

Capítulo 6: Verificação Formal de Software

Na análise das propriedades de programas imperativos, propriedades como **correção** ou **terminação**, a verificação formal é uma alternativa à metodologia dos testes.

É frequente afirmar-se que *“testes detectam a presença de erros mas não são capazes de garantir a sua ausência”*.

Em vez de uma política de repetição e execução sistemática de testes, a verificação formal descreve as propriedades dos programas em proposições lógicas cuja validade pode ser confirmada por um solver adequado.

Desta forma a verificação de propriedades em “software” é, de entre as aplicações dos SMT’s e dos seus “solvers”, uma das áreas mais importantes. Essa importância advém da capacidade que os SMT’s têm para descrever, simultaneamente e com rigor, a sequência de controlo de um programa (o seu **fluxo**) e os **dados** que o programa usa.

Nesta disciplina o “software” é exclusivamente formado por **programas imperativos**; isto é, programas assentes na noção de **estado**, de **comando** transformador de estados e de **fluxo** de comandos representando o controlo para realizar essas transformações.

As propriedades desses programas podem envolver o tempo, e nesse caso dizem-se **dinâmicas**, ou não, caso em que se dizem **estáticas**. Um exemplo de uma propriedade dinâmica é a **terminação**, enquanto que a **correção** é a principal propriedade estática analisada neste curso. Este capítulo estuda essencialmente essa propriedade de correção.

Em termos muito simples, a correção estabelece uma relação entre um programa P uma especificação $\langle \phi, \varphi \rangle$.

O programa P é descrito numa linguagem imperativa apropriada. Em seguida veremos um exemplo de uma tal linguagem, designada LPA, que é vocacionada para o estudo da correção.

A especificação $\langle \phi, \varphi \rangle$ é definida por dois predicados. O predicado ϕ designa-se por **pré-condição** ou **antecedente**. O predicado φ designa-se por **pós-condição** ou **consequente**.

O triplo $\langle P, \phi, \varphi \rangle$ é habitualmente representado por

$$\{\phi\} P \{\varphi\}$$

e designa-se por **triplo de Floyd-Hoare**.

Quando o programa asseguradamente termina, diz-se que o programa P é **correcto** para a especificação $\langle \phi, \varphi \rangle$ quando, assumindo que ϕ é válido no estado imediatamente anterior ao

programa se iniciar (**estado inicial**) , então φ será válido no estado imediatamente a seguir ao programa terminar (**estado final**).

A definição de correção exige que o programa termine; isto porque só faz sentido quando os estados inicial e final estão bem determinados.

Linguagem de programas anotados.

A linguagem dos programas anotados (LPA) é uma abstração de uma linguagem de programação imperativa especialmente vocacionada para o estudo das propriedades de correção.

Numa linguagem de programação imperativa o estado de um programa é definido pelos valores das suas **variáveis**. Genericamente, **expressões** são as entidades sintáticas que descrevem os valores computáveis a partir do estado.

Comandos

As alterações elementares do estado são realizados pelas **atribuições**. As atribuições são definidas por pares (variáveis, expressões) e escritas como

$$vars \leftarrow exps$$

Uma variante da atribuição é o comando

$$havoc\ vars$$

interpretado como a atribuição de valores arbitrários às variáveis $vars$.

Anotações como comandos

As **anotações** comportam-se como comandos que não modificam o estado mas, ao invés, interagem com o estado e, como resultado, afetam o fluxo do programa.

Nem todas as linguagens de programação imperativa suportam anotações; as que o fazem designam-se, obviamente, por “linguagens anotadas”. Neste curso vamos considerar linguagens com dois tipos de anotações ambas determinadas por um predicado booleano φ .

- **assert α**

Quando este comando ocorre em qualquer fluxo e no estado onde ocorre, o predicado α é Falso , então o programa termina em erro.

Se α tiver o valor True , então o comando é equivalente ao fluxo skip.

“Terminar em erro” implica a terminação de todos os fluxos ativos no programa, não só o fluxo onde se integra esta anotação.

- **assume α**

Quando este comando ocorre em qualquer fluxo e no estado onde ocorre, o predicado α é Falso , então o programa termina o actual fluxo mas pode continuar num fluxo alternativo.

Se α tiver o valor True , então o comando é equivalente ao fluxo skip.

Resumidamente temos 4 tipos de comandos

$$\text{Comando} ::= \text{var} \leftarrow \text{exp} \mid \text{havoc } \text{var} \mid \text{assert } \alpha \mid \text{assume } \alpha$$

Fluxos

A noção fundamental para caracterizar programas imperativos é a de **fluxo de controlo** ou, simplesmente, **fluxo**.

Sintaticamente um fluxo é

- vazio, representado por `skip`, ou
- é a **composição** de um comando com um fluxo, através de um operador `;`
- é a **escolha** não determinística entre dois fluxos, representada pelo operador `||`.

Sintaticamente um fluxo é definido por uma das seguintes formas

$$\text{Fluxo} ::= \text{skip} \mid \text{Comando} ; \text{Fluxo} \mid \text{Fluxo} \parallel \text{Fluxo}$$

ou, em alternativa,

$$\text{Fluxo} ::= \text{skip} \mid \text{Fluxo} ; \text{Comando} \mid \text{Fluxo} \parallel \text{Fluxo}$$

A primeira forma sintática é aqui referida como “*orientada às pré-condições*” e a segunda é classificada como “*orientada às pós-condições*”.

Um comando, por si só, não é um fluxo. Só se transforma num fluxo quando é composto com outro fluxo existente.

