

# Logika i vreme: kako naći greške u C programima

Andrej Ivašković

Matematička gimnazija

13. 04. 2022.

1. Statička analiza i CBMC
2. Temporalna logika
3. Algoritmi za vršenje analize

- Popularni načini provere da li program radi:
  - “Ne proveravam, radi 100%”
  - “Kompajlira se, dakle radi”
  - Testiranje (unit, integracijski, random, stress...)
- **Statička analiza:** ispitivanje tačnosti bez izvršavanja programa

```
import org.junit.Test;
import static org.junit.Assert.assertEquals;

public class TestSum {

    // test 5 + 2 = 7
    @Test
    public void testSum1() {
        assertEquals(sum(5, 2), 7);
    }

    // test 10 + (-2) = 8
    @Test
    public void testSum2() {
        assertEquals(sum(10, -2), 8);
    }
}
```

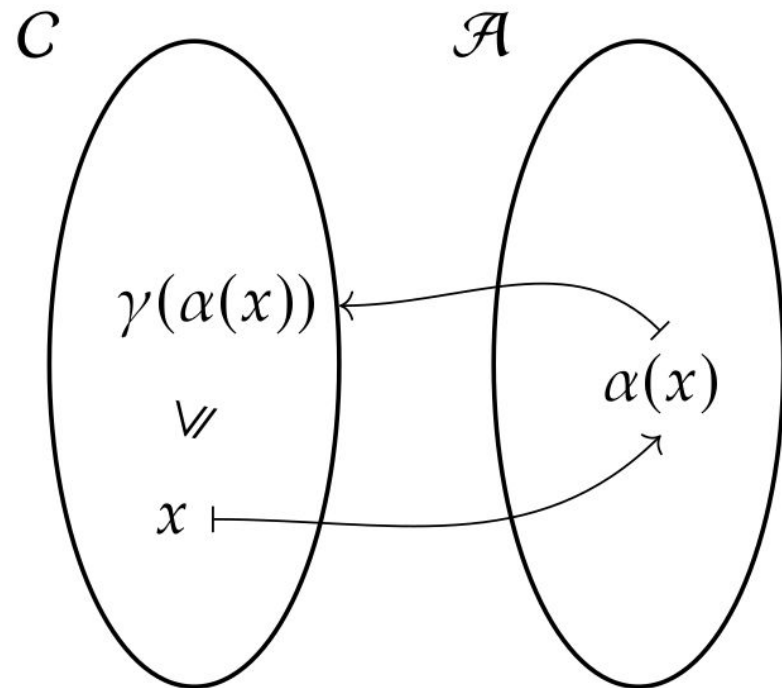
# Statička analiza podrazumeva dosta toga!



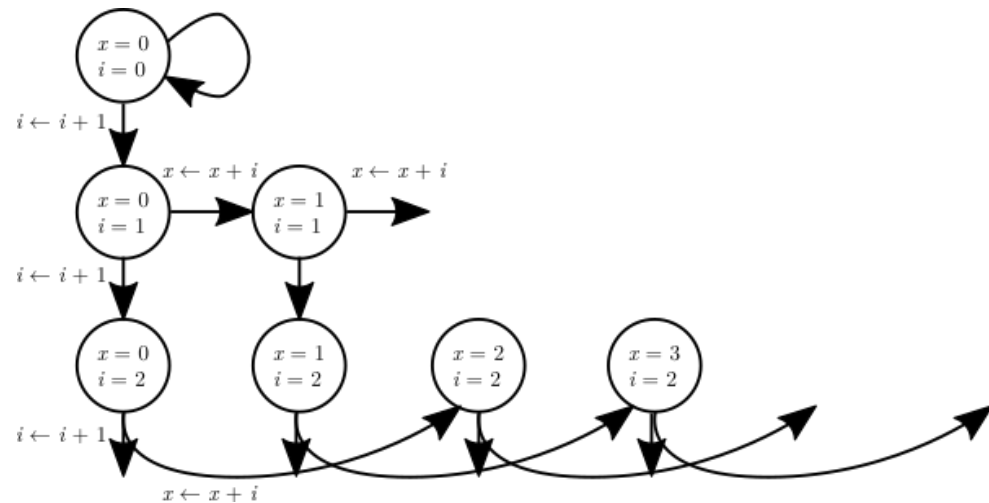
```
1 #include <stdio.h>
2
3 int main() {
4     int x;
5     x = x + 1;
6     return 0;
7 }
```

```
(base) → ~ gcc stat.c -Wall
stat.c: In function 'main':
stat.c:5:5: warning: 'x' is used uninitialized [-Wuninitialized]
   5 |     x = x + 1;
     |     ~^~^~^~^~
```

