Model Checking CTL

PAQUET Michaël

Université Libre de Bruxelles

Résumé Le "model-checking" est une technique générale de "vérification automatique de systèmes informatiques". Elle permet donc de prouver, de façon automatique (à l'aide d'un algorithme) qu'un système est correct ... ou de détecter des bugs. Au cours de notre rapport, nous allons donc expliquer de manière plus détaillée ce qu'est le model-checking CTL et comment celui-ci fonctionne d'un point de vue algorithmique. Ensuite, nous vérifierons via une implémentation qui nous est propre le fonctionnement de ce modèle.

Table des matières

Rέ	ésumé	······
In	trodu	ction
1	$_{ m Cha}$	pitre 1
	1.1	Du graphe aux arbres de recherche
	1.2	Computational Tree Logic (CTL)
	1.3	CTL Model Checking

Introduction

Avec l'évolution technologique faisant acte de présence jours après jours, la plupart des services, informatique ou non, sont maintenant gérés via des système informatiques vérifiant leur bon fonctionnement. Mais pour certains services, il est impératif que ces systèmes fonctionnent correctement.

Prenons l'exemple d'une voie ferrée. Dans ce cas de figure-ci, il est impératif que les portes soient fermées lorsque le train traverse le passage à niveau. Comme dit précédemment, un système informatique s'occupera de gérer cela.

Mais puisqu'on ne peut pas se permettre la moindre erreur, nous nous devons de vérifier que le système n'échouera jamais, et c'est dans ce cas de figure que le *Model Checking* fut créé et utilisé.

2 PAQUET Michaël

Au cours de l'explication de ce qu'est le model checking CTL, nous passerons donc en revue chacun des points de vue qu'on peut adopter lorsqu'on parle de *Model Checking CTL*.

Le premier point que nous aborderons sera l'aspect analytique du modèle (Qu'estce qu'on doit vérifier?). Lors de ce chapitre, nous allons montrer la façon dont on découpe un système pour en faire des structures propice à l'analyse et à la vérification. Des structures comme les *Kripke models* ou encore les arbre seront bien évidemment abordées. Une fois ces objets observés, nous étudierons la façon dont on peut vérifier l'efficacité d'un système.

1 Chapitre 1

1.1 Du graphe aux arbres de recherche

Pour pouvoir analyser un système et pouvoir vérifier son efficacité, il est utile de le dériver en un graphe. Afin d'imager nos propos, reprenons l'exemple de la voie ferrée :

imaginons donc une voie ferrée sur laquelle aucun train ne circule. La voie est donc vide. On peut constate là un premier état de notre voie ferrée, l'état vide. Lorsque notre voie est vide, il se peut qu'à tout moment, un train soit en approche, et qu'on doive commencer à fermer les portes. Après quoi la voie sera occupée par le train pour qu'ensuite celui-ci reparte et laisse la voie vide.

Un tel système peut être représenté sous cette forme :

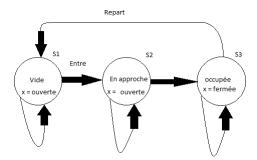


FIGURE 1. Modèle Kripke

Avec x étant une variable propositionnelle pour déterminer l'état des portes. Un tel modèle est appelé $Kripke\ Model$.

Par convention, le modèle Kripke:

$$K = (V, S, S_0, I, R)$$

est le modèle Kripke dont :

- 1. V{ouverte, se ferme, fermée} est un ensemble fini de propositions atomiques.
- 2. S{vide, en approche, occupée} est en ensemble fini d'état.
- 3. S_0 est l'état initial.
- 4. $\bf I: S \to 2^v$ est la fonction qui lie chaque états avec les propositions qui y sont liées.
- 5. R est l'ensemble des relations entre chacun des états.

Nous avons donc un graphe cyclique dont le nombre d'états est fini. Il est intéressant de voir que lorsque l'on créer un arbre sur base d'un tel graphe, celui-ci sera infini dû au carractère cyclique du graphe. Faisons le travail de transformer ce graphe en un arbre :

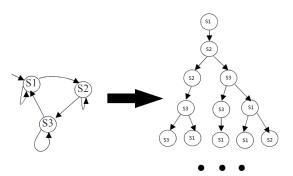


FIGURE 2. du Modèle Kripke à l'arbre de recherche

C'est maintenant grâce à de telles structures que nous allons pouvoir analyser notre système et vérifier que celui-ci soit infaillible.

1.2 Computational Tree Logic (CTL)

La syntaxe de la $Computational\ Tree\ Logic$ utilise des formule booléennes : True et False sont donc des formules CTL.

Les variables propositionnelles sont des formules CTL.

Ainsi, si φ et ψ sont des formules CTL alors : $\neg \varphi$, $\varphi \wedge \psi$ et $\varphi \vee \psi$ le sont aussi.

En plus de cela, plusieurs opérations sont également des formules CTL:

- EX φ : φ apparait dans un des états suivants.
- EF φ : Dans au moins un chemin, φ apparait dans un état future.
- EG φ : Dans au moins un chemin, φ apparait dans tous les états futures.
- $\mathrm{E}[\varphi \cup \psi]$: Dans au moins un chemin, φ apparait jusqu'à ce que ψ apparaisse.