O único fluxo atómico é `skip` equivalente à composição de uma sequência vazia de comandos. Para transformar um comando C num fluxo temos de usar uma das composições $C ; \text{skip}$ ou $\text{skip} ; C$

A adição de um novo comando a um fluxo existente estabelece diferenças semânticas entre as duas formas sintáticas:

- Na construção $\text{Comando} ; \text{Fluxo}$ pretende-se determinar os objetivos que um comando deve estabelecer (para garantir correção) em função dos objetivos do fluxo que continua o comando. Estes objetivos são designados por **pré-condições**.
- Na construção $\text{Fluxo} ; \text{Comando}$ pretende-se fixar os resultados do comando em função dos resultados do fluxo que o antecede.

A composição de dois fluxos $S ; S'$ define-se, a partir das duas construções anteriores, por um mecanismo de indução.

- $\text{skip} ; S \equiv S ; \text{skip} \equiv S$
- $\{S ; C\} ; S' \equiv S ; \{C ; S'\}$

A construção $\text{Fluxo} \parallel \text{Fluxo}$ introduz a **escolha** não-determinística entre dois fluxos.

- Em termos de pré-condições (ou objetivos), o objetivo de $A \parallel B$ é a **conjunção** dos objetivos de A e de B . De facto, como não sabemos qual desses fluxos será escolhido, para garantir que o objetivo de $A \parallel B$, independente da escolha, é necessário assegurar ambos os objetivos de A e B
- Em termos de pós-condições (ou resultados), o resultado de $A \parallel B$ é a **disjunção** dos resultados de A e de B : dado que não se sabe a priori qual o fluxo escolhido, o resultado da escolha será o resultado de um dos fluxos.

Colapso de Anotações

É muito importante reforçar um aspecto das anotações: não modificam o estado. Em particular não modificam o “program conter” se ele existir.

A composição de duas anotações A, A' (que podem ambas ser assume's ou assert's)

$$A ; A'$$

não significa que A “executa” primeiro e depois “executa” A' : a noção de “execução” não se aplica a anotações. Por isso, na composição de anotações, a ordem entre elas é irrelevante.

O **colapso de anotações** é o mecanismo que permite transformar um par de anotações numa única anotação que lhe seja semanticamente equivalente. Para esse efeito aplicam-se as seguintes regras:

- $\text{assert } \phi ; \text{assert } \varphi \equiv \text{assert } \phi \wedge \varphi$
- $\text{assume } \phi ; \text{assert } \varphi \equiv \text{assert } \varphi ; \text{assume } \phi \equiv \text{assert } (\phi \rightarrow \varphi)$
- $\text{assume } \phi ; \text{assume } \varphi \equiv \text{assume } \phi \wedge \varphi$

Outras construções sintáticas

Neste conjunto de construções de comandos e fluxos reconhecemos a falta de algumas construções que habitualmente estão associadas a programas imperativos. Nomeadamente faltam os **comandos condicionais**, cujo exemplo paradigmático tem a forma

$\text{if } b \text{ then } A \text{ else } B$

como faltam os comandos iterativos; por exemplo os ciclos while ou for

$\text{while } b \text{ do } A \quad \text{e} \quad \text{for } x \in D \text{ do } A(x)$

O comando condicional $\text{if } b \text{ then } A \text{ else } B$ reescreve-se facilmente na linguagem de programas anotados como

$$(\text{assume } b ; A) \parallel (\text{assume } \neg b ; B)$$

A situação é completamente distinta nos comandos iterativos. Os ciclos têm uma semântica bastante complexa e é necessário recorrer a várias aproximações à sua semântica de forma a se

poder construir uma representação lógica que possa ser verificada. Uma das próximas secções será inteiramente dedicada a este tema.

Correção de programas imperativos

Uma vez obtida a descrição sintática dos programas segue-se a formalização do seu significado. A semântica de um programa imperativo segue uma das seguintes abordagens:

Semântica Operacional

Nesta abordagem um programa é descrito por um sistema de transições. Existe um estado, definido pelos valores das variáveis do programa, e existe uma relação de transição que reflete a forma como os fluxos interagem com esse estado.

A formalização semântica assume a forma de um FOTS e usa-se uma lógica temporal para definir propriedades do programa. Recorre-se depois a técnicas como o BMC ("bounded model checking") ou as provas por indução para verificar a validade dessas propriedades.

O exemplo paradigmático de propriedade verificada nesta abordagem é a **terminação** de ciclos.

Semântica Denotacional

Esta abordagem denota (associa) a cada programa uma fórmula da lógica de 1ª ordem. Os "bons" programas, isto é os programas **corretos**, são os que são denotados por fórmulas sempre válidas; isto é, por tautologias.

Como as tautologias P são sempre testadas verificando se a sua negação $\neg P$ é **unsat**, os eventuais modelos de $\neg P$ indicam as situações onde a validade de P falha. Essas serão as razões porque o programa não estará correcta: aquilo que na terminologia vulgar se designa por "bugs".

A correção é apenas uma das propriedades estáticas que se podem verificar com esta metodologia. Outras propriedades podem igualmente ser usadas para denotar os programas que as verificam, e a sua validade atesta a satisfação dessa propriedade no programa em questão.

Metodologia de Floyd-Hoare (FH)

A abordagem de Floyd-Hoare à correção de programas imperativos é uma metodologia denotacional clássica que está na origem da maioria das metodologias das recentes para verificação da correção.

A metodologia define uma lógica cujas fórmulas se escrevem

$$\{\phi\} S \{\varphi\}$$

em que

- i. S é um programa na linguagem imperativa que está a ser analisada

- ii. ϕ e φ são predicados num fragmento decidível da LPO cujas variáveis livres são variáveis do programa S .