- Provera tipova
  - Tipovi podataka nam daju jako važne informacije!
  - Nekada tipovi nisu dati eksplicitno, ali mogu da se izvedu primenom raznih algoritama (npr. unifikacijom)
- Analize toka podataka
  - (provera da li su promenljive inicijalizovana, da li instrukcije mogu da se obrišu)
- **Provera modela**



- Glavna ideja: formulisati problem koristeći **stanja**, **puteve** i **oznake**.
  - Stanje odgovara stanju u programu (vrednosti svih promenljivih, lokacija u programu).
  - Prelazi između stanja odgovaraju pojedinačnim instrukcijama.
  - Putevi odgovaraju različitim putevima u programu.
- Za iskazivanje određenih svojstava se koristi odgovarajuća **temporalna logika**.



- Logika se koristi za potrebe opisivanja i dokazivanja važnih svojstava (kao i u matematici).
- Različiti nivoi složenosti logike imaju različite primene:
  - Iskazna logika
    - SAT: NP-kompletan problem.
    - Razvijene i optimizovane SAT i SMT tehnologije.
  - Logika prvog reda (FOL)
    - Neodlučiv problem.
    - Odlični dokazivači teorema (npr. Z3).
  - Logika višeg reda (HOL)
    - Koristi se za asistente u dokazivanju teorema (npr. Isabelle).
  - Konstruktivne logike
    - Veza sa teorijom tipova, tema na Nedelji informatike v4.0.
  - Programske logike (Hoare, separation)
    - Takođe tema na Nedelji informatike v4.0!

- **CBMC (C Bounded Model Checker)**
  - Deo **CProver** (<http://www.cprover.org>), projekat sa Oksforda.
  - Proverava važna svojstva u programima.
  - Program može da definiše dalja važna svojstva i proveriti ih pomoću **assert**-ova.
  - Daje nam i **trag** koji vodi do greške!
- Sledi kratka **demonstracija**.

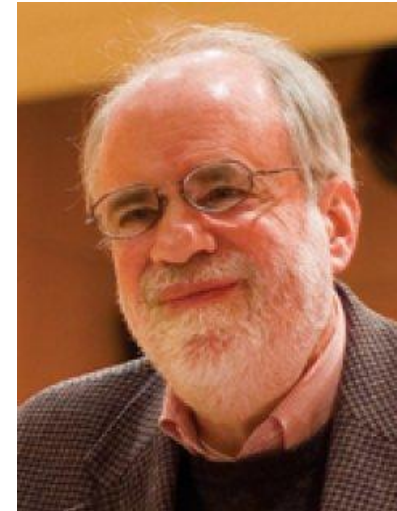


1. Statička analiza i CBMC

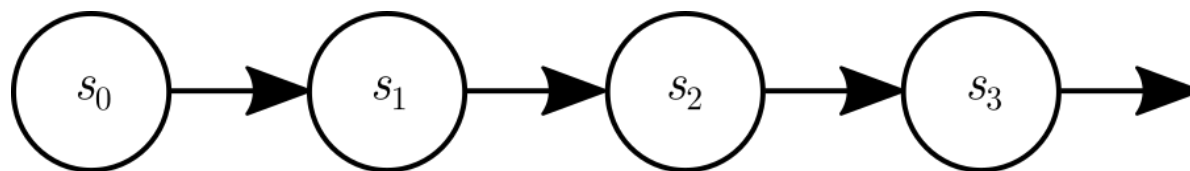
2. Temporalna logika

3. Algoritmi za vršenje analize

- **Kripke struktura** (ili sistem prelaza, model) je, za dati skup  $\mathcal{A}$  atomskih iskaza, uređena četvorka  $M = (S, I, T, L)$ , definisana na sledeći način:
  - $S$  je **skup stanja**;
  - $I \subseteq S$  je skup **početnih** (inicijalnih) **stanja**;
  - $T \subseteq S \times S$  je relacija prelaza,  $(x, y) \in T$  znači da iz  $x$  može da se dođe do  $y$  u jednom koraku;
  - $L : S \rightarrow \mathcal{P}(\mathcal{A})$  je **funkcija interpretacije** (labeliranja) koja svakom stanju pridružuje skup atomskih iskaza.
- Sve dalje definicije se daju u kontekstu neke Kripke strukture/sistema/modela  $M$ .



