{Var} \times PP)$$

- L'environnement et le tas stockent les « temps » de dernières modifications.

$$E^\sharp \in \text{Env}^\sharp = \text{Var} \rightarrow (\mathcal{P}(PP) \times \text{Val}^\sharp)$$

$$H^\sharp \in \text{Heap}^\sharp = \text{Loc}^\sharp \rightarrow \text{Field} \rightarrow (\mathcal{P}(PP) \times \text{Val}^\sharp)$$

- Les flots abstraits sont abstraits de la même manière :

$$\text{Store}^\sharp = (\text{Var} \times PP) + (PP \times \text{Field} \times PP) \quad \text{Source}^\sharp = PP + \text{Store}^\sharp$$

$$F \in \text{Dep}^\sharp = \mathcal{P}(\text{Source}^\sharp \times \text{Store}^\sharp)$$

$$\frac{E^\sharp, H^\sharp, e \rightarrow^\sharp v^\sharp, d^\sharp}{E^\sharp, H^\sharp, \underline{x^p = e} \rightarrow^\sharp E^\sharp [x \mapsto (\{p\}, v^\sharp)], H^\sharp, (v_l^\sharp \cup d^\sharp) \hookrightarrow^\sharp x^p} \text{ASG}$$

$$\frac{\begin{array}{l} E^\sharp \sqsubseteq E_0^\sharp \quad H^\sharp \sqsubseteq H_0^\sharp \\ E_0^\sharp, H_0^\sharp, s \rightarrow^\sharp E_1^\sharp, H_1^\sharp, F^\sharp \\ E_1^\sharp \sqsubseteq E_0^\sharp \quad H_1^\sharp \sqsubseteq H_0^\sharp \end{array}}{E^\sharp, H^\sharp, \underline{\text{while } e \text{ do } s} \rightarrow^\sharp E_0^\sharp, H_0^\sharp, F^\sharp} \text{WHILE}$$

On définit une relation d'abstraction \prec entre

- Traces et PP ,
- Heap et Heap^\sharp ,
- ...

Théorème (En cours)

Si

$$\square, \emptyset, \square, \emptyset, \underline{s} \rightarrow \tau, M_\tau, F_\tau, E_\tau, H_\tau$$

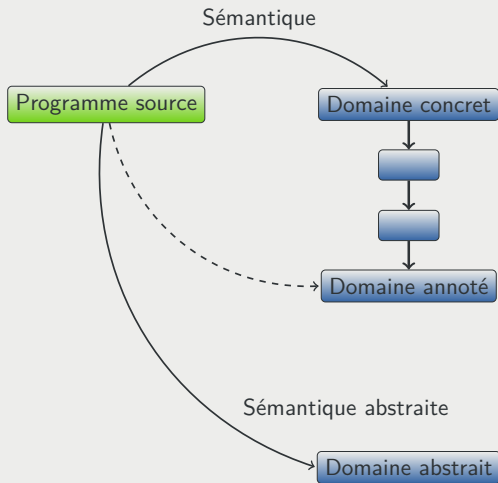
et

$$\perp, \perp, \underline{s} \rightarrow^\sharp E^\sharp, H^\sharp, F^\sharp$$

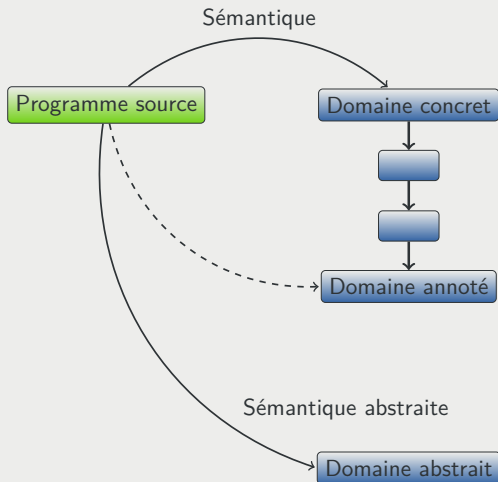
alors $E \prec E^\sharp$, $H \prec H^\sharp$ et $F_\tau \prec F^\sharp$.

Conclusion

- Une architecture générale pour instrumenter une sémantique.
- Passe à l'échelle.
- Formalisé en Coq.