O triplo de entidades $\langle \phi, S, \varphi \rangle$ é designado por **triplo de Hoare**.

A semântica desta lógica traduz a semântica da linguagem de programas e vai depender obviamente da linguagem. Em qualquer caso, quando a fórmula é uma tautologia diz-se que

| *o programa S está parcialmente correto para a pré-condição ϕ e pós-condição φ*

A metodologia FH e as suas variantes que estudaremos adiante, só fazem sentido quando se assume à priori que o programa S termina. A prova de terminação deve ser efectuada antes da prova de correção parcial e de forma independente desta. Quando existem ambas as provas, para a terminação e para a correção parcial, então o programa diz-se **correto**.

Interessa-nos aplicar a metodologia de Floyd-Hoare à linguagem de programas anotados que temos vindo a apresentar. Nessa linguagem existem algumas particularidades que é importante referir.

1. Nesta linguagem não existem ciclos e, por isso, a questão da terminação não se coloca: todos os fluxos ou conjuntos finitos de fluxos terminam.
Portanto aqui as provas de correção parcial garantem também a correção do programa.
2. Nesta linguagem um triplo de Hoare $\langle \phi, S, \varphi \rangle$ pode ser reescrito absorvendo num só programa todas as suas componentes.
 $\text{assume } \phi ; S ; \text{assert } \varphi$

Com esta estratégia a denotação lógica de um programa representa completamente a sua correção sem necessidade de introduzir pré ou pós condições adicionais.

3. O comando $\text{assume } \phi ; S ; \text{assert } \varphi$ é fechado por colapso das anotações; isto é, não contém qualquer composição de duas anotações.

Com esta abordagem vamos introduzir dois mecanismos para definir denotações: a denotação **weakest pre-condition (WPC)** e a denotação **strongest pos-condition (SPC)**.

Para cada uma dessas denotações vamos definir também uma **linguagem anotada base**, que coincide com a nossa linguagem anotada apropriada a essa denotação.

Denotação WPC e sua linguagem anotada base.

A linguagem base é definida pela sintaxe

Comando ::= $\text{var} \leftarrow \text{exp}$ | $\text{havoc } \text{var}$ | $\text{assert } \varphi$ | $\text{assume } \phi$
Fluxo ::= skip | Comando ; Fluxo | Fluxo || Fluxo

A denotação associa a cada fluxo S um predicado $[S]$, num fragmento decidível da LPO. Esta denotação está orientada às pré-condições e estas denotam **objetivos a cumprir**.

Adicionalmente a denotação só se aplica a fluxos *invariantes sobre o colapso de anotações*. Isto é, o fluxo não contém composições de duas anotações.

Isso justifica as seguintes regras:

1. As variáveis do programa S são convertidas em variáveis livres da denotação $[S]$.
2. A denotação do fluxo `skip` é o predicado `True`. Adicionalmente
 - a. A anotação do comando isolado $C \neq \text{skip}$ é a anotação do fluxo $C ; \text{skip}$.
 - b. Qualquer fluxo S cuja denotação seja `True` é denotacionalmente equivalente ao fluxo `skip`
3. A denotação da escolha não-determinística $S_0 \parallel S_1$ é a conjunção das denotações dos S_i

$$[S_0 \parallel S_1] \equiv [S_0] \wedge [S_1]$$
4. A denotação de um fluxo $C ; S$ verifica as regras seguintes
 - $[var \leftarrow exp ; S] \equiv [S][var/exp]$
 - $[\text{havoc } var ; S] \equiv \bigwedge_a [S][var/a]$
 - $[\text{assert } \phi ; S] \equiv \phi \wedge [S]$
 - $[\text{assume } \phi ; S] \equiv \phi \rightarrow [S]$

As duas primeiras regras referem-se à atribuição e exigem alguma explicação.

Em primeiro lugar a denotação do fluxo $(var \leftarrow exp ; S)$ obtém-se substituindo, na denotação de S , a variável var pela expressão exp . Esta é principal regra para alterações no estado: uma atribuição no programa é denotada por uma substituição na denotação do fluxo seguinte.

A regra do `havoc` é um tanto especial. Vimos que esse comando é uma espécie de atribuição para um valor arbitrário. Por isso o que se faz é uma quantificação: consideram-se todos os valores possíveis a que formam o domínio da variável var ; substituindo a variável por qualquer um desses valores, a denotação de S deve ser válida.

Exemplo

Considere-se o problema de verificar a correção da seguinte fórmula FH

$$\{x > 0\} \ x \leftarrow x - 1 \ \{x \geq 0\}$$

assumindo que x é uma variável inteira.

Na linguagem dos programas anotados este triplo pode ser codificado no fluxo

$$S \equiv \text{assume}(x > 0); x \leftarrow x - 1; \text{assert}(x \geq 0); \text{skip}$$

A aplicação das regras WPC da esquerda para a direita, produz

$$\begin{aligned} [S] &= (x > 0) \rightarrow [x \leftarrow x - 1; \text{assert}(x \geq 0); \text{skip}] = \\ &= (x > 0) \rightarrow [\text{assert}(x \geq 0); \text{skip}][x/x - 1] = (x > 0) \rightarrow ((x \geq 0) \wedge \text{True})[x/x - 1] = \\ &= (x > 0) \rightarrow (x - 1 \geq 0) \end{aligned}$$

Esta fórmula é uma tautologia na LIA ou equivalentemente a sua negação é *unsat*.

$$(x > 0) \wedge (x < 1) \text{ é } \textit{unsat}$$

Denotação SPC (“strongest post-condition”)

Na denotação SPC a linguagem base é orientada às pós-condições e é definida pela sintaxe

$$\begin{aligned} \text{Comando} &::= \text{var} \leftarrow \text{exp} \mid \text{havoc } \text{var} \mid \text{assert } \phi \mid \text{assume } \phi \\ \text{Fluxo} &::= \text{skip} \mid \text{Fluxo} ; \text{Comando} \mid \text{Fluxo} \parallel \text{Fluxo} \end{aligned}$$

Esta forma de denotação está orientada para as pós-condições e estas denotam **resultados a alcançar**. Por isso as regras são distintas das da WPC.

