检测文件：

/home/syb/Desktop/PixhawkPX4/1.12.3/Firmware/src/drivers/uavcannode\_gps\_demo/libcancl/ **registerinterface.c**

无争议命令行：

esbmc --unwind 1 --no-unwinding-assertions --overflow-check --memory-leak-check --nan-check --deadlock-check --lock-order-check --atomicity-check --error-label label registerinterface.c

-I /home/syb/Desktop/PixhawkPX4/1.12.3/107-Arduino-UAVCAN/src/libcanard

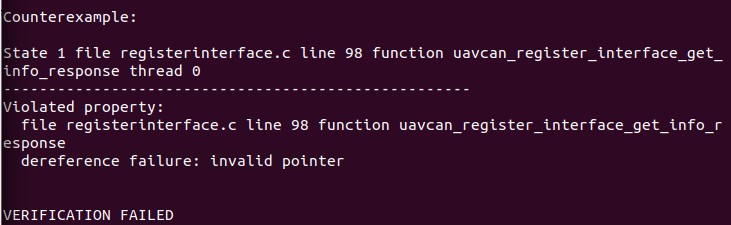
-I /home/syb/Desktop/PixhawkPX4/1.12.3/107-Arduino-UAVCAN/src/types

-I /home/syb/Desktop/PixhawkPX4/1.12.3/107-Arduino-UAVCAN/src

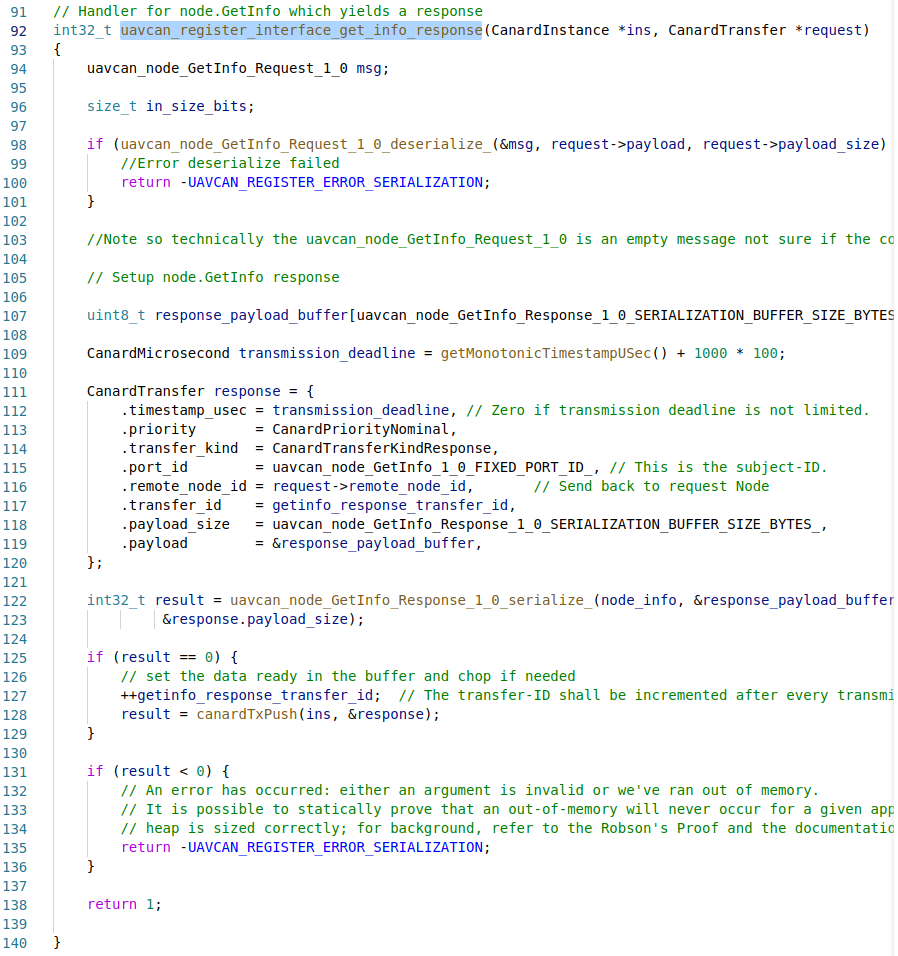
**检测反例记录**：

--function uavcan\_register\_interface\_get\_info\_response

（反例截图）



（源代码截图）



（反例截图）

（源代码截图）

（反例截图）

（源代码截图）

（反例截图）

（源代码截图）

（反例截图）

（源代码截图）

……

……

……