

Compte-rendu du GdT "Intégration"

F. Herbreteau, S. Bardin, A. Finkel, D. Nowak, M. Sighireanu, G. Sutre
et tous ceux qui ont contribué à FAST, TRES et VERIFAST

Journées PERSÉE - 14/15 septembre 2004
LaBRI, Bordeaux

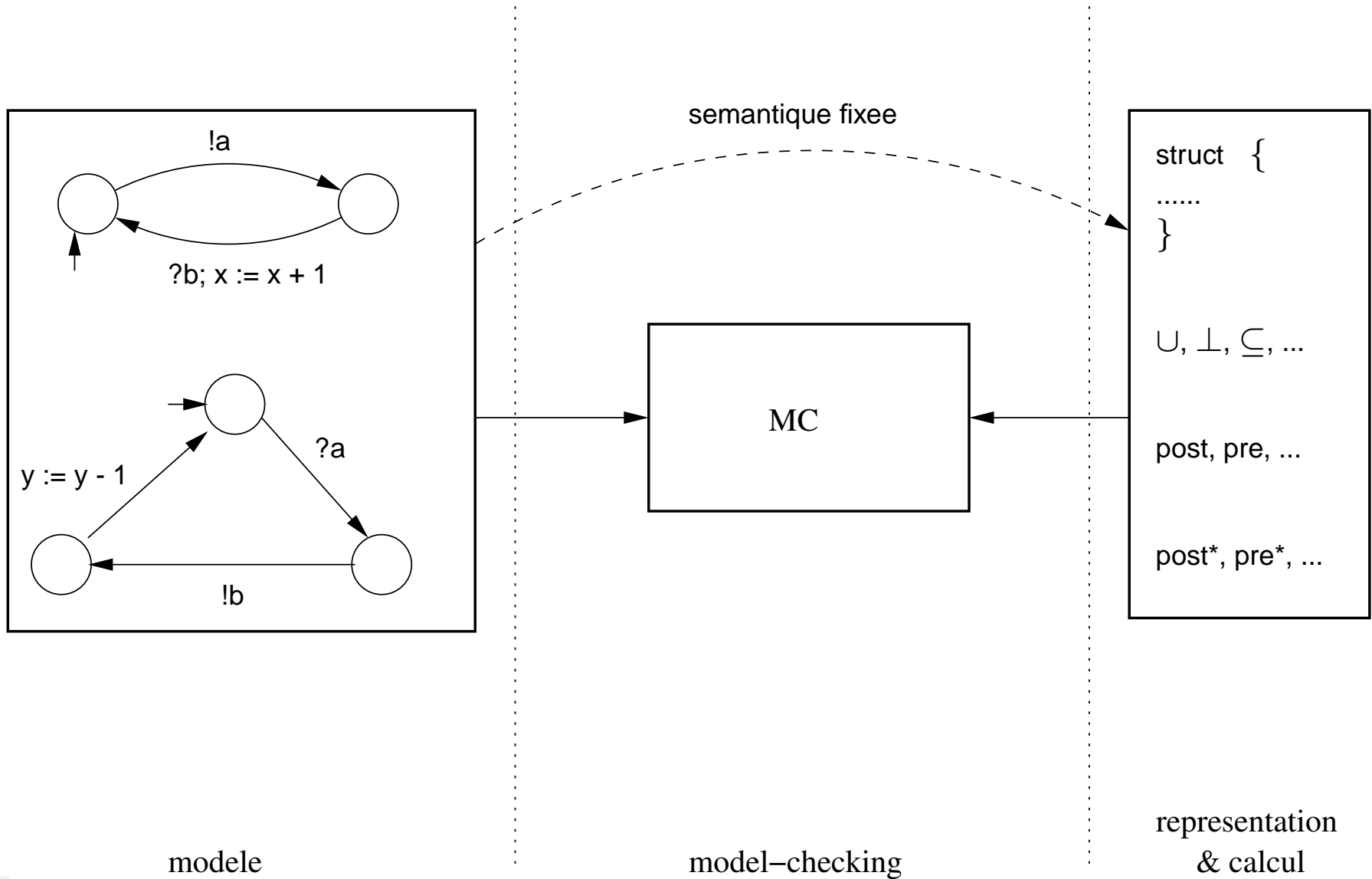
Objectifs

- **Intégration** de model-checkers accélérés :
 - FAST : accélération d'automates à compteurs;
 - T_{REX} : interpolation d'automates étendus : file + compteurs + temps.

- Mettre à profit les réflexions du projet VERIFAST :
 - plateforme d'**expérimentation** générique et modulaire.

- On veut donc un model-checker :
 - **générique** : pas de modèle fixé;
 - et **modulaire** : combiner les techniques (FAST et T_{REX} par exemple).

Model-checker "traditionnel"



Modèle générique

- Système à contraintes **ALTARICA** : $(\vec{s}, \vec{f}, E, A, \text{Op}, T)$
 - \vec{s}, \vec{f} : **variables** d'états/de flux, E : événements, $A(\vec{s}, \vec{f})$: **assertion**, Op : **opérations**
 - T : transitions $G(\vec{s}, \vec{f}) \xrightarrow{e} \vec{s} := \rho(\vec{s}, \vec{f}, \text{Op})$

- Sémantique des données : $\delta : \mathbb{D}^{\vec{s}, \vec{f}} \times \text{Op} \rightarrow \mathbb{D}^{\vec{s}}$