Tal como no caso da WPC as regras só se aplicam a fluxos que são invariantes em relação ao colapso de anotações.

1. As variáveis do programa S são convertidas em variáveis livres da denotação $[S]$.
2. A denotação do fluxo skip é o predicado True . Adicionalmente
 - a. A anotação do comando isolado $C \neq \text{skip}$ é a anotação do fluxo $\text{skip}; C$.
 - b. Qualquer fluxo S cuja denotação seja True é denotacionalmente equivalente ao fluxo skip .
3. A denotação da escolha não-determinística $S_0 \parallel S_1$ é a disjunção das denotações dos S_i

$$[S_0 \parallel S_1] \equiv [S_0] \vee [S_1]$$
4. A denotação de um fluxo $S; C$ verifica as regras

$$\circ \ [S; v \leftarrow e] \quad \equiv \quad \exists a \cdot (v = e[v/a]) \wedge [S][v/a]$$

No predicado $[S; v \leftarrow e]$ as variáveis têm valores depois a atribuição. Por isso, o valor de a deve ser interpretado como o valor da variável v antes da atribuição e depois da execução de S .

- $[S; \text{havoc } v] \equiv \exists a \cdot [S][v/a]$
- $[S; \text{assert } \varphi] \equiv [S] \rightarrow \varphi$
- $[S; \text{assume } \phi] \equiv \phi \wedge [S]$

Composição e Escolha

Um ponto que falta discutir é a existência de eventuais propriedades de distributividade entre os operadores composição $;$ e escolha \parallel . Pretende-se averiguar se existem relações entre

$$C; \{S \parallel S'\} \quad \text{e} \quad \{C; S\} \parallel \{C; S'\}$$

e entre

$$\{S \parallel S'\}; C \quad \text{e} \quad \{S; C\} \parallel \{S'; C\}$$

sendo C um comando arbitrário e sendo S e S' fluxos arbitrários.

Note-se que no primeiro par os fluxos são construídos na linguagem orientada às pré-condições enquanto que no segundo par os fluxos são construídos na linguagem orientada às pós-condições.

1º Resultado: Se C é um comando arbitrário e S e S' são fluxos arbitrários, então tem-se

$$C; \{S \parallel S'\} \equiv \{C; S\} \parallel \{C; S'\}$$

no sentido em que são ambos denotados pelo mesmo predicado

Justificação

Para provar este resultado vamos calcular a denotação WPC de ambos os programas fazendo com que C seja cada uma das 4 formas de comandos: atribuição, havoc, assume e assert.

1. $[v \leftarrow e; \{S \parallel S'\}] \equiv [S \parallel S'][v/e] \equiv ([S] \wedge [S'])[v/e] \equiv [S][v/e] \wedge [S'][v/e] \equiv [\{v \leftarrow e; S\} \parallel \{v \leftarrow e; S'\}]$
2. Para os 3 restantes comandos procede-se do mesmo modo

2º Resultado: Sejam S e S' fluxos arbitrários e C um comando

- a. $\{S \parallel S'\}; C \Rightarrow \{S; C\} \parallel \{S'; C\}$ quando C é da forma $\text{assert } \varphi$.
- b. $\{S \parallel S'\}; C \equiv \{S; C\} \parallel \{S'; C\}$ quando C não é da forma $\text{assert } \varphi$.

Justificação

Vamos usar denotações SPC e percorrer também as 4 formas de comandos começando pelo $\text{assert } \varphi$.

$$1. [\{S \parallel S'\}; \text{assert } \varphi] \equiv ([S] \vee [S']) \rightarrow \varphi \equiv ([S] \rightarrow \varphi) \wedge ([S'] \rightarrow \varphi) \equiv [S; \text{assert } \varphi] \wedge [S'; \text{assert } \varphi]$$

$$\text{Por outro lado } [\{S; \text{assert } \varphi\} \parallel \{S'; \text{assert } \varphi\}] \equiv [S; \text{assert } \varphi] \vee [S'; \text{assert } \varphi]$$

Portanto verifica-se a implicação $[\{S \parallel S'\}; \text{assert } \varphi] \Rightarrow [\{S; \text{assert } \varphi\} \parallel \{S'; \text{assert } \varphi\}]$ mas a implicação em sentido inverso não se verifica no caso geral.

2. Para as formas restantes de comandos pode-se repetir este processo com as regras SPC respectivas. Em cada uma delas as denotações coincidem e por isso os programas são equivalentes.

Estes resultados podem-se estender a programas $S; \{S_0 \parallel S_1\}$ ou $\{S_0 \parallel S_1\}; S$ em que S, S_0 e S_1 são fluxos. Usando os dois resultados anteriores é simples provar por indução na sequência S .

3º Resultado: *Seja S um fluxo formado por uma sequência de comandos ligados por composição (i.e. em S não intervém o operador escolha). Sejam S_0, S_1 quaisquer fluxos. Então*

- a. $S; \{S_0 \parallel S_1\}$ e $\{S; S_0\} \parallel \{S; S_1\}$ são equivalentes.
- b. $\{S_0 \parallel S_1\}; S$ e $\{S_0; S\} \parallel \{S_1; S\}$ são equivalentes quando S não contém anotações $\text{assert } \varphi$.

