

Dafny

Un linguaggio per la verifica funzionale

Lorenzo Quellerba

Università degli Studi di Torino

May 2023

1 Introduzione alla verifica funzionale

- Dafny, un linguaggio con supporto alla verifica funzionale

2 Basi teoriche

- Logica di Floyd-Hoare
- Predicate transformer semantics
- Frame problem
- Dynamic Frames

3 Dafny

- Introduzione a Dafny
- Architettura
- Boogie
- Z3
- Approfondimento linguaggio Dafny
- Ricerca binaria
- Dynamic frames in Dafny
- Albero binario di ricerca

4 Conclusioni

- La verifica funzionale è una tecnica di analisi statica
- L'obiettivo è quello di stabilire con rigore logico la correttezza di un programma relativamente alla specifica del suo comportamento
- Tradizionalmente, il processo di verifica avviene attraverso dimostrazioni su carta o mediante l'uso di proof assistant (processo lungo e che richiede esperienza)
- In particolare ci si concentra sull'automatizzazione del processo

Uno dei requisiti fondamentali alla base di una teoria per la verifica funzionale di programmi è la **modularità**

```
1 class C {  
2   var x:int;  
3   method i()  
4     ensures x>old(x)  
5     {x := x+1;}  
6 }  
7
```

```
1 class Client {  
2   method m0(c: C)  
3     ensures c.x>2*old(c.x)  
4   {  
5     c.x := 2*c.x;  
6     c.i();  
7   }  
8 }
```

L'altro requisito è quello del supporto all'**incapsulamento**

```
1 class C {  
2   var x:int;  
3   method i()  
4     ensures getX() > old(  
5       getX()  
6     {x := x+1;}  
7   method getX()  
8   { return x;}  
9 }
```

```
1 class Client {  
2   method m0(c: C)  
3     ensures c.getX()>2*old(c  
4       .getX())  
5   {  
6     c.x := 2*c.x;  
7     c.i();  
8   }  
9 }
```

Introduzione alla verifica funzionale

- Si presenta Dafny, un linguaggio di programmazione imperativo orientato agli oggetti simile a Java
- Dafny supporta "nativamente" il processo di verifica attraverso *keyword* dedicate all'interno del linguaggio alla definizione della specifica e un SMT solver che si occupa di dimostrare la validità delle verification conditions in modo (semi-)automatico

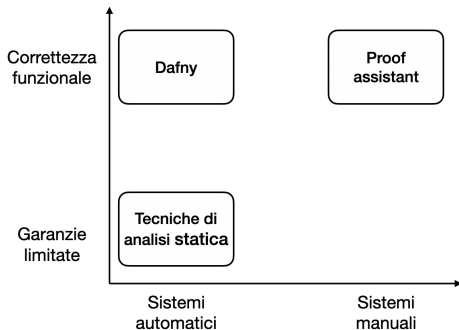


Figure: Sistemi di analisi statica

L'architettura del sistema che si presenta è la seguente

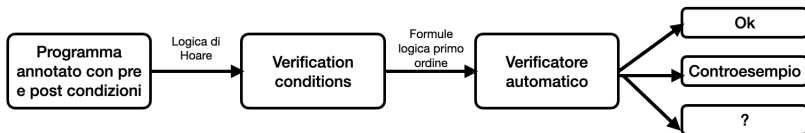


Figure: Processo di verifica

La logica di Floyd-Hoare è una logica di programma presentata come un sistema formale con assiomi e regole di inferenza
Il concetto alla base di tutto il sistema formale è quello della tripla di Hoare

Tripla di Hoare

$$\{P\} C \{Q\}$$

dove P è la preconditione, C è il programma e Q è la postcondizione

A partire dalla tripla si definiscono le regole di inferenza e gli assiomi per tutti i costrutti

Assegnamento

$$\frac{}{\{Q[E/x]\} x := E \{Q\}} \text{Asgn}$$

Conseguenza

$$\frac{P \rightarrow P' \quad \{P'\} C \{Q'\} \quad Q' \rightarrow Q}{\{P\} C \{Q\}} \text{Conseq}$$

Composizione sequenziale

$$\frac{\{P\} C1 \{R\} \quad \{R\} C2 \{Q\}}{\{P\} C1; C2 \{Q\}} \text{Seq}$$

Selezione

$$\frac{\{P \wedge b\} C1 \{Q\} \quad \{P \wedge \neg b\} C2 \{Q\}}{\{P\} \text{IF } b \text{ THEN } C1 \text{ ELSE } C2 \{Q\}} \text{If}$$

