

Verificarea programelor prin model-checking

7 noiembrie 2013

Scopul verificării

demonstrarea că programul e *corect*
(dacă metoda și programul permite)

găsirea de erori

metode dedicate doar *găsirii de erori*
sau ca efect lateral, la eșecul demonstrării corectitudinii

Metode de verificare

statică = fără execuția codului
dectecție de tipare
analiză de flux de date
verificare formală

dinamică = cu execuția codului
instrumentare / rulare pe mașină virtuală
execuție simbolică

Ce încredere am în rezultat ?

Metoda e:

consistentă ? (engl. *sound*) = orice răspuns e bun ?

completă ? = găsește toate răspunsurile ?

Verificare:

consistent: un sistem raportat corect e corect

complet: poate determina corectitudinea oricărui sistem

Detecrie de erori:

consistent: o eroare raportată e reală

complet: găsește toate erorile

Verificarea formală

Sistemul e modelat matematic

⇒sunt posibile rezultate *garantate* (certificate)

 în limitele posibilităților//presupunerilor de modelare

Demonstrare de teoreme

condiții de verificare (din reguli Hoare)

demonstrații (sau algoritmi de realizabilitate a formulelor) (SAT-solvers)

probleme: necesar de anotații pentru formule complexe

 interacțiune intensă cu expertul uman

Model checking

sistem = automat cu stări finite

algoritm = explorarea spațiului stărilor (traversare de grafuri)

automat; dă contraexemplu în caz de eroare

problema: explozia spațiului stărilor

Model checking software in practică

Proiectul SLAM [Microsoft Research] (cu începere din 2000)
(Software (Specifications), Languages, Analysis and Model checking)
ulterior, multe altele: BLAST (UC Berkeley), CBMC (Oxford), ...

Scopul: verificarea unor proprietăți de siguranță (invarianți)
concret: un program respectă regulile de utilizare API
(ex: apelurile la `lock()` și `unlock()` alternează

- concentrat mai ales pe descoperirea erorilor de *interfață*
- utilizat practic pentru device drivers în Windows NT/XP

Caracteristici:

- nu necesită anotarea programului de către utilizator
(doar specificarea unor reguli sub formă de automat - monitor)
- verificarea e făcută automat, pentru *toate* execuțiile posibile;
- se generează un contraexemplu (execuție concretă) în caz de eroare

Exemplu de program

```
do {          // Fragment de device driver [Ball & Rajamani '01]
    KeAcquireSpinLock(&devExt->writeListLock);
    nPacketsOld = nPackets;
    request = devExt->WriteListHeadVa;
    if(request && request->status) {
        devExt->WriteListHeadVa = request->Next;
        KeReleaseSpinLock(&devExt->writeListLock);
        irp = request->irp;
        if (request->status > 0) {
            irp->IoStatus.Status = STATUS_SUCCESS;
            irp->IoStatus.Information = request->Status;
        } else {
            irp->IoStatus.Status = STATUS_UNSUCCESSFUL;
            irp->IoStatus.Information = request->Status;
        }
        SmartDevFreeBlock(request);
        IoCompleteRequest(irp, IO_NO_INCREMENT);
        nPackets++;
    }
} while (nPackets != nPacketsOld);

KeReleaseSpinLock(&devExt->writeListLock);
```

Specificarea proprietăților

```
state {  
    enum { Unlocked=0, Locked=1 }  
    state = Unlocked;  
}  
KeAcquireSpinLock.return {  
    if (state == Locked) abort;  
    else state = Locked;  
}  
KeReleaseSpinLock.return {  
    if (state == Unlocked) abort;  
    else state = Unlocked;  
}
```

Specificarea este tradusă în C și programul original este instrumentat
(programul original corect \Leftrightarrow programul instrumentat nu atinge eroare)

Abstracția în verificare

- programul în general poate fi foarte complex
 - potențial, multe instrucțiuni din program nu sunt relevante pentru proprietatea dorită
 - am dori să ne concentrăm asupra porțiunii relevante din program
- Tehnică: *program slicing* – determinarea fragmentului (slice) de program care afectează o anumită proprietate (slicing criterion) a programului (ex. valoarea unei variabile într-un punct)

Noțiune mai generală: *abstracția* = generarea unui model (program) simplificat, prin a cărui analiză deducem proprietăți ale programului original

predicat = condiție booleană (expresie din variabilele programului)

Generarea programului boolean

Pornește de la predicatul din specificație
nondeterminism în control; skip pentru instrucțiuni irelevante;

```
do {  
A: KeAcquireSpinLock_return();  
  skip;  
  if(*) {  
B:   KeReleaseSpinLock_return();  
    if (*) {  
      skip;  
    } else {  
      skip;  
    }  
  }  
} while (*);  
C: KeReleaseSpinLock_return();
```

Analiza programului boolean (model checking)

Se calculează mulțimea stărilor atinse:

stare = atribuire pentru variabilele din domeniul de vizibilitate

mulțime de stări = funcție booleană, reprezentată eficient

(diagrame de decizie binare, BDD)

calculul cu mulțimi de stări: capturează corelările între variabile

relație de tranziție: tot o formulă booleană

$$state = 0 \wedge state' = 1$$

Pentru exemplul dat: se semnalează eroare, se poate parcurge

A: KeAcquireSpinLock() de două ori succesiv

Contraexemplul și generarea noilor predicate

Se stabilește dacă contraexemplul în programul abstract reprezintă un contraexemplu în programul concret.

(execuție simbolică înainte pe calea contraexemplului).

Dacă contraexemplul e fezabil, reprezintă o eroare reală.

Dacă contraexemplul nu e fezabil:

se pleacă înapoi din starea de eroare în programul abstract

cu reguli Hoare / wp Dijkstra se parcurge calea de eroare înapoi (în programul abstract),

acumulând constrângerile deduse până găsește o inconsistență

⇒ se caută una minimală, se generează predicate corespunzătoare.

In exemplu: `nPacketsOld = nPackets` și `nPacketsOld != nPackets`
procedurile de decizie sunt incomplete ⇒ poate returna “nu știu”

Se regenerează programul boolean cu noile predicate și se reia verificarea.

Tehnica: *counterexample-guided abstraction refinement*

Al doilea program boolean

```
do {  
  A: KeAcquireSpinLock_return();  
    b = T;    /* b == (nPackets == nPacketsOld) */  
    if(*) {  
  B:  KeReleaseSpinLock_return();  
      if (*) {  
        skip;  
      } else {  
        skip;  
      }  
      b := choose(F, b);    /* choose(p1, p2) == p1 ? T : p2 ? F :  
nondet */  
    }  
} while (!b);  
C: KeReleaseSpinLock_return();
```

Abstracția obținută este suficientă pentru a demonstra corectitudinea.