Se S contiver anotações assert , então $[\{S_0 \parallel S_1\}; S] \Rightarrow [\{S_0; S\} \parallel \{S_1; S\}]$.

Transformadores de Predicados

Em alternativa à transformação de triplos $\{\phi\} P \{\varphi\}$ num fluxo $\text{assume } \phi; P; \text{assert } \varphi$ pode-se usar os transformadores de predicados

$$\varphi \mapsto \text{wp}_P(\varphi) \quad \text{e} \quad \phi \mapsto \text{sp}_P(\phi)$$

que definimos no Capítulo 4.

Neste caso a correção assume uma das formas

$$\phi \rightarrow \text{wp}_P(\varphi) \quad \text{é tautologia}$$

ou

$$\text{sp}_P(\phi) \rightarrow \varphi \quad \text{é tautologia}$$

Os operadores wp e sp constroem-se a partir das duas formas de denotação que vimos atrás

Para a pré-condição mais fraca

- Escolha

$$\text{wp}_{S \parallel R}(\varphi) \equiv \text{wp}_S(\varphi) \wedge \text{wp}_R(\varphi)$$

- Skip

$$\text{wp}_{\text{skip}}(\varphi) \equiv \varphi$$

- Composição

$$\text{wp}_{C;S} : \varphi] \equiv \text{wp}[C](\text{wp}_S(\varphi))$$

onde

- $\text{wp}[var \leftarrow exp] \equiv \varphi \mapsto \varphi[var/exp]$
- $\text{wp}[\text{havoc } var] \equiv \varphi \mapsto \bigwedge_a \varphi[var/a]$
- $\text{wp}[\text{assert } \alpha] \equiv \varphi \mapsto (\alpha \wedge \varphi)$
- $\text{wp}[\text{assume } \alpha] \equiv \varphi \mapsto (\alpha \rightarrow \varphi)$

Para a pós-condição mais forte

- Escolha

$$\text{sp}_{S \parallel R}(\varphi) \equiv \text{sp}_S(\varphi) \vee \text{sp}_R(\varphi)$$

- Skip

$$\text{sp}_{\text{skip}}(\varphi) \equiv \varphi$$

- Composição

$$\text{sp}_{S;C}(\varphi) \equiv \text{sp}[C](\text{sp}_S(\varphi))$$

onde

- $\text{sp}[var \leftarrow exp] \equiv \varphi \mapsto \exists a \cdot (v = e[v/a]) \wedge \varphi[v/a]$
- $\text{sp}[\text{havoc } var] \equiv \varphi \mapsto \exists a \cdot \varphi[var/a]$
- $\text{sp}[\text{assert } \alpha] \equiv \varphi \mapsto (\varphi \rightarrow \alpha)$
- $\text{sp}[\text{assume } \alpha] \equiv \varphi \mapsto (\alpha \wedge \varphi)$

Ciclos

Os ciclos não fazem parte na linguagem base dos programas anotados; no entanto é possível garantir, em programas anotados, a correção parcial de um qualquer triplo FW da forma

$$\{\phi\} \ W \ \{\varphi\}$$

em que

$$W \equiv \text{while } b \text{ do } S$$

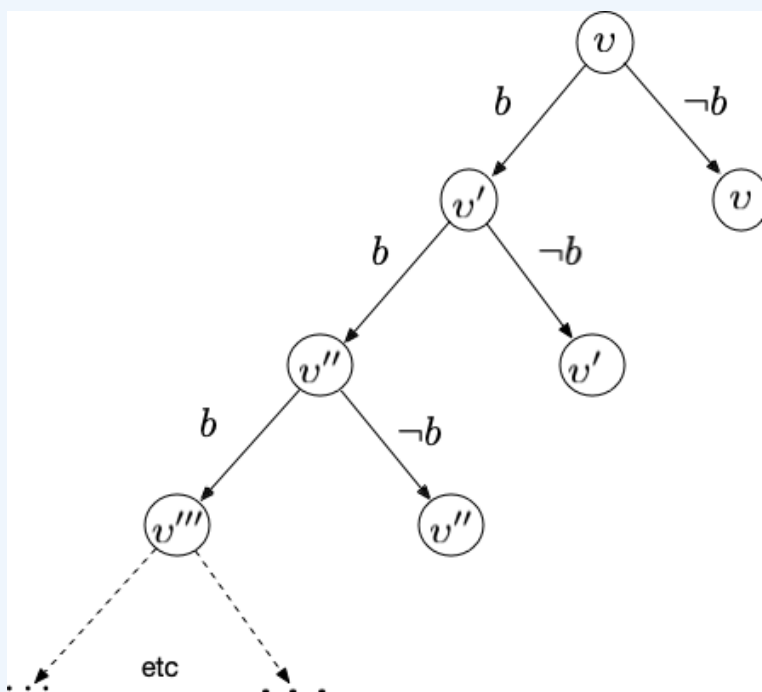
e em que b é uma expressão boolena e S é um fluxo na linguagem de programas anotados.