Iterazione

$$\frac{\{P \wedge b\} C \{P\}}{\{P\} \text{WHILE } b \text{ DO } C \{P \wedge \neg b\}} \quad \text{While}$$

Example

Esempio di derivazione

$$\frac{\begin{array}{c} x = 0 \rightarrow 2 + 1 = 3 \quad \frac{\{2 + 1 = 3\} y := 2 \{y + 1 = 3\}}{\{x = 0\} y := 2 \{y + 1 = 3\}} \text{Asgn} \\ \{x = 0\} y := 2 \{y + 1 = 3\} \end{array}}{\frac{\{y + 1\} x := y + 1 \{x = 3\}}{\{x = 0\} y := 2; x := y + 1 \{x = 3\}} \text{Asgn} \quad \text{Conseq}}$$

L'utilizzo della logica di Floyd-Hoare nella verifica funzionale risente di tre problemi

- ❶ l'assenza di una strategia esplicita per costruire una derivazione
- ❷ l'obbligo di dover dimostrare implicazioni logiche nella regola della conseguenza
- ❸ l'assenza di supporto alla *modularità* del ragionamento se si introduce lo *heap*

Predicate transformer semantics

- La semantica dei *predicate transformer* è un'idea introdotta da Dijkstra
- Definiscono la semantica di un linguaggio di programmazione assegnando ad ogni comando del linguaggio una funzione totale tra due predicati sullo spazio degli stati dei comandi
- Sono una riformulazione della logica di Hoare in delle strategie complete per costruire derivazioni valide
- Forniscono un algoritmo per ridurre il problema di verificare una tripla di Hoare nella verifica di una formula in logica del primo ordine
- Intuitivamente, fanno un'esecuzione simbolica dei comandi trasformandoli in predicati
- Ne esistono due tipi
 - la weakest precondition wp
 - la strongest postcondition sp

Definizione wp

Dato un comando C e una postcondizione Q , un predicato è la *weakest precondition* se

- la tripla $[wp(C,Q)]C[Q]$ è valida
- per ogni P tale per cui $[P]C[Q]$ è valida allora $P \implies wp(C,Q)$

Si definisce una regola per il calcolo di wp per ogni costrutto del linguaggio

wlp per l'assegnamento

$$wlp(x:=e, Q) = Q[x/e]$$

wlp per la composizione sequenziale

$$wlp(C1;C2, Q) = wlp(C1, wlp(C2,Q))$$

wlp per la selezione

$$wlp(\text{IF } b \text{ THEN } C1 \text{ ELSE } C2, Q) = (b \implies wlp(C1, Q)) \wedge (\neg b \implies wlp(C2, Q))$$

wlp per l'iterazione

$$wlp(\text{WHILE } \{I\} \text{ b DO } C, Q) = I, \text{ dove } I \text{ rappresenta l'invariante}$$

Per verificare che $\models \{P\}C\{Q\}$ quindi

- 1 si calcola $wp(C, Q)$
- 2 si verifica che l'implicazione $P \implies wp(C, Q)$ sia **valida**

Frame problem

Descrivendo formalmente i cambiamenti in un sistema, come specificare quali parti dello stato del sistema non sono influenzate dal cambiamento?

- In un contesto modulare è un problema particolarmente complesso

Frame problem

```
1 class Node {
2   var v:int;
3   var next:Node;
4 }
5 class List {
6   var c: Node;
7
8   constructor()
9     ensures len() == 0
10  {c := null;}
11
12  function len() returns int
13  {len_aux();}
14
15  function len_aux(p:Node) returns int
16  {
17    p = null ? 0 : 1+len_aux(p.next)
18  }
19 }
```


Frame problem

```
1 var A,B : List;  
2 A := new List;  
3 B := new List;  
4 assert A.len() == 0;
```

- Dimostrare che l'asserzione è vera è impossibile
- Il costruttore assicura che $len() == 0$ ma non garantisce nulla rispetto a ciò che potrebbe succedere durante $B := new List$; (ad esempio modifiche a $A.c$)
- Non c'è un modo per esprimere che "nessuna variabile del client è interessata dalla modifica" perché le variabili del client sono sconosciute
- Non è possibile esprimere il fatto che solo il campo c del nuovo oggetto è modificato, il client non conosce i dettagli implementativi interni
- Non c'è un modo per esprimere la presenza o l'assenza di *abstract aliasing*

