**中图分类号：TP 311.5**

**论文编号：10006SY1406108**



硕 士 学 位 论 文

**安全C编译器的构建和形式验证方法的研究与实现**

|  |  |
| --- | --- |
| 作者姓名 | 陈志伟 |
| 学科专业 | 软件工程 |
| 指导教师 | 马殿富教授 |
| 培养院系 | 计算机学院 |

**The Research and implementation of proof algorithm of Program Correctness based on B\* specification language**

A Dissertation Submitted for the Degree of Master

**Candidate: Yin Shunshun**

**Supervisor: Prof. Han Jun**

School of Computer Science & Engineering

Beihang University, Beijing, China

**中图分类号：TP311.5**

**论文编号：10006SY1406108**

硕 士 学 位 论 文

安全C编译器的构建和形式验证方法的研究与实现

作者姓名 陈志伟 申请学位级别 工学硕士

指导教师姓名 马殿富 职 称 教授

学科专业 软件工程 研究方向 软件形式建模与验证

学习时间自 年 月 日 起至 年 月 日止

论文提交日期 年 月 日 论文答辩日期 年 月 日

学位授予单位 北京航空航天大学 学位授予日期 年 月 日

关于学位论文的独创性声明

本人郑重声明：所呈交的论文是本人在指导教师指导下独立进行研究工作所取得的成果，论文中有关资料和数据是实事求是的。尽我所知，除文中已经加以标注和致谢外，本论文不包含其他人已经发表或撰写的研究成果，也不包含本人或他人为获得北京航空航天大学或其它教育机构的学位或学历证书而使用过的材料。与我一同工作的同志对研究所做的任何贡献均已在论文中作出了明确的说明。

若有不实之处，本人愿意承担相关法律责任。

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 学位论文作者签名： |  |  | 日期： 年 月 日 |

学位论文使用授权书

本人完全同意北京航空航天大学有权使用本学位论文（包括但不限于其印刷版和电子版），使用方式包括但不限于：保留学位论文，按规定向国家有关部门（机构）送交学位论文，以学术交流为目的赠送和交换学位论文，允许学位论文被查阅、借阅和复印，将学位论文的全部或部分内容编入有关数据库进行检索，采用影印、缩印或其他复制手段保存学位论文。

保密学位论文在解密后的使用授权同上。

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 学位论文作者签名： | |  |  | 日期： 年 月 日 |
| 指导教师签名： |  | |  | 日期： 年 月 日 |

摘 要

机载软件是安全关键软件，对安全性和可靠性有着极高的要求。随着机载软件向高度综合化、模块化方向发展，机载软件系统设计日益复杂，代码量快速增长，现有的民用航空适航验证标准DO-178B无法融入不断涌现的诸如模型开发与验证、面向对象技术和形式化方法等软件开发的新技术。新的民用航空适航验证标准DO-178C对DO-178B进行了补充和修订，明确将形式化方法引入到机载软件的开发和验证过程中。

相较于传统软件开发方法，形式化方法使用严格的数学方法对软件进行开发，并对最终的软件系统进行形式化验证，从理论上保证软件的正确性，更能满足安全关键软件的安全性和可靠性需求。然而，现有形式化验证方法往往验证过程复杂，且对验证者的理论要求较高，对大规模软件的验证代价十分巨大。基于现有形式化验证方法实现的验证工具，虽然能在一定程度上提高形式化验证的效率，但其使用门槛较高，过度依赖人的交互证明，对循环程序的证明依赖于循环不变式的构造。

针对于现有形式化验证方法和形式化验证工具存在的问题，本文提出了一种基于语境的形式化验证方法，该方法以B\*语言为形式规范语言，从程序的形式化描述推导出其形式化功能逻辑表达式，并通过对功能逻辑表达式正确性的验证完成对程序正确性的验证。该方法提出了语境的概念，用于记录程序证明的状态，辅助用户证明，并使用限定数学归纳法证明循环结构程序，避免了循环不变式的构造。本文基于提出的方法，实现了一个基于语境的形式化验证工具，该工具支持对非循环结构程序的自动证明，大大提高了验证的效率；支持对非循环结构程序的交互证明，能够引导用户给出循环的功能逻辑表达式，降低了证明难度。

关键词：机载软件，形式化验证，B\*语言，语境，限定数学归纳法

**Abstract**

Large airborne software, as the safety critical software, has strict requirement on safety and reliability. As the design of airborne software become more and more complex and the code quantity grows rapidly, DO-178B, existing airbone software airworthiness standard, is difficult to guarantee the high requirement of safety and reliability because it is unable to integrate new techniques such as object-oriented technology and formal method. DO-178C, the newer standard to DO-178B, gives supplement revision to DO-178B and explicitly introduces the formal method to the development and verification of airborne software.

Compared to traditional software development methods, formal methods can theoretically guarantee the correctness of software by using rigorous mathematical methods to develop and verify software, better meeting the high safety and reliability requirement of safety critical software. However, existing formal verification methods usually make process complicated for verification, usage difficult for users and cost large for large-scale software. Although formal verification tools based on existing methods can improve verification efficiency to some extent, they have over-reliance on human interaction and high threshold for usage. Besides, existing tools must design loop invariant which is difficult to find for the verification of loop program.

In order to overcome the problems of verification methods and tools, this paper proposes a new formal verification method which is based on context and uses B\* language as formal specification language. Different from existing verification methods, this method inference the functional logic expression from program, and verify the correctness of program by verifying the correctness of the derived functional logic expression. This method proposes the concept of context and uses context to record the status of program proof. More importantly, this method takes limited mathematical induction into the verification of loop program to avoid the design of loop invariant. Based on proposed method, this paper implements a formal verification tool. This tool can verify the non-loop program automatically so that it will greatly improve the verification efficiency. For the loop program, this tool can guide the user to give the functional logic expression of loop code and reduce the verification difficulty.

**Key words**: airborne software, formal verification, B\* language, context, limited mathematical induction

**目 录**

[第一章 绪论 1](#_Toc471204358)

[1.1 研究背景及意义 1](#_Toc471204359)

[1.2 国内外研究现状 3](#_Toc471204360)

[1.2.1 编译验证 3](#_Toc471204361)

[1.2.2 程序检验 4](#_Toc471204362)

[1.2.3 验证工具 5](#_Toc471204363)

[1.3 研究目标和研究内容 6](#_Toc471204364)

[1.4 课题来源 7](#_Toc471204365)

[1.5 论文的组织结构 7](#_Toc471204366)

[第二章 编译形式化验证相关技术 9](#_Toc471204367)

[2.1 定理证明技术 9](#_Toc471204368)

[2.1.1 形式推理 9](#_Toc471204369)

[2.1.2 逻辑公理系统 10](#_Toc471204370)

[2.1.3 辅助定理证明工具 11](#_Toc471204371)

[2.2 模型检测技术 12](#_Toc471204372)

[2.3 程序检验技术 13](#_Toc471204373)

[2.3.1 编译过程正确性 14](#_Toc471204374)

[2.3.2 基本思想 14](#_Toc471204375)

[2.3.3 证明过程 15](#_Toc471204376)

[2.4 比较 16](#_Toc471204377)

[第三章 编译形式化验证与安全C编译器构建的设计 17](#_Toc471204378)

[3.1 问题分析 17](#_Toc471204379)

[3.2 形式验证过程 18](#_Toc471204380)

[3.3 编译形式化验证方法 19](#_Toc471204381)

[3.3.1 命题逻辑系统 19](#_Toc471204382)

[3.3.2 形式语义 22](#_Toc471204383)

[3.3.3 形式验证方法 24](#_Toc471204384)

[3.3.4 验证方法架构 26](#_Toc471204385)

[3.4 安全C编译器构建方法 28](#_Toc471204386)

[3.4.1 编译技术说明 28](#_Toc471204387)

[3.4.2 编译构建方法 30](#_Toc471204388)

[3.4.3 编译其它方法 34](#_Toc471204389)

[3.5 小结 34](#_Toc471204390)

[第四章 编译形式化验证与安全C编译器构建的关键技术 36](#_Toc471204391)

[4.1 编译形式化验证关键技术 36](#_Toc471204392)

[4.1.1 文法单元和语义 36](#_Toc471204393)

[4.1.2 目标码模式和命题 37](#_Toc471204394)

[4.1.3 推理证明 39](#_Toc471204395)

[4.2 编译形式化验证算法 42](#_Toc471204396)

[4.2.1 命题映射算法 42](#_Toc471204397)

[4.2.2 自动推理算法 43](#_Toc471204398)

[4.2.3 循环交互证明算法 44](#_Toc471204399)

[4.3 安全C编译器构建关键技术 46](#_Toc471204400)

[4.3.1 词法分析方法 46](#_Toc471204401)

[4.3.2 文法单元识别方法 49](#_Toc471204402)

[4.3.3 层级编码方法 53](#_Toc471204403)

[4.4 小结 54](#_Toc471204404)

[第五章 编译验证工具的设计与实现 55](#_Toc471204405)

[5.1 编译验证工具的设计 55](#_Toc471204406)

[5.2 编译验证工具的实现 56](#_Toc471204407)

[5.2.1 编译前端模块 56](#_Toc471204408)

[5.2.2 编译后端模块 60](#_Toc471204409)

[5.2.3 形式验证模块 62](#_Toc471204410)

[5.2.4 用户界面模块 65](#_Toc471204411)

[5.3 系统实验 67](#_Toc471204412)

[5.3.1 实验环境 67](#_Toc471204413)

[5.3.2 实验结果 67](#_Toc471204414)

[5.4 小结 71](#_Toc471204415)

[总结与展望 72](#_Toc471204416)

[论文总结 72](#_Toc471204417)

[工作展望 72](#_Toc471204418)

[附录 74](#_Toc471204419)

[参考文献 80](#_Toc471204420)

[攻读硕士学位期间取得的学术成果 82](#_Toc471204421)

[致谢 83](#_Toc471204422)

**图 目**

[图1 基于语境的形式化验证工具证明流程图 29](#_Toc405155083)

[图2 基于语境的形式化验证工具功能模块图 30](#_Toc405155084)

[图3 加法模拟乘法的B\*程序语法树示例 31](#_Toc405155085)

[图4 B\*语法树结点UML类图 32](#_Toc405155086)

[图5 B\*值类型UML类图 33](#_Toc405155087)

[图6 语义规则映射模块映射规则类图 35](#_Toc405155088)

**表 目**

[表1 Hoare逻辑公里规则及解释 8](#_Toc406689128)

[表2 Hoare逻辑与归纳构造演算比较 13](#_Toc406689129)

[表3 B方法与B\*方法比较 13](#_Toc406689130)

[表4 语境计算算法 20](#_Toc406689131)

[表5 语境计算算法（续） 21](#_Toc406689132)

[表6 程序证明算法Proof\_Program 21](#_Toc406689133)

[表7 程序证明算法Proof\_Program（续） 22](#_Toc406689134)

[表8 赋值语句映射算法Proof\_Assignment 22](#_Toc406689135)

[表9 条件选择语句映射算法Proof\_Selection 23](#_Toc406689136)

[表10 函数调用规则映射算法Proof\_Function\_Call 24](#_Toc406689137)

[表11 返回语句映射算法Proof\_Return 25](#_Toc406689138)

[表12 循环语句映射算法Proof\_While 25](#_Toc406689139)

[表13 循环语句映射算法Proof\_While（续） 26](#_Toc406689140)

[表14 加法模拟乘法程序B\*源代码Multiply\_Use\_Addition 31](#_Toc406689141)

[表15 BNode成员域及成员方法解释 32](#_Toc406689142)

[表16 BNode成员域及成员方法解释（续） 33](#_Toc406689143)

[表17 BStarValue类成员域及成员方法解释 34](#_Toc406689144)

[表18 BStarSet类成员域及成员方法解释 34](#_Toc406689145)

[表19 BStarStruct类成员域及成员方法解释 34](#_Toc406689146)

[表20 ProofStrategy类成员方法解释 35](#_Toc406689147)

[表21 Context类成员方法解释 36](#_Toc406689148)

[表22 AssignmentRule类成员方法解释 36](#_Toc406689149)

[表23 SelectionRule类成员方法解释 36](#_Toc406689150)

[表24 WhileRule类成员方法解释 37](#_Toc406689151)

[表25 FunctionCallRule成员方法解释 37](#_Toc406689152)

[表26 加法模拟乘法的证明序列及功能逻辑表达式 38](#_Toc406689153)

[表27 加法模拟乘法的证明序列及功能逻辑表达式（续） 39](#_Toc406689154)

[表28 进程管理模块数据结构定义 43](#_Toc406689155)

[表29 进程管理模块B\*高层抽象机 43](#_Toc406689156)

[表30 进程管理模块B\*高层抽象机（续1） 44](#_Toc406689157)

[表31 进程管理模块B\*高层抽象机（续2） 45](#_Toc406689158)

[表32 SUSPEND函数需求说明 45](#_Toc406689159)

[表33 SUSPEND函数需求说明（续） 46](#_Toc406689160)

[表34 SUSPEND函数B\*低层抽象机 46](#_Toc406689161)

[表35 SUSPEND函数B\*低层抽象机（续1） 47](#_Toc406689162)

[表 36 SUSPEND函数B\*低层抽象机（续2） 48](#_Toc406689163)

[表37 SUSPEND函数抽象机实现 48](#_Toc406689164)

[表38 SUSPEND函数抽象机实现（续） 49](#_Toc406689165)

[表39 SUSPEND函数形式验证证明序列及功能逻辑表达式 50](#_Toc406689166)

[表40 SUSPEND函数形式验证证明序列及功能逻辑表达式（续1） 51](#_Toc406689167)

[表41 SUSPEND函数形式验证证明序列及功能逻辑表达式（续2） 52](#_Toc406689168)

[表42 SUSPEND函数形式验证证明序列及功能逻辑表达式（续3） 53](#_Toc406689169)

[表43 分区管理 53](#_Toc406689170)

[表44 进程管理 53](#_Toc406689171)

[表45 进程管理（续） 54](#_Toc406689172)

[表46 分区间通信采样端口服务 54](#_Toc406689173)

[表47 分区间通信队列端口服务 54](#_Toc406689174)

[表48 时间管理 54](#_Toc406689175)

[表49 分区内通信缓冲区服务 54](#_Toc406689176)

[表 50 分区内通信黑板服务 54](#_Toc406689177)

[表 51 分区内通信信号量服务 55](#_Toc406689178)

[表 52 分区内通信事件服务 55](#_Toc406689179)

[表 53 健康监控 55](#_Toc406689180)

[表54 ARINC653内核验证与L4内核验证比较 55](#_Toc406689181)

[表55 B\*语言的关键字 59](#_Toc406689182)

[表56 B\*词法规则 59](#_Toc406689183)

[表57 B\*词法规则（续1） 60](#_Toc406689184)

[表58 B\*词法规则（续2） 61](#_Toc406689185)

[表59 高层抽象机语法结构 61](#_Toc406689186)

[表60 高层抽象机语法结构 61](#_Toc406689187)

[表61 抽象机语法结构 61](#_Toc406689188)

[表62 B\*语言包含、声明和定义 61](#_Toc406689189)

[表63 B\*语言包含、声明和定义（续） 62](#_Toc406689190)

[表64 B\*语言包含、声明和定义 62](#_Toc406689191)

[表65 B\*语言表达式文法 63](#_Toc406689192)

[表66 B\*语言表达式文法（续） 64](#_Toc406689193)

[表67 B\*类型 64](#_Toc406689194)

# 绪论

## 研究背景及意义

随着计算机应用技术的快速发展，计算机软件已经在航空航天领域中得到了广泛的应用，现代飞机几乎所有重要功能系统都与机载软件密切相关。同时，机载软件作为安全关键系统的重要构成部分，其内部结构越来越复杂、应用环境越来越开放，其安全性和可靠性得到了人们的广泛关注。编译器作为机载软件开发过程中的重要工具，负责将源程序作为输入翻译产生目标程序，是实现软件从设计到在硬件上运行的桥梁。本质上，编译器也是一种大型软件系统，包括许多内部组件和算法及其之间复杂的交互，因此构建编译器的过程是一个极其复杂的软件工程实践。

在编译器领域鼎鼎大名的GCC，即GNU Compiler Collection的简称，是一套由GNU开发的编程语言编译器，它表示GNU C Compiler只能处理C语言，现在逐渐扩展为包含了C++、Objective-C++、Java、Fortran和Go语言等，已经成为Linux下最重要的编译工具之一。目前GCC5（2014）已经飙升了1450万行代码[]，单独处理C语言编译的部分代码量也已经达到100万行左右。虽然GCC已经发展得较为成熟，不仅功能非常强大，结构也异常灵活，便携性与跨平台支持也十分出色，但GNU C Compiler本身一直以来都存在许多问题。GCC官方建立了一个网站专门列出了GCC中已知的bugs，并鼓励用户提交bug报告[]，以使这些bugs能在GCC的下个版本中得到修复。其它的商业编译器也依旧存在着各种各样的问题，如LLVM[]、Java编译器[]等。这些编译器中已发现的出于各种原因，如效率等没被修改的bugs和没有被发现的bugs将一直存在，因此由它们编译生成的可执行的目标代码是无法满足机载软件的高安全性和高可靠性要求的。如何确保编译器编译过程的正确性和构造一套遵循DO-178B/C标准的编译系统是进行机载软件开发所面临的重要难题。

DO-178B[]是美国航空无线电委员会（RTCA）于1992年12月发布的航空适航认证标准体系《机载系统和设备认证中的软件要求》标准。DO-178B标准体系规定了软件开发过程中的各阶段软件制品所要达到的安全目标，对机载软件系统的安全性提出了严格的要求，但未规定针对特定的安全认证目标软件开发方所应提供的安全证据以及在软件开发过程中安全证据的技术和方法。RTCA于2012年又发布了DO-178C[]。DO-178C对DO-178B的补充有四个方面：软件工具验证、基于模型的开发和验证、面向对象编程和形式化方法。DO-178C强调了形式化方法在开发和验证软件的有效性和重要性，并明确将形式化方法引入到机载软件的开发和验证过程中去。在软件开发新技术日新月异的今天，这些补充和修订很好的适应了安全关键系统的开发过程。

传统检测编译错误的方法是进行大量的软件测试，但是测试只能证明软件是有错的，不能证明软件是没有错误的。近年来，形式化验证方法在编译器编译过程正确性验证中得到了持续的关注。形式化验证方法基于严格的数学理论，将软件系统和性质都用逻辑方法来规约，通过基于公理和推理规则组成的形式系统，以如同数学中定理证明的方法来对软件系统进行证明。当前，广泛使用的编译器形式验证技术有定理证明、模型检测（model checking）和程序检验（program checking）等。定理证明需要证明的是编译器在整个编译过程中的行为操作，其一般基于高阶逻辑和公理，使用公理系统中的推导规则进行推导，目前尚不能完全自动化，需要专业人员参与到证明过程中；模型检测是一种自动形式化验证技术，用于对一个计算机系统的正确行为属性进行判断。模型检测的基本方法是用一个状态迁移图M 来表示所要检测的系统的模型，并用模态/时序逻辑公式φ来描述系统的正确行为属性，然后通过对模型状态空间穷举搜索来判断该公式是否能够在模型上被满足，模型检测在实际中应用的主要瓶颈是状态空间爆炸问题。程序检验是一种用于确认编译器编译的源代码和目标代码之间的语义等价性的形式化方法，是用统一的语义框架为某一翻译过程的源和目标代码建模，两个模型之间定义一种求精等价关系，还需要设计一个检验器。检验器在编译器每一次运行后形式化地证明生成的目标代码是源代码的一个正确翻译，它不关心编译器的具体实现，只对编译器编译的源代码和目标代码进行处理。