- Sémantique opérationnelle : $(S \times F, \text{Op}, \rightarrow)$
 - $S = \{s \in \mathbb{D}^{\vec{s}} \mid (\exists f \in \mathbb{D}^{\vec{f}}) (s, f) \in A\}$ et $F = \mathbb{D}^{\vec{f}}$,
 - $\rightarrow \subseteq (S \times F) \times \text{Op} \times (S \times F)$ définie par :

$$(s, f) \xrightarrow{\text{Op}} (s', f') \text{ si } (s, f) \in A \text{ et } s' = \delta(s, f, \text{Op}) \text{ et } f' \in A$$

- **Généricité** : domaine \mathbb{D} et opérations Op .

Le langage de spécification

- **Contrôle** : spécification ALTARICA
 - modélisation de **processus avec synchronisation** “à la Arnold&Nivat”;
 - bonus : **hiérarchie**, priorités entre événements;
 - **outils** (mise à plat, MEC V, altatools, ...);
 - développé dans un laboratoire membre du projet, et de façon **ouverte**;
 - **utilisation industrielle**.

- **Généricité des types** : **signatures**

```
sig int :  
  0, 1 : int  
  + : int * int -> int  
  <= : int * int -> bool  
  ...  
end
```

Format des transitions

- Débat entre :

- affectations gardées :

$$G(\vec{s}, \vec{f}) \rightarrow \vec{s} := \rho(\vec{s}, \vec{f}, 0p)$$

- proche de la **spécification**.

