

ALR, weryfikacja

## Weryfikacja czyli "model checking" ...

- weryfikujemy algorytmy ASYNCHRONICZNE (lub systemy, urządzenia, ...) "message passing", "shared memory", ...
- sprawdzamy czy pewien WARUNEK jest spełniony dla KAŻDEJ możliwej egzekucji algorytmu (konfiguracja początkowa + ciąg zdarzeń obliczeniowych)
- WARUNEK jest wyrażony w logice temporalnej (LTL= Linear TL); np:  
"⟨⟩[] X" w każdej egzekucji, od pewnego momentu spełniony jest warunek X,  
"[] X" w każdej egzekucji, zawsze jest spełniony X
- "model checking", a nie "program checking"  
chodzi o "model" algorytmu (uproszczony!)
- omawiamy dwa skrajne podejścia:
  - Spin/Promela - C podobny j. programowania/modelowania
  - Sieci Petriego - model buduje się graficznie, z "miejsc" i "tranzycji"

ALR, weryfikacja, Spin/Promela

<http://spinroot.com/>

<http://spinroot.com/spin/Man/promela.html>

"Promela" to uproszczony j. C wyposażony w dodatkowe konstr./idee:

1. *typy zmiennych*: tylko całkowite (bit, bool, byte, short, int) oraz tablice;  
trzeba używać OSZCZĘDNIENIE !

2. w zasadzie NIE MA tu procedur !?  
(bo chodzi o modelowanie, nie programowanie)

3. // tworzy N współbieżnie działających procesów:  
active [N] proctype mojProces() {  
 // kod procesu  
}

4. // kanały (do "message passing")  
chan mojKanal = [max\_liczba\_kom] of {lista\_typów}  
 // każdy komunikat to ciąg liczb, plus ew. typ "mtype" (=enum)  
// oraz instrukcje do wysyłania/odbierania komunikatów:  
mojKanal ! wart1, wart2, ...; // wysyłanie, może blokować  
mojKanal ? zm1, zm2, ...; // odczyt, może blokować

5. // wyrażenie LTL z etykietą w kodzie programu  
ltl L1 {<>[] (a==6)}  
// od pewnej chwili jest spełniony warunek a==6; a - zm. globalna  
ltl L2 {[] (a1==a2)}  
// zawsze jest spełniony warunek a1==a2
6. // non-determinizm (modelowanie, nie programowanie (?))  
if  
:: wyr1 -> instr1a; instr1b; ...; // wykonują się jeśli warunek "wyr1" spełniony  
:: wyr2 -> instr2a; instr2b; ...;  
:: instr3; ...; // może być bez warunku  
:: else -> instr; ...; // jeśli żaden wyrX nie jest spełniony (bez instr3 (?))  
fi
7. // pętla; najlepiej jeśli zawsze 1 z wyrX jest spełniony  
do  
:: wyr1 -> instr1a; instr1b; ...; // wyjście z pętli przez "break"!  
:: wyr2 -> instr2a; instr2b; ...;  
:: else -> instr; ...;  
od
8. // "dziwne" konstrukcje:  
wyr -> instr\_a; instr\_b; ...; // BLOKUJE, jeśli wyr NIE jest spełniony  
wyr; instr\_a; instr\_b; ...; // ... to samo (!)  
zm = (war -> wart1 : wart2); // trochę inaczej niż w C

"Spin" to program, który interpretuje programy w promeli...