实际中在进行安全关键系统的开发时，除了注意编译系统本身可能引入的错误外，还要避免由于C语言本身的缺陷可能产生的问题或者编译器支持的不够完善的地方，需要对C语言的使用加以严格的限制，因此我们引入了MISRA-C标准。MISRA-C本是汽车制造业嵌入式C编码标准，从MISRA-C:2004开始其应用范围扩大到其他高安全性系统。在MISRA-C:2004中，共有强制规则121条，建议规则20条，并删除了15条旧规则。任何符合MISRA-C:2004编程规范的代码都应该严格的遵循121条强制规则的要求，并应该在条件允许的情况下尽可能符合20条建议规则。采用MISRA-C:2004规范也会对程序有负面影响，比如可能会影响代码量、执行效率和程序可读性等，所以实际中也需要结合不同领域的软件的特点对MISRA-C进行限制。将MISRA-C与航天型号软件的特点相结合，重新定义了一系列C语言软件的编程准则，形成了安全C子集。安全C子集提供了安全关键系统的开发中C语言的限制集合，通常称为“语言子集”（language subset）[]。安全C子集严格要求了编译器的成熟度及稳定性，编译器必须真实地反映源代码的结构和语义，以便编译前后的代码比较和追踪。最后，为了解决编译过程正确性问题并提供对安全C子集的支持，我们提出了一种基于文法单元和目标码模式的编译语义验证方法，并且结合文法单元的概念和下推自动机相关理论，设计并实现了一套遵循DO-178B\C的安全关键系统的形式化建模、验证和追踪的编译系统工具集。

## 国内外研究现状

编译器是一个非常复杂的符号转换程序，要对其进行完全、有效且自动的形式化验证依旧存在着巨大的困难，国内外研究者们几十年来针对此问题进行了孜孜不倦的研究并已经取得了显著的进展，有力的推动了整个编译领域和形式化验证理论的不断进步。下面将从编译验证、程序检验和证明工具三个方面来介绍相关领域的现状及所面临的问题。

### 编译验证

编译正确性是研究如何确保编译过程的正确, 使得编译后的目标代码与源代码执行时的行为相同的，即语义是否保持一致。John McCarthy和James Painter是最早进行编译正确性形式化验证方面研究的学者，他们于1967年首先实现了对一个编译算法的正确性的形式化证明。虽然这个算法只能简单地把包含常数、变量和+号的数学表达式翻译为机器语言，但算法的整个形式化证明过程和使用计算机来自动检查这个证明过程的思想为后续研究者打开了编译正确性形式验证的大门。

F.Lockwood Morris（1973）认为编译正确性问题与无限制的程序正确性问题相比应该被更少的一般化和更好的结构化，为此他对编译正确性进行了一些限定。Morris给出了第一个明确的编译正确性转换示意图，示意图由源语言和目标语言的语法、语义以及将语法映射到语义的函数组成，转换过程是将源语言语法映射到目标语言语法, 源语言语义对应到目标语言语义。Morris基于转换示意图完成了一种专门处理类似于Algol语法的程序语言的简单编译器的正确性证明，但他也承认在证明过程中忽略掉了一些编译器正确性的数学事实。Morris创建的转换示意图对编译器正确性的研究产生重要的影响, 后续许多研究者对都这个图进行了修改或者扩展。

1975年，Laurian M.和David F.展示了一个将Floyd和Hoare的归纳断言方法应用于编译正确性问题的工作。Floyd和Hoare的验证方法不需要在程序的表示上做任何更改，但用在编译器的证明上还不够完善。Laurian和David证明了一个适用于简单块结构编程语言的语法制导后缀编译器的正确性，他们把编译器正确性证明划分为两个主要部分：（1）翻译属性的证明，包括源语言的上下文相关特征的实际处理和对语言语法的形成规则使用归纳法；（2）相应的源和目标程序段的语义等价性证明。他们选择了Floyd形式语义（Hoare证明规则）来定义源语言语句的语义和相应的目标代码段语义，并在此基础上定义了语义等价性关系和编译器正确性模型，通过定理证明的方式完成了整个验证过程。最后，他们指出上述证明方法可以扩展到其它程序语言，但需要满足一些语法限制，即递归过程无参数存在、非递归过程满足霍尔规则等。

Susan Stepney（1991）展现了另一种验证编译正确性的思路，他们描述了如何从一种语言的形式定义中构造编译器，这种编译器因为其构造过程的形式化，故具有正确的属性且容易被证明是正确的，一个被证明的编译器自然不会为编译过程引入错误。他们使用指称语义来指定高级语言Tosca（not a Toy language, for Safety Critical Applications）的语义，利用Prolog语言的DCTG语法定义这些语义，从而生成了一个解释器。指称语义通过为语言的每个结构指定一个数学值，即“含义”，来定义一个语言，从而允许计算每个程序的抽象机器无关含义。指称语义是在适当的抽象层次构建一个编译器。最后，他们定义了目标语言的指称语义，通过把源语言的操作语义指定为目标语言中的代码模板，计算出代码模板的含义来证明他们与相应源语言结构的含义相同。把操作语言写成DCTG语法的形式，最终完成成了编译器的构建工作。

PATRICK BAHR和GRAHAM HUTTON（2015）也开发了一种简单但通用的技术，允许通过系统计算的方法从高级语义派生出正确的编译器，所有编译器的实现细节自然了落在计算过程之外。这种方法是基于标准的等式推理技术，并已被应用于计算编译器的大量的语言特征及其组合的，包括算术表达式、异常、状态、各种形式的lambda演算、有界和无界循环、非确定性和中断。最后，他们所有的程序和计算都是用Haskell语言编写的，但只使用基本的递归类型的概念，递归函数和归纳证明，所有的计算过程都已经使用Coq辅助证明工具进行了形式化。Coq可以用作交互式工具来派生正确的构建编译器，它不仅指导用户完成计算过程，而且检查其正确性。此外，如果需要的话，使用Coq的代码提取工具可以完全自动地提取编译器和虚拟机实现。

### 程序检验

程序检验是一种用于验证编译器的源和目标代码之间的语义等价性的形式化方法，它与普通编译过程是一样的, 只是在编译完成后附加了一个检验器。1989年，Blum和Kannan[]首次正式给出了程序检验的概念并定义了一个程序检验器。检验器本身就是一个应用于程序P的程序C。程序P所运行的任何实例I，程序C随后都会运行。程序C最后或者证明程序P在实例I上是正确的，或者声明程序P是有错误的。他们还为一些特定的、经过仔细选择的问题设计了程序检验器，这些问题都是P类问题，即可以在多项式时间内解决。同时，他们将现代的密码学方法，特别是概率交互证明的思想，应用于群理论计算的程序检查器的设计中。最后，它描述了一些可以检验的问题，如Sorting、Matrix Rank和GCD等。

Amir Pnueli、Michael Siegel和Eli Singerman（1998）[]提出了使用翻译确认的方式来检验编译器的正确性。这种方式是在编译器每次完成编译运行后，增加一个检验阶段以确保生成的目标代码正确的实现了源程序，因此需要一个Analyzer，也就是程序检验器。他们使用检验器完成了一种同步多时钟数据流语言SIGNAL到非同步的C代码的翻译过程的检验，并让检验器生成一个检验过程的证明脚本以增加可信性，也方便使用其他工具来验证证明脚本。

2003年，Sabine Glesner[]描述了使用另一种程序检验的方式来确保编译器的正确性。程序检查方法早已成功应用于编译器前端，但其应用于被优化的编译器后端仍然是一个困难的问题，Glesner提出使用携带证明的程序检验方法成功的解决了这个难题。他扩展了检验场景，要求在检验编译器实现的过程中输出一个证书，以告知检验器应该如何计算解决方案。检验器使用此证书来重新计算解决方案，只有当已实现的解与重新计算的解相同，才能证明此种编译器的实现方案是正确的。最后，Glesner为一个实际的工业项目AJACS（Applying Java to AutomotiveControl Systems）的代码生成器设计并实现了一个检验器来测试他所提出的方法，实验结果证明了携带证明的程序检验方法可以处理完整的现实编程语言。

### 验证工具

在形式化验证领域，目前学术界主要使用辅助定理证明工具来完成整个证明过程。下面将主要介绍一下Coq工具的相关情况。

Coq辅助定理证明器是Thierry Coquand等人于1984年开发出的，是一种基于高阶逻辑的交互式定理证明工具，可以用于验证定理证明是否正确。现如今Coq已经发展成了一门语言，在编译器的形式验证中应用得非常广泛。2009年，Xavier Leroy公布了CompCert编译器的开发和形式验证进展。CompCert编译器能完成从一种结构化的函数式语言Clight 到汇编代码 PowerPC 的转换, 整个过程由八种不同的中间语言之间的转换构成, 然后使用Coq证明工具对完整的编译链的端到端进行了语义可保持性验证。Leroy最后指出了整个CompCert项目依旧在进行中，许多的工作还需要被完成，如处理一个更大的C语言子集（包括goto），部署并证明更多优化方法，经语义一致性证明扩展到共享内存的并发中等。Yang X（2011）等人在关于Csmith的一个自动测试用例生成工具的研究工作中，对主流的C编译器进行测试，共向编译器的开发者报告了325个未知的bugs，其中包括著名的Intel CC、GCC和LLVM编译器等。在所有被比较的11种C编译器中，CompCert表现非常出色，在其已支持的C语言子集中，没有找到任何错误代码的错误。CompCert项目迄今获得的初步结果有力的证明了使用现有的有限的辅助证明工具、基本语义和算法可以实现形式上验证真实编译器的目标。

2016年，Leonardo Rodríguez等人证明了一个call-by-name类型函数语言的编译器的正确性，并且证明方法是基于这种语言领域理论的指称语义。源语言是带有递归的简单类型lambda演算的扩展，目标语言是Krivine抽象机的扩展。他们使用步进索引的逻辑关系和双正交性，以组合的方式获得正确性的概念。这种抽象设置在运行环境的修改方面提供了一定程度的灵活性，并且相对于语言的构造函数也是模块化的。步进索引的使用使他们能够在递归的存在下处理归纳证明。他们所有的结果也都使用Coq辅助证明工具进行了形式化和证明。最后，Rodríguez指出他们未来的工作是计划通过丰富类型系统和添加新的构造函数来扩展源语言和应用他们的方法到其它更接近实际汇编代码的执行模型中。

## 研究目标和研究内容

本文的研究目标是提出一种基于语义的验证方法来保证编译过程的正确性。实现一个符合DO-178C规范的集建模、验证和追踪于一体的编译验证系统工具原型。该工具不仅能完成基本的编译功能，如词法分析、语法分析等，还可以检查源代码是否符合安全C标准；能够使用我们提出的语义验证方法对整个编译过程进行验证并正确的生成目标代码；能够从源代码追溯到目标代码，实现编译过程的完整性、一致性和准确性的需求；能够实时反馈编译和验证过程的信息。主要的研究内容有：

(1) 研究如何在编译阶段，即词法分析和语法分析等中加入对安全C约束规则的检验过程，使得不符合安全C标准的源代码在初始阶段就能被识别出，同时需要结合实际实现对安全C子集做出一定的强制规定。

(2) 研究一种基于语义的形式验证方法验证编译过程是否正确。基于形式文法和自动机的相关理论，可以把对于源程序编译过程正确性的证明，转化为对源程序中包含的文法单元语义的一致性证明。通过设计命题映射算法把文法单元对应的目标码模式转化为命题，又基于一阶逻辑的公理系统，设计命题自动推理算法，从公理系统中事先给定的公理（如，目标码模式命题）出发，根据推理规则推导出一系列新命题，并作为前提加入到之后的证明过程中。比较最终推导出来的证明序列与前置条件的语义是否一致，从而完成整个证明过程。

(3) 针对A级软件开发中源代码和目标代码的可追踪性需求，设计一种方法实现源代码中的每一个语句与汇编代码相应片段的对应。

(4) 基于以上的编译验证工具的设计与实现。编译验证工具要能对输入的源代码自动识别出不同的文法单元，对于普通的运算、赋值等语句由于其语义较简单，只需要保证其语法正确；对于循环和选择语句不仅要保证其语法正确，还要使用证明工具保证其语义的一致性。最后生成目标代码并设计一种整个过程的记录方法和工具的界面展示。

## 课题来源

本课题来自民机专项“符合DO-178B/C的A级机载软件开发与认证技术研究”。

## 论文的组织结构

第一章介绍了介绍了论文的研究背景及意义，对国内外关于编译正确性方面的研究工作做了总结和分析，明确了本文的研究目标和研究内容。

第二章介绍了编译形式化验证相关技术，包括定理证明技术、模型检测技术和程序检验技术，并对这些技术的优势和面临的问题作出了详细的分析和总结。为编译形式化验证和工具的实现提供了理论和技术基础。

第三章给出了编译形式化验证与安全C编译器构建的设计

给出了软件需求的形式化描述，详细阐述了基于语境的形式化证明思路，并将该思路与传统形式化证明思路做了比较。然后基于本文的形式化证明思路，提出了基于语境的形式化证明方法，给出了基于语境的形式化证明语义的设计和证明策略。最后对证明策略的正确性给予了证明，保证了证明方法的正确性。

第四章在本文设计的形式化证明语义的基础上，提出了基于语境的语义规则映射算法，详细介绍了基于语境和限定数学归纳法的循环交互证明算法。

第五章介绍了形式化验证工具的设计与实现，并从需求分析到代码实现的软件开发过程中的每个过程进行了详细分析。最后给出两个应用示例来展示证明形态。

总结和展望部分总结了全文的主要工作，分析了本文取得的研究成果和存在的问题，并对未来工作的方向进行了分析和展望。

# 编译形式化验证相关技术

本章对现有的与编译相关的形式化验证技术进行了研究和总结，包括定理证明、模型检测和程序检验三种形式化技术，并分析了相关技术的优劣性。本部分是本文技术研究和实现的重要参考。

## 定理证明技术

定理证明技术是将软件系统和性质都用逻辑方法来规约，通过基于公理和推理规则组成的形式系统，以如同数学中定理证明的方法来证明软件系统是否具备所期望的关键性质的方法。主要的计算机辅助定理证明工具有PVS、Coq和Isabelle等，这些证明工具表达能力强, 可以很方便地证明程序的正确性。

### 形式推理

形式推理指从一般性的前提出发，通过推导即“演绎”而得出具体陈述或个别结论的过程，是定理证明方法的核心。

假设需要证明的某个目标为P，而这个目标依赖于某些假设HYP（也称为前提或断言），在证明P时可以假定它们成立。这时可以说目标P是在假设HYP之下证明的，也可以说由假设HYP可以推演出结论P。这一情况可形式化地表示如下：

HYP ├ P

这种形式语句称为一个推演式。在这种推演式里，集合HYP里的每个假设以及目标P都是称为谓词的公式。换句话说，一个谓词就是一个形式化的语句，它描述了我们可能要假定的某个性质，或者我们希望证明的某个性质。

为了得到一个推演式，大部分时候人们都需要隐式的使用一些规则，借助于它们将不同推演式联系起来，这种规则称为推理规则。存在某些更为基本的推理规则，它们完全不依赖任何特殊的数学领域，是证明推演时的某些最基本东西的形式化。我们将介绍4条最基本的推理规则。

第一条推理规则形式化了推导出的概念，它实际上是一个公理，给出了关于假设概念是永远正确的事实。给定谓词P，P总可以在假设P本身的情况下证明。可以形式化地写为：

第二条推理规则讨论的是相对于假设集合的证明的单调性。给一个推演式增加假设不会破坏已经得到的有关这个推演式的证明，新增加的假设在新证明中仅仅扮演着某种不活动的角色。可以形式化地写为：

第三条推理规则很容易从前面两条规则中推导出，含义是谓词P是假设集合HYP中的一个假设。可以形式化地写为：

第四条推理规则说的是另一个事实，如果我们证明了一个形式为HYP ├ P的推演式，而后将结论P用做假设证明了另一个形式为HYP, P ├ Q的推演式，这时就可以断言，现在已经有了对推演式HYP ├ Q的一个证明。可以形式化地写为：

有了推理规则后，对于一个确定的推演式S的形式证明就能以一种很形式化地方式进行。设S1, S2, …, Sn和S都是推演式，也就是具有HYP├ P的形式，则有：

推演式S1, S2, …, Sn称为规则的前件，而推演式S称为后件。这一规则表示有关S的证明可以规约到S1, S2, …, Sn的证明，即为了证明结论S，只需证明所有的前提就够了。实际中可以设法找出一条推理规则，其后件与需要证明的推演式S相同，然后将选出的这条规则以反方向方式使用，产生出若干新的需要证明的推演式。再对得到的每个新推演式做同样的事情，并继续下去，直到某个时刻剩下的推演式都是我们推理规则集合里的公理。一旦证明完成，推演式S就被称为是一个公理，最后把S加入规则集合中。可以发现，对一个推演式的证明时相对于一个特定的推理规则集合完成的。

### 逻辑公理系统

逻辑公理系统是定理证明的基础。20世纪60年代Hoare和Floyd[]在他们的论文里提出一个形式系统，称作霍尔逻辑系统。霍尔逻辑描述程序正确性的一般形式为：，其中，Pre称为前置断言，Post称为后置断言，P为程序代码。若P 的每一次计算开始于满足Pre 的状态，执行终止且终止时的状态满足Post，则正确性公式为真，程序P具有完全正确性。在霍尔逻辑中存在一组证明规则，称为霍尔规则。这些规则是语法制导的，它们把证明一条复合命令的部分正确性断言简化成证明它的直接子命令的部分正确性断言。用霍尔规则进行推导能得到部分正确性断言的形式化证明，所以霍尔逻辑能用于机器证明。

在命令式程序验证方面，基于经典逻辑的霍尔逻辑得到了广泛的应用。但是，对使用指针的命令式语言程序进行推理验证是困难的。分离逻辑是对霍尔逻辑的一个扩展，通过提供表达显示分离的逻辑连接词以及相应的推导规则，消除了共享的可能，能够以自然的方式来描述计算过程中内存的属性和相关操作, 从而简化了对指针程序的验证工作。分离逻辑被证明具有更强的验证能力，如对并发程序和资源管理的验证，继霍尔逻辑之后，分离逻辑有望成为程序形式验证的一种重要方法。

在分离逻辑中，前置条件和后置条件中的程序状态主要由栈s和堆h构成，栈是变量到值的映射，而堆是有限的地址集合到值的映射。在程序验证时，可以将栈看作对寄存器内容的描述，而堆是对可寻址内存内容的描述。分离逻辑中引入了两个新的分离逻辑连接词：分离合取\*和分离蕴含-\*。[P\*Q] s h表示整个堆h被分成两个不相交的部分h0和h1，并且对子堆h1断言P成立，而对子堆h1断言 Q 成立。形式化表示如下：



其中h0⊥h1表示堆h0和h1不相交, h0 . h1表示堆h0和h1的联合。

[P\_\*Q] s h表示如果当前堆h通过一个分离的部分h’扩展，并且对h’断言P成立，则对扩展后的堆(h ⋅ h')断言Q成立。形式化表示如下：



分离逻辑因其本身所蕴含的分离思想，在验证程序时能够简洁、优雅地支持进行局部推理和模块化推理，已经在程序验证领域得到了重视和广泛使用。但是，将分离逻辑用于解决更复杂的软件系统的源代码级验证仍然需要进一步解决许多技术难题，如对语言类型的支持范围、验证过程的自动化程度等。

### 辅助定理证明工具

目前定理证明比较好的方式是使用编程和证明统一的框架，如PVS、Coq和Isabelle等，但不足之处在于这些工具都需要人工进行交互。

PVS[19]是原型验证系统(Prototype Verification System)的缩写。该系统主要包括规约语言和定理证明器两部分，并且还集成了解释器、类型检查器及预定义的规约库和各种工具。PVS提供的规约语言基于高阶逻辑，具有丰富的类型系统，是一般适用的语言，表达能力很强，大多数数学概念、计算概念均可用该语言自然直接地表示出来。PVS的定理证明器以交互方式工作，同时又具备高度的自动化水准。它的命令的能力很强，琐屑的证明细节为证明器的内部推理机制掩盖，使得用户仅在关键决策点上控制证明过程。PVS为计算机科学中严格、高效地应用形式化方法提供自动化的机器支持。

在计算机科学中，Coq[]是一个交互式定理证明器。它提供了一种形式语言来书写数学定义、可执行算法和定理以及用于机器检查证明的半交互式开发的环境。Coq不是自动定理证明器，而是包括自动定理证明策略和各种决策程序，它还允许用户定义自己的证明方法的策略语言。Coq实现了一个程序规范和名为Gallina数学高级语言。Gallina语言基于称为归纳建构的微积分的表达形式语言，其本身结合了高级逻辑和丰富类型的函数编程语言。通过命令的本地语言，Coq允许定义可以有效评估的函数或谓词，表述数学定理和软件规范，交互地开发这些定理的形式证明和通过相对较小的认证“内核”对这些证明进行机器检查，以及将已认证的程序提取到Objective Caml，Haskell或Scheme等语言。最后，作为数学形式化或程序开发的平台，Coq为高级符号、隐式内容和其它各种有用的宏也提供了支持。