- L'idea alla base dei dynamic frames è quella dell'introduzione dei *footprint* di metodi e funzioni
- Il *footprint* rappresenta l'insieme di campi che un metodo o una funzione può leggere o modificare (intuitivamente, l'insieme di locazioni di memoria da cui dipende nel calcolo)
- Nel caso di un metodo si introduce la keyword *modifies*, nel caso di una funzione la keyword *reads*

Dynamic frames

Un *dynamic frame* è una funzione pura la cui valutazione produce un insieme di campi (una **regione**)

- Con l'aggiunta del *footprint* è ora possibile verificare l'asserzione mostrata in precedenza, è sufficiente garantire che il *footprint* del metodo *len()* è disgiunto da quello del costruttore di *B*
- Allo stesso modo è ora possibile per esempio esprimere proprietà come l'assenza di cicli all'interno della lista, proprietà che prima erano inesprimibili
- L'aggiunta dei *footprint* però non è sufficiente, sono necessarie altre due convenzioni
 - *swinging pivots*
 - *self framing*

Swinging pivots

Swinging pivots

Sia S l'insieme di dynamic frames presenti nel *footprint* di un metodo. Il valore di qualsiasi dynamic frame in S può essere aumentato solo da locazioni presenti in qualche altro dynamic frame in S o da posizioni appena allocate

```
1 // Nel footprint e' presente solo repr(): il suo valore
2 // puo' essere incrementato solo da nuove locazioni
3 method insert(x:int)
4     modifies repr()
5 // Nel footprint sono presenti repr() e p.repr().
6 // repr() puo' essere aumentato solo da locazioni
7 // precedentemente in p.repr() o da nuove locazioni
8 method prepend(p:List)
9     reads p.repr()
10    modifies repr()
```

Per esprimere questa convenzione si fa ricorso alla keyword **fresh**

Self framing

Dynamic frames che sono sconosciuti ad un metodo m e che sono disgiunti dal suo footprint, non devono cambiare quando m è invocato: il footprint di un dynamic frame deve essere il dynamic frame stesso

```
1 function rep() returns reg
2   reads rep();
3 { rep_aux(); }
4
5 function rep_aux(p: Node) returns reg
6   reads rep_aux()
7 { p = null? {} : {p.v, p.n} + rep_aux(p.n); }
```

Introduzione a Dafny

- Il linguaggio è stato ideato da Rustan Leino durante il suo lavoro presso Microsoft Research
- Supporta sia il paradigma imperativo che quello funzionale
- La specifica formale viene formulata al suo interno attraverso pre-post condizioni, invarianti di ciclo, metriche per la terminazione e una implementazione dei dynamic frames (il nome Dafny nasce dalla permutazione di alcune lettere di *dynamic frames*)
- Il supporto per l'interazione con l'utente è quasi inesistente fatto salvo per l'istruzione *print*



Figure: Rustan Leino

Architettura del sistema

- In questa presentazione si fa riferimento alla versione 3.12 del linguaggio
- I file Dafny hanno estensione *.dfy*
- L'installazione di Dafny in realtà non installa solo il linguaggio col suo compilatore ma l'intero sistema sottostante dedicato alla verifica