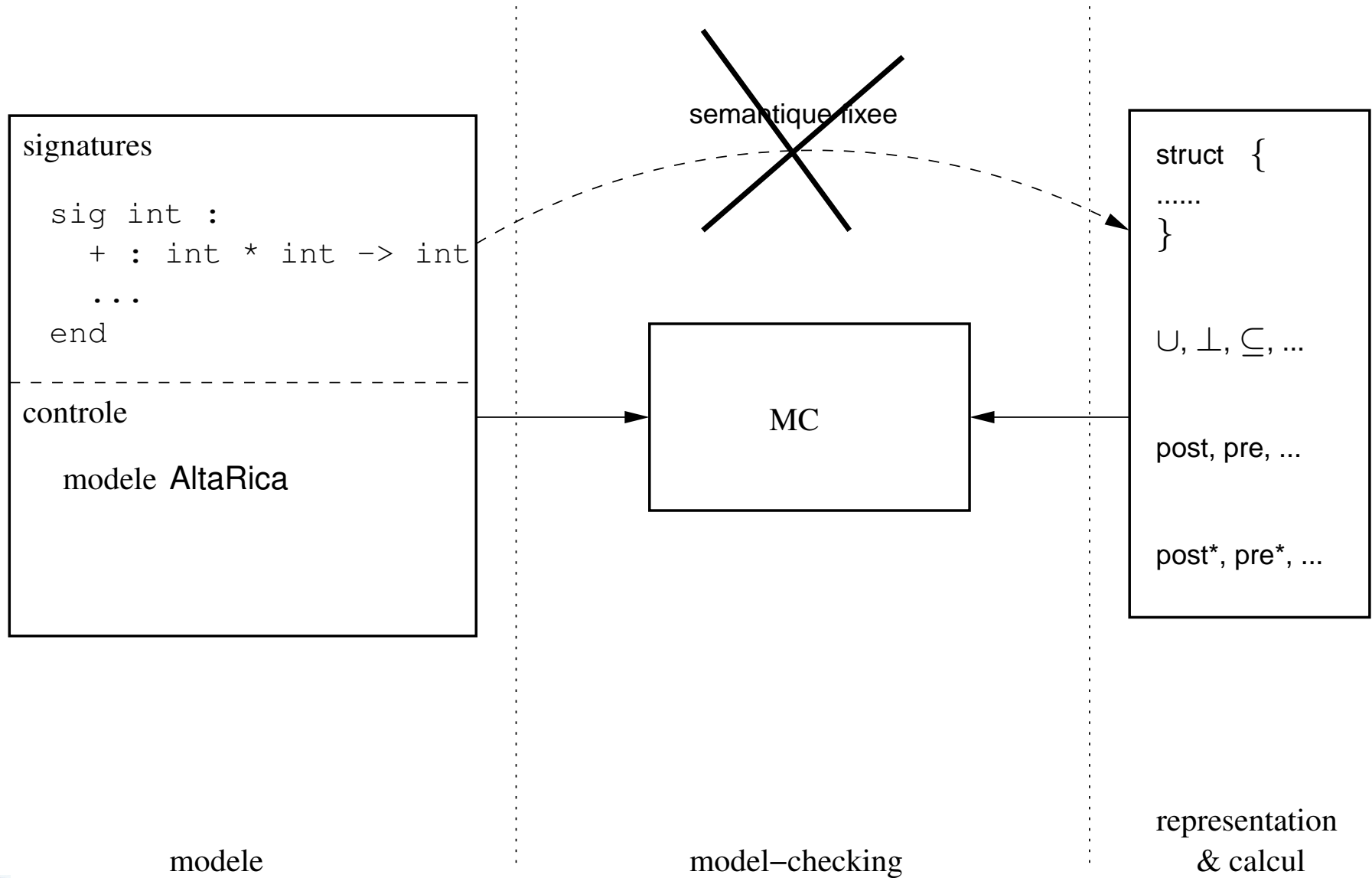
- relations binaires :

$$\phi(\vec{s}, \vec{f}, \vec{s}')$$

- modélise les affectations gardées;
 - ajout de **méta-transitions** dans le modèle;
 - modélisation du **temps quantitatif**.

- Les transitions d'**ALTARICA** sont des affectations gardées.

Architecture générique : 1ère étape



modele

model-checking

representation
& calcul

Représentation et calcul

- **Calcul symbolique** d'ensembles d'états : **régions** et opérations sur celles-ci.
- **Régions** : **représentation** d'ensemble d'états et opérations ensemblistes (ex : QDD, DBM, ...).
- **Représentations symboliques** : **calcul** de post/pre sur des régions.
 - **sémantique des opérations O_p** !
 - problèmes liés à l'évaluation des opérations (O_p) !
- **Accélération, interpolations** : calcul de post^* et pre^* sur des régions.