Isabelle[]是一种通用的定理证明器，它为证明系统的开发提供了一个通用的框架。Isabelle以人机交互的形式实现定理证明，并通过应用策略和策略组来支持自动证明，其中高层的证明由人来进行控制，底层的简单证明由机器来自动完成。它支持对数学公式的形式化描述，并为这些公式的逻辑演算提供了证明工具，支持多种对象逻辑，如高阶逻辑(HOL)、模态逻辑(ML)等，允许自定义新的逻辑，还可以通过定义对象逻辑具体和抽象的句法以及推理规则来实现一个新的逻辑系统。Isabelle有丰富的类型系统，包括元组类型、函数类型和多态类型等，有强大的规则库和灵活高效的命令集，支持前向证明（Forwards Proof）和后向证明（Backwards Proof）这两种验证方式。Isabelle在计算机硬件和软件，以及计算机语言和协议属性的形式化验证中应用得十分广泛。

## 模型检测技术

模型检测是一种验证给定系统是否满足给定待测属性的形式验证技术。编译器可以使用模型检验技术对所编译的对象进行验证。模型检验工具可以利用编译器对程序的精确分析来优化模型的状态空间。

模型检测的基本方法是用一个状态迁移图M来表示所要检测的系统的模型，并用模态/时序逻辑公式φ来描述系统的正确行为属性，然后通过对模型状态空间穷举搜索来判断该公式是否能够在模型上被满足。如果公式在模型上满足，即M |=φ，则系统的正确性得到证实（verified）；否则，就表明系统中存在错误，即M |= ~φ，系统正确性被证伪（falsified）。模态/时序逻辑是模型检测的基础。常用的模态逻辑有三种，即计算树逻辑[7]、线性时序逻辑[8]和命题μ演算逻辑[9~10]。

目前，模型检验技术已在协议和硬件的设计及检验上取得了成功，但因为程序代码的描述比较复杂，包含的状态空间通常可以是无限的，所以验证难度较大。程序代码的模型检验一般按照“抽象—细化—验证”的步骤进行，即将程序代码中变量的取值情况作为状态划分的依据，从制定初始状态开始根据状态转换关系生成状态转换路径，代表代码的执行情况；把被验证属性表示为状态转换路径必须满足的具体要求，如果状态转换路径满足这种要求，则代码满足被验证属性，验证结束；否则，代码不满足被验证属性, 生成反例路径证明被验证属性如何被破坏。

状态爆炸问题是模型检测在实际应用中的主要瓶颈。由于模型检测基于穷举搜索对正确属性进行判断，所以它适用于对有限的、状态空间较小的系统进行分析。然而，在实际应用中经常存在着状态空间庞大的系统，如对于软件系统，由于存在着无限数据域（如整数）、无界数据类型（如链表）、以及复杂的控制结构（如递归），导致软件系统的状态空间可以是无限大，直接对它们进行模型检测在实际中是不可行的。抽象方法是解决状态爆炸问题的一个重要的方法。它的基本思想是首先构造一个比原系统的具体模型小的有限抽象模型，然后通过正确属性在抽象模型上的检测结果推测出其在原来的具体模型上是否可满足。抽象方法依据对于所给定的某种正确属性而言，待检测的原系统的许多信息是无关的，如某些程序变量的取值、进程的标识符、调用栈中活动记录等。因此，这些信息可以从具体模型中抽象出去。这样不仅简化了模型，同时保留了必要的信息，使得抽象的模型检测得以有效地进行。

模型检测的优点在于可以完全自动地进行验证，这一方法的成功在很大程度上应归功于有效的软件工具的支持，主要有SMV、SPIN和CWB等。

## 程序检验技术

### 编译过程正确性

编译正确性是指编译过程的正确性。编译过程正确性是要保证编译前后源代码和目标代码的语义一致性，即源代码与编译后的代码行为上要等价，编译器不能在目标代码中改变源代码中的操作。编译过程正确性的形式化定义可用如下图2的转换示意图表示，故对编译过程正确性形式化的证明就是证明对应的转换示意图[22]的成立。



Fig.2 Compiler correctness diagram

图中的箭头可看成是函数映射过程。由图中的上下两条转换路线，我们以得到以下等式是成立的：



化简上述等式，并用P代替Prog1，则编译正确性可以用如下等式来表示：



程序P可以使用不同的语义来解释，如操作语义、公理语义、指称语义等。不同的语义代表着不同的证明方法，但是将图中赋予结点和箭头的不同含义进行抽象，所有的图示结构都是相同的。也就是说它们的组成是相同的，均由源语言和目标语言的语法、语义以及将语法映射到语义的函数组成，编译转换过程将源语言语法映射到目标语言语法，源语言和目标语言语义对应。不同的方法之间的区别只是定义上述组成部分的方式和箭头的方向。转换示意图对编译器正确性的研究产生重要的影响，后续许多研究者对其进行了修改或者扩展，如Burstall和Landin[]等，但是基本原理是一致的。

### 基本思想

程序检验[26~27]是一种用于检验编译器或代码生成器的源和目标之间的语义等价性的形式化方法，它通过证明源代码和目标代码的语义等价性来证明编译器的正确性。使用程序检验方法不是直接验证翻译程序，而是用统一的语义框架为某一翻译过程的源和目标代码建模，两个模型之间定义一种求精（refining）等价关系，因此需要设计一个检验器，检验器在编译器每一次运行后形式化地证明生成的目标代码是源代码的一个正确翻译。检验器不关心编译器的具体实现，只对编译器的源代码和目标代码进行处理，如果验证成功则编译继续进行，如果发现语义矛盾之处则输出一个警报或取消编译。

编译器的形式化验证可以减弱为对检验器进行形式化验证工作。相对于编译器而言，检验器的形式化验证工作是比较简单的，从而大大减轻了证明的难度及工作量。同时，由于检验器不关心编译器的具体实现，因此没有限制编译器的设计以及未来的优化完善等，且检验器是可重用的。

### 证明过程

一个自动化的翻译检验器应该包括以下要素：（1）一个用于描述源语言和目标语言的公共语义框架；（2）基于公共语义框架形式化地建立的目标代码和源代码之间的“正确执行”定理；（3）一个有效的证明方法，它允许证明代表着生成的目标代码的一个语义框架的模型，正确的实现了代表着源代码的另一个模型；（4）通过Analyzer执行证明方法的自动化，如果成功则生成一个证明脚本；（5）一个证明检查器，用于对Analyzer产生的证明脚本进行检查。

程序检验的过程如下图3所示：



Fig.3 Program checking process

分析器接收源程序和目标程序作为输入。如果分析器发现生成的目标程序正确的实现了源程序，它会产生一个详细的证明脚本。如果分析器无法建立源程序和目标程序之间的正确对应关系，它会产生一个反例。该反例包括了其中生成的代码行为不同于源代码的情景。因此，该反例提供的证据表明，编译器有故障，需要加以修改。

## 比较

本章我们对三种与编译相关的形式化验证技术进行了介绍并分析了它们的原理，其对比分析如表X所示。

表 X 形式化验证技术比较

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **技术** | **特点** | **阶段** | **不足** |
| **定理证明** | 完全的形式化验证，不会有任何错误；能够使用证明工具，如coq等，对编译器进行分阶段 | 编译器构造时 | 只能半自动化，需要人来交互；会影响编译器本身和性能；证明难度大 |
| **模型检测** | 完全的自动化验证；能在系统模型出错时给出反例，便于后续追踪和修改 | 编译运行时 | 受到无穷状态空间问题的限制；验证过程较困难 |
| **程序检验** | 与编译器的具体实现无关；不影响编译器的性能；验证简单且工作量第 | 编译运行后 | 存在一定概率的误报率，还需要其它证明工具的辅助 |

定理证明技术是以软件系统为公理获得其性质的证明过程。形式推理是定理证明技术的核心方法，霍尔逻辑和分离逻辑是编译正确性验证的两种公理体系，辅助定理工具是当前以及未来进行定理证明的主要手段。定理证明技术能够基于无穷域上的归纳法处理无穷状态空间问题，但它在自动化程度比较差，需要人工交互，而且也不能在证明失败后提供易于理解的可读性好的反例。

模型检测技术是给要检测的系统建立一个用状态状态迁移图来表示的模型，然后对模型状态空间穷举搜索来判断待测属性是否能够在模型上被满足。对编译器这样的系统软件，因其程序代码的复杂性，包含的状态可以空间是无限的，所以会导致状态爆炸问题。模型检测的优势是它的自动化程度比较高，并且当系统不能具备所期望的性质时，能给出相应的反例路径，但其会受到无穷状态空间问题的限制。

程序检验技术是通过证明源代码和编译后目标代码的语义等价性来完成编译正确性的验证。它是在编译器后附加一个检验器，对编译器的具体实现不敏感。同时，检验器是在编译器每一次运行后再运行，不会影响编译器的性能。程序检验技术最大的问题是它的准确率或者说误报率，虽然非常低，但也不能忽视。

# 编译形式化验证与安全C编译器构建的设计

## 问题分析

认证到A级的安全关键系统必须由符合A级标准的编译系统产生可执行代码，因此具备高安全性的编译系统是安全关键系统的重要保证。A级软件开发标准要求软件的错误率为10-9以下，DO-178B/C提出了一套符合A级标准的开发方法。DO-178B/C规定软件生命周期过程包括软件计划、软件开发和软件验证三个过程，并明确将形式化方法引入到软件的开发和验证过程中。

传统的编译器，如GCC、LLVM等，主要使用软件测试的方法来检验编译器的正确性，但软件测试具有一定的局限性，只能证明软件有错误，不能证明软件没有错误，这些只经过软件测试的编译器是不可能达到高安全性的编译系统要求的。因此，使用形式化方法进行编译系统的开发和验证是目前主流的方式，如借助Coq工具使用定理证明方法对编译器的整个构建过程进行验证，从而得到了一个经过完全的形式验证的编译器，这是一种直接对编译器本身进行的验证的方法；在现有的编译器后面附加一个程序检验器，只验证编译前后的源代码和目标代码的语义是否一致，即编译过程的正确性，而不验证编译器本身等。这些现有的形式验证方法虽然使编译器能达到一定程度上的高安全性，但却也存在着一些问题，如定理证明方法的验证结果虽然安全可靠，但自动化程度较低；程序检验的方法自动化程度高，但建模和验证的过程较困难等。若能合理的避免现有的这些形式化验证方法的短处取其精化，从而设计出一种新的形式验证方法，应能达到编译系统的高安全性需求。

针对上述分析，本文提出了一种基于文法单元和目标码模式的语义验证方法，这种方法不是直接验证编译器本身，而是和程序检验的思路一样验证源代码和目标代码的语义是否一致。程序检验方法中是对源代码和目标代码进行整体的建模和证明，但当源代码规模增大、结构变得复杂时，形式验证难度变大。本文提出的语义验证方法却能把源代码和目标代码整体的验证转化为每一个文法单元单独进行，这种方法的理论基础是上下文无关文法的独立性。源代码规模的增大对于语义验证方法来说只是文法单元数量的增加，源代码结构的复杂化对应着文法单元识别算法的复杂性增加，这些都不会影响到每个文法单元的验证。基于命题逻辑公理系统，对每个文法单元使用定理证明方法中的形式推理完成了整个验证过程。

## 形式验证过程

根据符合安全关键领域规范以及A级软件开发和验证活动的过程和目标，本文提出的基于模型和形式化方法的编译验证系统开发与验证过程必须符合DO-178C规定的A级软件开发和验证标准，且需要支持安全关键软件需求一致性、完整性、有效性和对层次需求的可追溯性验证。下面给出基于DO-178C规范的编译验证系统开发与验证过程，如图X所示。



**图X 编译验证系统开发与验证过程**

上图中编译验证系统的系统需求为安全关键编译规范，也就是安全C子集。高层需求为文法单元的逻辑命题，这是由安全C子集的文法所规定的。低层需求为编译验证结构模型，它是高层需求的具体实现，主要包括本文提出的形式验证方法和基于文法单元的编译系统的构建这两方面。软件架构为自动机的并集，也可以说是上下文无关文法的并集，因为文法和自动机存在着映射关系。软件编码与集成是根据自动机的并集和编译验证结构模型把识别文法单元代码的自动机实现代码和编译验证代码集成到系统中，这是一种软件集成过程。本文主要研究的是编译形式验证方法和安全C编译系统名的构建两方面，并基于上述DO-178C规定的软件开发过程完成了整个编译验证系统原型的实现。

## 编译形式化验证方法

### 命题逻辑系统

命题是具有确定真或假含义的陈述句，最简单的命题是原子命题。涉及命题的逻辑领域称为命题演算或命题逻辑，它描述和研究语句相互结合形成新语句的方式，即逻辑的语法部分。

复合命题的新命题是已知的原子命题用逻辑联结词组合而来。逻辑联结词主要包括∨“或”（析取）、∧“且”（合取）、¬“非”（否定）、→“蕴涵”（条件式）、↔“当且仅当”（双条件式）。命题逻辑的BNF范式如下表X所示。

表 X 命题逻辑的BNF范式

|  |
| --- |
|  |

下面给出命题逻辑系统中一些重要定义。

**定义3.1** 真值赋值（truth valudation）是一个函数，它赋给每个命题唯一的真值，使得它在每个复合命题上的真值取值与某个真值表相一致。因此。比如当且仅当，而当且仅当或。我们成使为真，如果。

**定义3.2** 令为一个（可能无穷）命题集合。我们称是的**后承**（记作），如果对任意的赋值，

。

在上述定义中称为的**前件**。注意，如果为空集，（或写成）当且仅当 永真。

**定义3.3** 令为一个（可能无穷的）命题集合。我们称赋值是的模型，如果对所有的成立。用来表示所有模型的集合。

根据上述基本概念，下面给出命题逻辑中证明系统的形式化定义。其中，在此系统下表示可证性。

**定义3.4** 令为一个命题集合。

（i）一个**从出发的证明**（proof from ）是指一个由构成的有穷序列，使得对每个，以下三条之一成立：

（1）是中的元素；

（2）是公理；

（3）可以通过应用推理规则，由之前的某些推出。

（ii）是从**出发可证的**（provable from ），记作，如果存在一个从出发的证明，这里。

（iii）的**证明**（proof）仅仅是指从出发的证明；是可证的（provable），如果从出发，它是可证的。

命题逻辑系统的公理是某些永真的命题。定理是指任何可证的命题，因此，出现在证明过程中的任何命题都是定理。推理规则必须满足一下条件：如果我们可以从永真命题出发，利用推理规则推出，那么也是永真的。下面分别出给命题逻辑的公理、定理和推理规则。

**公理**3.1 命题逻辑的系统公理由如下形式的命题组成：

（i）

（ii）

（iii）

这里，和可以是任意命题。

上述命题形式通常称做公理模式（axiom scheme）。公理即是上述模式的所有实例，因为、和可以取遍所有的命题。下面给出与本系统相关的定理表述（证明过程略去）。

**定理**3.1 从前件出发的**可靠性**和**完全性**

是从命题集合****出发可证的，当且仅当是****的后承，即。

**推论**3.1 **可靠性**和**完全性**

命题是可证的，当且仅当它是永真的，即。

下表X给出命题逻辑系统的推理规则，其中，HYP为前提或者断言，P、Q为命题。

表X 命题逻辑系统推理规则

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 名称 | 前件 | 后件 |
| **Rule1** CI规则（合取引入） |  |  |
| **Rule2** 合取删除规则 |  |  |
| **Rule3** 演绎规则 |  |  |
| **Rule4** MP规则（假言推理） |  |  |
| **Rule5** 归谬规则1 |  |  |
| **Rule6**归谬规则2 |  |  |

注意：Rule5和Rule6都被称为“归谬规则”，是同一个规则的两种表达形式。

本文提出的形式化验证方法是基于上面描述的命题逻辑系统的公理和推理规则，对由目标码模式映射成的目标码模式命题集****选用上述公理和推理规则进行推理证明得到新命题，把新命题作为定理加入到****中得到，重复上述过程直到不在变化为止。最终得到的命题集经过专用推理规则整理后即为每个目标码模式的语义，也就是文法单元的逻辑命题。可以看到，推导出的结果正好符合了按照DO-178C规定的编译验证系统开发与验证过程的高层需求。

### 形式语义

形式语义学是研究形式语言及程序的语义的学问。语义涉及到程序文法结构上正确程序的含义，它研究语言与其所指对象间的关系。形式语义学的基本方法是用一种元语言将程序加工数据的过程及其结果形式化，从而定义程序的语义。语义的形式描述是用严格的数学方法来研究程序，并对程序特性进行了精确定义，这十分有有助于编译程序的设计。一般的程序设计语言的语义主要分为四种：操作语义、指称语义、公里语义和代数语义。与本文的形式验证方法相关的语义只有两种，即操作语义和指称语义，下面将简单介绍一下。

操作语义通过规定程序设计语言在抽象机器上的执行过程来描述程序设计语言的含义。程序设计语言操作语义的表达是通过给出能确定该语言的任何程序的执行效果的一种机制，这样的机制是一个“抽象自动机”：一种能够形式地执行程序的形式设备。操作语义的刻画是通过描述语言的各种构造在解释自动机上的执行效果来实现的。操作语义给出了语言的具体和直观的描述，并且这种描述接近于实际程序。操作语义的缺点在于不是独立于实现。

指称语义用与程序运行结果相对应的数学对象 （即指称）来描述程序结构含义。指称不是实在的事物，一般是完全偏序集（CPO）上的高阶函数，这些函数将程序映射成代表其实际运行结果的抽象实体。指称语义分为直接指称语义和接续指称语义。指称语义固有的、区别于其他语义形式的性质为：它是可合成的，即任何表达式含义由其子表达式含义决定。指称语义较为常用，并且已经成了程序设计语言严格定义的基础。研究表明，可以自动把指称表示形式转换为等价的可以直接执行的表示形式。

指称语义和操作语义间具有一定联系，完全抽象的指称语义与操作语义是完全等价的。所以，针对操作语义难以推理的情况可以转化为指称语义的推理来进行。本文的形式化验证方法中使用的语义是指称语义，使用的目标代码是基于Power PC指令集。如下表X给出and指令的操作语义和指称语义。

表X and指令的操作语义和指称语义

|  |  |
| --- | --- |
| 指令用法 | and rA, rS, rB (Rc=0)  and. rA, rS, rB (Rc=1) |
| 操作语义 | result← (rS) & (rB)  rA ← result  if Rc=1 then do  LT ← result< 0  GT ← result> 0  EQ ← result = 0  CR[0] ← LT || GT || EQ || SO |
| 指称语义 | GPR[rS]' = GPR[rA]&GPR[rB]  Rc=1 → CR[0]'={GPR[rA]&GPR[rB] < 0, GPR[rA]&GPR[rB] > 0, GPR[rA]&GPR[rB] = 0, XER.SO} |

由上表可以看出指称语义与操作语义在本质上的等价性。指令的操作语义是Power PC 官方文档直接给出的。那如何得到指令的指称语义呢？表面上看可以简单地从操作语义使用Verilog语言转化得到，但本质上涉及到了CPU的建模和形式验证技术十分复杂。CPU的建模和形式验证技术是由本课题组的其他同学研究完成，本文直接使用了他们的研究成果，在此表示感谢。下表X给出了部分Power PC汇编指令的指称语义。

表X Power PC汇编指令的指称语义（部分）

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 指令 | 指令用法 | 指称语义 |
| li | li rD,SIMM | GPR[rD] = SIMM |
| lwz | lwz rD,D(rA) | GPR[rD] = MEM[D] |
| stw | stw rS,D(rA) | MEM[D] = GPR[rS] |
| b | b target | PC = PC + @target |
| beq | beq crfD,target | CR[crfD] == b100 -> PC = PC + 4  CR[crfD] == b010 -> PC = PC + 4  CR[crfD] == b001 -> PC = PC + @target |
| bne | bne crfD,target | CR[crfD] == b100 -> PC = PC + @target  CR[crfD] == b010 -> PC = PC + @target  CR[crfD] == b001 -> PC = PC + 4 |
| cmp | cmp crfD,L,rA,rB | GPR[0] < 0 -> CR[7] = b100  GPR[0] > 0 -> CR[7] = b010  GPR[0] == 0 -> CR[7] = b001 |
| cmpi | cmpi crfD,L,rA,SIMM | GPR[rA] < SIMM -> CR[crfD] = b100  GPR[rA] > SIMM -> CR[crfD] = b010  GPR[rA] == SIMM -> CR[crfD] = b001 |
| add | add rD,rA,rB | GPR[rD] = GPR[rA] + GPR[rB] |
| addic | addic | GPR[rD] = GPR[rA] + SIMM |
| subf | subf rD,rA,rB | GPR[rD] = - GPR[rA] + GPR[rB] |
| mullw | mullw rD,rA,rB | GPR[rD] = GPR[rA] \* GPR[rB] |
| divw | divw rD,rA,rB | GPR[rD] = GPR[rA] / GPR[rB] |

上表中，GPR（General-Purpose Register）表示Power PC的通用寄存器，主要用作堆栈指针、函数的第一个参数和返回值等。CR（Conditional Register）为条件寄存器，可以反映某些操作的结果（比如cmp指令），协助测试和分支转移指令的执行。MEM代表内存空间，存储了局部、全局等变量的值。@target表示相对地址，一般用在跳转指令中，PC = PC + @target表示从当前PC所指向的地址跳转到target标识的地址，PC = PC + 4表示直接执行下一条指令，在32位Power PC指令集，32位正好为4个字节。

最后，这些Power PC指令的指称语义由于在前人的工作中已经进行过形式验证，因此，本文中将把它们直接作为专用公理加入到编译的验证过程中。

### 形式验证方法

编译器本质上是一个符号转换程序，因此可以为编译过程建立完整的数学模型，利用这个模型可以对编译过程正确性进行形式化验证。

设源代码为S，编译过程用compile表示，目标代码为T，则由2.3.1小节可知编译过程正确性可以用如下等式来表示：

 (1).