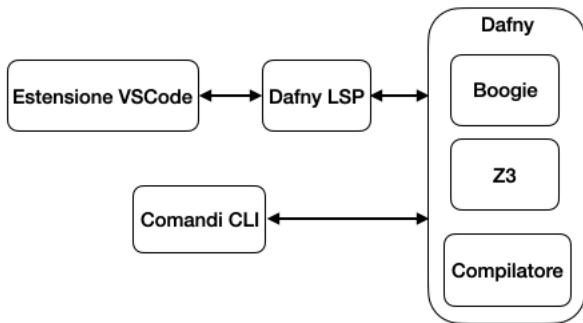


Figure: Componenti del sistema Dafny

Architettura del sistema

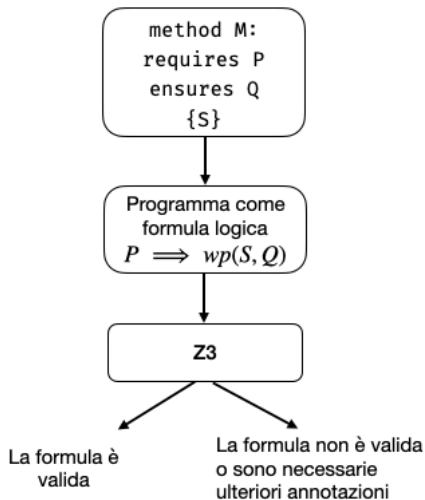


Figure: Processo di verifica

- Boogie è un linguaggio intermedio di verifica creato da Microsoft Research
- È progettato per essere un layer intermedio per la costruzione di verificatori di programmi per altri linguaggi (VCC, Dafny, Chalice)
- Ci sono sostanzialmente due motivi per utilizzare un linguaggio intermedio
 - lo sviluppo del linguaggio "front-end" è indipendente dalla metodologia di verifica
 - non è necessario che il verificatore sia in grado di comprendere la semantica di linguaggi diversi, è sufficiente che comprenda Boogie

- La sintassi e le caratteristiche di Boogie sono altamente tecniche, per comprenderne ad alto livello il funzionamento si riporta un esempio

```
1 int BinarySearch(int[] a, int len, int key)
2 // precondition: 0 <= len <= |a| and forall i :: 0 <= i <= len - 2 and
3 // forall j :: i + 1 <= j <= len - 1 ==> a[i] < a[j]
4 {
5     int low = 0;
6     int high = len;
7     while (low < high)
8     // invariante: 0 <= low <= high <= len <= |a| and
9     // forall i :: 0 <= i <= low - 1 ==> a[i] < key and
10    // forall i :: high <= i <= len - 1 ==> a[i] > key
11    {
12        //Ricerca dell'elemento mediano
13        int mid = low + (high - low) / 2;
14        int val = a[mid];
15        if (key < val) {
16            low = mid + 1;
17        } else if (val < key) {
18            high = mid;
19        } else {
20            return mid;
21        }
22    }
23    return -1;
24 }
25 // postcondizione: (0 <= result ==> a[result] = key) and
26 // (result < 0 ==> forall i :: 0 <= i <= len - 1 ==> a[i] != key)
```

- La semantica di ogni costrutto del linguaggio "ad alto livello" è definita in termini del linguaggio intermedio
- Ad esempio,

```
1 // if (cond) S; else T;
2 {assume cond; S;} [] {assume !cond; T;}
3 // while (cond) inv S[x,y] dove x e y sono le variabili
  di programma modificate dal loop
4 assert inv; // controllo invariante in entrata
5 havoc x,y; // salto ad una interazione arbitraria
6 assume inv;
7 {
8     assume guard;
9     S;
10    assert inv; // controllo che l'invariante sia
    mantenuta
11    assume false;
12    []
13    assume !guard; //uscita dal loop
14 }
```

Boogie

```
1  int BinarySearch(int[] arr, int len, int key){
2      l1: assume pre
3      l2: int low = 0;
4      l3: int high = len;
5      l4: assert inv;
6      l5: havoc low, high;
7      l6: assume inv;
8      l7: {
9          m1: assume (low < high);
10         // Ricerca dell'elemento mediano
11         int mid = low + (high - low) / 2;
12         int val = a[mid];
13         m2: {
14             n1: assume (key < val);
15             n2: low = mid + 1;
16             []
17             n3: assume !(key < val);
18             n4: assume (val < key);
19             n5: high = mid;
20             []
21             n6: assume !(key < val);
22             n7: assume !(val < key);
23             n8: assert post[result := mid]
24             n9: assume false
25         }
26         m3: assert inv;
27         m4: assume false;
28         []
29         m5: assume !(low < high);
30     }
31     l8: assert post[result := -1]
32 }
```

```

    wp(BinarySearchC(a, len, key), true)
≡ {expand BinarySearchC}
    wp( $\ell_1; \ell_2; \ell_3; \ell_4; \ell_5; \ell_6; \ell_7; \ell_8$ , true)
≡ { $\ell_1$  : assume pre}
    pre  $\implies$  wp( $\ell_2 \ell_3; \ell_4; \ell_5; \ell_6; \ell_7; \ell_8$ , true)
≡ { $\ell_2$  : int low = 0; }
    pre  $\implies$  let low = 0 wp( $\ell_3; \ell_4; \ell_5; \ell_6; \ell_7; \ell_8$ , true)
≡ { $\ell_3$  : int high = len; }
    pre  $\implies$  let low = 0, high = len wp( $\ell_4; \ell_5; \ell_6; \ell_7; \ell_8$ , true)
≡ { $\ell_4$  : assert inv}
    pre  $\implies$  let low = 0, high = len inv  $\wedge$  wp( $\ell_5; \ell_6; \ell_7; \ell_8$ , true)
≡ { $\ell_5$  : havoc low, high}
    pre  $\implies$  let low = 0, high = len inv  $\wedge \forall low, high .$  wp( $\ell_6; \ell_7; \ell_8$ , true)
≡ { $\ell_6$  : assume inv}
    pre  $\implies$  let low = 0, high = len inv  $\wedge \forall low, high .$  inv  $\implies$  wp( $\ell_7; \ell_8$ , true)
≡ { $\ell_8$  : assert post[result  $\leftarrow$  -1]}
    pre  $\implies$  let low = 0, high = len inv  $\wedge \forall low, high .$  inv  $\implies$  wp( $\ell_7$ , post[result  $\leftarrow$  -1])