Saul Kripke  
(izvor slike: Princeton)



- **Put**  $\pi$  za sistem  $(S, I, T, L)$  je beskonačan niz  $s_0, s_1, s_2, s_3 \dots$  (odnosno  $\pi(0), \pi(1), \pi(2), \pi(3), \dots$ ) za koji važi:
  - $s_i \in S$  za  $i \in \mathbb{N}$
  - $s_0 \in I$
  - $(s_i, s_{i+1}) \in T$
- Za put  $\pi$  definišemo **sufiks**  $\pi_k$ : put  $s_k, s_{k+1}, s_{k+2}, \dots$
- Indeks se uglavnom interpretira *vremenski*.

- **LTL** je jezik kojim opisujemo svojstva puteva i Kripke struktura.
- Za LTL formulu  $\varphi$  koristimo tri bitne oznake valjanosti:
  - $\pi \models \varphi$ : formula  $\varphi$  važi na putu  $\pi$
  - $M \models \mathbf{A}\varphi$ :  $\pi \models \varphi$  na **svim** putevima  $\pi$  u modelu  $M$
  - $M \models \mathbf{E}\varphi$ :  $\pi \models \varphi$  na **nekome** putu  $\pi$  u modelu  $M$
- U okviru ovog predavanja pričamo samo o LTL, ali postoje i dalje zanimljive logike:
  - Computation Tree Logic (CTL)
  - PSL
  - CTL\*

- Formula  $\varphi$  u LTL može da ima sledeću strukturu:
  - $p$ , gde je  $p \in \mathcal{A}$
  - $\varphi_1 \wedge \varphi_2, \varphi_1 \vee \varphi_2, \varphi_1 \rightarrow \varphi_2, \top, \perp, \neg\varphi$  (isto značenje kao i u iskaznoj logici)
  - **G** $\varphi$  (*globalno*)
  - **F** $\varphi$  (*finally*, odnosno “u nekom trenutku u budućnosti”)
  - **X** $\varphi$  (*neXt*, “naredni”)
  - $\varphi_1$  **U**  $\varphi_2$  (*until*, “ $\varphi_1$  sve dok ne  $\varphi_2$ ”)

- Formula  $\varphi$  u LTL je valjana u odnosu na  $\pi$ , ( $\pi \models \varphi$ ):
  - $\pi \models p$ , ukoliko  $p \in \pi(0)$
  - $\pi \models \varphi_1 \wedge \varphi_2$ , ukoliko  $\pi \models \varphi_1$  i  $\pi \models \varphi_2$   
(slično za ostale veznike)
  - $\pi \models \mathbf{G}\varphi$ , ukoliko  $\pi_i \models \varphi$  za **sve**  $i \in \mathbb{N}$
  - $\pi \models \mathbf{F}\varphi$ , ukoliko  $\pi_j \models \varphi$  za **neko**  $i \in \mathbb{N}$
  - $\pi \models \mathbf{X}\varphi$ , ukoliko  $\pi_1 \models \varphi$
  - $\pi \models \varphi_1 \mathbf{U} \varphi_2$ , ukoliko postoji  $i \in \mathbb{N}$  takvo da:
    - $\pi_i \models \varphi_2$
    - za sve  $j \in \mathbb{N}$ ,  $j < i$ , važi  $\pi_j \models \varphi_1$
- **G** i **F** mogu da se izvedu!

- **F(kraj)**
  - Nakon nekog vremena dolazi do kraja.
- **G¬(eksplozija)**
  - Nikada neće doći do eksplozije.
- **F(alarm ∧ X(robot\_straza))**
  - U nekom trenutku u budućnosti će se uključiti alarm, nakon čega će se aktivirati stražari-roboti.
- **FGp**
  - Od nekog trenutka u budućnost pa nadalje,  $p$  uvek važi.
- **GFp**
  - $p$  važi beskonačno mnogo puta.