又因为目标代码是由源代码编译得到的，故有：

 (2)

成立。由(1)、(2)式可以得到：

 (3).

不妨，再令C文法单元为，目标码模式为。根据上下文无关文法的独立性，则有：

 (4).

把(4)式代入(3)式有：





 (5).

上述(5)式说明了编译过程正确性验证可以等价为对每个C文法单元的验证，可以通过验证编译前后每个C文法单元和对应的目标代码模式的语义的等价性来实现。

编译验证方法的核心是对文法单元的验证。对符合安全C子集规定的文法单元来说，大体上可以分为三类，即表达式文法单元、条件选择结构文法单元和循环结构文法单元。对这三类文法的验证虽然整体思想一样，但具体实现中却还是存在着一些差异的。其它的C语言中规定的文法，如include语句、宏定义、变量声明等，由于它们的结构过于简单，所以只要确定它们符合C语言定义的语法结构就可以断定是正确的，我们将不会对它们进行形式验证。下图X将给出本文提出的形式验证方法对全C子集规定的文法单元的验证流程。



**图X 形式验证流程**

编译形式化验证方法的几个重点说明：

形式推理的正确性：证明过程中会依据当前命题的特点自动选择推理规则将命题转化为新的命题，并把新命题作为已证明的定理应用到后续的证明过程中。由于证明序列中的每一项都是前提、公理或者定理，又因为命题逻辑公理系统是可靠且完全的，所以证明序列中的每一项一定是正确的，从而最终推导出来证明序列一定是正确的。

命题映射算法：将目标码模式按照专用公理转化为对应命题的表达形式，便于后续的形式推理。专用公理是由目标码指令集中每条指令的指称语义构成的。算法将遍历目标码模式中的每条指令并用指令对应的指称语义来替换，替换加入到新的命题集合中，即可得到目标码模式的命题。命题映射算法在实际中被当做Read推理规则引入到了形式推理的过程中，因为可以简化对整个验证的过程的描述。

自动推理算法：是本文的形式验证方法的核心。算法从给定的前提目标码模式命题集出发，利用命题逻辑系统的推理规则和公理对命题集进行推理，推理过程还包括了对推理策略进行遍历搜索的过程。把得到的新命题加入到原命题集中，并依据情况去掉多余的旧命题，直到最终的命题集不在变化为止。

循环交互证明算法：循环交互证明算法的理论基础是限定数学归纳法。它主要用来对包含循环结构的目标码模式命题进行推理，整个处理过程类似于数学中归纳法的形式，也需要外界提供循环不变式的帮助。在本文编译形式化验证方法中，循环不变式指的是文法单元的语义这个前置条件。

### 验证方法架构

编译验证方法主要有两种方式：一种是验证编译器本身，即验证编译器的实现没有任何问题，不会篡改源代码的语义；另一种是验证编译过程，即验证编译产生的目标代码语义和源代码语义是一致的。很明显，编译器自身的正确是前提, 编译过程的正确是最终的目的。验证编译器是通过验证编译器自身没有任何错误来证明它不会对编译过程产生任何影响，间接的验证了编译过程的正确性。验证编译过程的正确性是本文的目标，下面将给出编译正确性验证的整体架构，如图X所示。



**图X 编译正确性验证架构**

编译过程正确性验证的对象是源代码和目标代码，但直接验证二者的语义是否一致太过于困难，所以本文提出了基于文法单元和目标码模式的编译语义验证方法。从上图可知，首先需要根据程序设计语言的文法设计对应的下推自动机从源代码中识别出不同的文法单元，用一种类似于树型的数据结构维持不同文法单元之间的上下文关系。然后，每当自动机识别出一个文法单元后时会生成对应的目标码模式，这个目标码模式是没有被优化过的，所以比较固定。接着，对目标码模式使用形式验证方法进行验证，即可得到每个文法单元和生成的目标代码的语义是否一致。最后，只有当所有目标码模式的形式验证都通过时，才能证明整个编译过程的正确性，从生成目标代码。

从编译正确性验证的整体架构中可以看到，验证方法的本质其实是把对编译过程的验证转化为对不同文法单元和对应目标码模式的语义验证，这一过程相对于直接验证源代码和目标代码的语义简单了很多，效率也比较高。下面将给出文法单元验证的架构，如图X所示。



**图X 文法单元验证架构**

文法单元验证的主要目的是验证每个文法单元和对应目标码模式的语义是否一致。从上图可知，当程序识别出文法单元i并生成对应的目标码模式i后，首先需要使用专用公理把每个目标码模式映射为对应的目标码模式命题，因为目标码模式在本文中特指的是Power PC汇编代码片段，无法直接进行推理。这一映射过程由后面将介绍的命题映射算法实现，其中的专用公理正是前文所述的Power PC指令的指称语义。然后，在形式推理模块内基于输入的目标码模式命题使用命题逻辑系统的推理规则和公理对其进行推理，当目标码模式命题的规模不在变化时，结束整个形式推理过程。接着，对最终的目标码模式命题进行取语义操作后（），得到得到目标码模式的语义。最后，确认目标码模式的语义和作为前置条件的文法单元的语义是否一致，即可完成整个证明过程。若语义一致性得到保持，则输出每个文法单元在形式推理中的证明序列，方便其它工具对证明过程的检验。

## 安全C编译器构建方法

### 编译技术说明

编译器是一个庞大、复杂的软件系统，其本质是一个语言翻译程序，负责把高级语义程序翻译成低级汇编语言程序。低级汇编语言程序是不能直接被计算机执行的，必须依靠汇编器把它翻译为计算机硬件可识别的二进制语言程序。本文中我们只讨论从高级语言程序到低级的汇编语言程序这一翻译过程，而汇编代码到二进制代码的转换是一种简单的一一对应关系，我们将不会涉及。下面将给出现代编译器的典型三阶段结构，如图X所示。



**图X 编译器结构**

现代编译器在结构上可划分为前端、中间部分（优化器）以及后端三个阶段。每一阶段都有一组不同的问题需要解决，用于解决这些问题的方法也各有不同。前端的工作涉及理解程序并将其分析结果以IR（中间表示）的形式记录下来，包括词法分析、语法分析和加工三个过程；中间部分专注于该进IR的形式，一般包括一个或多个优化技术的使用；后端必须将转换过的IR程序映射到目标机器的有限资源上，从而能够有效的利用资源，这一阶段包括目标机器上的指令选择、调度和寄存器分配等过程。编译器的三个阶段共享了同一个基础设施。

在这三个阶段中，中间部分是最错综复杂的。优化器以IR程序作为输入，产生一个语义上等价的IR程序作为其输出，它的目的是为了改进IR程序。优化器的实现涉及到了许多经典的编译优化算法，如常量传播、冗余消除、复写传播和死代码消除等算法，这些算法会被设计为若干趟规模较小的处理过程。鉴于编译优化部分不会影响IR程序的语义且作者水平所限，本文讨论的编译系统构建技术将不包括编译优化这一过程。

下面对编译系统构建方法还作出几点说明：

（1）预编译处理。预编译作为编译前期的工作，其主要的内容在于宏命令的展开、文替换和注释删除等。预编译器在工业上的标准实现类似于编译器实现的内容，它也必须分析源代码的语义才能进行预处理过程。本文中为了简化整个编译构建过程，我们把预编译阶段放到了编译器的前端实现中，一般在词法分析阶段即可同时完成整个预处理过程。

（2）编译遍历方式。编译器对源代码的编译遍历方式分为两种：一种是一遍编译，即把源代码只遍历一遍，在遍历的同时完成词法、语法等处理过程，虽然效率比较高，但实现起来非常复杂，不利于编译器代码的模块化设计；另一种是多遍编译，即在词法、语法、代码优化等每个阶段，都需要从头开始遍历源代码，虽然效率比较低，但获得源码的语义信息更为完整。本文中使用的也是多遍编译的方式，但不是每次都遍历源代码，而是在下一阶段遍历上一阶段的产出物。

（3）高级语言规范。每种编译器都是对特定程序设计语言规范的实现。本文选择的程序设计语言规范是前面所述的安全C子集，它是MISRA-C:2004的子集且结合了航天型号软件的特点。MISRA-C:2004基于的标准是C90，即ISO 9899:1990 [2] 定义的 C 编程语言。总之，本文的高级语言规范本质中基于的是C程序设计语言。

（4）汇编语言的处理。本文的编译验证系统产生的目标码指令属于Power PC E500处理器指令集。PPC指令支持32位和64位两种模式，本文采用的是32位指令。另外，编译器在产生汇编代码之前已经分析了源程序的正确性，生成的汇编代码都经过了形式验证，故生成的汇编代码都是合法的汇编指令。

（5）编译优化。如前文所述，本文不涉及。

### 编译构建方法

本文编译部分的构建主要分为前端和后端两个阶段。前端专注于理解并分析源程序，后端主要将程序映射到目标机器的指令集和有限的资源上。为了支持本文提出的编译形式验证方法，在前端的实现上必须支持对文法单元的处理等一系列操作。传统的编译实现技术中并不存在文法单元的概念，所以需要对编译的传统实现技术进行修改或者完全自定义一套新的编译技术。鉴于自定义一套新的编译技术难度过大，本文采取的方式是保留传统前端实现中的词法分析部分，而对语法分析部分需要设计新的处理算法重新实现，使其支持对文法单元的处理。前端的输出为识别出的文法单元集，后端使用前端传递过来的结果生成对应的目标码模式，经过文法单元的形式验证后，即可生成最终的目标代码。下面给出本文中编译构建方法的架构，如图X所示。



**图X 编译系统架构**

上图可分为上下两部分，上部分是编译系统的构成部分，下部分为输入的数据在整个处理流程中的转化过程。其中，编译系统的构成分为前端和后端两部分，前端中结合实际的课题需求加入了层级编码、文法单元识别和安全C检验等过程，后端部分则相应的加入了目标码模式生成和形式验证等过程。形式验证正是前文所述的文法单元的验证过程，本文中将把它作为一个处理阶段加入到编译系统的后端实现中。

编译器的前端必须将源程序的结构与程序设计语言的定义进行比较，以对其进行检测。文法是描述一门程序设计语言的定义和实现其编译器的方法，多用BNF范式表示法来描述。这是一种格式上有点改变和缩短了的上下文无关文法，大大简化了程序设计语言的定义和编译程序的结构。下面将给出与后文讨论到的技术相关的部分文法，如下表X所示。完整的安全C子集文法见附录I。

表 X 安全C子集文法

|  |
| --- |
| <IDENTIFIER> ::= <ALPHABET> <LETTER> | <ALPHABET>  <LETTER> ::= <ALPHABET> <LETTER> | <ALPHABET> | <DIGIT> <LETTER> | <DIGIT> | \_<LETTER> | \_  <ALPHABET> ::= a | b | c | ...... | z | A | B | C | ...... | Z  <DIGIT> :: = <ZDIGIT> | <NZDIGIT>  <ZDIGIT> ::= 0  <NZDIGIT> :: = 1 | 2 | ...... | 9  <CONSTANT> ::= <INTNUM> | <DECIMALNUM>  <INTNUM> ::= <DIGIT> <INTNUM> | <DIGIT>  <DECIMALNUM> ::= <INTNUM> . <INTNUM> |
| <statement-list> ::= <statement> <statement-list> | <statement>  <statement> ::= <if-statement> | <switch-statement> | <while-statement> | <do-statement> | <for-statement> | <jump-statement> | <empty-statement> | <assignment-statement>  <if-statement> ::= if '( <logical-expression> ') <statement> | if '( <logical-expression> ') <statement> else <statement> | if '( <logical-expression> ') '{ <statement-list> '} | if '( <logical-expression> ') '{ <statement-list> '} else '{ <statement-list> '}  <while-statement> ::= while '( <logical-expression> ') '{ <statement-list> '}  <do-statement> ::= do '{ <statement-list> '} while '( <logical-expression> ')  <for-statement> ::= for '( <for-assignment-expression> ; <logical-expression> ; <for-assignment-expression> ') '{ <statement-list> '}  <for-assignment-expression> ::= <variable> = <int-expression>  ... |

表中，文法的描述被分为了两个部分，即上部分描述的是文法中的词法规则，下部分描述的是文法中的语法规则，词法规则是语法规则的构成基础。文法的词法规则部分由词法分析器来实现，主要的任务是将字符流变化为特定输入语言的单词流。文法的每一条语法规则都对应着一个C文法单元。文法单元是文法在特定程序语言的一般化表示，它的识别处理需要自定义算法来实现。下面我们将讨论一下前端中这两部分所涉及的技术。

词法分析中主要涉及到的技术是有限自动机（FA）。有限自动机是一个五元组，其中个各分量的含义如下：

（1）是有限状态集合，以及一个错误状态。

（2）是一个有限字母表。

（3） 是一种状态转移函数。它将每个状态和每个字符的组合映射到下一个状态。在状态遇到输入字符，FA将采取转移。

（4）是指定的起始状态。

（5）是接受状态，。

基于上述有限自动机，词法分析中识别每一个单词的过程为：表示FA从起始状态处理输入字符所发生的状态转移。产生的状态接下来作为输入，该状态连同又输入到产生下一个状态；依次类推，直至耗尽所有的输入。最后一次应用的结果仍然是一个状态。如果该状态是，那么串就被FA接受了；否则，FA发现一个词法错误。FA可能在某个状态处理字符转移到错误状态，此时也是发生了词法错误。

文法单元识别中主要使用的技术是回调式下推自动机。回调式下推自动机是一个六元组，其中：

（1）是状态的一个非空有穷集合。

（2）是输入字母表。

（3）是栈字母表。

（4）是起始状态。

（5）是栈起始符号。

（6）是终止状态集，。

（7）是状态映射函数。它表示从当前状态出发，且栈顶符号是z，若输入的字符为c，则映射到三元偶。其中，为跳转到的下一个状态，为跳转状态执行结束后返回的状态，为动作结束后的栈顶元素。

基于上述回调式下推自动机，文法单元的识别过程为：表示下推自动机从起始状态出发且单词栈顶元素为，处理输入单词所发生的状态转移，用一个三元组表示，把入单词栈。然后，以作为初始状态进行FA的转移，不断重复FA的转移过程，直到到达FA的终结状态，就完成了一个文法单元的识别，把FA最终的状态写入返回。最后，从出发不断重复上述过程，直到处理完所有的输入单词流。如果最终状态是F，那么就完成了源代码的文法单元识别过程；否则，源代码中出现了错误。

### 编译其它方法

层级编码是对源代码按照代码的嵌套层次进行编码并把所得的编号映射到编译出的目标代码及相应的证明序列中的方法。主要意义在于实现了从源代码到目标代码级和相应证明序列的互相追踪，完成了DO178B/C规定的A级软件可追踪性需求。层级编码方法是在编译的前端实现的，因为其只用到了少量的语法分析的信息。主要的处理过程为：在预处理阶段使用栈的方式存储当前的层级编号，若当前行是复合语句的入口，则把编号1压入栈中；若当前行是复合语句出口，则弹出栈顶元素；若在复合语句内，只是行数加一，则把当前的栈顶元素加一。编号的结果需要保留下来传递给后续的处理阶段，同时还要把对源代码编码结果写回源代码中。

安全C子集规定了本文编译验证系统处理高级语言的规范，任何不符合安全C子集规范的源代码都是不符合安全关键系统的要求。安全C检验是为了分析源代码是否符合安全C子集的规范，它是对直接在编译器的构建中使用安全C子集进行设计和约束的补充。安全C子集中有一些规则，如不允许使用goto语句、continue语句等，可以直接在编译验证系统的构建中实现；但对于另一些规则，如不支持递归函数和动态堆内存分配等，就需要我们设计单独来实现其检验算法了。这些检验算法的实现部分分布的较为分散，并不能使用一个直接的检验器集中完成检验过程，而是需要把它们和编译前端的词法分析、文法单元识别等阶段结合起来。安全C子集中还有一些关于文档的规则，如字符集和相应的编码应该文档化等，这些规则需要我们在程序之外编写文档来实现。

## 小结

本章主要论述了编译形式化验证方法和安全C编译器构建方法的设计，以及验证过程与构建方法的原理与架构，具体如下：

（1）提出了基于DO-178C规范的编译验证系统开发与验证过程。系统需求是安全关键编译规范，高层需求为文法单元的逻辑命题，低层需求为编译验证结构模型，软件架构是自动机的并集，软件编码与集成是把自动机的实现代码和编译验证代码集成到系统中。

（2）提出了基于文法单元和目标码模式的编译语义验证方法，把编译过程正确性验证等价为对每个C文法单元的验证。采用形式推理技术，在命题逻辑公理系统中验证编译前后每个C文法单元和对应的目标代码模式的语义的等价性是否一致，并给出了实现验证方法的整体架构。

（3）提出了安全C编译器构建中的关键方法，并给出了系统架构。为了支持编译语义验证方法，采用了有限自动机和下推自动机作为编译前端的主体实现算法，解决了文法单元的识别的问题。使用层级编码和安全C检验方法实现了DO178B/C规定的A级编译验证系统的可追踪性和高安全性需求。

# 编译形式化验证与安全C编译器构建的关键技术

## 编译形式化验证关键技术

### 文法单元和语义

在形式语言理论中，上下文无关文法是一种重要的变换文法，几乎所有的程序设计语言都是通过上下文无关文法来定义的。上下文无关文法之间具有相互独立的特性，从而上下文无关文法的并集仍然是上下文无关文法。安全C子集也是由多种上下文无关文法描述的，每种上下文无关文法产生的语句结构都可以由对应的自动机来识别，这种语句结构的C语言表达形式就是C文法单元。

语义定义了用于判定特定模型中的语句真值的规则，也就是语句的含义以及这些含义之间的关系。为了获得每个 C 文法单元的语义，本文引入了语境的概念，根据语境可以定义出的文法单元的语义。语境在计算机程序中表示语法单位表达某种特定意义时所依赖的各种环境和上下文因素，如局部变量、全局变量等。。下表X给出了部分C文法单元和其对应的语义。