```

$$\begin{aligned}
& wp(\ell_7, post[result \leftarrow -1]) \\
\equiv & \{ \ell_7 : \{ m_1; m_2; m_3; m_4 \} \parallel m_5 \} \\
& wp(\{ m_1; m_2; m_3; m_4 \} \parallel m_5, post[result \leftarrow -1]) \\
\equiv & \{ \text{by semantics of } \parallel \} \\
& wp(m_1; m_2; m_3; m_4, post[result \leftarrow -1]) \wedge wp(m_5, post[result \leftarrow -1]) \\
\equiv & \{ m_5 : \text{assume } \neg(low < high) \} \\
& wp(m_1; m_2; m_3; m_4, post[result \leftarrow -1]) \wedge (\neg(low < high) \implies post[result \leftarrow -1]) \\
\equiv & \{ m_4 : \text{assume false} \} \\
& wp(m_1; m_2; m_3, \text{true}) \wedge (\neg(low < high) \implies post[result \leftarrow -1]) \\
\equiv & \{ m_3 : \text{assert inv} \} \\
& wp(m_1; m_2, inv) \wedge (\neg(low < high) \implies post[result \leftarrow -1]) \\
\equiv & \{ m_1 : \text{assume } low < high \} \\
& (low < high \implies wp(m_2, inv)) \wedge (\neg(low < high) \implies post[result \leftarrow -1]) \\
\equiv & \{ \text{by a full unfolding of } wp(m_2, inv) \} \\
& \left(\begin{array}{l} low < high \implies \\ \quad \text{let } mid = low + (high - low)/2 \\ \quad \text{let } val = a[mid] \\ \quad (key < val \implies inv[low \mapsto mid + 1]) \wedge \\ \quad (\neg(key < val) \wedge (val < key) \implies inv[high \mapsto mid]) \wedge \\ \quad (\neg(key < val) \wedge \neg(val < key) \implies post[result \mapsto mid]) \end{array} \right) \wedge \\
& (\neg(low < high) \implies post[result \leftarrow -1])
\end{aligned}$$

```

pre  $\implies$ 
let low = 0
let high = len
inv  $\wedge$ 
 $\left( \begin{array}{l} \forall low, high . inv \implies \\ \quad \neg(low < high) \implies post[result \mapsto -1] \\ \quad \left( \begin{array}{l} low < high \implies \\ \quad \text{let } mid = low + (high - low)/2 \\ \quad \text{let } val = a[mid] \\ \quad (\text{key} < val \implies inv[low \mapsto mid + 1]) \wedge \\ \quad (\neg(\text{key} < val) \wedge (val < \text{key}) \implies inv[high \mapsto mid]) \wedge \\ \quad (\neg(\text{key} < val) \wedge \neg(val < \text{key}) \implies post[result \mapsto mid]) \end{array} \right) \end{array} \right)$ 

```

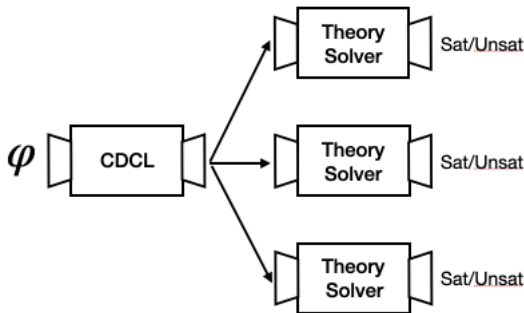
- Questa formula rappresenta il programma sottoforma di formula logica che deve essere risolta dall'SMT solver