- Pretpostavimo da imamo atomske iskaze: `deadlock`, `halt`, `power_on` i `enabled`.
- “Program će se ili završiti ili doći u stanje zastoja (*deadlock*).”
  - $\mathbf{F}(\text{halt} \vee \text{deadlock})$
- “Ako je mašina u stanju zastoja, nakon izvesnog vremena će se isključiti napajanje.”
  - $\mathbf{G}(\text{deadlock} \rightarrow \mathbf{F}\neg(\text{power\_on}))$
- “Ako je napajanje uključeno, mašina može da dospe u stanje u kom nije omogućena i nakon toga je u stanju zastoja.”
  - Ne može da se opiše korišćenjem LTL.
  - Ključno je “može da dospe u stanje”, što zahteva mogućnost da se iskaže “postojanje puta” .



1. Statička analiza i CBMC
2. Temporalna logika
3. Algoritmi za vršenje analize

- **SAT:** Boolean satisfiability
  - Za datu iskaznu formulu odrediti postoji li vrednosti iskaznih slova za koju je formula tačna (**zadovoljiva**).
  - Na primer:  $(\neg x \vee y) \wedge (x \rightarrow (x \wedge z))$ , zadovoljeno je za  $x = \perp$ ,  $y = \top$ ,  $z = \top$ .
- SAT je **NP-kompletan** problem.
- **VAL:** Boolean validity
  - Odrediti da li je iskazna formula tačna za sve vrednosti iskaznih slova (tautologija, **valjana**).
  - Na primer:  $(x \wedge (x \rightarrow y)) \rightarrow y$ .
- Iskazna formula  $F$  je valjana *ako i samo ako* njena negacija  $\neg F$  nije zadovoljiva.
  - Odnosno, zadovoljavajući primer je ujedno i kontraprimer negacije.
- VAL je **co-NP-kompletan** problem.

- Prethodna digresija o SAT je bitna jer želimo da predstavimo problem provere LTL modela kao ulaz za neki SMT solver.
  - Nekada je bilo popularno koristiti BDD strukturu (*binary decision diagrams*).
  - U praksi koristimo daleko bolje algoritme koji *ne zahtevaju* kanonski oblik.
- Prvi korak je da posmatramo **konačnu aproksimaciju** beskonačnih modela.
- Ograničena provera modela određuje tačnost modela uz gornju granicu dužine puta koji se razmatra.
- Postoji kontraprimer za  $\varphi$  dužine najviše  $k \Leftrightarrow$  Iskazna formula  $F$  je zadovoljiva.

- Neophodno je izvršiti prevod modela  $M$  i formule  $\varphi$  u formulu iskazne logike.
- Jednostavan primer: odrediti tačnost  $M \models \mathbf{AG}p$  za atomski iskaz  $p$ .
  - Na primer: **assert**(never\_fail) i slično.
  - Negacija: postoji stanje  $s$  do kog može da se dođe u najviše  $k$  koraka u kom je  $p \notin L(s)$ .
  - Indeksirajmo stanja u  $S$  sa  $s_0, s_1, s_2, \dots, s_n$ , a stanja na putu  $q_0, q_1, \dots, q_k$
  - Pomoćno iskazno slovo:  
$$u_{i,j}; q_i = s_j \text{ (} i\text{-to stanje na putu je } s_j \text{)}$$
  - Konačna formula je konjunkcija kodiranih raznih osobina puteva.

Za dati model  $M = (S, I, T, L)$ :

- Na početku smo u jednom od inicijalnih stanja:

$$\bigvee_{i \in I} u_{0,i}$$

- Ni u jednom trenutku nismo u više od jednog stanja:

$$u_{i,j} \rightarrow \bigwedge_{\substack{0 \leq t \leq n \\ t \neq j}} \neg u_{i,t}, \quad 0 \leq i \leq k, 0 \leq j \leq n$$

- Prelazi prate model i relaciju prelaza  $T$ :

$$u_{i,j} \rightarrow \bigvee_{(j,t) \in T} u_{i+1,t}, \quad 0 \leq i \leq k-1, 0 \leq j \leq n$$

- U bar jednom od stanja na putu ne važi  $p$  (jedini deo koji zavisi od  $\varphi$ ):

$$\bigvee_{0 \leq i \leq k} \left( \bigvee_{j \in \{s \mid s \in S \wedge p \notin L(s)\}} u_{i,j} \right)$$

