

분리논리: 프로그램의 안전성에 대한 형식 논증 체계

윤태영(Taeyoung Yoon), 서울대학교 컴퓨터공학과 석박통합과정

2026. 1. 14, KAIST, Korea Logic Day

개론

- 어떻게 프로그램이 옳다는 것을 확인할 수 있을까?
 - 코드 리뷰(Code review), 페어 프로그래밍(Pair programming)
 - 테스팅(Testing): 여러 값을 입력해보고 출력값 확인하기
 - 정적 분석(Static analysis)
 - 퍼징(Fuzzing)
 - 타입 시스템(Type system)
 - 엄밀 검증(**Formal verification**)
- 귀납적 방법론 vs. 연역적 방법론
 - 모든 입력값에 대해 원하는 대로 프로그램이 동작한다는 것을 보장
 - 가장 강한 보장을 얻을 수 있음
 - 운영체제(OS), 항공우주 분야, 임베디드 시스템 등 안전이 중요한 프로그램에 활용

발표 순서

1. 호어 논리(Hoare logic) 소개
2. 분리 논리(Separation logic) 소개
3. 예언자 변수(Prophecy variables) 소개
4. 인공지능과의 접점

언어 정의

Expressions $e ::= x \mid v \mid \lambda x. e \mid e_1 e_2$

$\mid \text{if } e \text{ then } e_1 \text{ else } e_2$
 $\mid e_1 + e_2 \mid e_1 == e_2 \mid e_1 < e_2$
 $\mid (e_1, e_2) \mid \pi_1 e \mid \pi_2 e$

Values $v ::= \lambda x. e \mid \bar{n} \mid \text{true} \mid \text{false} \mid (v_1, v_2)$

$(\lambda x. e)v \rightarrow e[v/x]$ (beta reduction)

if true then e_1 **else** $e_2 \rightarrow e_1$ (if-true)

if false then e_1 **else** $e_2 \rightarrow e_2$ (if-false)

$\pi_1(v_1, v_2) \rightarrow v_1$ (proj-fst)

$\pi_2(v_1, v_2) \rightarrow v_2$ (proj-snd)

$\bar{n}_1 + \bar{n}_2 \rightarrow \bar{n}_1 + n_2$

$$\frac{n_1 = n_2}{\bar{n}_1 == \bar{n}_2 \rightarrow \text{true}} \quad \frac{n_1 \neq n_2}{\bar{n}_1 == \bar{n}_2 \rightarrow \text{false}}$$

$$\frac{n_1 < n_2}{\bar{n}_1 < \bar{n}_2 \rightarrow \text{true}} \quad \frac{n_1 \geq n_2}{\bar{n}_1 < \bar{n}_2 \rightarrow \text{false}}$$

<https://tchajed.github.io/sys-verif-fa25/notes/hoare.html#syntax>

람다 계산법(lambda calculus) + 불리언 자료형(boolean value) + 쌍(pair)

호어 논리(Hoare logic)와 호어 삼중항(Hoare triple)

$$\{P\} \ e \ \{\lambda v. Q(v)\}$$

- 의미: P 가 성립할 때에 프로그램 e 가 만약 값 v 로 종료했을 경우, $Q(v)$ 가 성립한다
- 전건 P (precondition)와 후건 Q (postcondition)
- 호어 삼중항은 프로그램의 명세(specification)
 - 명세를 만족하는 여러 프로그램이 있을 수 있음
 - 조립식 논증이 가능함

호어 삼중항의 규칙들

- $\{P(v)\} \vee \{\lambda w.P(w)\}$ (value)
 - $\{\text{false}=\text{false}\} \text{ false } \{\lambda w.w = \text{false}\}$
- $e1 \rightarrow e2, \{P\} e2 \{\lambda w.Q(w)\} \vdash \{P\} e1 \{\lambda w.Q(w)\}$ (pure step)
- $P' \Rightarrow P, (\forall v. Q(v) \Rightarrow Q'(v)), \{P\} e \{\lambda w.Q(w)\} \vdash \{P'\} e \{\lambda w.Q'(w)\}$ (consequence)
- $\{P\} e \{\lambda v.Q(v)\}, (\forall v. \{Q(v)\} K[v] \{\lambda w.R(w)\}) \vdash \{P\} K[e] \{\lambda w.R(w)\}$ (bind)
- $\forall x. \{P(x)\} e \{\lambda v.Q(v)\} \vdash \{\exists x. P(x)\} e \{\lambda v.Q(v)\}$ (exists)