1. "spin" potrafi uruchomić program w Promeli (non-det jest losowy):  
spin mojprog1.pml
2. "spin" potrafi wygenerować program w j. C,  
który bada wszystkie możliwe egzekucje,  
i sprawdza czy warunek LTL jest spełniony ...  
to jest właśnie **weryfikacja** ...  
*UWAGA na eksplozję kombinatoryczną - główne niebezpieczeństwo !!*
3. *weryfikacja spin-em/ zasada działania:*  
każdy proces ma skończoną liczbę stanów,  
**konfiguracja** to stany wszystkich procesów  
+ wart. zm. globalnych + zawartość kanałów,  
możemy przejść z danej konfiguracji do innej poprzez **zdarzenie obliczeniowe**
4. *zdarzenie obliczeniowe:*  
wykonanie pojedynczej instrukcji programu w Promeli,  
zdarzenie obl. to "id procesu"; *ale co z non-det ?!?!? trzeba podać "opcję" ...*
5. nakładka graficzna na program "spin": ispin.tcl;  
ważne opcje: "Verification", "Simulate / Reply";  
jeśli podczas weryfikacji prog np01.pml wystąpi błąd,  
to jest tworzony plik np01.pml.trail  
który można potem "prześledzić" ...

**Przykład:** 5 procesów zwiększających zm. globalną "a" o 1, 3x...

byte a= 0; // wydaje się, że po jakimś czasie powinno być a==15

```
active [5] proctype P() {
    byte tmp, i;
    i=0;
    do
        :: i>=3 -> break;
        :: else -> tmp=a; tmp++; a=tmp;
            // tak robią "a++" prymitywne procesory (na rejestrach typu AX itp)
        i++;
    od
}
```

```
ltl L1 {<>[] (a==15)}
```

```
ltl L2 {! <>[] (a==4)}
```

```
ltl L3 {! <>[] (a==2)}
```

```
/*
```

```
    L1 - klasyczne sprawdzenie, że algorytm nie działa...
```

```
    L2 - jest po to aby pokazać, że na końcu może być a==4
```

```
    L3 - nie działa, włącza się OOM killer !!
```

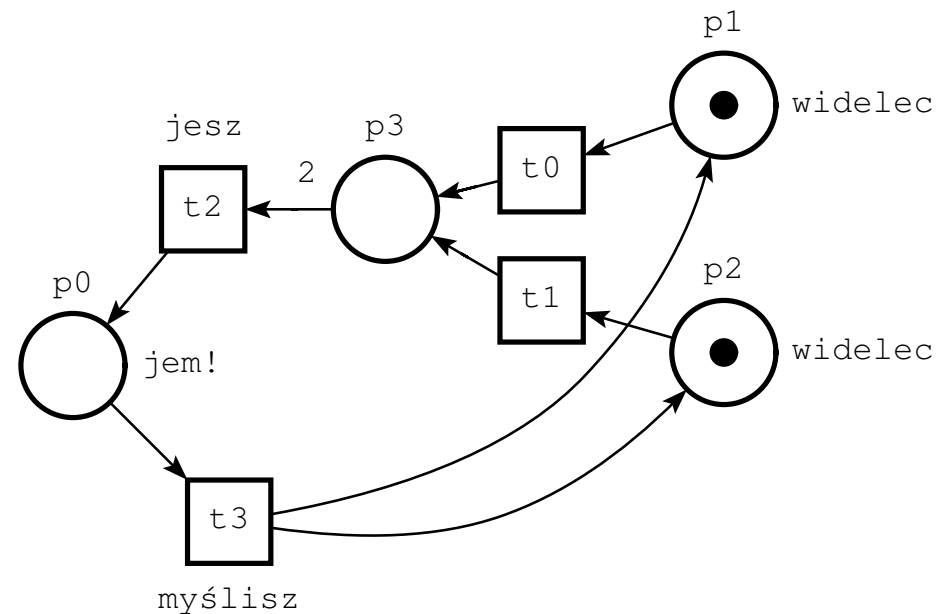
```
*/
```

ALR, weryfikacja, Sieci Petriego



Sieć Petriego składa się z **miejsc** (kółka) zawierających pionki, oraz z **tranzycji** (prostokąty), które mają krawędzie we i wy, krawędzie łączą miejsca i tranzycje, tranzycja jest **aktywna** jeśli wszystkie miejsca we mają  $\geq 1$  pionków, **wykonanie** aktywnej tranzycji usuwa po 1 pionku z miejsc we, i dodaje po 1 pionku do miejsc wy..., liczba pionków w każdym miejscu to **konfiguracja, stan, marking**