- Z3 è un SMT solver progettato dal gruppo RiSE (Research in Software Engineering) di Microsoft Research
- È stato sviluppato per risolvere problemi della verifica di programmi
- Tra le teorie supportate sono presenti
 - aritmetica lineare
 - array, liste
 - funzioni non interpretate
 - uguaglianze
 - quantificatori



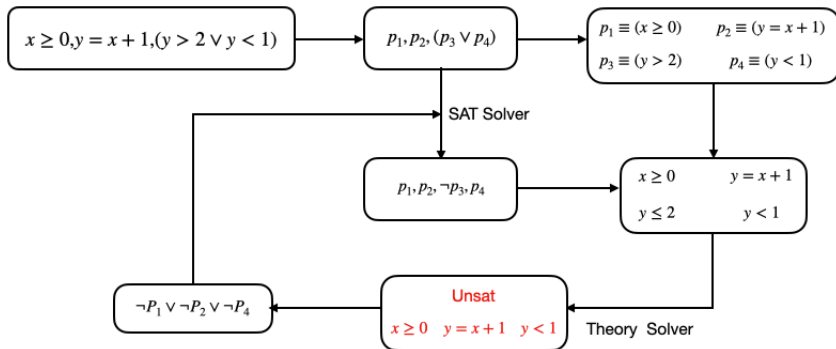
SMT solver per la verifica funzionale

- L'obiettivo è stabilire la validità di una formula ϕ
- Il problema della dimostrazione di validità di una formula si può ridurre al problema di dimostrare la soddisfacibilità di $\neg\phi$
- Un SMT solver estende il problema della soddisfacibilità di una formula in logica proposizione (SAT problem) ad una formula *FOL* attraverso le *teorie*



SMT solver per la verifica funzionale

- Intuitivamente il funzionamento può essere schematizzato nel seguente modo



Example

- 1 Si supponga di partire dalla congiunzione delle seguenti formule:

$$f(f(x) - f(y)) = a$$

$$f(0) = a + 2$$

$$x = y$$

- 2 La formula contiene sia aritmetica lineare che la teoria delle funzioni non interpretate, vanno separate attraverso la *purificazione*

$$f(e_1) = a$$

$$e_1 = f(x) - f(y)$$

- 3 A sua volta e_1 può ulteriormente essere scomposta in

$$e_1 = e_2 - e_3$$

$$e_2 = f(x)$$

$$e_3 = f(y)$$

Example

4 Lo stesso procedimento si applica per $f(0) = a + 2$

$$f(e_4) = e_5$$

$$e_4 = 0$$

$$e_5 = a + 2$$

5 Ora le formule sono scomposte in due teorie:

- Quelle nella teoria delle funzioni non interpretate

$$f(e_1) = a$$

$$e_2 = f(x)$$

$$e_3 = f(y)$$

$$f(e_4) = e_5$$

$$x = y$$

- Quelle nella teoria dell'aritmetica

$$e_1 = e_2 - e_3$$

$$e_4 = 0$$

$$e_5 = a + 2$$

$$x = y$$

Example

- 6 Considerando le formule nella teoria delle funzioni non interpretate, nella teoria è contenuta una regola che afferma che se $x = y$ allora $f(x) = f(y)$. Applicando la regola si ottiene $f(x) = f(y)$ e siccome $f(x) = e_2$ e $f(y) = e_3$ allora $e_2 = e_3$
- 7 L'uguaglianza $e_2 = e_3$ viene aggiunta all'insieme di formule della teoria dell'aritmetica
- 8 A questo punto il risolutore della teoria dell'aritmetica può scoprire che $e_2 - e_3 = 0$ e che quindi $e_1 = e_4$
- 9 Questa scoperta viene restituita al risolutore della teoria delle funzioni non interpretate da cui si ottiene che $a = e_5$

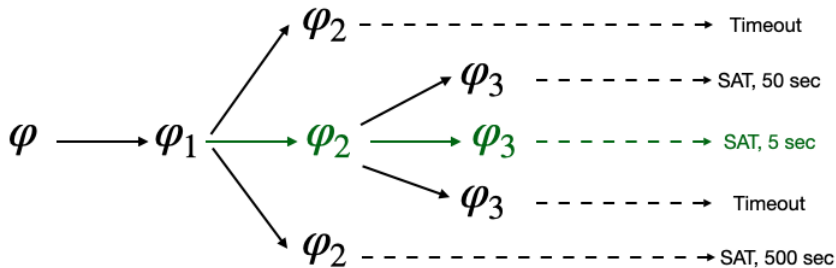
Example

10 L'insieme finale di vincoli è il seguente (interamente nella teoria dell'aritmetica)

- $e_1 = e_2 - e_3$
- $e_4 = 0$
- $e_5 = a + 2$
- $x = y$
- $e_2 = e_3$
- $a = e_5$