Merci pour votre écoute !



$$\frac{E[x] = v \quad M[x] = \tau_0}{\tau, M, \mathbf{d}, E, H, \underline{x} \rightarrow \tau', M, \mathbf{d} \cup \{x^{\tau_0}\}, E, H, v} \text{VAR} \qquad \frac{H[l] = \perp \quad H = H[l \mapsto \{\}] \quad M' = M[l \mapsto \tau']}{\tau, M, \mathbf{d}, E, H, \underline{\{l\}} \rightarrow \tau', M, \mathbf{d} \cup \{\tau'\}, E, H', l} \text{OBJ}$$

$$\frac{H[l] = o \quad o[f] = v \quad M[(l, M[l], f)] = \tau_0}{\tau, M, \mathbf{d}, E, H, \underline{(l, H', f)} \cdot f \rightarrow \tau', M, \mathbf{d} \cup \{(l, M[l], f)^{\tau_0}\}, E', H', v} \text{FLD1}$$

$$\frac{\tau_1, M, \emptyset, S, e \rightarrow \tau_2, M', \mathbf{d}, r \quad \tau_3, M', \emptyset, S, \text{ifl}(r, s_1, s_2) \rightarrow \tau_4, M'', \emptyset, r'}{\tau_0, M, \emptyset, S, \text{if } e \text{ then } s_1 \text{ else } s_2 \rightarrow \tau_5, M'', \emptyset, r'} \text{IF}$$

$$\frac{\tau_1, M, \emptyset, S, e \rightarrow \tau_2, M', \mathbf{d}, r \quad \tau_3, M', \emptyset, S, \text{while1}(r, x, s) \rightarrow \tau_4, M'', \emptyset, r'}{\tau_0, M, \emptyset, S, \text{while } e \text{ do } s \rightarrow \tau_5, M'', \emptyset, r'} \text{WHILE}$$

$$\frac{\tau_1, M, \emptyset, S, e \rightarrow \tau_2, M', \mathbf{d}, r \quad \tau_3, M', \mathbf{d}, S, \underline{x} =_1 r \rightarrow \tau_4, M'', \emptyset, r'}{\tau_0, M, \emptyset, S, \underline{x} = e \rightarrow \tau_5, M'', \emptyset, r'} \text{ASG} \qquad \frac{E' = E[x \mapsto v] \quad M' = M[x \mapsto \tau']}{\tau, M, \mathbf{d}, S, \underline{x} =_1 (E, H, v) \rightarrow \tau', M', \emptyset, E', H} \text{ASG1}$$

$$\frac{\tau_1, M, \emptyset, S, e_1 \rightarrow \tau_2, M', \mathbf{d}, r \quad \tau_3, M', \emptyset, S, r.f =_1 e_2 \rightarrow \tau_4, M'', \emptyset, r'}{\tau_0, M, \emptyset, S, \underline{e_1.f} = e_2 \rightarrow \tau_5, M'', \emptyset, r'} \text{FLDASG}$$

$$\frac{\tau_1, M, \emptyset, S', e \rightarrow \tau_2, M', \mathbf{d}, r \quad \tau_3, M', \mathbf{d}, S', l.f =_2 r \rightarrow \tau_4, M'', \emptyset, r'}{\tau_0, M, \emptyset, S, \underline{(S', x).f} =_1 e \rightarrow \tau_5, M'', \emptyset, r'} \text{FLDASG1}$$

$$\frac{H[l] = o \quad o' = o[f \mapsto v] \quad H = H'[l \mapsto o'] \quad M' = M[(l, M[l], f) \mapsto \tau']}{\tau, M, \mathbf{d}, S, \underline{l.f} =_2 (E, H, v) \rightarrow \tau', M', \emptyset, E, H'} \text{FLDASG2}$$

$$\frac{\tau_1, M, \emptyset, S, e \rightarrow \tau_2, M', \mathbf{d}, r \quad \tau_3, M', \emptyset, S, \text{delete1 } r.f \rightarrow \tau_4, M'', \emptyset, r'}{\tau_0, M, \emptyset, S, \underline{\text{delete } e.f} \rightarrow \tau_5, M'', \emptyset, r'} \text{DELETE}$$

- 1 Annotations
 - Traces
 - Flots directs

- 2 Sémantique abstraite