表 X C文法单元和语义

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 语句 | C文法单元 | C文法单元语义 |
| <if-statement> | if (<LOG-EXP>)  {  <STA-LIST\_1>  }  else  {  <STA-LIST\_2>  } | σ(<LOG-EXP>) -> σ(<STA-LIST\_1>)  ~σ(<LOG-EXP>) -> σ(<STA-LIST\_2>) |
| <while-statement> | while (<LOG-EXP>)  {  <STA-LIST>  } | {σ(<LOG-EXP>) -> σ(<STA-LIST>)} \*\* n  ~σ(<LOG-EXP>) -> skip |
| <do-while-statement> | do  {  <STA-LIST>  } while (<LOG-EXP>); | σ(<STA-LIST>)  {σ(<LOG-EXP>) -> σ(<STA-LIST>)} \*\* n  ~σ(<LOG-EXP>) -> skip |
| <for-statement> | for(<ASS-EXP\_1>;  <LOG-EXP>;  <ASS-EXP\_2>)  {  <STA-LIST>  } | σ(<ASS-EXP\_1>)  {σ(<LOG-EXP>) -> σ(<STA-LIST>);  σ(<ASS-EXP\_1>)} \*\* n  ~σ(<LOG-EXP>) -> skip |

表中，σ符号代表着取值的过程，σ(<LOG-EXP>)表示获得逻辑表达式的值，按照安全C子集规范，逻辑表达式的值只能为0和1。<STA-LIST>表示语句块，可以包括表达式语句、条件选择语句等，一般把其交给识别语句块的下推自动机进行递归处理。<ASS-EXP>表示赋值语句，其取值后的返回值就为表达式的值。“{..} \*\* n” 代表着循环执行大括号内的语句，用来定义循环语句的语义。skip表示直接跳转到下一条语句进行执行，在32位的Power PC指令集下，定义skip等于σ(PC = PC + 4)，PC表示程序计数器。

### 目标码模式和命题

目标码模式是通过GCC编译器编译在一定语境下的C文法单元得到目标码序列，消除掉语境对目标码序列的影响而获得的目标码序列的一般化（Generalize）表示形式。目标代码是目标码模式在具体语境下的并集。编译正确性验证的目的是证明每个C文法单元的语义和对应的目标码模式的语义是否一致。下表X给出了在32位Power PC指令集下部分C文法单元对应的目标码模式。

表 X 目标码模式

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 语句 | C文法单元 | 目标码模式 |
| <if-statement> | if (<LOG-EXP>)  {  <STA-LIST\_1>  }  else  {  <STA-LIST\_2>  } | <LOG-EXP>  cmpi 7,0,0,0  beq 7,.L1  <STA-LIST\_1>  b .L2  .L1:  <STA-LIST\_2>  .L2: |
| <while-statement> | while (<LOG-EXP>)  {  <STA-LIST>  } | b .L2  .L1:  <STA-LIST>  .L2:  <LOG-EXP>  cmpi 7,0,0,0  bne 7,.L1 |
| <do-while-statement> | do  {  <STA-LIST>  } while (<LOG-EXP>); | .L1:  <STA-LIST>  <LOG-EXP>  cmpi 7,0,0,0  bne 7,.L1 |
| <for-statement> | for(<ASS-EXP\_1>;  <LOG-EXP>;  <ASS-EXP\_2>)  {  <STA-LIST>  } | <ASS-EXP\_1>  b .L2  .L1:  <STA-LIST>  <ASS-EXP\_2>  .L2:  <LOG-EXP>  cmpi 7,0,0,0  bne 7,.L1 |

程序的形式化验证需要特定的公理系统作为基础。命题逻辑公理系统是从一些被当做公理的命题（前提）出发，根据演绎法，推出一系列定理的演绎体系。目标码模式命题是目标码模式的命题化表示形式，可以基于3.3.2节中Power PC汇编指令的指称语义使用命题映射算法而得到。下表X给出了在32位Power PC指令集下部分C文法单元对应的目标码模式和命题。

表 X 目标码模式命题

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 语句 | 目标码模式 | 目标码模式命题 |
| <if\_else-statement> | <LOG-EXP>  cmpi 7,0,0,0  beq 7,.L1  <STA-LIST\_1>  b .L2  .L1:  <STA-LIST\_2>  .L2: | P1: GPR[0] = <LOG-EXP>  P2: (GPR[0] < 0 -> CR[7] = b100) || (GPR[0] > 0 -> CR[7] = b010) || (GPR[0] == 0 -> CR[7] = b001)  P3: (CR[7] == b100 -> PC = PC + 4) || (CR[7] == b010 -> PC = PC + 4) || (CR[7] == b001 -> PC = PC + @.L1)  P4= <STA-LIST\_1>  P5: PC = PC + @.L2  P6: .L1:  P7: <STA-LIST\_2>  P8: .L2: |
| <while-statement> | b .L2  .L1:  <STA-LIST>  .L2:  <LOG-EXP>  cmpi 7,0,0,0  bne 7,.L1 | P1: PC = PC + @.L2  P2: .L1:  P3: <STA-LIST>  P4: .L2:  P5: GPR[0] = <LOG-EXP>  P6: (GPR[0] < 0 -> CR[7] = b100) || (GPR[0] > 0 -> CR[7] = b010) || (GPR[0] == 0 -> CR[7] = b001)  P7: (CR[7] == b100 -> PC = PC + @.L1) || (CR[7] == b010 -> PC = PC + @.L1) || (CR[7] == b001 -> PC = PC + 4) |
| <do-while-statement> | .L1:  <STA-LIST>  <LOG-EXP>  cmpi 7,0,0,0  bne 7,.L1 | P1 = .L1:  P2 = <STA-LIST>  P3 = GPR[0] = <LOG-EXP>  P4 = GPR[0] < 0 -> CR[7] = b100 || GPR[0] > 0 -> CR[7] = b010 || GPR[0] == 0 -> CR[7] = b001  P5 = CR[7] == b100 -> PC = PC + @.L1 || CR[7] == b010 -> PC = PC + @.L1 || CR[7] == b001 -> PC = PC + 4 |
| <for-statement> | <ASS-EXP\_1>  b .L2  .L1:  <STA-LIST>  <ASS-EXP\_2>  .L2:  <LOG-EXP>  cmpi 7,0,0,0  bne 7,.L1 | P1 = <ASS-EXP\_1>  P2 = PC = PC + @.L2  P3 = .L1:  P4 = <STA-LIST>  P5 = <ASS-EXP\_2>  P6 = .L2:  P7 = GPR[0] = <LOG-EXP>  P8 = GPR[0] < 0 -> CR[7] = b100 || GPR[0] > 0 -> CR[7] = b010 || GPR[0] == 0 -> CR[7] = b001  P9 = CR[7] == b100 -> PC = PC + @.L1 || CR[7] == b010 -> PC = PC + @.L1 || CR[7] == b001 -> PC = PC + 4 |

### 推理证明

本文提出的证明方法是基于命题逻辑的公理系统，从公理系统中事先给定的公理（目标码模式命题）出发，根据命题逻辑系统的推理规则推导出一系列新命题，并作为定理加入到之后的证明过程中。由于证明序列中的每一项都是前提、公理或者定理，又因为命题逻辑的公理系统是可靠的，所以证明序列中的每一项一定是正确的，从而最终推导出来证明序列一定是正确的。

证明序列是一系列证明步骤的集合，每个步骤包括公式和证据两项。公式是形式推理的命题变换过程和结果，证据表示构造这一步骤的原因。证据可分为前提、定理和推理规则三种。当引用前提或者定理时，把前提或者定理的命题公式写到公式栏，并在证据栏标上公式的序号；当使用推理时，直接将产生的新命题写到公式栏，并在证据栏标上推理规则的简写和旧命题的序号。

目标码模式按照是否含有循环结构可分为两类，即非循环结构目标码模式和循环结构目标码模式。对于两者映射而成的目标码模式命题根据是否含有循环结构，形式证明过程也不尽相同，含有循环结构的目标码模式需要使用循环不变式进行证明，而非循环结构的目标码模式只需直接进行形式推理即可。我们以<if-statement>和<while-statement>文法单元对应的目标码模式作为含有循环结构和不含有循环结构的代表来描述完整的形式证明过程。

下面将给出<if-statement>文法单元对应的目标码模式命题的证明过程，如表X所示。

表 X <if-statement>证明过程

|  |  |
| --- | --- |
| 公式 | 证据 |
| S1= GPR[0] = <LOG-EXP> | P1 |
| S2= (GPR[0] < 0 -> CR[7] = b100) || (GPR[0] > 0 -> CR[7] = b010) || (GPR[0] == 0 -> CR[7] = b001) | P2 |
| S3= (<LOG-EXP> < 0 -> CR[7] = b100) || (<LOG-EXP> > 0 -> CR[7] = b010) || (<LOG-EXP> == 0 -> CR[7] = b001) | S1, S2, MP |
| S4= (CR[7] == b100 -> PC = PC + 4) || (CR[7] == b010 -> PC = PC + 4) || (CR[7] == b001 -> PC = PC + @.L1) | P3 |
| S5= (<LOG-EXP> < 0 -> PC = PC + 4) || (<LOG-EXP> > 0 -> PC = PC + 4) || (<LOG-EXP> == 0 -> PC = PC + @.L1) | S3, S4, MP |
| S6= <STA-LIST\_1> | P4 |
| S7= PC = PC + @.L2 | P5 |
| S8= .L1: | P6 |
| S9= <STA-LIST\_2> | P7 |
| S10= .L2: | P8 |
| S11= {  (<LOG-EXP> < 0 -> PC = PC + 4) || (<LOG-EXP> > 0 -> PC = PC + 4) || (<LOG-EXP> == 0 -> PC = PC + @.L1) ∧  <STA-LIST\_1> ∧  PC = PC + @.L2 ∧  .L1: ∧  <STA-LIST\_2> ∧  .L2:  } | S5, S6, S7, S8, S9, S10, CI |
| S12= {  (<LOG-EXP> < 0 -> <STA-LIST\_1>) || (<LOG-EXP> > 0 -> <STA-LIST\_1>) || (<LOG-EXP> == 0 -> <STA-LIST\_2>)  } | S11, REDUCE |
| S13= (<LOG-EXP> != 0 -> σ(<STA-LIST\_1>) || <LOG-EXP> == 0 -> σ(<STA-LIST\_2>)) | S12, σ |

表X中，最终推导出的证明序列为S12，对S12进行取值（σ）操作得到的目标码模式的语义为S13，即：

σ(<LOG-EXP>) -> σ(<STA-LIST\_1>) || ~σ(<LOG-EXP>) -> σ(<STA-LIST\_2>)，

结合表X中<if-statement>的语义可知，二者语义保持了一致性，证毕。下面将给出<while-statement>文法单元对应的目标码模式命题的证明过程，如表X所示。

表 X <while-statement>证明过程

|  |  |
| --- | --- |
| 公式 | 证据 |
| S1 = PC = PC + @.L2 | P1 |
| S2 = .L1: | P2 |
| S3 = <STA-LIST> | P3 |
| S4 = .L2: | P4 |
| S5 = GPR[0] = <LOG-EXP> | P5 |
| S6 = GPR[0] < 0 -> CR[7] = b100 || GPR[0] > 0 -> CR[7] = b010 || GPR[0] == 0 -> CR[7] = b001 | P6 |
| S7 = <LOG-EXP> < 0 -> CR[7] = b100 || <LOG-EXP> > 0 -> CR[7] = b010 || <LOG-EXP> == 0 -> CR[7] = b001 | S5,S6,MP |
| S8 = CR[7] == b100 -> PC = PC + @.L1 || CR[7] == b010 -> PC = PC + @.L1 || CR[7] == b001 -> PC = PC + 4 | P7 |
| S9 = <LOG-EXP> < 0 -> PC = PC + @.L1 || <LOG-EXP> > 0 -> PC = PC + @.L1 || <LOG-EXP> == 0 -> PC = PC + 4 | S7,S8,MP |
| S10 = (PC = PC + @.L2) ∧ (.L1:) ∧ (<STA-LIST>) ∧ (.L2:) ∧ (<LOG-EXP> < 0 -> PC = PC + @.L1 || <LOG-EXP> > 0 -> PC = PC + @.L1 || <LOG-EXP> == 0 -> PC = PC + 4) | S1, S2, S3, S4, S9, CI |
| S11 = (<LOG-EXP> != 0 -> <STA-LIST> || <LOG-EXP> == 0 -> null) | S10, REDUCE |
| S12 = (<LOG-EXP> != 0 -> σ(<STA-LIST>) || <LOG-EXP> == 0 -> skip) | S11, σ |

由上表可知，对于类似于<while-statement>含有循环结构的目标码模式命题进行直接推理后，得到的目标码模式的语义将无法含有循环的语义，这是由于命题逻辑系统无法证明循环结构的局限性所导致的。本文引入了限定数学归纳法对循环结构目的标码模式命题进行证明，可以直接验证C文法单元和对应的含有循环结构的目标码模式的语义是否一致。

一般数学归纳法的逻辑表达式为P(0)⋀(∀n)(P(n)→P(s(n))→(∀n)P(n)，限定数学归纳法是在一般数学归纳法的基础上，限定n是有穷的，即对于循环结构程序循环是可终止的，终止条件由人给出。下面将结合<while-statement>文法单元的语义，对表X中S10公式使用限定数学归纳法来证明，如下表X所示。

表 X <while-statement>限定数学归纳法证明过程

|  |
| --- |
| 命题：{σ(<LOG-EXP>) -> σ(<STA-LIST>)} \*\* n || ~σ(<LOG-EXP>) -> skip  前提：PC = PC + @.L2 ∧  .L1: ∧  <STA-LIST> ∧  .L2: ∧  (<LOG-EXP> < 0 -> PC = PC + @.L1) || (<LOG-EXP> > 0 -> PC = PC + @.L1) || (<LOG-EXP> == 0 -> PC = PC + 4)  证明：  (1) 当n = 1时，代入命题有：σ(<LOG-EXP>) -> σ(<STA-LIST>) || ~σ(<LOG-EXP>) -> skip。  由前提有，当n为1，表示只循环一次，使用CI规则有：(<LOG-EXP> < 0 -> <STA-LIST>) || (<LOG-EXP> > 0 -> <STA-LIST>) || (<LOG-EXP> == 0 -> PC = PC + 4)，  进行取值运算，可得引理语义：σ(<LOG-EXP>) -> σ(<STA-LIST>) || ~σ(<LOG-EXP>) -> skip，  可以得到二者语义一致，故 k = 1时成立。  (2) 假设n = N时，即有命题{σ(<LOG-EXP>) -> σ(<STA-LIST>)} \*\* N || ~σ(<LOG-EXP>) -> skip成立。  (3) 当n = N + 1时，在n = N的基础上，进行一次循环，由前提有：  若<LOG-EXP> == 0，则PC = PC + 4，结束整个循环，取值运算后得到的语义为：  ~σ(<LOG-EXP>) -> skip。  若<LOG-EXP> != 0，则PC跳到<STA-LIST>的起始位置，继续执行语句序列，取值运算后得到的语义为：  σ(<LOG-EXP>) -> σ(<STA-LIST>)，  把上述语义和(2)中假设运用CI规则，有{σ(<LOG-EXP>) -> σ(<STA-LIST>)} \*\* (N + 1) || ~σ(<LOG-EXP>) -> skip成立。  由(1)、(2)、(3)可知，所求证的命题成立，证毕。 |

## 编译形式化验证算法

### 命题映射算法

命题映射算法的作用是把目标码模式转换为命题的形式，以方便进行后续的推理证明。算法中首先需要把Power PC指令集中每条指令对应的指称语义作为专用公理输入。然后，逐条遍历输入的目标码模式，对于目标码模式中的每一条目标码把其指令名和参数分离开，并去掉无关的符号。接着通过判断指令名和参数构成数组的长度来决定指令的类型，若数组长度为0时，则是空行，不进行后续的处理；若数组长度为1时，则可以直接把目标码加入命题集；若数组长度大于1时，需要用指令相应的指称语义来替换目标码后，才能把新的命题加入命题集。最后，完成上述目标码模式的遍历后，即可把目标码模式的指称语义表示成命题集的形式输出。下面将给出命题映射算法的伪代码，如表X所示。

表 X 命题映射算法

|  |
| --- |
| **Algorithm 1 Proposition Mapping** |
| **Input:** ObjectCodePatternSet  **Output:** PropositionSet |
| 1: axiomSet = loadAxiom(denotationalSemanticsFileName)  2: **for** each line in ObjectCodePatternSet **do**  3: lines = line.split(regex)  4: lines = filterOtherCharacter(lines)  5: **if** lines.length == 0 **then**  6: continue  7: **else if** lines.length == 1 **then**  8: add new Proposition(lines) to PropositionSet  9: **else**  10: paras = generateParas(lines)  11: seman = generateSemantic (lines, paras, axiomSet)  12: add new Proposition (lines, paras, seman) to PropositionSet  13: **end if**  14: **end for** |

由上表可知，命题映射算法的主体为一个for循环，for循环的次数与目标码模式的规模呈线性关系，for循环的内部不在含有其它的循环结构，所以算法的时间复杂复为O(n)，效率非常高。注意这里我们假设了算法中其它函数的处理时间为一个常数。

### 自动推理算法

自动推理算法是本文提出的形式验证方法的核心。算法以4.2.1中命题映射算法输出的命题集合作为输入，首先新建一个空的命题集合，然后遍历输入的命题集合。若新命题集合为空，则直接把当前遍历到的命题p加入到新命题集合中；否则，需要遍历新命题集合，再进行处理。把新命题集合中的每个命题q与当前遍历到的命题p使用命题逻辑系统的某条推理规则进行推导，若推导出的结果为null，则说明两个命题没有直接的关系可忽略；反之，若产生了新的命题，则直接加入到新命题集中。在推理的过程中，我们还会对命题q的内容作出一定的修改，若q的命题内容被清空时，则说明命题q需要删除，因为新产生的命题已经包含有q的内容。最后，只需对新命题集使用语义获取操作即可得到目标码模式的语义作为输出。命题自动推理算法的伪代码如表X所示。

表 X 自动推理算法

|  |
| --- |
| **Algorithm 2 Automatic Derivation** |
| **Input:** PropositionSet  **Output:** SemantemeSet |
| 1: **for** each p in PropositionSet **do**  2: **if** newPropositionSet.size() == 0 **then**  3: add p to newPropositionSet  4: **else**  5: **for** each q in newPropositionSet **do**  6: newProposition = applyDerivationRuleToTwoPropositions (p, q)  7: **if** newProposition != null **then**  8: add newProposition to newPropositionSet  9: **end if**  10: **if** q’s content is empty **then**  11: remove q from newPropositionSet  12: **end if**  13: **end for**  14: **end if**  15: **end for**  16: **for** each p in newPropositionSet **do**  17: s = obtainSemantemeFromProposition (p)  18: add s to SemantemeSet  19: **end for** |

由上表可知，自动推理算法的核心也是一个for循环，循环的次数与输入的命题集规模呈线性关系。在外部for循环之内还有一个遍历新产生命题集的for循环，新产生的命题集合最大的规模不会超过输入命题集合的规模，故设输入的命题集规模为n时，则算法的时间复杂度为O(n2)，效率有待提升。

### 循环交互证明算法

对于不包含循环的目标码模式命题集可以直接对推导出的证明序列进行取值（σ）操作，从而得到目标码模式命题的语义，与C文法单元的语义比较，可以直接判断出二者的语义是否保持一致。对于包含循环的目标码模式命题集，直接对推导出的证明序列进行取值操作却无法完成语义一致性检验过程，需要引入循环交互证明算法才能完成整个验证过程。

循环交互证明算法的理论基础是限定数学归纳法。算法首先引导用户输入n为1时C文法单元的语义，然后按照循环条件分别为真或假时，分别构造新的命题加入到4.2.1命题映射算法输出的命题集的一个copy中，调用4.2.2中的自动推理算法对copy命题集进行推理，从而得到此时目标码模式命题的语义。

把目标码模式命题的语义和用户输入的语义对比。若二者语义不一致，则直接给出形式验证过程出现错误的提醒并退出；若一致，提醒用户输入当n为N时C文法单元的语义，在此基础上再次对源语义集进行一次推理。通过CI规则，把推理出的语义结果加入到n为N时C文法单元的语义中，得到n为N + 1时目标代码模式的语义。把用户输入的n为N时C文法单元的语义中的N使用N + 1替换，比较程序推理出的目标码模式语义和用户输入C文法单元的语义在n为N + 1是否一致，返回判断结果。循环交互证明算法的伪代码如表X所示。