예시들

and = $\lambda b_1, b_2. \text{if } b_1 \text{ then } b_2 \text{ else false}$

add = $\lambda x, y. x + y$

consequence

min = $\lambda x, y. \text{if } x < y \text{ then } x \text{ else } y$

{True} and $b_1 b_2 \{ \lambda v. v = \overline{b_1 \& b_2} \}$

$\{n + m < 2^{64}\}$ add $\overline{n} \overline{m}$ $\{ \lambda v. v = \overline{n + m} \}$

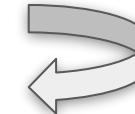
value

{True} min $\overline{n} \overline{m}$ $\{ \lambda v. \exists(p : \mathbb{Z}). v = \overline{p} \wedge p \leq n \wedge p \leq m \}$

consequence

$\{n < 2^{64} - 1\}$

{True}



consequence

let $m := \min 0 \overline{n}$ in

$\{ \exists p_m. m = \overline{p_m} \wedge p_m \leq 0 \wedge p_m \leq n \}$

$\{ \overline{m} + 1 < \boxed{0} \}$

let $y := \text{add } m 1$ in

$\{ y = \overline{m + 1} \}$

y

$\{ y = \overline{p_m + 1} \wedge p_m + 1 \leq 1 \}$

$\{ \exists(p : \mathbb{Z}). y = \overline{p} \wedge p \leq 1 \}$



bind +
spec-add

명령형 언어에 대한 논증?

Values $v ::= \lambda x. e \mid \bar{n} \mid \text{true} \mid \text{false} \mid (v_1, v_2)$
 $\mid () \mid \ell$

Expressions $e ::= x \mid v \mid \lambda x. e \mid e_1 e_2$
 $\mid \mathbf{if } e \mathbf{ then } e_1 \mathbf{ else } e_2$
 $\mid e_1 + e_2 \mid e_1 == e_2 \mid e_1 < e_2$
 $\mid (e_1, e_2) \mid \pi_1 e \mid \pi_2 e$
 $\mid \mathbf{alloc } e_1 \mid !e_1 \mid e_1 \leftarrow e_2$

명령형 언어에 대한 논증?

- 새로운 연결사 도입: $| \mapsto v$
 - 의미: $|$ 이라는 위치값에 v 라는 값이 저장되어 있음
- 직관
 - $\{x \mapsto v \wedge y \mapsto w\} y \leftarrow 42 \{x \mapsto v \wedge y \mapsto 42\}$
 - 의미: y 라는 위치에 정수 42를 저장
- 만약 두 위치값 x 와 y 가 사실 같은 값이라면
 - x 에 대한 전건이 그대로 후건에서 보존될 수 없음
- 해결책?
 - $\{x \mapsto v \wedge y \mapsto w \wedge x \neq y\} y \leftarrow 42 \{x \mapsto v \wedge y \mapsto 42\}$
 - 할당된 위치값이 100개라면?



Values	$v ::= \lambda x. e \mid \bar{n} \mid \text{true} \mid \text{false} \mid (v_1, v_2)$
	$ () \mid \ell$
Expressions	$e ::= x \mid v \mid \lambda x. e \mid e_1 e_2$
	$ \text{if } e \text{ then } e_1 \text{ else } e_2$
	$ e_1 + e_2 \mid e_1 == e_2 \mid e_1 < e_2$
	$ (e_1, e_2) \mid \pi_1 e \mid \pi_2 e$
	$ \text{alloc } e_1 \mid !e_1 \mid e_1 \leftarrow e_2$