**Przykład:** *uwaga na inny sposób podnoszenia i odkładania widelców !*



Właściwości sieci petriego (pn = petri net), które się bada:

- Niech  $N$  oznacza pn,  $M_0$  początkową konfigurację, a  $R(N, M_0)$  zbiór konfiguracji osiągalnych (poprzez egzekucję  $N$  od  $M_0$ );  
Uwaga: egzekucja w pn to ciąg aktywnych tranzycji !!
- **Ograniczoność, bounded pn**  
pn jest ograniczona jeśli dla wszystkich konfig. z  $R(N, M_0)$  liczba pionków w każdym miejscu jest ograniczona
- **Żywotność, live pn**  
konfig. jest "live" jeśli da się z niej uaktywnić każda tranzycje,  
pn jest "live" jeśli każda konfiguracja z  $R(N, M_0)$  jest "live"
- **Odwracalność, reversible pn**  
pn jest odwracalna, jeśli dla każdej konfig. z  $R(N, M_0)$  da się wrócić do  $M_0$

## Jak się analizuje sieci petriego?

- **Reachability tree/graph**

*tree*: drzewo skierowane, wierz/konfiguracje, kraw/aktywne tranzycje,  
konfig "dead-end", konfig "old" (powtórzenie konfig w ścieżce od korzenia);

*graf*: "old" zastępujemy przez pętle ...

r.tree/graph ma sens dla ograniczonych pn!

- **Coverability tree/graph**

$\omega$  = nieskończoność,  $\omega + a = \omega$ ,  $\omega - a = \omega$ ,  $\omega > a$ ,  $a$  - liczba;

$m_1, m_2$  - konfig,  $m_1 \geq m_2$  (rozumiane po składowych);

*tree*: budujemy reachability tree...

jeśli natrafimy na konfig większą niż inna konfig w ścieżce od korzenia, to  
większe składowe zastępujemy przez  $\omega$

*graf*: analogicznie jak r.graph...

czasami c.graph jest skończony a r.graph nie!

- *przykłady na tablicy...*

Oprogramowanie dla sieci petriego: np. TINA

<http://projects.laas.fr/tina>

<http://projects.laas.fr/tina//papers.php>

"Tina" obsługuje time pn (= tpn) ...

- jest to zbiór programów graficznych i tekstowych, także std. formatów plików przechowujących pn i ts (=transition system), ...
- program "nd" jest graficznym edytorem do budowania, symulowania i analizowania pn ...
- można zbudować grafy reachability lub coverability, oraz zbadać czy pn jest: bounded, live, reversible, oraz wiele innych rzeczy ...
- // program tina buduje "reachability graf" dla pn  
tina plik.ndr plik.ktz  
    // .ndr to graficzny zapis pn, .ktz to ts (=transiton system)  
// program "selt" sprawdza warunek LTL dla pn:\\  
selt np01.ktz -f '<>([](p0<=3))'  
    // w warunku występują nazwy miejsc (l. pionków) i tranzycji (czy aktywna)

ALR, weryfikacja, Logika Temporalna, LTL

operatory logiki temporalnej oraz przykłady:

1.  $[](\text{war})$ , w każdej egzekucji zawsze war jest spełniony (tzn w każdej konfiguracji)
2.  $\langle \rangle(\text{war})$ , w każdej egzekucji choć raz war jest spełniony
3.  $\langle \rangle[](\text{war})$ , ... od pewnej chwili war jest spełniony (b. przydatne !)
4.  $[]\langle \rangle(\text{war})$ , ... nieskończenie wiele razy war jest spełniony
5.  $(\text{war1})U(\text{war2})$ , "until", ... war1 jest spełniony, aż war2 będzie spełniony