4 PAQUET Michaël

Les opérations ici citées sont à chaque fois des "There exists" (EX = Exists next), mais il existe également les opérations "For All".

Ainsi, AX φ : φ apparait dans **tous** les états suivants. AF, AG, A \cup sont donc aussi des opérations valables.

Voici à titre d'exemple un schéma pour se donner une idée de ce que EF et AFsignifient:

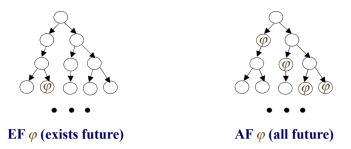


FIGURE 3. Exemple

A titre d'exemple toujours, essayons d'appliquer ces formules avec l'exemple de la figure 1.

Propriétés validées :

- $(AX \text{ ouverte})(S_1)$: En effet, lorsqu'on démarre de S_1 , on peut aller vers S_1 soit S_2 , et la variable propositionnelle pour ces deux états est "ouverte".
- (EF ouverte)(S_3)
- (AF fermée)(S_1)

Propriétés non validées :

— (AX fermée) (S_3)

De ces opérateurs découlent pas mal de propriétés. En voici une liste non exhaustive:

- $-- \neg AX \varphi \Leftrightarrow EX \neg \varphi$
- ¬ AF $\varphi \Leftrightarrow EG \neg \varphi$
- AF $\varphi \Leftrightarrow A[\text{true} \cup \varphi]$
- AG $\varphi \Leftrightarrow \varphi \wedge AX AG \varphi$
- AF $\varphi \Leftrightarrow \varphi \vee$ AX AF φ
- A[false $\cup \varphi$] \Leftrightarrow E[false $\cup \varphi$] = φ
- $\begin{array}{l} \text{ A}[\varphi \cup \psi] \Leftrightarrow \psi \vee (\varphi \wedge \text{AX A}[\varphi \cup \psi]) \\ \text{ E}[\varphi \cup \psi] \Leftrightarrow \psi \vee (\varphi \wedge \text{EX E}[\varphi \cup \psi]) \\ \text{ A}[\varphi \text{ W } \psi] \Leftrightarrow \neg \text{ E}[\neg \psi \cup (\neg \varphi \wedge \neg \psi)] \end{array}$

Maintenant que nous avons fait un tour non exhaustif de ce qu'était la syntaxe de CTL, abordons la sémantique :

— Soit φ une formule CTL, alors :

$$K, s \vDash \varphi$$

signifie que φ est vérifié à l'état s. La plupart du temps, K est omis puisque nous toujours au sein du même modèle Kripke.

- $\pi = \pi^0 \pi^1$... est un chemin.
- π^0 est l'état initial (la racine).
- π^{i+1} est un des états succédant π^i .

A nouveau, une série de propriétés découle des définitions précédentes :

- $-- \text{ AX } \varphi \Leftrightarrow \forall \pi \cdot \pi^1 \vDash \varphi$
- EX $\varphi \Leftrightarrow \exists \pi \cdot \pi^1 \vDash \varphi$
- AG $\varphi \Leftrightarrow \forall \pi \cdot \forall i \cdot \pi^{i} \vDash \varphi$
- EG $\varphi \Leftrightarrow \exists \pi \cdot \forall i \cdot \pi^{i} \vDash \varphi$
- AF $\varphi \Leftrightarrow \forall \pi \cdot \exists i \cdot \pi^{i} \vDash \varphi$
- EF $\varphi \Leftrightarrow \exists \pi \cdot \exists i \cdot \pi^{i} \vDash \varphi$
- $-- \ \mathbf{A}[\varphi \ \cup \ \psi] \Leftrightarrow \forall \pi \cdot \exists i \cdot \pi^{\mathbf{i}} \vDash \psi \wedge \forall j \cdot 0 \leq j < i \Rightarrow \pi^{\mathbf{j}} \vDash \varphi$
- $E[\varphi \cup \psi] \Leftrightarrow \exists \pi \cdot \exists i \cdot \pi^{i} \vDash \psi \land \forall j \cdot 0 \leq j < i \Rightarrow \pi^{j} \vDash \varphi$

 $\underline{\text{D\'efinition}}$: Une formule CTL est ACTL si elle n'utilise que les connecteurs universels temporels (AX, AF, AG, AU).

 $\underline{\text{D\'efinition}}$: Une formule CTL est ECTL si elle n'utilise que les connecteurs existentiels temporels (EX, EF, EG, EU).

 $\underline{\text{D\'efinition}}$: Les formules CTL qui ne sont ni ACTL ni ECTL sont appelées mixtes.

Grâce à la syntaxe et à la sémantique que nous avons évoqué, il est maintenant possible de parler de la sécurité et la vivacité d'un système.

 $\underline{\text{D\'efinition}}$: Un système sûre implique qu'il ne se passera jamais quelque chose de mauvais. AG \neg bad

 $\underline{\text{D\'efinition}}$: Un système vivace implique que quelque chose de bien arrivera toujours. AG AF good

1.3 CTL Model Checking