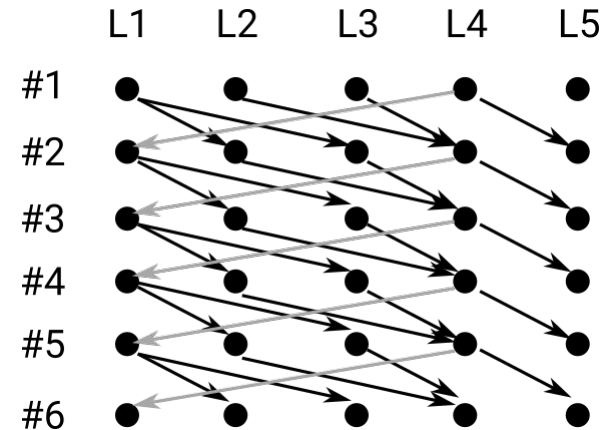
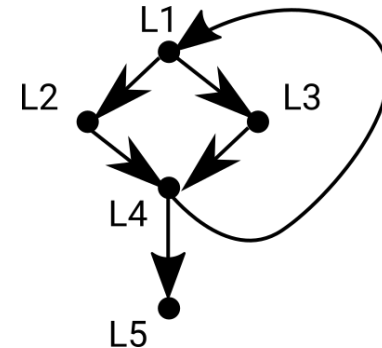
- Poslednja formula u prethodnom kodiranju je način prevoda negacije  $\mathbf{G}p$ .
- Možemo da definišemo ovakav prevod za ostale vrste formula ...
  - ... ali to nećemo ovde pokazati, probajte sami!
  - $M \models \mathbf{AG}p$  je dovoljno za veliki broj analiza.
- U praksi se radi nešto malo drugačije ...
  - Biere, Armin & Cimatti, Alessandro & Clarke, Edmund & Zhu, Yunshan. (1999). **Symbolic Model Checking without BDDs**. Proc. of Fifth Int. Conf. on Tools for Construction and Analysis of Systems, TACAS '99. 4144. 10.1007/3-540-49059-0\_14.

# Formiranje ograničenog modela

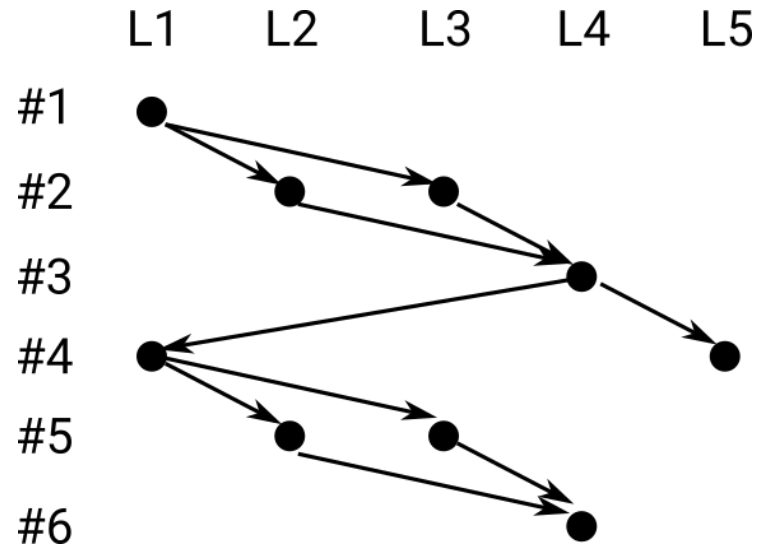


- Program se pretvara u graf.
- Koja Kripke struktura odgovara programu?
  - Neophodno je uraditi **loop unrolling** (“odmotavanje ciklusa”) i definisati maksimalan broj koraka.
  - **Stanje** je par (PC, #korak), gde je PC *program counter* (broj instrukcije).
  - Samo jedno **inicijalno stanje**.
  - **Tranziciona relacija** može da se definiše jednostavno i *zamalo* je deterministička.
  - **Atomski iskazi**: vrednosti promenljivih itd.

```
L1: IF b1 THEN GOTO L2 ELSE GOTO L3
L2: c1; GOTO L4
L3: c2; GOTO L4
L4: IF b2 THEN GOTO L1 THEN GOTO L5
L5: ...
```