Este ciclo não pode ser construído na linguagem base dos programas anotados; no entanto pode ser definido recursivamente nessa linguagem: basta escrever

$$W \equiv \{ \text{assume } b ; S ; W \} \parallel \{ \text{assume } \neg b ; \text{skip} \}$$

Justificação

O programa W , como sistema de transições de estado, pode ser representado pela árvore



1. Se, por hipótese, se aceita que o programa termina, então isto é equivalente a afirmar-se que a árvore é finita.
2. As transições marcadas com b implementam a mudança de estado provocada pela execução do corpo do ciclo S . Na linguagem de programas anotados isso é equivalente a um fluxo

$$\{ \text{assume } b ; S \}$$
3. As transições marcadas com $\neg b$ não modificam os valores das variáveis v . Isso é descrito por

$$\{ \text{assume } \neg b \}$$

4. Após a transição $\text{assume } \neg b$ o fluxo termina e o estado das variáveis v é o estado no final do ciclo.

Porém, após a transição $\{ \text{assume } b ; S \}$, o ciclo não termina; o valor das variáveis após esta transição pode ser ou não o valor no final do ciclo. Se não terminar volta repetir-se W .

Neste curso vai-se usar três abordagens à verificação da correção parcial do triplo $\{ \phi \} W \{ \phi \}$.

Em primeiro lugar vamos usar a atribuição universal **havoc** v para aproximar o ciclo por um programa não cíclico cuja correção força a correção parcial do ciclo. Essa garantia resulta de no comando não-cíclico se considerar todos os valores possíveis das variáveis do ciclo e provar que, para cada um desses valores, o programa está correto.

Em segundo lugar vamos usar **invariantes** ϑ e provar por indução a correção de W a partir da sua definição recursiva. Invariantes são predicados que mantêm o seu valor lógico com a execução do corpo do ciclo S : na semântica operacional um invariante representa um conjunto de estados para a qual S , como transição de estados, é um “loop”.

Em último lugar vamos usar técnicas de **unfold** de ciclos. Isto é vamos aproximar W por um conjunto de fluxos lineares (sem usar escolhas $\square \parallel$) finitos. Cada um desses fluxos é analisado como um programa anotado e sem ciclos.

Solução iterativa de definição recursiva

Seja

$$H \equiv \text{assume } \phi ; W ; \text{assert } \varphi$$

com

$$W \equiv \text{while } b \text{ do } S \equiv \{ \text{assume } b ; S ; W \} \parallel \{ \text{assume } \neg b ; \text{skip} \}$$

A forma mais directa de determinar a denotação do programa H consiste na determinação iterativa de programas H_k que serão corretos se e só se o ciclo W executa exatamente k vezes e com a precondição ϕ e a pós-condição φ .

Representando a ação de S através de um transformador de predicados wp_S associado a esse programa, pode-se construir a sequência das denotações $[H_k]$ da seguinte forma

$$\begin{aligned} [H_0] &\equiv \phi \rightarrow \neg b \wedge \varphi \\ [H_k] &\equiv \phi \rightarrow b \wedge \text{wp}_S([H_{k-1}]) \quad \text{para } k > 0 \end{aligned}$$

Formalmente, como por hipótese o ciclo termina, a denotação de H será

$$[H] \equiv \bigvee_{k=0}^{\infty} [H_k]$$

Isto sugere um algoritmo iterativo em que se calcula um acumulador $A_k \equiv \bigvee_{\ell=0}^k [H_\ell]$ e procura-se um limite superior para este acumulador; isto é, procura-se

$$[H] \equiv \lim_{k \rightarrow \infty} A_k$$

1. Se $k = 0$ calcula-se $[H_0]$ como está indicado acima e inicializa-se acumulador $A_0 \equiv [H_0]$
2. Para $k > 0$ calcula-se $[H_k]$ e testa-se se $A_{k-1} \rightarrow [H_k]$ é tautologia. Se for tautologia, então o ciclo termina com o limite calculado como $[H] \equiv A_{k-1}$.

3. Se $A_{k-1} \rightarrow [H_k]$ não for tautologia, então faz-se $A_k \equiv A_{k-1} \vee [H_k]$, incrementa-se k uma unidade e volta-se a executar o ponto 2.
4. Determinado o limite $[H]$ verifica-se se é tautologia; isto porque o programa H é correto se e só se $[H]$ é tautologia. Para isso verifica-se se a sua negação $\neg[H]$ é unsat.

Uso do comando havoc

Seja v o conjunto de todas as variáveis que ocorrem no corpo do ciclo.

Seja W^* o seguinte programa anotado.

$$W^* \equiv \text{havoc } v ; \{ \{ \text{assume } b ; S ; \text{assume False} \} \parallel \{ \text{assume } \neg b \} \}$$

Então, para todos os predicados ϕ e φ , verifica-se na lógica de Floyd-Hoare

$$\{\phi\} W^* \{\varphi\} \implies \{\phi\} W \{\varphi\}$$

Assumindo que W termina, o programa W^* aproxima W substituindo uma árvore finita mas com um número desconhecido de níveis por uma outra árvore com um número fixo de níveis.

Para isso impõe duas modificações na definição recursiva:

- i. A invocação recursiva de W , no primeiro fluxo, é substituída por um comando que força a validade de qualquer pós-condição.

O comando `assume False` verifica essa condição. Para qualquer pós-condição `assert φ` tem-se

$$[\text{assume False} ; \text{assert } \varphi] \equiv \text{False} \rightarrow \varphi \equiv \text{True}$$

Por isso o fluxo `{ assume False ; assert φ }` pode ser substituído por `skip` sempre que ocorra num programa.

- ii. O programa que resulta da 1ª substituição

$$P \equiv \text{assume } \phi ; \{ \{ \text{assume } b ; S \} \parallel \{ \text{assume } \neg b ; \text{assert } \varphi \} \}$$

não é suficiente para assegurar a correção de $\{\phi\} W \{\varphi\}$. Isto porque:

Note-se que P só usa um nível da árvore. Logo, mesmo sabendo que P é correto, não é possível conhecer o estado no último nível da árvore (onde φ é calculado), a partir do estado no primeiro nível (onde ϕ é calculado).