Représentation et calcul

- **Calcul symbolique** d'ensembles d'états : **régions** et opérations sur celles-ci.
 - **Régions** : **représentation** d'ensemble d'états et opérations ensemblistes (ex : QDD, DBM, ...).
-
- **Représentations symboliques** : **calcul** de post/pre sur des régions.
 - **sémantique des opérations O_p** !
 - problèmes liés à l'évaluation des opérations (O_p) !
-
- **Accélération, interpolations** : calcul de post^* et pre^* sur des régions.

Séparation voulue pour la modularité

Les régions

- **Objectifs** : **structure de données** et **opérations ensemblistes** sur celle-ci pour les algorithmes de model-checking.

$$(V, R, \perp, \sqcup, \sqsubseteq, \llbracket \cdot \rrbracket)$$

- V ensemble de variables représentées;
 - R est un ensemble de régions, interprétée par $\llbracket \cdot \rrbracket : R \rightarrow 2^{\mathbb{D}^V}$;
 - \perp est la région vide ($\llbracket \perp \rrbracket = \emptyset$);
 - \sqcup est l'union de régions ($\llbracket r \sqcup r' \rrbracket = \llbracket r \rrbracket \cup \llbracket r' \rrbracket$);
 - \sqsubseteq est le pré-ordre d'inclusion induit : $r \sqsubseteq r'$ ssi $\llbracket r \rrbracket \subseteq \llbracket r' \rrbracket$.
- On peut ajouter \top , \sqcap , etc.
 - Au niveau de l'**implémentation**, il est nécessaire de pouvoir transformer une chaîne de caractères en région (ex : " $x \leq 2$ " en NDD).

Les représentations symboliques

- **Objectifs** : **évaluation des opérations** ($0p$) sur les régions.

- Sémantique symbolique des données : $\hat{\delta} : R \times 0p \rightarrow R$ telle que

$$\llbracket \hat{\delta}(r, op) \rrbracket = \{(s', f') \in \mathbb{D}^{\vec{s}, \vec{s}} \mid (\exists (s, f) \in \llbracket r \rrbracket) s' = \delta((s, f), op) \wedge f' \in A\}$$

- Pour une transition $G(\vec{s}, \vec{f}) \xrightarrow{e} \vec{s} := \rho(\vec{s}, \vec{f}, 0p)$:

$$\text{post}(r, e) = \hat{\delta}(r \sqcap r_G, \rho)$$

où r_G est la région correspondant à G .

- **gestion des erreurs** (ex : perte de précision, division par 0) par exception + retour d'une **surapproximation** de $\text{post}(r, e)$.

- On peut définir pre de la même manière.

Les accélérations (1/2)

- **Généricité** : traiter les **accélérations**, les **interpolations**, le **widening**, etc.

- **Accélération exacte** d'une séquence σ de transitions : fonction $\hat{\sigma}_A : R \rightarrow R$ telle que

$$\llbracket \hat{\sigma}_A(r, \sigma) \rrbracket = \{(s', f') \in \mathbb{D}^{\vec{s}, \vec{f}} \mid (\exists (s, f) \in \llbracket r \rrbracket)(\exists i \in \mathbb{N}) s' = \delta(\sigma^i, (s, f)) \wedge f' \in A\}$$

- **Interpolation** d'une séquence σ telle que $r' = \delta(\sigma, r)$ et $r'' = \delta(\sigma, r')$, et $r' - r = r'' - r' = \Delta$: fonction $\hat{\sigma}_I : R \rightarrow R$ telle que

$$\llbracket \hat{\sigma}_I(r, r', r'', \sigma) \rrbracket = \{(s', f') \in \mathbb{D}^{\vec{s}, \vec{f}} \mid (\exists (s, f) \in \llbracket r \rrbracket)(\exists i \in \mathbb{N}) s' = s + i.\Delta \wedge \Delta = r' - r \wedge f' \in A\}$$

$$\supseteq \llbracket \hat{\sigma}_A(r, \sigma) \rrbracket$$

Les accélérations (2/2)