분리논리의 도입

Propositions
$$\begin{aligned} P ::= & \lceil \phi \rceil \mid \exists x. P(x) \mid \forall x. Q(x) \mid P \vee Q \\ & \mid \ell \mapsto v \mid P \star Q \mid \text{emp} \end{aligned}$$

- $\mid \mapsto v$
 - \mid ‘points-to’ v
 - 위치 \mid 이 값 v 를 저장하고 있음
- $P \star Q$
 - Separating conjunction, P ‘star’ Q
 - 메모리의 겹치지 않는 부분이(disjoint) 각각 P 와 Q 를 만족함
- emp
 - 메모리가 비어 있음

규칙들

$$P \star Q \vdash Q \star P \quad \text{sep-comm}$$

$$P \star (Q \star R) \vdash (P \star Q) \star R \quad \text{sep-assoc}$$

$$(\exists x. P(x)) \star Q \vdash (\exists x. P(x) \star Q) \quad \text{sep-exists}$$

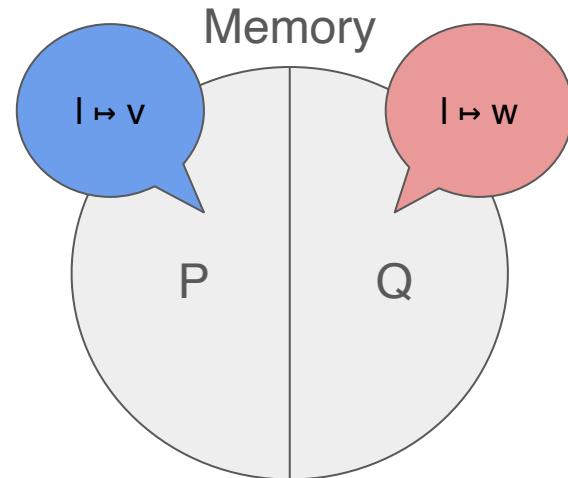
$$\ell \mapsto v \star \ell \mapsto w \vdash \text{False} \quad \text{pointsto-sep}$$

$$P \vdash P \star \text{emp} \quad \text{sep-id}$$

$$\frac{[\phi]}{P \vdash P \star [\phi]} \quad \text{sep-pure}$$

$$P \star [\phi] \vdash P \quad \text{sep-pure-weaken}$$

$$\frac{Q \vdash Q'}{P \star Q \vdash P \star Q'} \quad \text{sep-monotone}$$



호어 논리의 문제 해결

- $\{x \mapsto v \wedge y \mapsto w\} y \leftarrow 42 \{x \mapsto v \wedge y \mapsto 42\}$
 - 호어 논리에서 위와 같은 호어 삼중항은 성립하지 않음
 - x와 y라는 변수가 사실은 같은 위치값을 가지고 있는 경우를 배제할 수 없기 때문에
 - 따라서 포인터가 있는 언어를 쉽게 검증할 수 없음
- $\{x \mapsto v \star y \mapsto w\} y \leftarrow 42 \{x \mapsto v \star y \mapsto 42\}$
 - 메모리의 ‘겹치지 않는 부분이 각각’ $x \mapsto v$ 와 $y \mapsto w$ 를 저장 중
 - 전건으로부터 x와 y는 서로 다른 위치값이라는 사실을 도출할 수 있음
 - 따라서 후건에서 x가 저장하고 있는 값은 변하지 않음

$\{\text{emp}\} \text{ alloc } v \{\lambda w. \exists \ell. [w = \ell] \star \ell \mapsto v\} \text{ alloc-spec}$

$\{\ell \mapsto v\} !\ell \{\lambda w. [w = v] \star \ell \mapsto v\} \text{ load-spec}$

$\{\ell \mapsto v_0\} \ell \leftarrow v \{\lambda _. \ell \mapsto v\} \text{ store-spec}$