11 $a = e_5$ e al tempo stesso $e_5 = a + 2$, da cui si conclude che la formula originaria è insoddisfacibile

SMT solver per la verifica funzionale



Un programma Dafny è composto da 4 "blocchi" fondamentali

- Funzioni
- Predicati
- Metodi
- Classi


```
1 function Nome<T>(a: A, b: B): T
2   requires _precondizione_
3   reads _frame di memoria_
4   ensures _postcondizione_
5   decreases _metrica di terminazione_
6 {
7   Corpo
8 }
```

- Le funzioni sono *ghost* di default a meno che non vengano definite come *function method*
- Sono funzioni nel senso matematico, non possono avere *side-effects*

```
1 predicate sorted(a: array<int>)  
2     reads a  
3 {  
4 forall j, k :: 0 <= j < k < a.Length ==> a[j] <= a[k]  
5 }
```

- Sono identici alle funzioni ma possono ritornare esclusivamente un valore booleano

```
1 method Nome<T>(a: A, b: B) returns (x: X, y: Y)
2   requires _precondizione_
3   modifies _frame di memoria_
4   ensures _postcondizione_
5   decreases _metrica di terminazione_
6 {
7   Corpo
8 }
```

- Vari tipi di metodi (costruttori, lemmi, lemmi *twostate*..)
- Può essere reso *ghost* attraverso la dichiarazione *ghost method*
- Non è necessario *return esplicito*, i parametri in input sono immutabili

```
1 class Nome
2 {
3     var nome: tipo
4     constructor(x: tipo)
5         ensures _postcondizione_
6     {
7         Corpo
8     }
9     predicate Valid()
10        reads _frame di memoria_
11    {
12        Corpo
13    }
14    method NomeMetodo(y: tipo)
15        requires _precondizione_
16        modifies _frame di memoria_
17        ensures _postcondizione_
18        decreases _metrica di terminazione_
19    {
20        Corpo
21    }
22 }
```

- Identiche ad altri linguaggi di programmazione (ad esempio Java) fatta eccezione per il *subclassing*

- Il supporto alla verifica funzionale è reso possibile dalle *keyword* riservate alla specifica del comportamento:
 - *requires*
 - *ensures*
 - *decreases*
 - *invariant*
 - *assert*
 - *assume*
 - *reads*
 - *modifies*

- Rappresenta la preconditione
- Se viene omessa, si assume *true*
- Se la preconditione è particolarmente lunga è possibile dividerla in più *requires* diverse che vengono considerate come se fossero in congiunzione tra di loro
- Il verificatore controlla che la preconditione sia soddisfatta ad ogni chiamata

```
1 method FindMax(a: array<int>) returns (i:int)
2   requires a.Length >= 1
```

- Simmetrica a *requires*, rappresenta la postcondizione

```
1 method Find(a:array<int>, key:int) returns (index:int)
2   ensures 0 <= index ==> index < a.Length &&
3     a[index] == key
4   ensures index < 0 ==> forall k ::
5     0 <= k < a.Length ==> a[k] != key
```

- La keyword *decreases* è dedicata alla terminazione
- L'idea è quella di annotare ogni iterazione di un ciclo (o ogni chiamata ricorsiva) con un valore per cui esista una relazione d'ordine (ossia per cui non esistono catene discendenti infinite) e assicurarsi che iterazioni successive decrementino l'etichetta
- L'etichetta prende il nome di *variant*
- Si faccia riferimento al seguente esempio di una funzione che calcola la somma di una lista di numeri interi

```
1 function Sum(xs: seq<int>): int
2   decreases xs;
3 {
4   if xs == [] then 0 else xs[0] + Sum(xs[1..])
5 }
```


- Rappresenta il concetto di invariante per un ciclo
- Esattamente come da definizione, deve essere un'asserzione valida rispettivamente
 - subito prima dell'ingresso nel ciclo
 - alla fine dell'esecuzione del corpo del ciclo
 - all'uscita dal ciclo

- Utilizzata principalmente in fase di *debug* per sincerarsi che certe proprietà che sono "evidenti" per l'utente siano dimostrabili anche dal verificatore
- Sono *ghost statements*
- Talvolta sono necessarie per guidare il processo di verifica