- **Widening** pour une séquence σ telle que $r \xrightarrow{\sigma} r'$: fonction $\hat{\sigma}_W : R \rightarrow R$ telle que

$$\begin{aligned} \llbracket \hat{\sigma}_W(r, r', \sigma) \rrbracket &= \{(s', f') \in \mathbb{D}^{\vec{s}, \vec{f}} \mid (s', f') \in r \nabla r'\} \\ &\supseteq \llbracket \hat{\sigma}_A(r, \sigma) \rrbracket \end{aligned}$$

- On considère d'une façon générale qu'une **fonction d'accélération** pour une séquence σ est une fonction $\hat{\sigma} : (R_i)_{0 \leq i \leq n} \times R \rightarrow R$ telle que

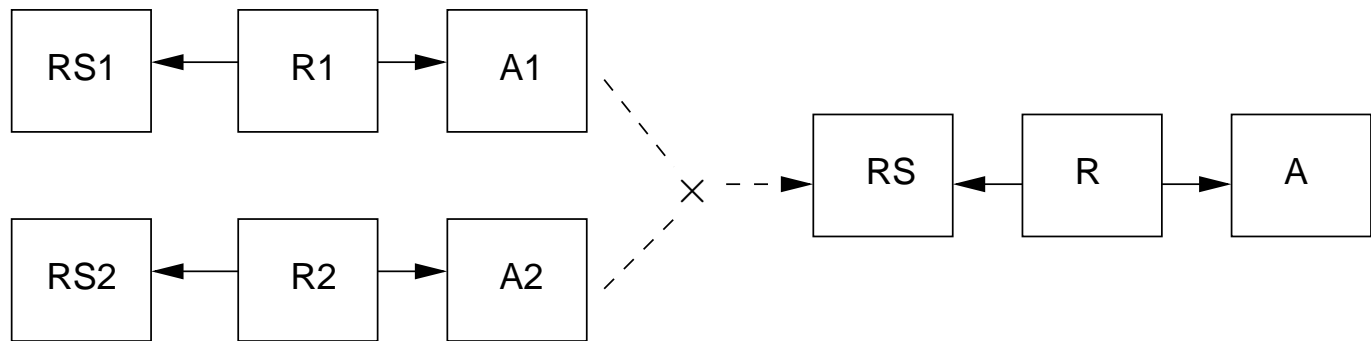
$$\llbracket \hat{\sigma}((r_i)_{0 \leq i \leq n}, \sigma) \rrbracket \supseteq \llbracket \hat{\sigma}_A(r_0, \sigma) \rrbracket$$

où $(R_i)_{0 \leq i \leq n}$ désigne l'ensemble des suites finies de régions telles que $R_i = \delta(\sigma, R_{i-1})$ pour tout $i \geq 1$.

- Extension à l'**accélération d'un langage régulier** L plutôt qu'une séquence σ .