表 X 循环交互证明算法

|  |
| --- |
| **Algorithm 3 Loop Interactive Proving** |
| **Input:** PropositionSet  **Output:** Flag |
| 1: Flag = true  2: **for** stage ← FIRST, LAST **do**  3: userSemantemeSet = ReadUserInputSemanteme ()  4: copy PropositionSet to cpyPropositionSet  5: add true loop condition Propositionto cpyPropositionSet  6: trueSemantemeSet = AutomaticDerivationAlgorithm(cpyPropositionSet)  7: copy PropositionSet to cpyPropositionSet  8: add false loop condition Propositionto to cpyPropositionSet  9: falseSemantemeSet = AutomaticDerivationAlgorithm(cpyPropositionSet)  10: semantemeSet = trueSemantemeSet || falseSemantemeSet  11: **if** stage == LAST **then**  12: semantemeSet = CI (semantemeSet, userSemantemeSet)  13: update n from N to (N + 1) in userSemantemeSet  14: **end if**  15: **if** semantemeSet != userSemantemeSet **then**  16: Flag = false  17: **return** Flag  18: **end if**  19: **end for** |

由上表可知，循环交互证明算法其实只需要执行两遍即可，第一遍是初始阶段证明n=1时，待证结论是否成立；第二遍假设第n=N时待证结论成立，推导n=N+1时，待证结论是否成立。外部for循环只执行了两遍，故算法复杂度为常数。又由算法内部两次调用了自动推理算法，故最终算法的复杂度为O(n2)。

## 安全C编译器构建关键技术

### 词法分析方法

词法分析是编译处理流程中很重要的一步，它将输入的字符流变换为输入语言的单词流。词法记号是程序设计语言代码的基本单位，通常可以分为标识符、关键字、常量、界符四大类，可以认为程序设计语言是词法记号按照一定规则的组合。识别出不同形式的词法记号是词法分析最基本的任务，那么如何从输入的字符流中分析出每个词法记号呢？为了解决这个问题，需要引入有限自动机。

有限自动机能解析并识别出词法记号，比如识别标识符的有限自动机、识别常量的有限自动机等。有限自动机从开始状态启动，读入一个字符作为输入，并根据该字符选择进入下一个状态。接着继续读入新的字符，直到遇到结束状态为止，读入的所有字符序列便是有限自动机的词法记号。有限自动机分为两种，即确定的有限自动机（DFA）和非确定的有限自动机（NFA）。由于每个NFA都可以转换为一个DFA，且DFA的实现较为简单，故本文将使用DFA来描述所有词法记号的定义。下面将给出用DFA来描述标识符和整数的识别过程，并基于二者进行一些更深入的讨论。



图 X 标识符有限自动机

上图中，标识符的识别从S0状态开始，若读入的字符是下划线或者字母时，则进入状态id。状态id是结束状态，其本身可以接收任意多个下划线、字母和数字，若此时读入其它字符时便停止自动机的识别过程。这正好符合标志符在C语言中的定义：C语言规定标识符只能由字母、数字和下划线3种字符组成，并且第1个字符必须为字母或下划线。



图 X 整数有限自动机

整数的有限自动机如上图所示，其中结束状态d-num表示十进制整数，o-num表示八进制整数，h-num表示十六进制整数，b-num表示二进制整数，err表示自动机识别过程中出现词法错误，此时需要停止自动机。整数的识别是从S0状态开始的，若读入字符是1-9时，进入d-num状态进行十进制整数的识别；若读入字符是0时，转移到o-num状态，然后继续读入字符，如果是0-7，则正在识别八进制整数，如果读入的字符是b，则进行二进制整数的识别，如果读入的字符是x，则进行十六进制整数的识别。

其它词法记号的识别自动机与上述标识符和整数的自动机类似。下面给出一个基本的有限自动机识别算法作为所有词法符号自动机实现的抽象，如表X所示。

表 X 有限自动机识别算法

|  |
| --- |
| **Algorithm 4 Finite** **Automata Recognition Algorithm** |
| **Input:** CharStream, S, SA  **Output:** Token |
| 1: char ← NextChar()  2: state ← *S0*  3: **while** char ≠ *eof* and state ≠ *Se* **do**  4: add char to token  5: state ← NextState(state, char)  6: char ← NextChar()  7: **end while**  8: **if**  **then**  9: report acceptance  10: return token  11: **else**  12: report failure  13: **end if** |

上述算法中，S为自动机的有限状态集合，SA为接受状态集合，*Se*代表一个错误的状态，NextState函数根据当前的状态和输入字符确定跳转的下一个状态，若输入字符非法，则下一个状态就错误状态*Se*。NextChar函数表示从当前输入流中读取下一个字符。循环结束后需要判断state的状态，若state的状态是SA接受状态集合中的一个元素，则说明词法记号识别成功，返回识别出的token；反之，若state状态为其它状态，则说明出现了词法错误，给出错误提示即可。

有了每个词法记号的自动机后，如何把多个自动机组合起来形成一个词法分析模块就是下一步需要解决的问题，这里使用了自动机的并操作。下图X展示了把多个自动机并联为一个更复杂的自动机的方法。



图 X 自动机的并操作

词法分析中可以在起始状态读入一个字符时就可以知道这个字符可能走的是哪一个分支的自动机，因此只需要事先把所有分支的自动机构造出来，并把起始状态连接到所有分支的起始状态上，结束状态连接到所有分支的结束状态上即可。上图中正是这一方法的体现，中间的自动机可以为前文所述的识别标识符自动机和整数自动机，此时从所有分支的起始状态转到标识符自动机的条件就是当前字符为为下划线或字母，而转到整数自动机的条件是当前字符为数字，自动机结束后可以自动转到所有分支的结束状态上，这样就完成了一个词法记号的识别。

### 文法单元识别方法

文法单元识别是从输入的单词流中构造出文法单元的过程，这一过程类似于传统编译技术中的语法分析。文法单元识别的目的是将多个具有语法范畴的单词适配到程序设计语言的语法模型中从而得到具有一定语义的语句单元。在4.1.1小节中，我们给出了安全C子集中的部分文法单元，仔细分析可以发现文法单元与词法符号的识别过程具有许多相似性。词法分析规定了如何将字符组合为单词，文法单元识别则定义了如何将单词组合成文法单元，二者可以使用相同的技术来处理。本文引入了有限自动机来进行文法单元的识别，下面将首先给出<if-statement>文法单元，如下表X所示。

**表 X <if-statement>文法单元**

|  |
| --- |
| if (<LOG-EXP>)  {  <STA-LIST\_1>  }  else  {  <STA-LIST\_2>  } |

构造识别<if-statement>文法单元的有限自动机的方法和词法分析中一致，但由于文法单元的识别自动机输入的是一个一个的单词，所以需要对自动机作出一定的改变，即把原始自动机中输入的字符替换为单词，把状态转移函数中的字符参数转变为单词参数，原始的有限字母表转换为有限单词表。下面给出识别<if-statement>文法单元的有限自动机，如图X所示。

 图 X <if-statement>文法单元有限自动机

上图中，两个状态之间转移的条件是单词，故“(”、“)”、“{”和“}”均不是字符而是词法符号。LOG是<LOG-EXP>的简写，它与一个识别逻辑表达式文法单元的子自动机相连。STAS是<STA-LIST>的简写，它与一个识别复合表达式文法单元的子自动机相连。<if-statement>文法单元的识别是从S0开始的，若遇到if单词时，就进入S1状态。然后，继续读入单词，若遇到单词“(”时，则进入LOG状态直到LOG对应的子自动机识别完成，再次读入单词。若读入的是“)”，则进入S2状态，继续读入单词。若遇到“{”，则进入STAS状态直到STAS对应的子自动机识别完成，再次读入单词。若读入的单词为“}”，则进入S3结束状态，此时若继续读入的单词不是“else”，则此次文法单元的识别过程完成，否则转到S2状态继续else复合表达式文法单元的识别。

安全C子集中其它文法单元的识别过程与<if-statement>文法单元相同，都可以建立相应的有限自动机来识别，自动机的实现算法同4.3.1节的有限自动机识别算法。如何把每个文法单元对应的自动机组合起来形成一个文法单元识别模块，这是下一步需要考虑的问题。在词法分析中只需前瞻一个字符就可以知道走哪一个分支的自动机，但文法单元的识别需要前瞻的单词数量却是不同的，如函数声明文法单元的识别需要前瞻3个单词才能确定，即“type-specifier function-name (”中除了前两个为类型和标识符外，第三个单词必须是“(”；否则，若只关注前两个单词，那么可能进入变量声明文法单元的识别分支。这种现象就是识别过程的二义性，因而不能直接使用并操作来组合每个文法单元的自动机。在<if-statement>文法单元有限自动机中，还包含了LOG和STAS两个复合状态，在其对应的子自动机执行完毕会返回父自动机的当前状态，所以在进入子自动机之前需要一个栈来保存父自动机的现场，这也是有限自动机无法实现的。基于上述两个原因，下面给出回调式下推自动机算法作为所有文法单元自动机的组合方法，如表X所示。

表 X 回调式下推自动机算法

|  |
| --- |
| **Algorithm 5 Callback Pushdown Automata Algorithm** |
| **Input:** TokenStream, Q, F  **Output:** Collections<SyntaxUnit> |
| 1: build AnalysStack<Token> and RollbackStack<Stack>  2: **while** TokenStream not *eof* **do**  3: token ← NextToken ()  4: state ← *S0*  5: statesStack ← NextState (state, token, )  6: push token to AnalysStack  7: push statesStack to RollbackStack  8: **while** RollbackStack not empty **do**  9: pop the top of RollbackStack to statesStack  10: **while** statesStack not empty **do**  11: pop the top of statesStatck to state  12:  **if** **then**  13: construct SyntaxUnit from AnalysStack  14: add SyntaxUnit to Collections  15: clear AnalysStack, statesStatck and RollbackStack  16: **end if**  17: **if** state is compound\_state **then**  18: (Rs, z’) ← SubAutomata (state, TokenStream)  19: **if** Rs ≠ *Se* **then**  20: push z’ to AnalysStack  21: **else**  22: ResetTokenStream ()  23: **continue**  24: **end if**  25: **end if**  26: token ← NextToken ()  27: tmpStatesStack ← NextState (state, token, top of AnalysStack)  28: push token to AnalysStack  29: push statesStack to RollbackStack  30: push tmpStatesStack to RollbackStack  31: **break**  32: **end while**  33: **if** statesStack is empty **then**  34: pop the top of AnalysStack  35: **end if**  36: **end while**  37: **end while** |

上述算法需要定义一个分析栈、一个回滚栈以及一个状态栈，分析栈中存储当前自动机已经匹配的单词，回滚栈中记录了每个阶段自动机都可能到达的状态的集合，在自动机匹配失败后可以回溯到上一个状态，状态栈中存储当前阶段自动机可能达到的状态。

算法以新建分析栈和回溯栈开始，主体为一个遍历输入的单词流的循环。首先读入一个单词并把当前状态设置为*S0*，使用NextState状态映射函数获得下一阶段的状态集合，注意NextState在当前参数下可能返回空的状态集合。然后，把当前读入的单词放入分析栈，下一个阶段的状态集合放入回滚栈。再次使用一个循环来遍历回滚栈，从回滚栈顶取出一个状态集合作为当前状态集合，然后遍历当前状态集合。若当前状态为终止状态集合F的一个元素，则完成了一个自动机的识别过程，把分析栈中的单词构造成文法单元并加入到输出的文法单元集合中；若当前遍历到的状态为复合状态，则进入子自动机的识别过程，子自动机会返回其到达的状态Rs和文法单元的标识符，把标识符加入分析栈。若Rs为错误的状态，则子自动机识别过程出错，需要回溯输入单词流，这个过程由ResetTokenStream函数完成的。重复上述过程，再次调用NextState函数并把相应的单词和状态入栈。最后，当遍历完当前状态集合却没有一个状态能最终到达自动机的终止状态，则说明父状态无效且在此状态输入的单词也是无效的，故需要从分析栈中取出栈顶的元素。

### 层级编码方法

本文提出的层级编码方法是构造符合A级软件标准编译验证系统的重要保证。实践中输入的源文件一般包含多个子文件，不同的子文件是通过C语言内置关键字来互相引用，故需要一定的语法信息才可以找到这些文件并合理的组织它们。下面将给出基于词法分析的层级编码算法，如表X所示。

表 X 层级编码算法

|  |
| --- |
| **Algorithm 6** **Hierarchical Coding Algorithm** |
| **Input:** SourceCode  **Output:** TokenStream |
| 1: build stack, libsList  2: push 1 to statck  3: **for** each line in SourceCode **do**  4: **if** line contains ‘}’ **then**  5: remove the top of stack  6: pop the top of stack to tmp  7: push (tmp + 1) to stack  8: **end if**  9: **if** line.length ≠ 0 **then**  10: tmpLibs ← solveLine (line, stack, TokenStream)  11: add tmpLibs to libsList  12: **end if**  13: **if** line contains ‘{’ **then**  14: push 0 to statck  15: **end if**  16: **if** line.length ≠ 0 **then**  17: pop the top of stack to tmp  18: push (tmp + 1) to stack  19: **end if**  20: **end for**  21: **for** each lib in libsList **do**  22: solveMultipleFile (lib, stack, TokenStream)  23: **end for** |

上述算法，以新建一个编号栈和文件名列表开始。首先，向编号栈中放入元素1，并以行为单位遍历输入的源代码，若当前行中含有‘}’符号，则说明此行为复合语句的出口，需要弹出编号栈栈顶元素使层级减一，同时使弹出元素后的编号栈栈顶元素加一。然后，若当前行长度不为0，则交给solveLine函数来识别当前行中的单词，返回当前行中可能存在的代表文件名的单词并加入文件名列表中。接着，若当前行含有‘{’符号，则说明此行为复合语句的入口，需要向编号栈放入0元素。然后，若当前行长度不为0，则使编号栈栈顶元素加一。最后，需要遍历文件名列表并把每个引用的文件交给solveMultipleFile函数来处理，solveMultipleFile会递归调用层级编码算法对每个文件进行处理。

## 小结

本章主要针对编译形式化验证与安全C编译系统构建过程中所用到的关键技术进行研究，具体如下：

（1）定义了编译形式化验证过程中的关键概念，即文法单元和语义、目标码模式和命题。基于上述概念使用形式推理的方法证明了文法单元和目标码模式语义的一致性，并且对于含有循环结构的文法单元使用了限定数学归纳法来证明，最后给出了整个证明过程的证明序列。

（2）提出了三个应用于编译形式化验证过程中的算法。命题映射算法的作用是把目标码模式转换为命题的形式，便于后续的推理和证明；自动推理算法是验证过程的核心，它基于本文构建的命题逻辑系统，使用前提集和推理规则推导出一系列新命题，把这些新的命题作为定理加入前提中进行后续的证明；循环交互证明算法主要用于含有循环结构的文法单元的证明，其理论基础是限定数学归纳法。

（3）提出了构建安全C编译系统的关键方法。使用有限自动机识别算法和自动机的并操作完成了源代码中词法记号的识别，设计了回调式下推自动机算法从单词流中获得了包含的文法单元。最后，给出了层级编码方法完成了DO178B/C规定的A级软件可追踪性需求。

# 编译验证工具的设计与实现

## 编译验证工具的设计

本文设计并实现的编译验证工具主要工作流程为：对输入的源代码进行预处理和词法分析把输入的字符流转化为单词流；使用下推自动机识别算法把单词流转化为文法单元集；生成文法单元对应的目标码模式并进行文法单元和目标码模式的语义一致性验证；最后，进行目标代码的集成和生成。基于上述工作流程，下面将给出编译验证工具的系统架构，如图X所示。



图 X 编译验证系统框架

上图中，编译验证系统主要由编译前端模块、编译后端模块、形式验证模块和用户界面模块四个部分组成，各个模块的功能描述如下。

编译前端模块：对用户输入的源代码进行处理以生成文法单元集合传递给编译后端模块使用。主要的处理过程为首先预处理源程序去除掉无用的信息等，然后对其进行词法分析和层级编码把字符流转换为具有一定次序的单词流，接着使用下推自动机算法从单词流中识别出文法单元并保存在集合中，最后需要进行安全C检验以保证输入的源代码必须符合安全C子集规范，检验过程其实是嵌套在前面的几个步骤中的。

编译后端模块：接收输入的文法单元集合并基于形式验证模块返回的结果决定是否生成目标代码。主要的处理过程为遍历输入的文法单元集合，对每个遍历到的文法单元生成相应的目标码模式，把文法单元和对应的目标码模式传递形式验证模块来验证。若文法单元的语义一致性验证通过，则依据当前的编译后端语境（寄存器和内存等），生成目标代码；否则，给出编译验证错误的相关信息。

形式验证模块：进行文法单元和目标码模式的编译语义形式验证。主要的处理过程为根据目标机器的专用公理使用命题映射算法把输入的目标码模式转换为命题的形式，对于不包含循环结构的目标码模式命题直接使用自动推理算法依据命题逻辑公理系统的推理规则和前提即可推导出其语义并进行语义一致性检验；但对于包含循环结构的目标码模式命题，则需要使用循环交互证明算法和循环不变式才能进行语义一致性的证明。

用户界面模块：用户与程序进行交互的接口，辅助编译和验证整个过程。用户使用界面工具向程序发送请求信息，程序接收用户请求消息后调用后台模块完成请求，返回处理结果并显示出来。

最后，上图中基础设施指的是一些基础的公共操作，与具体的业务模块进行了解耦。主要包括日志记录、错误处理以及目标码、证明序列和其它一些中间结果的生成和保存，由于其在程序中应用的非常广泛且比较简单，后文中将不会单独赘述。

## 编译验证工具的实现

### 编译前端模块

编译前端模块主要任务是理解源代码并将其分析结果记录下来，以供后端稍后使用。该模块主体为两个核心类Lexer和Recognizer，其中，Lexer完成对输入源代码的预处理、词法分析、层级编码和安全C检验等功能，Recognizer主要任务是对文法单元进行识别等。LexerUtils和RecognizerUtils是两个辅助核心类工作的工具类，它们是从核心类中把一些重复使用的方法抽取出来并集成到一起所构成的，这些方法一般是静态方法。Token类是词法分析所产生的结果，表示一个一个的单词。SyntaxUnitNode类是构成文法单元的节点。SyntaxUnitCollections类代表文法单元的集合，是前端经过一系列处理所生成的最终结果，也是后端模块的输入。下面将给出编译前端模块类图，如图X所示。



**图 X 编译前端模块类图**

上图中，Lexer类调用LexerUtils类中的方法，所以二者是依赖的关系。Recognizer类和RecognizerUtils类之间也是依赖关系。Lexer类输出的结果tokens作为了Recognizer类的输入，所以二者是关联关系。其它类，即Token、SyntaxUnitNode等，是核心类中存储数据的部分，所以与核心类之间是聚合的关系。注意，上述类图中出于篇幅的考虑只列出了部分属性和公有的、核心的方法。下面将简要介绍一下各类的成员情况。

Lexer类是词法分析的核心类，其成员说明如下表X所示。

**表X Lexer类成员说明**

|  |  |
| --- | --- |
| 成员 | 说明 |
| srcDir | 源文件所在目录 |
| srcName | 源文件名称 |
| srcs | 源代码存储的列表（预处理后的源代码） |
| tokens | 词法分析生成的单词流列表 |
| logger | 日志记录 |
| getSrcs() | 外界获取源代码列表的接口。 |
| getTokens() | 外界获取单词流列表的接口。 |
| runLexer() | 词法分析主体，调用其它处理函数完成词法分析整个过程。 |
| preProccess(String) | 读入源代码文件，对其进行预处理把结果存储在srcs中。 |
| solveLine(String,...) | 对输入行进行匹配识别其中的单词，同时生成此行对应的编号。 |
| solveMultipleFile(String,...) | 处理包含多个源代码文件的情况。 |
| secureCheck() | 对源代码是否符合安全C规范进行集中检测，只能检测部分规则，其它规则分散实现在前端代码中。 |
| outputLexer() | 输出整个词法分析模块。 |