프레임 규칙

Frame problem

文 9 languages ▾

Article Talk

Read Edit View history Tools ▾

From Wikipedia, the free encyclopedia

In [artificial intelligence](#), with implications for [cognitive science](#), the **frame problem** describes an issue with using [first-order logic](#) to express facts about a robot in the world. Representing the state of a robot with traditional first-order logic requires the use of many [axioms](#) that simply imply that things in the environment do not change arbitrarily. For example, Hayes describes a "[block world](#)" with rules about stacking blocks together. In a first-order logic system, additional axioms are required to make inferences about the environment (for example, that a block cannot change position unless it is physically moved). The frame problem is the problem of finding adequate collections of axioms for a viable description of a robot environment. [\[1\]](#)

- f 는 I 의 소유권을 요구, f 의 실행 내내 $I \mapsto 0$ 를 소유함
- 반대로 I' 의 소유권을 요구하지 않으므로, I' 에 접근하지 않는다는 것도 알 수 있음

예시

$$\begin{array}{l} \{\ell \mapsto \bar{0}\} \\ f(\ell, \ell') \\ \{\lambda_. \ell \mapsto \bar{42}\} \end{array}$$
$$\begin{array}{l} e_{\text{own}} ::= \\ \quad \text{let } x := \text{alloc } \bar{0} \text{ in} \\ \quad \text{let } y := \text{alloc } \bar{42} \text{ in} \\ \quad f(x, y); \\ \quad \text{assert } (!x == !y) \end{array}$$
$$\{\text{True}\} \ e_{\text{own}} \ \{\lambda_. \text{True}\}$$
$$\begin{array}{l} \{\text{True}\} \\ \text{let } x := \text{alloc } \bar{0} \text{ in} \\ \{x \mapsto \bar{0}\} \\ \text{let } y := \text{alloc } \bar{42} \text{ in} \\ \{x \mapsto \bar{0} \star y \mapsto \bar{42}\} \\ f(x, y) \\ \{x \mapsto \bar{42} \star y \mapsto \bar{42}\} \\ \text{assert } (!x == !y) \rightsquigarrow \\ \text{assert } (!x == \bar{42}) \rightsquigarrow \\ \text{assert } (\bar{42} == \bar{42}) \\ \{x \mapsto \bar{42} \star y \mapsto \bar{42}\} \\ () \\ \{\text{True}\} \end{array}$$

Iris project(2015)



- Rocq 증명보조기에서 형식화된 분리논리체계
 - 믿을 수 있는 증명
- 프로그램의 여러 성질
 - 안전성(Safety), 결국성질(Liveness property), ...
- 동시성 프로그램
 - 분리논리의 장점: 여러 실행이 동시에 발생하는 프로그램의 검증에 알맞음
- 고차 함수 프로그램
- 분산시스템, 운영체제, Rust 언어의 타입 안전성, ...
- 10년간 140편 이상의 논문 발표

예언자 변수(Prophecy variables)

- 프로그램의 미래 행동을 알아야 제대로 논증할 수 있는 경우 발생
 - 미래 행동을 기록하는 변수
- 분리논리에 도입
 - The Future is Ours: Prophecy Variables in Separation Logic (Jung et al. 2020)
- 문제
 - 예언자 변수는 호어 삼중항으로 주어진 프로그램의 미래 행동을 기술할 수 없음
 - 한정된 형태로만 사용될 수 있음
- CCR (Song et al., 2023) 프레임워크를 활용하여 해결

인공지능과의 접점

- 프로그램 논리를 사용한 소프트웨어 엄밀 검증의 최대 약점
 - 힘들고 어렵고 시간이 오래 걸리고 비쌈
 - 반복문 불변량(Loop invariant)
 - 많은 인력이 투입되어야 함
- AI + Proof assistant
 - 믿을 수 없는 인공지능과 믿을 수 있는 증명보조기
 - 믿을 수 없는 소프트웨어에 대한 믿을 만한 증명 => 믿을 만한 소프트웨어
- Wu et al. ICLR 2024, ...

참고자료

[https://plv.mpi-sws.org/semantics-course/
lecturenotes.pdf](https://plv.mpi-sws.org/semantics-course/lecturenotes.pdf)

<https://tchajed.github.io/sys-verif-fa25/>

감사합니다.