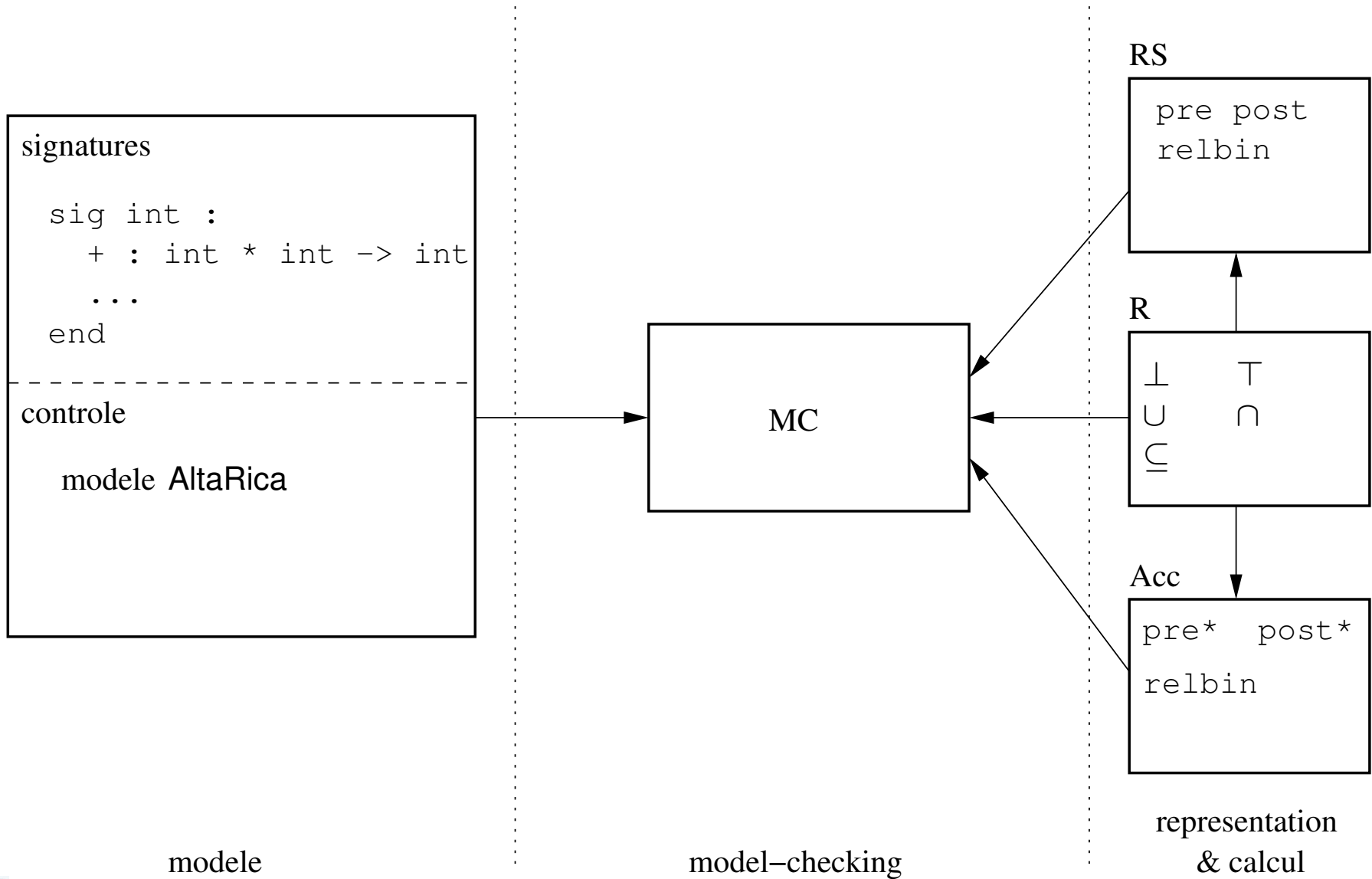
Composition

- Pour l'analyse des **systems hétérogènes** : il faut **composer** les régions, les représentations symboliques et les accélérations.



- Le **produit cartésien** (orthogonal) peut être défini **génériquement**.
- S'il y a de l'**information partagée** : définir un **produit ad hoc** (ex : les paramètres de T_{REX}).

Architecture générique : 2ème étape



Fonctions du model-checker

- **Traditionnellement :**
 - **lien** entre le modèle (**syntaxe**) et les outils symboliques (**sémantique**).
 - fonctions de **calcul** de $\text{post}^*/\text{pre}^*$ **global**.
 - **heuristiques** d'analyse.
 - **configuration** et **assistance** à l'utilisateur

- Pour **préserver la modularité**, on ne peut pas avoir cette approche "**fourre-tout**". On distingue 2 aspects :
 - les **outils automatiques** (ex : calcul de post^* pour le modèle);
 - l'**expertise de l'utilisateur** (ex : configuration des options du model-checker).

