SAT s diferenciálními rovnicemi Diplomová práce

Kolárik Tomáš kolarto5@fit.cvut.cz

Vedoucí práce: doc. Dipl.-Ing. Dr. techn. Stefan Ratschan

22. května 2018

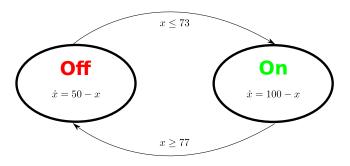
11 slajdů, 10 minut

Obsah prezentace

- Motivace.
- ② Cíle práce.
- Ukázkové úlohy.
- Výsledky.
- Sealizace.

Motivační příklad

- Ke spolehlivé činnosti přístroje je nutné dodržet provozní teplotu.
- Řešení: použití termostatu.



- Termostat popíšeme automatem.
 - Rozsah povolené teploty specifikujeme jako invarianty (nejsou na obrázku).
- Jak verifikovat správnou funkci termostatu?
 - Tj. dodržení invariant.

Motivace (1)

- Používanou spolehlivou metodou garance dodržení specifikací je formální verifikace.
 - K tomu je nutné sestavit matematický model systému.
- Dnes hojně využívaný způsob: SAT.
 - ► SAT: Problém Booleovské splnitelnosti (angl. Boolean satisfiability).

Problém

- Vestavné systémy interagují s fyzikálním okolím.
- Přirozený popis fyzikálních jevů: diferenciální rovnice.
 - Ordinary differential equation (ODE).
- SAT (ani jeho aritmetická rozšíření) neumí ODE.

Motivace (2)

Současný stav

- Řešiče kombinující SAT a soustavy ODE již existují.
- K řešení ODE ale používají intervalovou aritmetiku.
- Důsledky:
 - Umožňují intervalové počáteční podmínky ODE.
 - Garantují maximální dosaženou chybu.
 - Ale jsou pomalé.

Cíl práce

K řešení ODE použít klasické numerické metody:

- Vyžadují jednoznačné počáteční podmínky.
- Garantují (jen) konvergenci dosažené chyby.
- Mohou být méně přesné, ale jsou rychlejší.
 - Jsou používány v průmyslových aplikacích.

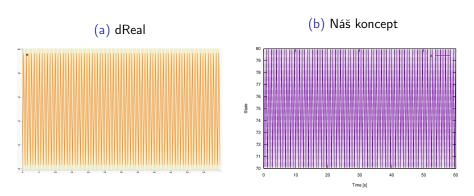
Cíle práce

- Ověřit koncept, který k řešení ODE používá klasické numerické metody.
 - Kombinovat zvolené řešení ODE s řešením problému SMT.
 - SMT: Satisfiability Modulo Theories (rozšíření SAT o aritmetické teorie).
 - Realizovat prototypovou implementaci řešiče SMT a ODE.
- 2 Srovnat výkonnost prototypu se stávajícím řešičem dReal.
 - dReal pochází z disertační práce na Carnegie Mellon University.

Ukázkové úlohy (1)

Termostat

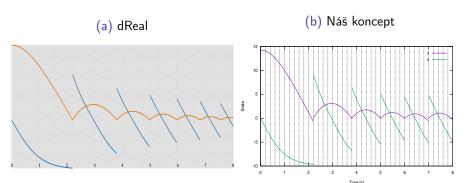
- x . . . provozní teplota.
- Nutné dodržet invariant $70 \le x \le 80$.
- Systém je řízen časem o fixní periodě.
- Srovnání délky výpočtu dReal a našeho prototypu: 46 a 0,5 s.



Ukázkové úlohy (2)

Skákající míč

- x ... výška míče, v ... rychlost.
- Nutné dodržet invariant $x \ge 0$ (nezávisle na časové periodě).
- Systém je řízen *událostmi* (změna pád/odraz).
- Srovnání délky výpočtu dReal a našeho prototypu: 0,1 a 0,5 s.
- Naše implementace je (zatím) nevhodná.
 - ▶ Kvůli nutnosti časté kontroly invariant (nezávisle na časové periodě).

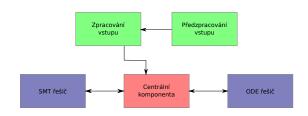


Výsledky

- Náš prototyp si v některých úlohách počíná mnohem rychleji než dReal.
 - Zatím se jedná zejména o úlohy řízené časem (časovou periodou).
- Tj. podařilo se mi potvrdit, že zvolený koncept je nadějný pro lepší použití v praxi.
- Velký rozdíl ve výpočtu úloh s pevnými a intervalovými podmínkami.
 - Intervalové podmínky lze aproximovat výčtem hodnot v logickém součtu.
 - ▶ I dReal si pak počíná mnohem rychleji.

Realizace

- Vstupní jazyk je podobný standardu SMT-LIB.
 - Přidány makra pro parametrizované generování kódu.
- SMT i ODE řešič realizovány jako výměnné samostatné komponenty.
- Centrální komponenta zajišťuje:
 - vzájemnou komunikaci řešičů,
 - prohledání všech potřebných vstupních kombinací.



Závěr

- Cílem bylo aplikovat odlišný přístup v integraci ODE.
 - Použít potenciálně méně přesné, ale rychlejší metody.
 - Kombinovat ODE s problémem SAT či jeho rozšířením.
- Navržený koncept jsem aplikoval v prototypové implementaci.
- Prototyp jsem srovnal se stávajícím řešičem dReal.
 - V některých úlohách jsem dosáhl výrazně rychlejšího výpočtu.
 - Podařilo se mi potvrdit zvolený koncept.
- Prototyp přijímá vstupní jazyk, který lze parametrizovat pomocí maker.
- Na práci budu navazovat v doktorském studiu.