

# CRA. Tema 5: Semántica y verificación de programas (segunda parte)

José Enrique Morais San Miguel



# Un sistema de verificación formal: Hoare Logic

- 1) Se toman como axiomas todas las fórmulas verdaderas sobre los dominios a los que pertenecen las variables del programa
- 2) Axioma de asignación:  $\vdash \{p(x)\} \{x \leftarrow t\} x := t \{p(x)\}$
- 3) Regla de composición:

$$\frac{\vdash \{p\} S_1 \{q\} \quad \vdash \{q\} S_2 \{r\}}{\vdash \{p\} S_1; S_2 \{r\}}$$

4) Regla de la alternativa:

$$\frac{\vdash \{p \wedge B\} S_1 \{q\} \quad \vdash \{p \wedge \neg B\} S_2 \{q\}}{\vdash \{p\} \text{ si } B \text{ entonces } S_1 \text{ si no } S_2 \{q\}}$$

5) Regla del bucle:

$$\frac{\vdash \{p \wedge B\} S \{p\}}{\vdash \{p\} \text{ mientras } B \text{ hacer } S \{p \wedge \neg B\}}$$

6) Regla de la consecuencia

$$\frac{\vdash p_1 \rightarrow p \quad \vdash \{p\} S \{q\} \quad \vdash q \rightarrow q_1}{\vdash \{p_1\} S \{q_1\}}$$

# Un sistema de verificación formal: Hoare Logic

La fórmula  $p$  en la regla del bucle se llama invariante y describe el comportamiento de una sola ejecución de  $S$  en el cuerpo de la expresión `mientras`. Para probar

$$\vdash \{p_0\} \text{ mientras } B \text{ hacer } S \{q\},$$

basta encontrar un invariante  $p$ . Si  $p_0 \rightarrow p$  la precondition de la regla del bucle se verifica. Si además se puede demostrar que  $(p \wedge \neg B) \rightarrow q$  es verdadera, no importa cuantas veces se ejecute el bucle, la postcondición de la regla implica la postcondición  $q$ . La dificultad en la prueba de la corrección parcial de programas radica en la elección de un invariante adecuado.

# Un sistema de verificación formal: Hoare Logic

- ¿Cómo probar que un invariante es tal?
- Respuesta: Precondición más débil (Dijkstra)

Para probar que  $I$  es un invariante para un bucle

`mientras B hacer S`

basta probar que  $wp(S, I) = I$  y esto se puede hacer aplicando las reglas de cálculo de precondiciones más débiles anteriores.

# Un sistema de verificación formal: Hoare Logic

Probemos la corrección (parcial) de este programa que admite como entrada dos números naturales cualesquiera y devuelve el producto de los mismos:

```
{T}  
x:=0; y:=b  
mientras y ≠ 0 hacer  
    x:= x+a; y:= y-1;  
fmientras  
{x = a · b}
```

# Un sistema de verificación formal: Hoare Logic

```
{T}  
x:=0; y:=b  
mientras y ≠ 0 hacer  
    x:= x+a; y:= y-1;  
fmientras  
{x = a·b}
```

Si encontramos un invariante  $I$  para el bucle:

$$\vdash \{I \wedge y \neq 0\} \ x := x + a; y := y - 1 \ \{I\}$$

y si, además,  $(I \wedge y = 0) \rightarrow (x = a \cdot b)$ , por la regla del bucle y la regla de la consecuencia, la corrección del programa estaría probada. Vimos la semana pasada que  $x = (b - y) \cdot a$  es un invariante para el cuerpo del bucle y cumple las exigencias anteriores. De hecho,  $I \wedge (y = 0)$  es igual a la postcondición.

## Ejemplo 5.22.1. Cálculo de potencias

Probar la corrección (parcial) de:

```
{a > 0 ∧ b ≥ 0}  
  x:=a; y:= b; z:=1;  
  mientras y ≠ 0 hacer  
    si impar(y) entonces y:=y-1; z:= x*z  
    si no, x:=x*x; y=coc(y,2)  
  fsi  
fmientras  
{z = ab}
```



## Ejemplo 5.22.1. Cálculo de potencias

```
{a > 0 ∧ b ≥ 0}
  x:=a; y:= b; z:=1;
  mientras y ≠ 0 hacer
    si impar(y) entonces y:=y-1; z:= x*z
    si no, x:=x*x; y=coc(y,2)
  fsi
fmientras
{z = ab}
```

## Ejemplo 5.22.1. Cálculo de potencias

```
{a > 0 ∧ b ≥ 0}
  x := a; y := b; z := 1;
  mientras y ≠ 0 hacer
    si impar(y) entonces y := y - 1; z := x * z
    si no, x := x * x; y = coc(y, 2)
  fsi
fmientras
{z = ab}
```