A menos, obviamente, que se percorra toda a árvore. Ou então se assegurarmos que isso ocorre qualquer que seja o estado no 1º nível. Essa é a função do comando `havoc v` colocado no 1º nível da árvore antes da escolha não-determinística.

Com esta inclusão temos um programa $P \equiv \{\phi\} W^* \{\varphi\}$ que será

$$P \equiv \text{assume } \phi ; \text{havoc } v ; \{ \{ \text{assume } b ; S \} \parallel \{ \text{assume } \neg b ; \text{assert } \varphi \} \}$$

cuja correção implica a correção de

$$\{\phi\} \text{ while } b \text{ do } S \text{ od } \{\varphi\}$$

Em resumo

$$\begin{array}{l} \text{A correção do triplo } \{\phi\} W^* \{\varphi\} \text{ é equivalente à correção do programa anotado} \\ P \equiv \text{assume } \phi ; \text{havoc } v ; \{ \{ \text{assume } b ; S \} \parallel \{ \text{assume } \neg b ; \text{assert } \varphi \} \} \end{array}$$

Usando as regras da denotação WPC, a denotação deste programa calcula-se

$$[P] \equiv \phi \rightarrow \bigwedge a \cdot (b[v/a] \rightarrow [S][v/a]) \wedge (\neg b[v/a] \rightarrow \varphi[v/a])$$

Exemplo

Considere-se o triplo FH

$$\{x > 0\} \text{ while } x \neq 0 \text{ do } x \leftarrow x - 1 \text{ od } \{x = 0\}$$

Pela regra acima, a sua denotação será

$$(x > 0) \rightarrow \bigwedge a \cdot (a \neq 0 \rightarrow \text{True}) \wedge (a = 0 \rightarrow a = 0)$$

que é uma tautologia.

Invariantes

A análise de ciclos usando **havoc** produz apenas uma aproximação à correção de ciclos. Se a aproximação W^* produzir um triplo $\{\phi\} W^* \{\varphi\}$ correto para, então o triplo $\{\phi\} W \{\varphi\}$ será correto. Porém o inverso não é válido: se aproximação não produzir um triplo correto, não se pode concluir que $\{\phi\} W \{\varphi\}$ não está correto.

É necessário, nesse caso, investigar outras técnicas e a procura de **invariantes de ciclo** é frequentemente usada. Vamos assumir sempre que previamente se provou a terminação de W .

Considere-se de novo a definição recursiva de W

$$W = \{ \text{assume } b ; S ; W \} \parallel \{ \text{assume } \neg b \} \quad (1)$$

e a definição de um triplo de Hoare através do comando

$$H \equiv \{ \text{assume } \phi ; W ; \text{assert } \varphi \} \quad (2)$$

Substituindo em (2) a definição (1) e aplicando as regras do colapso das anotações e as regras de composição com escolha obtém-se uma aproximação $H^* \Rightarrow H$ definida pela equação

$$H^* = \{ I ; H^* \} \parallel \{ T \} \quad (3)$$

em que I, T são os seguintes programas anotados

- $I \equiv \text{assume } (b \wedge \eta) ; S ; \text{assert } \eta$
- $T \equiv \text{assume } (\neg b \wedge \eta) ; \text{assert } \varphi$
- com η uma qualquer proposição tal que $\phi \rightarrow \eta$ é tautologia

Note-se que tanto I como T são programas descritos na LPA e, por isso, a sua correção pode ser feita usando qualquer umas das técnicas descritas na secção anterior: resumidamente calculando a respetiva denotação e verificando se essa denotação é uma tautologia. Então

Se I e T forem ambos programas corretos então qualquer solução H^* de (3) é correcta e consequentemente H é correto.

Portanto

A correção parcial do triplo $\{\phi\}W\{\varphi\}$ é verificada procurando encontrar uma proposição η , designada por **invariante**, tal que são tautologias

- $(b \wedge \eta) \rightarrow \text{wp}_S(\eta)$
- $(\neg b \wedge \eta) \rightarrow \varphi$
- $\phi \rightarrow \eta$

Justificação

Caso I e T forem corretos então as respetivas denotação são ambas equivalentes a True o que significa que ambos são equivalentes ao fluxo skip . Portanto a equação (3) reescreve-se, neste caso, como

$$H^* = \{\text{skip}; H^*\} \parallel \{\text{skip}\}$$

que tem como solução $H^* = \text{skip}$. Portanto H^* é correto e porque se tem $H^* \Rightarrow H$, também H é correto.

Um predicado ϕ que verifique as hipóteses deste resultado (i.e. I e T são corretos) designa-se um **invariante do ciclo**. A metodologia dos invariantes para provar a correção de ciclos que terminam consiste na procura de um invariante ϕ e na verificação de que esse predicado é realmente um invariante.

Exemplo

Considere-se de novo o triplo de Hoare apresentado no exemplo anterior

$$\{x \geq 0\} \text{ while } x \neq 0 \text{ do } x \leftarrow x - 1 \text{ od } \{x = 0\}$$

Vamos provar a correção deste triplo usando o invariante $\phi \equiv (x \geq 0)$. Temos os dois programas

- $I \equiv \text{assume}(x \geq 0) \wedge (x \neq 0); x \leftarrow x - 1; \text{assert}(x \geq 0)$
- $T \equiv \text{assert}(x \geq 0) \wedge (x = 0) \rightarrow (x = 0)$

Usando a denotação WPC, a correção destes programas é a verificação que são tautologias cada um dos predicados:

- i. $(x > 0) \rightarrow (x \geq 0)[x/x-1] \equiv (x > 0) \rightarrow (x-1 \geq 0)$
- ii. $(x \geq 0 \wedge x = 0) \rightarrow (x = 0)$

“Single Assignment Unfold” (SAU)

A terceira abordagem para analisar a correção de um triplo $\{\phi\} W \{\varphi\}$, sendo

$$W \equiv \text{while } b \text{ do } S \text{ od}$$

passa por “esticar” (**unfold**) a execução do ciclo numa aproximação formada por uma sequência finita numero finito de execuções do “corpo do ciclo”.