Recognizer类的功能是从输入的单词流中识别出文法单元，传递给编译后端模块使用，其成员说明如下表X所示。

**表X Recognizer类成员说明**

|  |  |
| --- | --- |
| 成员 | 说明 |
| tokens | 输入的单词流列表 |
| index | 当前遍历到单词的索引 |
| collections | 输出的文法单元集合 |
| logger | 日志记录 |
| getCollections() | 外界获取文法单元集合的接口。 |
| runRecognizer() | 文法单元识别的主体，遍历输入读入单词流使用下推自动算法从中识别出文法单元，并加入到文法单元集合中。 |
| judgeSentencePattern() | 表示判断当前分析栈中的单词可能构成的文法单元的类型。 |
| secureCheck() | 同词法分析中的安全C检验，这里主要检验源代码中是否含有递归函数。 |
| outputRecognizer() | 输出文法单元识别模块。 |

Token类定了识别出的单词的存储模板，其成员说明如下表X所示。

**表X Token类成员说明**

|  |  |
| --- | --- |
| 成员 | 说明 |
| value | 单词的字符串值 |
| type | 单词的字符串类型（如整数、标识符等） |
| label | 单词的编号 |
| getValue() | 获取单词的字符串值（属性的获取方法，其它属性略去）。 |
| setValue(String) | 设置单词的字符串值（属性的设置方法，其它属性略去）。 |
| equals(Object) | 自定义Token类相等的方法，重写了Object类中的默认equals方法。 |
| hashCode() | 自定义Token类生成哈希值的方法，重写了Object类中的默认hashCode方法。 |
| toString() | 自定义Token类的字符串表示。 |

SyntaxUnitNode类定义构成文法单元节点的模板，其成员说明如下表X所示。

**表X SyntaxUnitNode类成员说明**

|  |  |
| --- | --- |
| 成员 | 说明 |
| father | 当前文法单元节点的父节点 |
| left | 当前文法单元节点的左节点 |
| right | 当前文法单元节点的右节点 |
| extraInfo | 记录的其它属性信息（如节点的类型等） |
| SyntaxUnitNode(…) | 文法单元节点的构造函数。 |
| getExtraInfo() | 获取其它属性信息（属性的获取方法，其它属性略去）。 |
| setExtraInfo(…) | 设置其它属性信息（属性的设置方法，其它属性略去）。 |
| toString() | 自定义SyntaxUnitNode类的字符串表示。 |

SyntaxUnitCollections类定义了存储文法单元的集合的模板，其成员说明如下表X所示。

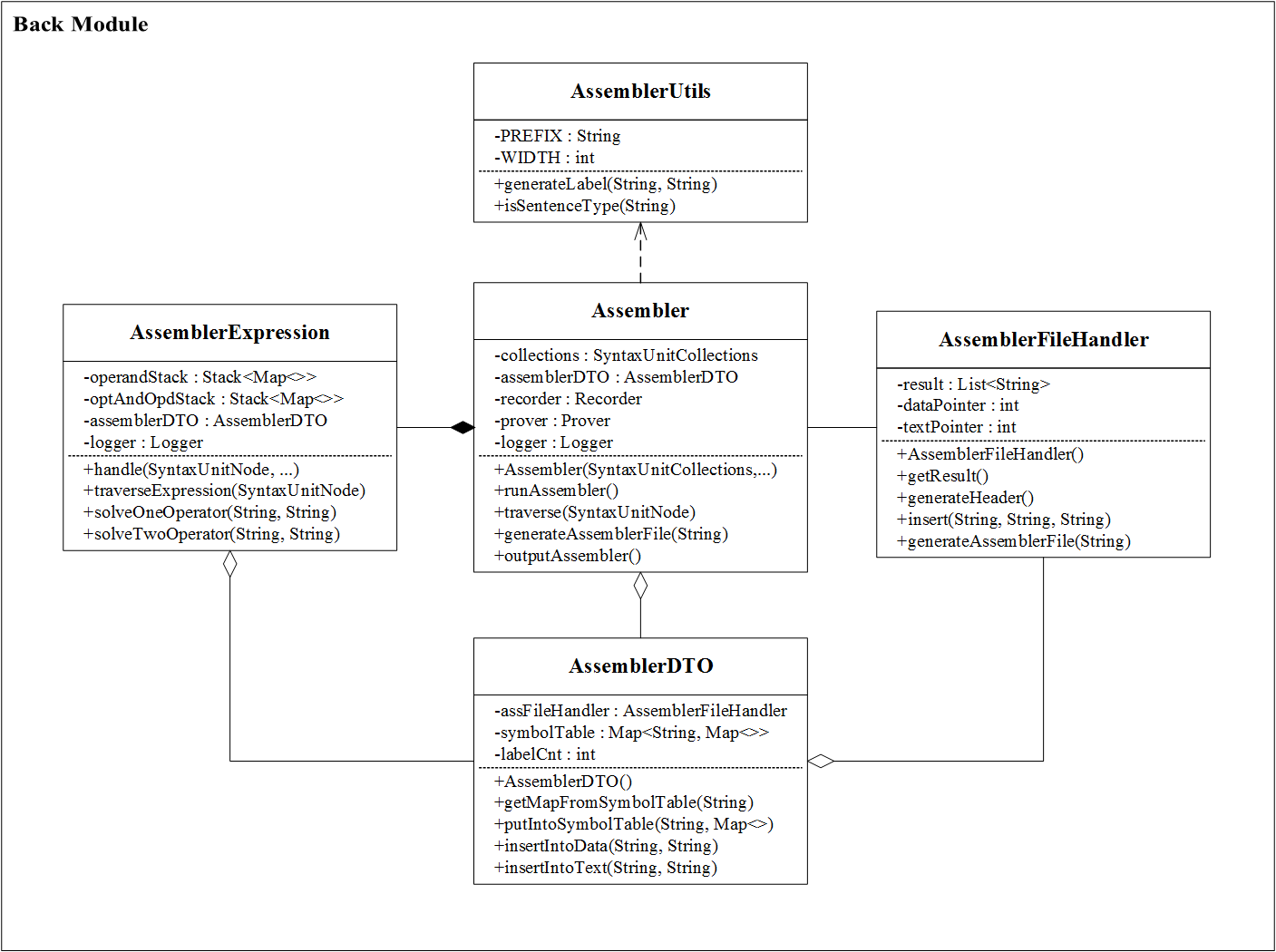
**表X SyntaxUnitCollections类成员说明**

|  |  |
| --- | --- |
| 成员 | 说明 |
| root | 指向文法单元集合最上面的元素 |
| current | 指向文法单元集合当前的元素 |
| SyntaxUnitCollections() | 新定义一个空的文法单元集合。 |
| getCurrent() | 获取当前的元素（属性的获取方法，其它属性略去）。 |
| setCurrent(…) | 设置当前的元素（属性的设置方法，其它属性略去）。 |
| addChildNode(…) | 向集合中增添一个文法单元。 |

最后，LexerUtils类和RecognizerUtils类主要包含了一些具有公共功能的静态方法，如跳过字符流中的空格，判断单词是否是关键字，判断单词是否是内置类型等，比较简单。

### 编译后端模块

编译后端模块会遍历输入的文法单元集合并针对验证结果和目标机的指令集输出目标代码。该模块的主体是Assembler类，其任务是把输入的文法单元集合转变为目标机器代码。AssemblerExpression类是专门处理表达式文法单元的类，其简化了Assembler类的实现。LexerUtils辅助核心类工作的工具类，包含一些静态变量和静态方法。AssemblerDTO是一个数据传输类，封装了目标机器的语境信息。AssemblerFileHandler类维护着生成的目标代码，可以生成目标代码文件。下面将给出编译后端模块的类图，如图X所示。



**图 X 编译后端模块类图**

上图中，Assembler类调用了LexerUtils类中的方法，故二者是依赖关系。AssemblerExpression类是从Assemble类中独立出来的部分函数所构成的，故二者是聚合关系。AssemblerDTO类是Assembler类和AssemblerExpression类共享数据的类，故与二者都是组合的关系。AssemblerFileHandler类是AssemblerDTO类中的变量，故二者是组合的关系。下面将简要介绍一下各类的成员情况。

Assembler类是后端目标代码生成的核心类，其成员说明如下表X所示。

**表X Assembler类成员说明**

|  |  |
| --- | --- |
| 成员 | 说明 |
| collections | 输入的文法单元集合 |
| assemblerDTO | 数据传输类实例 |
| recorder | 记录类实例 |
| prover | 验证器实例 |
| logger | 日志记录 |
| Assembler(...) | 新建一个目标码生成器。 |
| runAssembler() | 目标码生成模块的主体，主要功能是把输入的文法单元集合转化为与机器指令集相关的目标代码。 |
| traverse(SyntaxUnitNode) | 遍历文法单元的节点。 |
| generateAssemblerFile(…) | 生成目标代码文件。 |
| outputAssembler() | 输出整个目标代码模块。 |

AssemblerExpression类是Assembler类功能的补充，其成员说明如下表X所示。

**表X AssemblerExpression类成员说明**

|  |  |
| --- | --- |
| 成员 | 说明 |
| operandStack | 操作数栈（分析栈） |
| optAndOpdStack | 操作数操作符栈（二者同时放到一个栈中） |
| assemblerDTO | 数据传输类实例 |
| logger | 日志记录 |
| handle(SyntaxUnitNode,....) | 接收Assembler类传递的表达式文法单元，并进行处理。 |
| traverseExpression(…) | 遍历表达式文法单元的节点。 |
| solveOneOperator(…) | 处理含有单目运算符的表达式文法单元。 |
| solveTwoOperator(…) | 处理含有双目运算符的表达式文法单元。 |

AssemblerDTO中定义了存储目标机语境信息的模板，其成员说明如下表X所示。

**表X AssemblerDTO类成员说明**

|  |  |
| --- | --- |
| 成员 | 说明 |
| assFileHandler | 目标代码存储类实例 |
| symbolTable | 符号表 |
| labelCnt | 标签个数 |
| AssemblerDTO() | 新建一个数据传输类实例。 |
| getMapFromSymbolTable(…) | 从符号表中获取数据。 |
| putIntoSymbolTable(…) | 向符号表中存储数据。 |
| insertIntoData(String, String) | 向目标代码列表的数据域插入指令。 |
| insertIntoText(String, String) | 向目标代码列表的文本域插入指令。 |

AssemblerFileHandler类中存储后端模块生成的目标代码，其成员说明如下表X所示。

**表X AssemblerFileHandler类成员说明**

|  |  |
| --- | --- |
| 成员 | 说明 |
| result | 目标代码列表 |
| dataPointer | 目标代码数据域指针 |
| textPointer | 目标代码文本域指针 |
| AssemblerFileHandler() | 新建一个目标码处理类实例。 |
| getResult() | 外界获取目标码列表的接口。 |
| generateHeader() | 产生目标代码的头部指令。 |
| insert(String, String, String) | 向目标代码列表中插入一条指令。 |
| generateAssemblerFile(String) | 生成目标代码文件。 |

最后，AssemblerUtils类包含了一些简单的具有工具性质的静态属性和方法，如每行目标代码的前缀和长度、生成标号的方法等。

### 形式验证模块

形式验证模块的主要任务是对输入的文法单元和目标码模式进行语义的形式验证，并向编译后端模块返回验证结果。该模块的主体是Prover类，根据目标码模式内是否含有循环结构调用相应的算法完成证明过程。PropositionMappingAlgorithm类封装的是命题映射算法的实现，DerivationAlgorithm类是自动推理算法，LoopInteractiveProving-Algorithm类则是循环交互证明算法。DerivationDTO类存储着证明过程的中间结果。ProverUtils类是一个辅助的工具类。下面将给出形式验证模块的类图，如图X所示。



**图 X 形式验证模块类图**

上图中，Prover类与三个算法实现类是关联的关系，且其调用了ProverUtils中的方法，故Prover类与ProverUtils类之间是依赖的关系。DerivationDTO类存储着证明过程中的结果，是Prover类和左右两个算法实现类传递信息的媒介，故DerivationDTO类与两个算法实现类之间是组合的关系。下面将简要介绍一下各类的成员情况。

Prover类是形式验证模块的核心类，其成员说明如下表X所示。

**表X Prover类成员说明**

|  |  |
| --- | --- |
| 成员 | 说明 |
| axioms | 专用公理集 |
| loopInvariants | 循环不变式 |
| sequences | 证明序列 |
| logger | 日志记录 |
| loadAxioms(String) | 从文件中导入专用公理。 |
| initPropositionProof(…) | 生成证明的前提集。 |
| runProver(String, String) | 初始化相关参数，启动证明器。 |
| proveProcess( ...) | 证明的主体过程。 |
| createSequencesFile(String) | 生成证明序列文件。 |

PropositionMappingAlgorithm定义了命题映射算法的实现模板，其成员说明如下表X所示。

**表X PropositionMappingAlgorithm类成员说明**

|  |  |
| --- | --- |
| 成员 | 说明 |
| logger | 日志记录 |
| process(List<String>,…) | 算法处理的主体，把输入的目标码模式转化为命题的形式。 |
| createProposition(String,...) | 把当前遍历到的目标码转化为一个命题。 |
| filterOtherSignal(String[]) | 去除当前遍历到的目标码中其它的符合。 |

DerivationAlgorithm定义了自动推理算法的实现模板，其成员说明如下表X所示。

**表X DerivationAlgorithm类成员说明**

|  |  |
| --- | --- |
| 成员 | 说明 |
| flag | 表示推理中的两个命题是否有关联 |
| logger | 日志记录 |
| process(List<Proposition>) | 对目标码模式命题集合进行推理，输出存储推理结果的DerivationDTO类实例。 |
| applyDerivationRuleToTwoPropositions() | 选择推理规则对当前的两个命题进行推理。 |
| checkBoundary(Proposition, Proposition) | 检查输入的两个命题是否合法。 |

LoopInteractiveProvingAlgorithm定义了循环交互算法的实现模板，其成员说明如下表X所示。

**表X LoopInteractiveProvingAlgorithm类成员说明**

|  |  |
| --- | --- |
| 成员 | 说明 |
| logger | 日志记录 |
| process(...) | 对目标码模式命题集合进行归纳推理，输出最终结果。 |
| mergeTwo( ...) | 把两个中间状态的目标码模式命题集合进行合并。 |
| readFromConsole(String) | 从控制台读入用户输入的循环不变式。 |
| judgeSemantemes( ...) | 判断文法单元和目标码模式的语义是否一致。 |
| showAllProposition(...) | 输出目标码模式命题集合。 |

最后，DerivationDTO类定义了存储推理中中间结果的模板，主要包括证明序列、证据和证明步数等属性和相应的get/set方法。ProverUtils类主要包括一些静态的工具方法，如从当前命题克隆出一个新的命题、用参数更新命题等。

### 用户界面模块

用户界面模块是用户与程序交互的接口，其主要任务是接受用户的输入，反馈运行的实时信息，并把程序运行的最终结果显示出来。该模块的主体是MainWindow类，在其构造函数中会生成整个界面的所有部分。CustomPanel类继承自JPanel类，表示自定义的面板。CustomButtonUI类继承自BasicButtonUI类，表示自定义的按钮界面。CustomTreeCellRenderer类继承自DefaultTreeCellRenderer类，表示JTree类的自定义单元绘制器。Node表示JTree类的节点值类型。JPanel类、BasicButtonUI类、DefaultTreeCellRenderer类和JTree类都是Java用户界面开发工具包Swing的内置组件。下面将给出用户界面模块类图，如图X所示。



**图 X 用户界面模块类图**

上图中，MainWindow类包含有CustomPanel类、CustomButtonUI类和CustomTree-CellRenderer类的实例，故MainWindow类与它们是组合的关系。CustomTreeCellRenderer类中含有一个由Node类的实例组成的列表，故二者也是组合的关系。Node类实例是在MainWindow类中构造的，故二者是关联的关系。下面将简要介绍一下各类的成员情况。

MainWindow类是用户界面模块的主体窗口类，其成员说明如下表X所示。

**表X MainWindow类成员说明**

|  |  |
| --- | --- |
| 成员 | 说明 |
| btnRun | 运行按钮 |
| btnOpen | 打开按钮 |
| btnExit | 退出按钮 |
| menuPanel | 菜单栏 |
| lblStatus | 状态栏 |
| sourceTree | 源代码树 |
| sourceRenderer | 源代码树节点绘制器 |
| goalTree | 目标代码树 |
| goalRenderer | 目标代码树节点绘制器 |
| proveTree | 证明序列树 |
| proveRenderer | 证明序列树节点绘制器 |
| srcPath | 源代码路径 |
| MainWindow() | 新建一个程序界面，初始化界面中的所有组件。 |
| runApp() | 启动程序，调用编译前端、编译后端和形式验证模块的相关核心类。 |
| isParentAndSon(...) | 判断树上的两个节点是否是父子关系。 |
| makeSourceTree(String) | 构造源代码树。 |
| makeGoalTree(String) | 构造目标代码树。 |
| makeProveTree(String) | 构造证明序列树。 |
| showAllNodes(...) | 显示指定树种所有节点的值。 |

Node类定义了JTree组件上每个节点值的模板，其成员说明如下表X所示。

**表X Node类成员说明**

|  |  |
| --- | --- |
| 成员 | 说明 |
| value | 一个字符串类型的值，代表着源代码、目标代码或证明序列集合中的一行 |
| label | 编号 |
| flag | 是否显示编号 |
| Node(String, String, …) | 新建一个节点。 |
| setValue(String) | 设置节点的字符串值（属性的设置方法，其它属性略去）。 |
| getValue() | 获取节点的字符串值（属性的获取方法，其它属性略去）。 |
| isFlag() | 判断是否显示value的编号。 |
| equals(Object) | 定义两个节点相等的方法，这里是通过编号来判断的。 |
| toString() | 自定义Node类的字符串表示。 |

最后，CustomPanel类、CustomButtonUI类和CustomTreeCellRenderer类都是继承自Swing工具包中的内置类，只是结合实际需要修改了一些方法的默认实现，但方法的作用保持不变，故在此不再赘述。

## 系统实验

### 实验环境

硬件环境：

（1）主机CPU：Intel Core i5 CPU 2.7GHz

（2）内存：4GB（推荐1GB以上）

（3）磁盘空间：空闲空间8GB（推荐4GB以上）

软件环境：

（1）操作系统： Mac OS X 10.12或Windows 7（或以上）

（2）软件：JDK1.8版（或以上）

### 实验结果

本节将通过一个例子来展示编译验证系统工具的工作过程，其中输入的源代码如附录II中的test2.c所示。源代码的主要功能是计算一定范围内奇数和的两倍及一个整数的平方根，包含的基本的语句有if语句、while语句、do-while语句和for语句等，虽然比较简单但包含的文法单元较为全面，可以较好的反映本文所提出的的方法及系统的工作流程。经过本课题实现的工具对源代码的编译验证，所得到的主要文件如下图X所示。



**图 X 编译验证工具输出**

上图中，label\_test2.c表示进行过层级编码后的源文件，如附录III所示。test2.s为系统输出的目标码文件，test2.v表示形式验证模块输出的证明序列文件。notify.log文件记录了编译验证过程中的一些日志信息，主要用作系统的调试和追踪。下面将给出目标码文件的部分片段，如表X所示。

**表X 目标码片段**

|  |
| --- |
| lwz 0,8(31) # 3.7.1\_ex  li 9,2 # 3.7.1\_ex  divw 11,0,9 # 3.7.1\_ex  mullw 9,11,9 # 3.7.1\_ex  subf 0,9,0 # 3.7.1\_ex  stw 0,24(31) # 3.7.1\_ex  lwz 0,24(31) # 3.7.1\_ex  li 9,0 # 3.7.1\_ex  cmp 7,0,0,9 # 3.7.1\_ex  li 0,0 # 3.7.1\_ex  li 9,1 # 3.7.1\_ex  isel 0,9,0,30 # 3.7.1\_ex  stw 0,28(31) # 3.7.1\_ex  lwz 0,28(31) # 3.7.1\_if  cmpi 7,0,0,0 # 3.7.1\_if  beq 7,.L2 # 3.7.1\_if  lwz 9,8(31) # 3.7.1.1\_ex  li 0,2 # 3.7.1.1\_ex  mullw 0,9,0 # 3.7.1.1\_ex  stw 0,24(31) # 3.7.1.1\_ex  lwz 9,16(31) # 3.7.1.1\_ex  lwz 0,24(31) # 3.7.1.1\_ex  subf 0,9,0 # 3.7.1.1\_ex  stw 0,28(31) # 3.7.1.1\_ex  lwz 0,28(31) # 3.7.1.1\_as  stw 0,16(31) # 3.7.1.1\_as  .L2: # 3.7.1\_if |