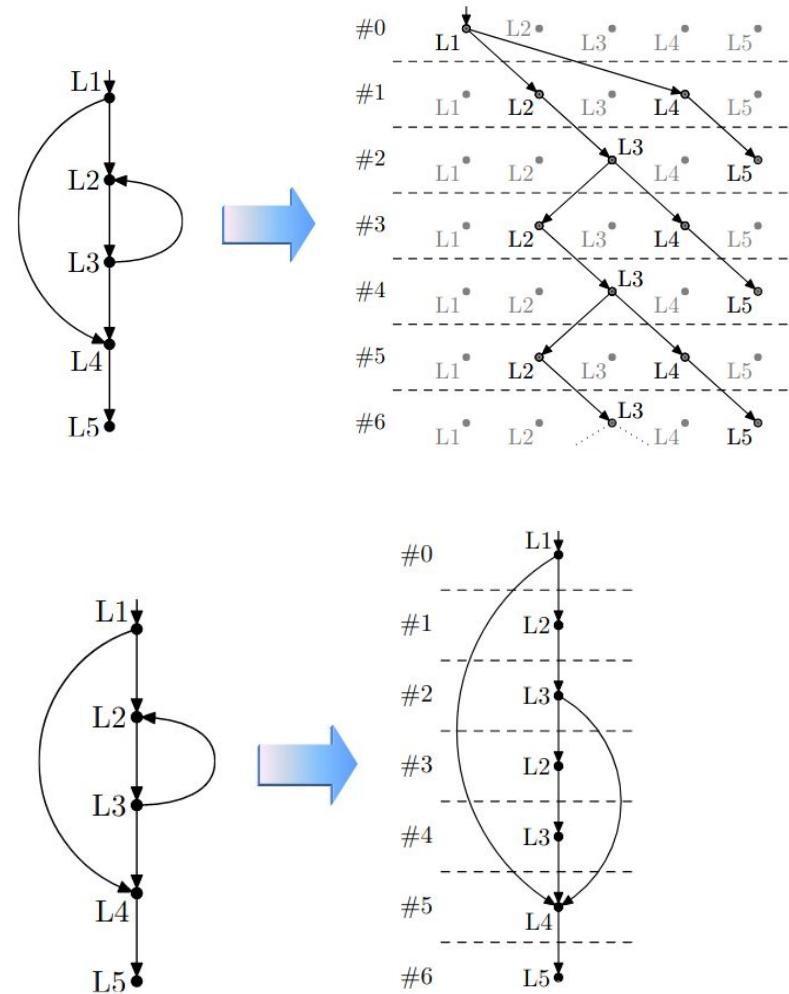
- Do nekih stanja nije moguće stići polazeći od inicijalnog stanja.
  - Ne generišemo delove formula koji pominju ovakva stanja.
- Formula je i dalje nezgodna zbog ciklusa, možemo li vršiti dalju optimizaciju?





- Ako znamo maksimalan broj iteracija ciklusa, svakom trenutku pridružujemo jednu lokaciju.
- Broj koraka  $k$  mora da bude veći, ali ovo je lakše za SAT solveere.

(izvor slika: CBMC dokumentacija)



- SAT solver pokušava da nađe tragove kroz program koji ne zadovoljavaju tražena svojstva.
- Nisu svi tragovi validni!
- **SMT solver** (Satisfiability Modulo Theory)
  - Utvrđuje se da li je put moguć.
  - Na osnovu redosleda izvršavanja instrukcija zaključujemo kako se promenljive menjaju u svakom koraku, i samim tim detektujemo nemoguće situacije.
  - Neophodno je da teorija bude **odlučiva** (rešavanje nekih sistema jednačina).

- Razne druge logike:
  - CTL: orijentisano ka stanjima umesto putevima, sadrži kvantifikatore.
  - CTL\*: kombinacija LTL i CTL.
- Drugi načini provere modela: NuSMV.
- Alternativne strategije traženja kontraprimera u konačnom modelu:
  - optimizacije u slučaju ciklusa nam dozvoljavaju da koristimo manje  $k$ .

- Provera modela je praktičan način za otkrivanje bagova u programu.
- Provera modela se vrši korišćenjem raznih temporalnih logika.
- U praksi se koristi konačan model primenom raznih heuristika.
- Rešavanje SAT problema je osnova ovih konačnih metoda.



Hvala na pažnji!

Pitanja?