Лекция 10. Моделирование памяти Си-программы

Цель лекции

Построить аксиоматику для памяти Си-программы. Оценить допущения, на которые приходится идти для получения аксиоматики, допускающей эффективное разрешение солверами условий верификации.

Язык Си: инфраструктурные особенности

- Язык Си имеет разные версии (С90, С99, С11, С17,...)
- Язык Си имеет разные диалекты (ANSI C, GCC C,...)
- Семантика Стандарта языка Си не фиксирована:
 - поведение, определяемое платформой (компилятором + архитектурой компьютера)
 - неопределенное поведение
- При компиляции Си-программы допустимы оптимизации, при которых поведение программы может измениться

Язык Си: как поставить задачу верификации?

- Если многое в языке Си зависит от того, чего нет в программе, как можно строго поставить задачу о верификации программы?
- Можно ли это сделать так, чтобы не пришлось передоказывать правильность той же программы, если до этого у нас были неверные предположения о платформе? о ключах компиляции?
- Решение №1: дополнить задачу верификации спецификацией платформы? Какие плюсы и минусы?
- Решение №2: запретить использовать платформо-зависимые особенности языка Си при верификации? Какие плюсы и минусы?

Содержание

- Вспоминаем указатели
- 2 Вырабатываем интуицию в модели памяти
- 3 Модель памяти

```
Правильно ли здесь используются указатели? Что делает этот код?

void print__intar(const int *v, size_t n)
{
    for (int i = 0; i < n; ++i) {
        printf("%d ", v[i]);
    }
}
```

```
Правильно ли здесь используются указатели? Что делает этот код?

int vector __init(vector *v, size_t n)
{
    v->capacity = v->size = n;
    v->data = malloc(n * sizeof *v);
    return v->data ? 0 : 1;
}
```

Правильно ли здесь используются указатели? Что делает этот код?

```
int *a1 = malloc(10 * sizeof *a1);
int *a2 = (int *)malloc(10 * sizeof *a2);
```

```
Правильно ли здесь используются указатели? Что делает этот код? char *strcpy(char *d, const char *s) { char *r = d; while (*r++=*s++); return d; }
```

```
Правильно ли здесь используются указатели? Что делает этот
код?
char *memmove(void *d, const void *s, size t n)
    if (d + n < s \mid | s + n < d) {
         return memcpy(d, s, n);
    } else {
         void *t = malloc(n);
        memcpy(t, s, n);
         memcpy(d, t, n);
         free(t):
         return d;
```

Правильно ли здесь используются указатели? Что делает этот код? typedef struct node { struct node *next: int data: } Node; void push(Node **list , int v) Node *head = malloc(sizeof *head); $head \rightarrow next = *list$; $head \rightarrow data = v$: *list = head;

Содержание

- 1 Вспоминаем указатели
- 2 Вырабатываем интуицию в модели памяти
- 3 Модель памяти

Попробуйте придумать алгоритм построения модели программы, подходящий для всех следующих примеров.

```
void f1(int *a, int n) { ... }
void f() {
   int mm[10];
   f1(&mm[3], 4);
}
```

Всегда ли параметр-указатель означает начало массива?

```
void f2(int *a, int n, int *v) { ... }
```

Всегда ли параметр-указатель означает, что функция получает массив (отдельный блок памяти)?

```
void f3(int *a1, int n1, int *a2, int n2) { ... } Всегда ли эта функция получает два массива (отдельных блока памяти)?
```

```
int Vector__resize(struct Vector *v, int newsize) {
    ... realloc ...
}
```

Как записать постусловие, что эта функция может аллоцировать новый блок памяти? (1 - что блок аллоцируется, 2 - что блока не было раньше) Какие входные данные нужны, чтобы записать это постусловие?

```
int main(int argc, char *argv[]) { ... }
```

Сколько массивов (отдельных блоков памяти) нужно передать как входные данные этой функции?

Выводы из примеров

- Кроме своих аргументов, функции получают неявно еще входные данные - блоки памяти.
- Блоки памяти это массивы фиксированного размера (такие были на прошлой лекции).
- Количество блоков памяти иногда трудно, а иногда невозможно определить по тексту программы.

Содержание

- 1 Вспоминаем указатели
- 2 Вырабатываем интуицию в модели памяти
- Модель памяти

Блоки

Блок – это массив, как выбрать тип элемента массива? Всегда ли ответ на этот вопрос однозначный?

```
void replace(int *data, size_t sz)
{
      ...
}
...
char buf[1024];
replace((int *)buf, n);
...
```

Множество блоков

- Модель памяти это множество блоков. Что делать, если нужны блоки с разным типом элемента массива?
- Решение №1: все массивы должны быть из байтов какие плюсы и минусы этого решения?
- Решение №2: для каждого типа элемента иметь отдельное множество блоков – какие плюсы и минусы этого решения?

Указатели

- В Си указатели привязаны к блокам. Прибавление числа к указателю не меняет блок указателя.
- Какие указатели можно сравнивать на больше-меньше?
 Только указатели из одного блока.
- Какие указатели можно сравнивать на равенство? (ответ не такой очевидный из-за возможных оптимизаций в компиляторе!) – 3 случая!