上表中，每行代码末尾编号都是以相同前缀# 3.7.1开始的，而# 3.7.1编号正是源代码中<if-statement>所在行开始的编号，二者相互对应。编号的末尾用两个字符区分语句的类型，因为源代码中某一行可能对应着多个文法单元的部分结构。下面将给出部分较为详细的证明序列的片段，如表X所示。

**表X 证明序列片段**

|  |
| --- |
| if : 3.7.1\_if  ==============目标码模式命题===============  P1 = GPR[0] = <LOG-EXP>  P2 = GPR[0] < 0 -> CR[7] = b100 || GPR[0] > 0 -> CR[7] = b010 || GPR[0] == 0 -> CR[7] = b001  P3 = CR[7] == b100 -> PC = PC + 4 || CR[7] == b010 -> PC = PC + 4 || CR[7] == b001 -> PC = PC + @.L1  P4 = <STA-LIST>  P5 = .L1:  ==============推导序列===============  S1 = GPR[0] = <LOG-EXP> P1  S2 = GPR[0] < 0 -> CR[7] = b100 || GPR[0] > 0 -> CR[7] = b010 || GPR[0] == 0 -> CR[7] = b001 P2  S3 = <LOG-EXP> < 0 -> CR[7] = b100 || <LOG-EXP> > 0 -> CR[7] = b010 || <LOG-EXP> == 0 -> CR[7] = b001 S1,S2,MP  S4 = CR[7] == b100 -> PC = PC + 4 || CR[7] == b010 -> PC = PC + 4 || CR[7] == b001 -> PC = PC + @.L1 P3  S5 = <LOG-EXP> < 0 -> PC = PC + 4 || <LOG-EXP> > 0 -> PC = PC + 4 || <LOG-EXP> == 0 -> PC = PC + @.L1 S3,S4,MP  S6 = <STA-LIST> P4  S7 = .L1: P5  S8 = (<LOG-EXP> < 0 -> PC = PC + 4 || <LOG-EXP> > 0 -> PC = PC + 4 || <LOG-EXP> == 0 -> PC = PC + @.L1) ∧ (<STA-LIST>) ∧ (.L1:) S5, S6, S7, CI  S9 = (<LOG-EXP> != 0 -> <STA-LIST> || <LOG-EXP> == 0 -> null) S8, REDUCE  S10 = (<LOG-EXP> != 0 -> σ(<STA-LIST>) || <LOG-EXP> == 0 -> skip) S9, σ  =============前置语义================  <LOG-EXP> != 0 -> σ(<STA-LIST>) || <LOG-EXP> == 0 -> skip  ===============结论================  前置语义和推理出的语义是否一致 :  true  if语句验证结果 : 验证成功 |

上表中，目标码模式的证明过程主要分为三步，首先给出目标码模式的命题作为前提集，然后依据命题逻辑的推理规则和公理对目标码模式命题集进行推理，并进行语义获取操作得到目标码模式的语义，最后把目标码模式的语义与文法单元的前置语义进行对比，若二者语义一致则输出true；反之，输出false。下面将给出编译验证系统的运行时界面，如图X所示。



**图 X 系统运行界面图**

上图中，系统界面由菜单栏、主体和状态栏三个部分组成。菜单栏包括一个启动系统运行的“Run”按钮、一个打开指定输入的文件的“Open”按钮和提供帮助的“About”按钮，状态栏包括左边的状态显示和右边控制主体面板展开和折叠的“ExpandAll”和“CollapseAll”按钮。主体部分为三个滚动面板，分别用来显示编号后的源代码、目标代码和证明序列。可以看到，当选定if文法单元所在的开始行时，目标代码面板和证明序列面板会有相应的代码从折叠状态展开并高亮显示。同时，若选定目标代码面板或者证明序列面板中的某些行，也会在剩余面板中显示出对应的行。这些都表明编译验证系统实现了源代码到目标代码及证明序列的相互之间的可追踪性需求，本系统可以作为一个追踪工具提供给用户使用。

## 小结

本章介绍了编译验证工具的设计与实现，具体如下：

（1）设计编译验证工具的系统架构并给出整体框架图。系统框架由编译前端模块、编译后端模块、形式验证模块和用户界面模块四个部分组成。其中，编译前端模块和编译后端模块主要完成对源代码的编译处理，并从中识别出文法单元交给形式验证模块进行形式验证，最终生成的结果由用户界面模块显示出来。

（2）根据编译验证系统的整体框架图，给出了其四个组成模块的类图，并把类图转换为实际的类从而构建出了整个系统。在工具的实现部分，主要讨论了每个模块类的组成和相互之间的关系，并对核心的类作出了较为详细的介绍，可以看到核心类的方法与本文提出的编译验证技术的相关部分是一一对应的。

（3）系统实验部分选择一个源代码文件作为工具的输入，经过系统的编译处理和形式证明最终得到了带有层级编号的目标代码和证明序列文件。上述过程保证了源文件编译过程的正确性、安全性和可追踪性，从而最终完成了本文的研究目标。

# 总结与展望

## 论文总结

随着计算机应用技术的快速发展，计算机软件在航空航天领域中得到了广泛的应用，现代飞机几乎所有重要功能系统都与机载软件密切相关。编译器作为机载软件开发过程中的重要工具，负责将源程序翻译成目标程序，是实现软件从设计到在硬件上运行的桥梁。传统编译存在难以满足安全关键领域开发标准、难以分析和检验其正确性和安全性、验证过程复杂繁琐以及检测覆盖不全面等问题，本课题通过对编译领域相关构建和验证方法的深入研究，提出了基于文法单元和目标码模式的编译语义验证方法，并对现有的编译构建方法进行了改进使其能更好的实现本文所提出的验证方法，最后实现了一套遵循DO-178C标准的编译验证系统工具集。本文的主要研究成果如下：

（1）提出了基于文法单元和目标码模式的编译语义验证方法，把编译过程正确性验证等价为对每个C文法单元的验证。采用形式推理技术，在命题逻辑公理系统中验证编译前后每个C文法单元和对应的目标代码模式的语义是否一致。

（2）提出了应用于编译形式化验证过程中的三个算法。命题映射算法的作用是把目标码模式转换为命题的形式，便于后续的推理和证明；自动推理算法是验证过程的核心，它基于本文构建的命题逻辑系统，使用前提集和推理规则推导出一系列新命题，把这些新的命题作为定理加入前提中进行后续的证明；循环交互证明算法主要用于含有循环结构的文法单元的证明，其理论基础是限定数学归纳法。

（3）提出了安全C编译器构建中的关键方法，并给出了系统架构。为了支持编译语义验证方法，采用了有限自动机和下推自动机作为编译前端的主体实现算法，解决了文法单元的识别的问题。使用层级编码和安全C检验方法实现了DO178B/C规定的A级编译验证系统的可追踪性和高安全性需求。

最后，本课题中的编译验证系统虽然还没有达到商用系统的高度，但它却是一个很好的原型实现了本文所提出的一套编译和验证方法和思路，从而成功的解决了符合A级软件的编译系统的正确性验证和构造问题。在此系统的基础上进行功能的不断丰富和完善，最终会得到一个成熟的安全关键软件编译系统。

## 工作展望

目前，编译验证系统工具成功的实现了编译和验证功能，符合了安全关键领域的相关规范，但依旧存在不足的地方，需要进一步改进和完善。未来的工作可以考虑以下几个方面：

（1）系统的编译功能还需要完善。虽然已经支持了基本数据类型和语句的编译，但对于结构体的支持还没有实现，数组的处理也不是很好，下一步需要重点在这两个方向上努力。

（2）安全C检验是系统本身一个非常重要的功能，本文在实现时把检验过程穿插到了编译前端的多个处理阶段中，这非常不利于系统代码的管理和扩展，后面若有新的安全C规则需要加入时，对系统代码的改动会比较大。未来需要对安全C规则作出一定的形式化和规范化，并把安全C检验过程重构为一个独立的、可扩展的模块。

（3）本文系统的编译部分由前端和后端两个模块组成，缺少了优化了部分。优化部分通过改进中间代码形式使后端产生效率更高的代码，它对程序的语义没影响。未来可能需要在系统的编译部分加入优化模块。

# 附录

附录I 安全C子集文法

|  |
| --- |
| <source files>::= <header-file-list> <macro-definition-list> <type-definition-list> <function-prototype-list> <extern-variable-list> <global-variable-list> <main-function> <function-list>  <header-file-list>::= <header-file> <header-file-list> | <header-file>  <header-file>::= #include '< <file-name> '> | #include " <file-name> "  <file-name>::= <IDENTIFIER>.h  <macro-definition-list>::= <macro-definition> <macro-definition-list> | <macro-definition>  <macro-definition>::= #define <macro-name> <macro-text>  <macro-name>::= <IDENTIFIER>  <macro-text>::= <IDENTIFIER>  <type-definition-list>::= <type-definition> <type-definition-list> | <type-definition>  <type-definition>::= struct <IDENTIFIER> '{ <struct-declaration-list> '} ;  <struct-declaration-list>::= <struct-declaration> <struct-declaration-list> | <struct-declaration>  <struct-declaration>::= <specifier-qualifier-list> <struct-declarator-list> ;  <specifier-qualifier-list>::= <type-specifier> <specifier-qualifier-list> | <type-specifier> | <type-qualifier> <specifier-qualifier-list> | <type-qualifier>  <type-specifier>::= void | short | int | long | float | double | signed | unsigned | <struct-specifier> | <union-specifier> | <enum-specifier>  <struct-specifier>::= struct <IDENTIFIER> '{ <struct-declaration-list> '} | struct '{ <struct-declaration-list> '} | struct <IDENTIFIER>  <union-specifier>::= union <IDENTIFIER> '{ <struct-declaration-list> '} | union '{ <struct-declaration-list> '} | union <IDENTIFIER>  <enum-specifier>::= enum <IDENTIFIER> '{ <enumerator-list> '} | enum '{ <enumerator-list> '} | enum <IDENTIFIER>  <struct-declarator-list>::= <struct-declarator> , <struct-declarator-list> | <struct-declarator>  <struct-declarator>::= <declarator> | <declarator> : <primary-expression> | : <primary-expression>  <declarator>::= <pointer> <direct-declarator> | <direct-declarator>  <enumerator-list>::= <enumerator> , <enumerator-list> | <enumerator>  <enumerator>::= <IDENTIFIER> | <IDENTIFIER> = <primary-expression>  <pointer>::= \* | \* <type-qualifier-list> | \*<pointer> | \* <type-qualifier-list> <pointer>  <type-qualifier-list>::= <type-qualifier> <type-qualifier-list> | <type-qualifier>  <direct-declarator>::= <IDENTIFIER> | '( <declarator> ') | <direct-declarator> '[ <primary-expression> '] | <direct-declarator> '[ '] | <IDENTIFIER> '( <parameter-type-list> ') | <IDENTIFIER> '( <identifier-list> ') | <IDENTIFIER> '( ')  <direct-declarator>::= <IDENTIFIER> <direct-declarator-right> | '( <declarator> ') <direct-declarator-right> | <IDENTIFIER> '( <parameter-type-list> ') <direct-declarator-right> | <IDENTIFIER> '( <identifier-list> ') <direct-declarator-right> | <IDENTIFIER> '( ') <direct-declarator-right> | <direct-declarator-right>  <direct-declarator-right>::= '[ <primary-expression> '] <direct-declarator-right> | '[ '] <direct-declarator-right> | <empty>  <empty>::= NULL  <parameter-type-list>::= <parameter-list> | <parameter-list> , ...  <parameter-list>::= <parameter-declaration> , <parameter-list> | <parameter-declaration>  <parameter-declaration>::= <declaration-specifier-list> <declarator> | <declaration-specifier-list> <abstract-declarator> | <declaration-specifier-list>  <identifier-list>::= <IDENTIFIER> , <identifier-list> | <IDENTIFIER>  <declaration-specifier-list>::= <storage-class-specifier> <declaration-specifier-list> | <storage-class-specifier> | <type-specifier> <declaration-specifier-list> | <type-specifier> | <type-qualifier> <declaration-specifier-list> | <type-qualifier>  <storage-class-specifier>::= auto | register | static | extern | typedef  <type-qualifier>::= const | volatile  <abstract-declarator>::= <pointer> | <direct-abstract-declarator> | <pointer> <direct-abstract-declarator>  <direct-abstract-declarator>::= '( <abstract-declarator> ') | '( <parameter-list> ') | <direct-abstract-declarator> '( <parameter-list> ') | <direct-abstract-declarator> '( ') | '( ') | '[ <primary-expression> '] | <direct-abstract-declarator> '[ <primary-expression> '] | <direct-abstract-declarator> '[ '] | '[ ']  <direct-abstract-declarator>::= '( <abstract-declarator> ') <direct-abs-declarator-right> | '( <parameter-list> ') <direct-abs-declarator-right> | '( ') <direct-abs-declarator-right> | '[ <primary-expression> '] <direct-abs-declarator-right> | '[ '] <direct-abs-declarator-right> | <direct-abs-declarator-right>  <direct-abs-declarator-right>::= '( <parameter-list> ') <direct-abs-declarator-right> | '( ') <direct-abs-declarator-right> | '[ <primary-expression> '] <direct-abs-declarator-right> | '[ '] <direct-abs-declarator-right> | <empty>  <function-prototype-list>::= <function-prototype> <function-prototype-list> | <function-prototype>  <function-prototype >::= <type-specifier> <funtion-name> '( <parameter-type-list> ') ;  <funtion-name>::= <IDENTIFIER>  <extern-variable-list>::= <extern-variable> <extern-variable-list> | <extern-variable>  <extern-variable >::= extern <type-specifier> <variable-name-list> ;  <variable-name-list>::= <variable-name> , <variable-name-list> | <variable-name>  <variable-name>::= <IDENTIFIER>  <global-variable-list>::= <global-variable> <global-variable-list> | <global-variable>  <global-variable>::= <type-specifier> <variable-name-list> ; | <type-specifier> <assignment-expression> ;  <main-function>::= void main '( ') '{ <declaration-list> <statement-list> '}  <declaration-list>::= <declaration> <declaration-list> | <declaration>  <declaration>::= <declaration-specifier-list> <init-declarator-list> ; | <declaration-specifier-list> ;  <init-declarator-list>::= <init-declarator> , <init-declarator-list> | <init-declarator>  <init-declarator>::= <declarator> | <declarator> = <initializer>  <initializer>::= <assignment-expression> | '{ <initializer-list> '} | '{ <initializer-list> , '}  <initializer-list>::= <initializer> , <initializer-list> | <initializer>  <function-list>::= <function> <function-list> | <function>  <function>::= <type-specifier> <function-name> '( <parameter-type-list> ') '{ <declaration-list> <statement-list> '}  <function-name>::= <IDENTIFIER>  <statement-list>::= <statement> <statement-list> | <statement>  <statement>::= <if-statement> | <switch-statement> | <while-statement> | <do-statement> | <for-statement> | <jump-statement> | <expression-statement>  <if-statement>::= if '( <logical-expression> ') <statement> | if '( <logical-expression> ') <statement> else <statement> | if '( <logical-expression> ') '{ <statement-list> '} | if '( <logical-expression> ') '{ <statement-list> '} else '{ <statement-list> '}  <switch-statement>::= switch '( <expression> ') '{ <case-statement-list> <default-statement> '}  <case-statement-list>::= <case-statement> <case-statement-list> | <case-statement>  <case-statement>::= <case-constant-expression> : <statement-list>  <case-constant-expression> ::= case <IDENTIFIER>  <default-statement>::= default : <statement-list>  <while-statement>::= while '( <logical-expression> ') '{ <statement-list> '}  <do-statement>::= do '{ <statement-list> '} while '( <logical-expression> ')  <for-statement>::= for '( <expression> ; <expression> ; <expression> ') '{ <statement-list> '}  <jump-statement>::= <break-statement> | <continue-statement> | <return-statement>  <break-statement>::= break ;  <continue-statement>::= continue ;  <return-statement>::= return <expression> ; | return ;  <expression-statement>::= <empty-statement> | <expression> ;  <empty-statement>::= ;  <expression>::= <arithmetic-expression> | <relational-expression> | <logical-expression> | <assignment-expression> | <conditional-expression> | <argument-expression> | <primary-expression>  <arithmetic-expression>::= <primary-expression> + <expression> | <primary-expression> - <expression> | <primary-expression> \* <expression> | <primary-expression> / <expression> | <primary-expression> % <expression>  <relational-expression>::= <primary-expression> '< <expression> | <primary-expression> '> <expression> | <primary-expression> '<= <expression> | <primary-expression> '>= <expression> | <primary-expression> == <expression> | <primary-expression> '!= <expression>  <logical-expression>::= <bitwise-logical-expression> | <bool-logical-expression>  <bitwise-logical-expression>::= <primary-expression> & <expression> | <primary-expression> '| <expression> | <primary-expression> ^ <expression> | <primary-expression> '<'< <expression> | <primary-expression> '>'> <expression> | ~ <expression>  <bool-logical-expression>::= <primary-expression> && <expression> | <primary-expression> '|'| <expression> | ! <expression>  <assignment-expression>::= <variable> = <expression> | <variable> += <expression> | <variable> -= <expression> | <variable> \*= <expression> | <variable> /= <expression> | <variable> %= <expression> | <variable> '<'<= <expression> | <variable> '>'>= <expression> | <variable> &= <expression> | <variable> '|= <expression> | <variable> != <expression> | <variable> ^= <expression>  <variable>::= <IDENTIFIER>  <conditional-expression>::= <logical-expression> ? <expression> : <conditional-expression>  <argument-expression>::= <assignment-expression> , <expression>  <primary-expression>::= <IDENTIFIER> | <CONSTANT> | '( <expression> ') |

附录II test2.c

|  |
| --- |
| #include <stdio.h>  #include <stdlib.h>  int main () {  int a;  int b;  int c;  int d;  scanf ("%d %d", &a, &b);  c = 0;  do {  if (a % 2 == 0) {  c = c - a \* 2;  }  c = c + a \* 2;  a++;  } while (a < b);  printf ("c is %d for the first time!", c);  scanf ("%d", &a);  b = 1;  c = b \* b;  while (c < a) {  b++;  c = b \* b;  }  printf ("The biggest sqrt root of %d is %d", a, b);  // for  for (a = 0; a < 10; a++) {  b++;  }    return 0;  } |

附录III label\_test2.c

|  |
| --- |
| #include <stdio.h> // 1  #include <stdlib.h> // 2  int main () { // 3  int a; // 3.1  int b; // 3.2  int c; // 3.3  int d; // 3.4  scanf ("%d %d", &a, &b); // 3.5  c = 0; // 3.6  do { // 3.7  if (a % 2 == 0) { // 3.7.1  c = c - a \* 2; // 3.7.1.1  } // 3.7.2  c = c + a \* 2; // 3.7.3  a++; // 3.7.4  } while (a < b); // 3.8  printf ("c is %d for the first time!", c); // 3.9  scanf ("%d", &a); // 3.10  b = 1; // 3.11  c = b \* b; // 3.12  while (c < a) { // 3.13  b++; // 3.13.1  c = b \* b; // 3.13.2  } // 3.14  printf ("The biggest sqrt root of %d is %d", a, b); // 3.15  for (a = 0; a < 10; a++) { // 3.16  b++; // 3.16.1  } // 3.17    return 0; // 3.18  } // 4 |

# 参考文献

1. Mecham, M. "Boeing Faces Pretty Tight 787 Delivery Schedule." Aviation Week 9 (2007).

# 攻读硕士学位期间取得的学术成果

1. 陈志伟，谭宇，马殿富. 一种基于安全C的编译器形式验证方法，第二十六届全国抗恶劣环境计算机学术年会，2016：375-384.

# 致谢