- **Souhait** : développer un **assistant de vérification**.

Intégrer l'expertise de l'utilisateur

- **Expérience** : l'approche "presse-bouton" n'est pas efficace.
- La **vérification** a besoin d'être paramétrée, **guidée**, orientée par l'**expert**.
- Deux aspects :
 - **diagnostique** : **assistance** à l'utilisateur (ex : proposition de représentation adaptée dans T_{REX});
 - **stratégie** : **programmation de la vérification** "à la HY_{TECH}" (ex : quelle heuristique utiliser, ordre des calculs, etc).
- **Solution** : langage de script et boucle interactive.

...

```
> let reach_dir = forward;;
```

```
> let Rinit = region_of_string(`x<= 2 && y = 7`);;
```

```
> cap (post*(Rinit)) Rbad;;
```

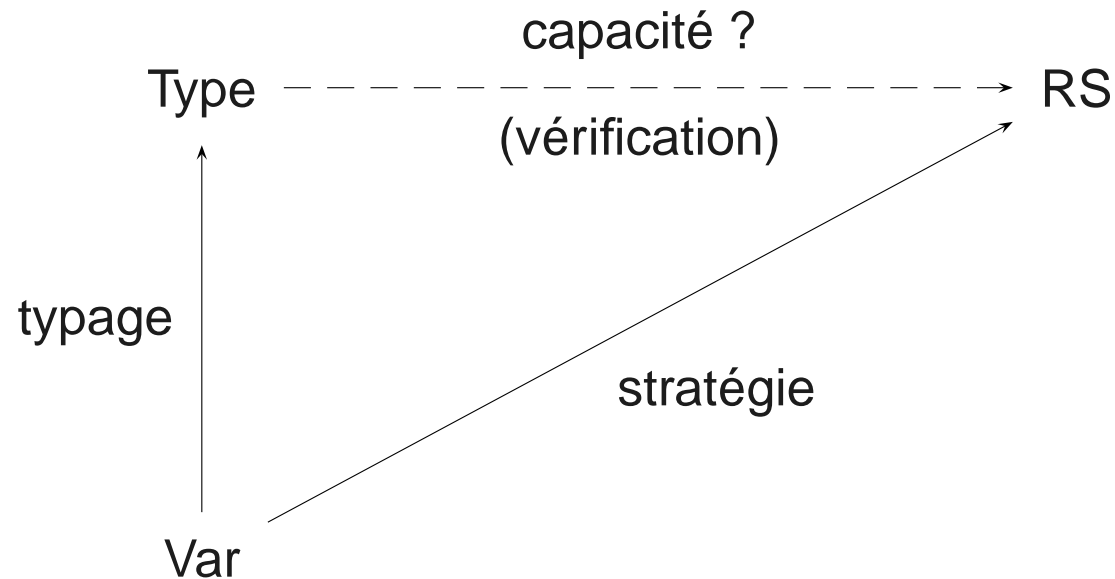
```
    empty : int
```

```
>
```

...