A metodologia para provar a correção do triplo $\{\phi\} W \{\varphi\}$ consiste em calcular os diversos W_n sucessivamente, até que se encontre um para o qual o programa

$$\text{assume } \phi; W_n \text{ assert } \varphi$$

esteja correto.

Nesta abordagem vamos representar denotações W_n como um predicado que tem as variáveis livres v no programa. Teremos assim predicados $W_n(v)$ que vamos reconstruir iterativamente como vamos indicar em seguida.

A interpretação desejada para $W_n(v)$ é

$W_n(v)$ é válido quando num estado inicial definido pelo valor de v o ciclo termina em exatamente n passos e verifica a pós-condição.

Adicionalmente

A denotação do corpo do ciclo S é uma função de transição $S(v, v')$ envolvendo os valores das variáveis antes e depois da execução de S .

Desta forma, é simples determinar iterativamente os predicados $W_n(v)$ para $n \geq 0$.

- $W_0(v) \equiv \neg b(v) \wedge \varphi(v)$

No estado v , o ciclo termina com correção e em 0 iterações se imediatamente $b(v)$ é falso e $\varphi(v)$ é verdadeiro.

- $W_n(v) \equiv b(v) \wedge (\bigwedge v' \cdot S(v, v') \rightarrow W_{n-1}(v'))$ par todo $n > 0$

No estado v o ciclo termina corretamente em $n > 0$ iterações se o controlo $b(v)$ é verdadeiro e, para todo o estado v' que transite de v numa execução do corpo do ciclo, o ciclo termina corretamente em $n - 1$ passos.

O quantificado $\bigwedge v'$ é implementado declarando uma nova variável. Isto é equivalente a uma “atribuição única”: a variável v , antes de lhe ser atribuído um novo valor, preserva o antigo valor criando uma cópia e é a essa cópia que é atribuído o novo valor. Deste modo a n -ésima iteração vai ter $n + 1$ variáveis distintas.

O algoritmo SAU consiste em calcular sucessivamente os vários predicados $W_n(v)$ e testar

$$\phi(v) \rightarrow \bigvee_n W_n(v)$$

é uma tautologia. O algoritmo para com a mensagem *sucesso* logo que tal iteração seja encontrada.

Normalmente a implementação desta metodologia impõe um limite ao número de iterações que podem ser calculadas com os recursos computacionais disponíveis. Se o limite for ultrapassado sem que se verifique a condição de paragem, o algoritmo termina com a mensagem *falha*.

A seguinte implementação é uma versão não-otimizada deste algoritmo

```
from pysmt.shortcuts import *
from pysmt.typing import *

# Auxiliares
def prime(v):
    return Symbol("next(%s)" % v.symbol_name(), v.symbol_type())
def fresh(v):
    return FreshSymbol(tyename=v.symbol_type(), template=v.symbol_name()
+"_%d")

# A classe "Single Assignment Unfold"
class SAU(object):
    """Trivial representation of a while cycle and its unfolding."""
    def __init__(self, variables, pre , pos, control, trans, sname="z3"):

        self.variables = variables          # variables
        self.pre = pre                      # pre-condition as a predicate in
"variables"
        self.pos = pos                     # pos-condition as a predicate in
"variables"
        self.control = control             # cycle control as a predicate in
"variables"
        self.trans = trans                 # cycle body as a binary transiti
on relation
                                           # in "variables" and "prime varia
bles"

        self.prime_variables = [prime(v) for v in self.variables]
        self.frames = [And([Not(control),pos])]
            # inializa com uma só frame: a da terminação do ciclo
```

```

self.solver = Solver(name=sname)

def new_frame(self):
    freshs = [fresh(v) for v in self.variables]
    b = self.control
    S = self.trans.substitute(dict(zip(self.prime_variables, freshs)))
    W = self.frames[-1].substitute(dict(zip(self.variables, freshs)))

    self.frames.append(And([b , ForAll(freshs, Implies(S, W))]))

def unfold(self, bound=0):
    n = 0
    while True:
        if n > bound:
            print("falha: número de tentativas ultrapassa o limite %d
"%bound)
            break

        f = Or(self.frames)
        if self.solver.solve([self.pre, Not(f)]):
            self.new_frame()
            n += 1
        else:
            print("sucesso na tentativa %d "%n)
            break

```

Exemplo

Modelar o ciclo

```
while (x > 0) do x = x - 1 od
```

com a pré-condição $\phi \equiv (0 \leq x) \wedge (x \leq 6)$ e a pós-condição $\varphi \equiv (x = 0)$

```

# constantes auxiliares
N = Int(6)
zero = Int(0)
um   = Int(1)

```

```
# 0 ciclo
x = Symbol("x",INT)
variables = [x]

pre = And(LE(zero,x),LE(x,N))      # pré-condição
pos = Equals(x,zero)                # pós-condição
cond = GT(x , zero)                 # condição de controlo do ciclo
trans = Equals(prime(x),x - um)     # corpo do ciclo como uma relação de t
ransição

W = SAU(variables, pre, pos, cond, trans)

#Run
W.unfold(6)
```