Trabalho Prático 3

Grupo 22

Alexis Correia - A102495 João Fonseca - A102512

Problema 2

Relativo ao programa do problema anterior,

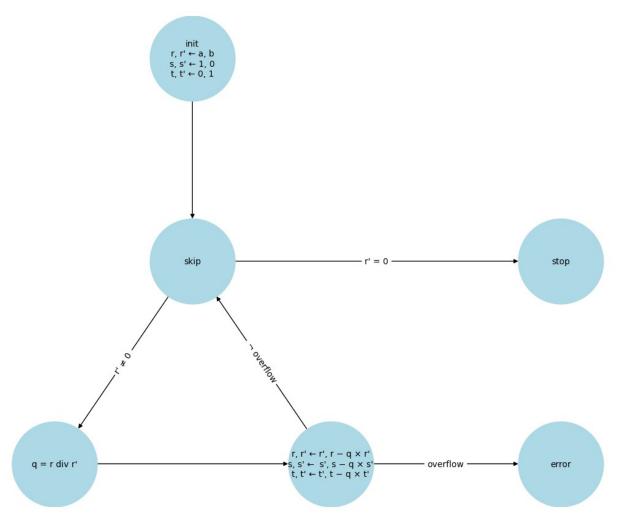
- 1. Construa um "Control Flow Automaton (CFA)" que determina este programa. Identifique os locais e as transições/ramos. Numa abordagem orientada às précondições identifique os transformadores de predicados associados aos vários locais e os "switches" associados aos vários ramos.
- 2. Construa em z3 o sistema de equações que representa o comportamento deste sistema dinâmico sob o ponto de vista da prova de segurança e verifique a segurança do programa através da resolução (total ou parcial) deste sistema.

sugere-se (não é obrigatório mas é valorizado !), na alínea (a), uma representação do CFA através de um grafo orientado implementado em networkx e a sua compilação para o sistema de equações.

Resolução

```
{INPUT a, b}
{assume a > 0 and b > 0}
0: r, r', s, s', t, t' = a, b, 1, 0, 0, 1
1: while r' != 0:
    q = r \operatorname{div} r'
      \dot{r}, r', s, s', t, t' = r', r - q \times r', s', s - q \times s', t', t - q \times r'
{OUTPUT r, s, t}
### CFA
import networkx as nx
import matplotlib.pyplot as plt
# Criação do grafo direcionado
G = nx.DiGraph()
# Adicionando nós (estados) com suas respectivas labels
G.add node("init", label="init\nr, r' \leftarrow a, b\ns, s' \leftarrow 1, 0\nt, t' \leftarrow 0,
1")
G.add_node("skip", label="skip")
G.add_node("stop", label="stop")
```

```
\label="q = r \ div \ r'") \\ G.add\_node("two", label="r, r' \leftarrow r', r-q \times r' \setminus ns, s' \leftarrow s', s-q \times r' \setminus ns, s' \leftarrow s', s' \leftarrow s'
 s' nt, t' \leftarrow t', t - q \times t'")
G.add_node("error", label="error")
 # Adicionando arestas com as condições
G.add_edge("init", "skip")
G.add_edge("skip", "stop", label="r' = 0")
G.add_edge("skip", "one", label = "r' \neq 0")
G.add_edge("skip", "one", label = "r' ≠ 0")
G.add_edge("one", "two")
G.add_edge("two", "error", label="overflow")
G.add_edge("two", "skip", label="¬ overflow")
 # Definindo posições manuais para cada nó (layout hierárquico)
 pos = {
                         "init": (0, 1),
                          "skip": (0, 0),
                          "stop": (2, 0),
                          "one": (-0.75, -1),
                         "two": (0.75, -1),
                         "error": (2, -1)
 plt.figure(figsize=(10, 8))
 nx.draw(G, pos, with labels=False, node size=10000,
 node_color="lightblue", font_size=10, font_weight="bold")
 node labels = nx.get node attributes(G, 'label')
 nx.draw networkx labels(G, pos, labels=node labels, font size=10)
 edge labels = nx.get edge attributes(G, 'label')
 nx.draw networkx edge labels(G, pos, edge labels=edge labels,
 font size=10)
 plt.show()
```



Sistema de Equações

Sistema de equações
from pysmt.shortcuts import *