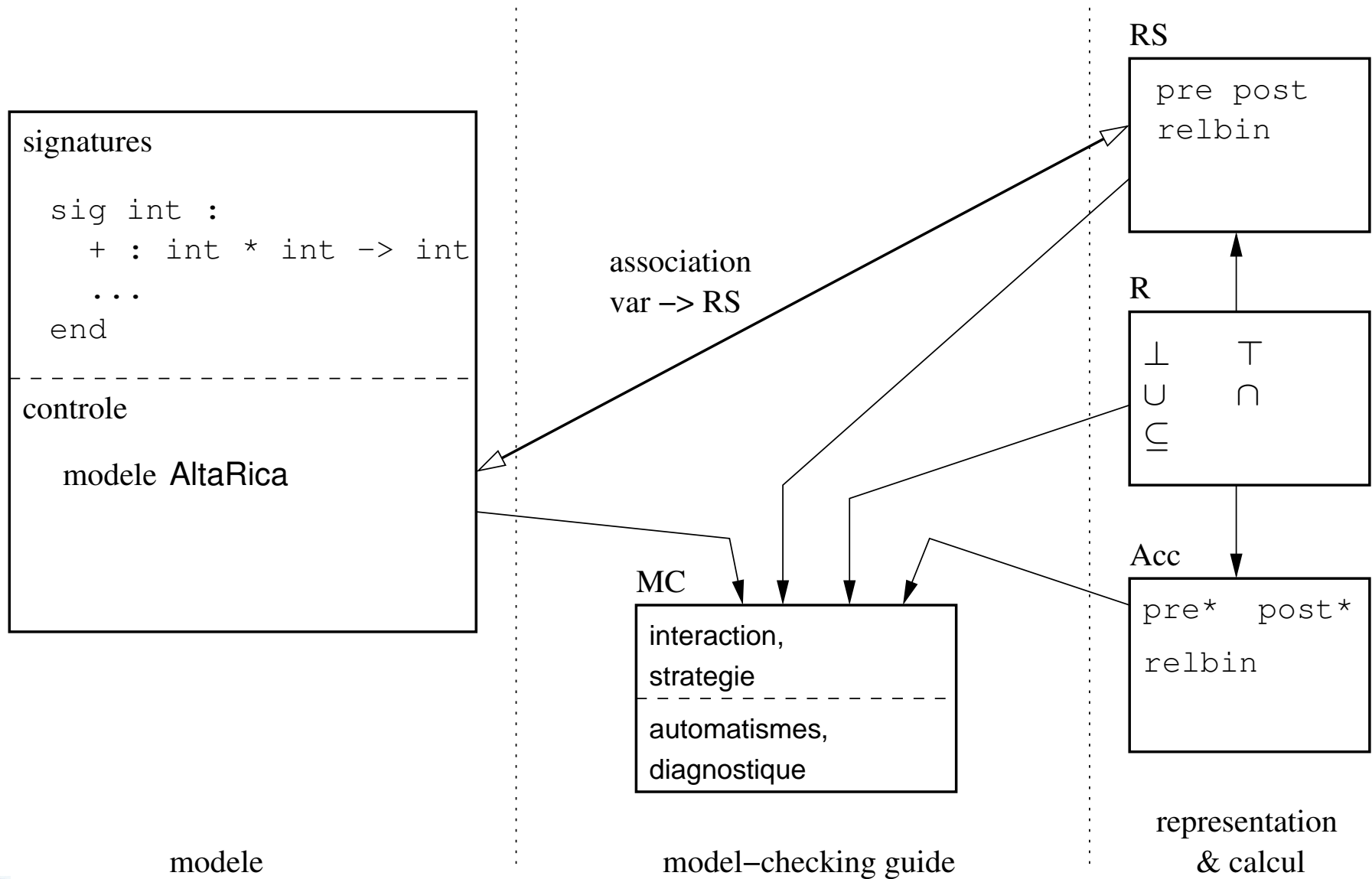
Sémantique du modèle

- **fixée par l'utilisateur** par association “**variable - représentation symbolique**” :



- permet de choisir la **représentation la mieux adaptée** au modèle traité.
- c'est une composante de la **stratégie de vérification**.

Architecture générique : proposition



Conclusions

- **Notre projet** est de développer un **assistant de vérification** accélérée modulaire et générique.
- **Validation** de nos choix.
- **Planning (étapes) :**
 - formaliser l'architecture;
 - programmer l'interface (OCAML);
 - écrire le rapport ("deliverable");
 - programmation de l'assistant;
 - **intégration des outils existants.**