- Utilizzata durante la costruzione di una prova
- Permette la specifica di una formula che il verificatore assumerà come vera senza la necessità di una prova
- Utile per rimandare la verifica di sottoproblemi nell'ambito di una prova più grande
- Un programma contenente *assume* non può essere compilato

Un semplice esempio: successione di Fibonacci

- Come primo semplice programma consideriamo l'implementazione di un metodo che calcoli l' n -esimo numero della successione di Fibonacci
- La definizione matematica è $F_n = F_{n-1} + F_{n-2}$ con $F_1 = F_2 = 1$ e $F_0 = 0$.
- Implementarla direttamente in questo modo avrebbe complessità esponenziale
- L'idea è quella di utilizzare un contatore e calcolare ripetutamente coppie adiacenti di numeri della sequenza fino a quando non viene raggiunto il numero desiderato

Un semplice esempio: BinarySearch

- L'algoritmo di ricerca binaria trova l'indice in cui è presente una chiave all'interno di un array ordinato in tempo logaritmico nel caso peggiore

Algorithm 1 BinarySearch($A[0..n]$, key)

Require: L'array A è ordinato in ordine non decrescente

Ensure: Se key è contenuto in A restituisce l'indice della sua posizione, -1 altrimenti

$low \leftarrow 0$

$high \leftarrow n$

while $low < high$ **do**

 ▷ Invariant: Se la chiave è in $A[0..n]$ allora la chiave è in $A[low..high]$

$mid \leftarrow (low + high)/2$

if $key > A[mid]$ **then**

$low \leftarrow mid + 1$

else if $key < A[mid]$ **then**

$high \leftarrow mid$

else

return mid

end if

end while

return -1

- Per mostrare l'implementazione di strutture dati è necessario approfondire l'implementazione del formalismo dei dynamic frames
- In Dafny i dynamic frames sono implementati attraverso l'uso di campi *ghost* e delle keyword *reads* e *modifies*
- Il *footprint* di un metodo viene rappresentato attraverso variabili *ghost*
- Senza entrare nei dettagli, concretamente la specifica di programmi facenti uso dello *heap* è estremamente **idiomatica**

Representation set

Ogni oggetto composto ha al suo interno una variabile *ghost* che rappresenta l'insieme di oggetti contenuti al suo interno.

```
1 ghost var Repr: set<object>
```

Invariante di struttura

È un predicato solitamente chiamato *Valid* che cattura tutte le proprietà che devono essere vere affinché l'oggetto in questione sia valido

```
1 ghost predicate Valid()  
2   reads this, Repr  
3   ensures Valid() ==> this in Repr  
4 {  
5   this in Repr && ..  
6 }
```

Costruttore

Crea e inizializza un nuovo oggetto

```
1 constructor()  
2   ensures Valid() && fresh(Repr)
```

Funzioni

Una funzione non può avere *side effects* (non può modificare la memoria)

```
1 funtion Fun(a:A):B  
2   requires Valid()  
3   reads Repr
```


Metodi

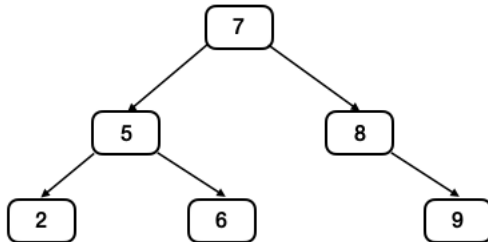
Un metodo a differenza di una funzione può sia leggere che scrivere in memoria

```
1 method Met(a:A) returns (b:B)
2   requires Valid()
3   modifies Repr
4   ensures Valid() && fresh(Repr - old(Repr))
```

Il predicato *Valid()* è un invariante perché viene utilizzato come tale

- Esiste una *feature* del linguaggio che si utilizza con $\{ :autocontracts \}$ che permette di ridurre la quantità di codice *boilerplate*

- Per vedere un esempio di utilizzo dei dynamic frames si illustra l'implementazione di un albero binario di ricerca



- L'impiego di un SMT solver rende il processo di verifica opaco
- "Effetto farfalla" durante la prova
- Un SMT solver non è un oracolo, i limiti al calcolo rimangono
- Alcuni limiti del calcolo possono essere superati da accortezze nel linguaggio (quantificatori)
- Il linguaggio può essere utilizzato anche come *proof assistant* attraverso lemmi e *calc*