Типы указателя

- Могут ли быть у одного блока указатели разных типов?
- Ответ не такой очевидный, т.к. приходится учитывать возможные оптимизации в компиляторе.
- Каким должен быть тип указателя и тип блока в Why3? (с учетом ответа на предыдущий вопрос)

Состав модели памяти: типы-символы

- тип-символ memory вся модель памяти
- тип-символ block блок
- тип-символ pointer указатель

Соотношения

- каждый memory содержит множество из block-ов
- каждый block имеет массив array
- любой block может быть allocated или не allocated (allocable)
- любой pointer имеет block и индекс в его массиве
- любой pointer может быть равен NULL

Предикатные и функциональные символы, val-примитивы

- любой pointer является valid (валидным, корректно разыменуемым), если он указывает внутрь block, который allocated
- val-примитивы адресной арифметики: shiftPtr, subPtr
- val-примитивы для блоков: malloc, free
- val-примитивы для указателей (разыменование): writePtr, readPtr

Первые определения - первые проблемы

- Попробуйте определить спецификацию для readPtr должна нормально получиться
- Попробуйте определить спецификацию для writePtr получится слишком много кванторов! Как их уменьшить?
 Переделать модель памяти.
- Надо иметь всего один массив (для значений по указателям). Как тогда определить индексы и адреса начала блока? Массив надо заменить просто на отображение указателей в значения.
- И отделить множество блоков от этого отображения.
 Получаются 2 отдельных типа, совместно представляющих модель памяти: отображение и множество блоков с их статусом (allocated/not allocated).

Определяем отображения

Типы

```
type block
type pointer 't = (block, int) (* 't is necessary
because pointers shift saves the type of pointer *)
type alloc_table = Map.map block int
(* alloc_table[block] >= 0 — block is allocated
    and here is its size;
    alloc_table[block] < 0 — block is allocable *)
type memory 't = Map.map (pointer 't) 't</pre>
```

Дополнительные символы

```
function blockOf (p: pointer 't): block
 = let (b, o) = p in b
function offsetOf (p: pointer 't): int
 = let (b, o) = p in o
function getSz (a: alloc table) (b: block): int
 = Map.get a b
function setSz (a: alloc table) (b: block)
(sz: int): alloc table = Map. set a b sz
function select (m: memory 't) (p: pointer 't): 't
 = Map.get m p
function store (m: memory 't) (p: pointer 't)
(v: 't): memory 't = Map. set m p v
```

Дополнительные символы

```
function blockLen (a: alloc table)
  (p: pointer 't): int = getSz a (blockOf p)
predicate allocable (a: alloc table)
                    (p: pointer 't)
   = blockLen a p < 0
predicate allocated (a: alloc table)
                   (p: pointer 't)
   = not (allocable a p)
predicate freeable (a: alloc table)
                   (p: pointer 't)
   = allocated a p / offsetOf p = 0
```

Дополнительные символы

```
predicate valid (a: alloc table) (p: pointer 't)
   = 0 <= offsetOf p < blockLen a p
predicate valid range (a: alloc table)
                      (p: pointer 't) (n: int) =
    0 \le offsetOf p < blockLen a p - n
predicate same block (p p2: pointer 't) =
    blockOf p = blockOf p2
function shiftP (p: pointer 't)(n: int): pointer 't
= let (b, o) = p in (b, o + n)
function subP (p p2: pointer 't): int
= let (b, o) = p in let (b2, o2) = p2 in o - o2
```

val-примитивы

```
val readPtr (a: alloc table) (m: memory 't)
            (p: pointer 't): 't
    requires { valid a p }
    ensures { result = select m p }
val writePtr (a: alloc table) (m: memory 't)
             (p: pointer 't) (v: 't): memory 't
    requires { valid a p }
    ensures \{ result = store m p v \}
val shiftPtr (p: pointer 't) (n: int): pointer 't
    ensures { same block p result }
    ensures { offsetOf result = offsetOf p + n }
val subPtr (p: pointer 't) (p2: pointer 't): int
    requires { same block p p2 }
    ensures { result = offsetOf p - offsetOf p2 }
```

val-примитивы (2)

```
val malloc (a: ref alloc table) (m: memory 't)
    (sz: int): pointer 't
    requires \{ sz >= 0 \}
    ensures {
        blockOf result was allocable
        result is freeable
        blockLen result = sz
        sizes of other blocks are not changed
        allocation statuses of other blocks
              are not changed
```

val-примитивы (3)

Проверьте эффективность этой аксиоматизации модели памяти. Для этого решите следующие задания.

 Напишите на языке Си задачу прошлой лекции с массивом и заменой там одного значения на другое. Напишите модель программы. Напишите спецификацию. Докажите полную корректность модели программы относительно этой спецификации.

Вопросы

- Как промоделировать null?
- Как промоделировать Си-структуры? Массивы из Си-структур?
- Как промоделировать неявное приведение void * к любому указателю? Должен ли этот указатель реально указывать на какой-то определенный тип (допустима ли переинтерпретация памяти)?