**Invariante:**  $I \equiv (z \cdot x^y = a^b)$

$$\begin{aligned} wp(W, I) &= (\text{impar}(y) \wedge wp(y := y - 1; z := x * z, I)) \vee \\ &\quad \vee (\text{par}(y) \wedge wp(x := x * x; y = y / 2, I)) = \\ &= (\text{impar}(y) \wedge zx^{y-1} = a^b) \vee (\text{par}(y) \wedge z(x^2)^{y/2} = a^b) \\ &\equiv (\text{impar}(y) \wedge zx^y = a^b) \vee (\text{par}(y) \wedge zx^y = a^b) \equiv I \end{aligned}$$

## Ejemplo 5.22.2. Máximo común divisor

Probar la corrección (parcial) de:

```
{a > 0 ∧ b > 0}
  x := a; y := b
  mientras x ≠ y hacer
    si (x > y) entonces x := x - y
    si no, y := y - x
  fsi
fmientras
{x = mcd(a, b)}
```

## Ejemplo 5.22.2. Máximo común divisor

```
{a > 0 ∧ b > 0}
  x := a; y := b
  mientras x ≠ y hacer
    si (x > y) entonces x := x - y
    si no, y := y - x
  fsi
fmientras
{x = mcd(a, b)}
```

## Ejemplo 5.22.2. Máximo común divisor

```
{a > 0 ∧ b > 0}  
  x:=a; y:= b  
  mientras x≠y hacer  
    si (x>y) entonces x:=x-y  
    si no, y:=y-x  
  fsi  
fmientras  
{x = mcd(a,b)}
```

**Invariante:**  $I \equiv (mcd(x, y) = mcd(a, b))$

$$wp(W, I) = ((x > y) \wedge wp(x := x - y, I)) \vee$$

$$\vee ((x \leq y) \wedge wp(y := y - x, I)) =$$

$$= ((x > y) \wedge mcd(x - y, y) = mcd(a, b)) \vee$$

$$\vee ((x \leq y) \wedge mcd(x, y - x) = mcd(a, b)) =$$

$$= ((x > y) \wedge mcd(x, y) = mcd(a, b)) \vee$$

$$\vee ((x \leq y) \wedge mcd(x, y) = mcd(a, b)) \equiv I$$

## Ejemplo 5.22.4. Inversión de listas

Probar la corrección (parcial) de:

```
{true}
  L:=a; L1:= nil
  mientras L≠nil hacer
    L1:= cons(hd(L),L1); L:=tl(L)
  fmientras
{L1 = reverse(a)}
```

## Ejemplo 5.22.4. Inversión de listas

```
{true}  
  L:=a; L1:= nil  
  mientras L≠nil hacer  
    L1:= cons(hd(L),L1); L:=tl(L)  
  fmientras  
{L1 = reverse(a)}
```

## Ejemplo 5.22.4. Inversión de listas

```
{true}  
  L:=a; L1:= nil  
  mientras L≠nil hacer  
    L1:= cons(hd(L),L1); L:=tl(L)  
  fmientras  
{L1 = reverse(a)}
```

**Invariante:**  $I \equiv \text{append}(\text{reverse}(L), L1) = \text{reverse}(a)$

$$\begin{aligned} wp(W, I) &= wp(L1 := \text{cons}(\text{hd}(L), L1); L := \text{tl}(L), I) = \\ &= (\text{append}(\text{reverse}(\text{tl}(L)), \text{cons}(\text{hd}(L), L1)) = \text{reverse}(a)) \equiv \\ &\equiv (\text{append}(\text{reverse}(L), L1) = \text{reverse}(a)) = I \end{aligned}$$

Hemos aplicado que

$$\text{append}(\text{reverse}(\text{tl}(L)), \text{cons}(\text{hd}(L), L1)) = \text{append}(\text{reverse}(L), L1).$$



## Ejemplo 5.22.5. Algoritmo de Euclides extendido

Probar la corrección (parcial) de:

$\{a > 0; b \geq 0\}$

$S := \begin{pmatrix} a & b \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$

mientras  $s_{12} \neq 0$  hacer

$q := \text{coc}(s_{11}, s_{12}); \quad Q := \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -q \end{pmatrix}; \quad S := S * Q$

fmientras

$\{s_{21}a + s_{31}b = s_{11} \wedge s_{11} = \text{mcd}(a, b)\}$

## Ejemplo 5.22.5. Algoritmo de Euclides extendido

```
{a > 0; b ≥ 0}
  S :=  $\begin{pmatrix} a & b \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ 
  mientras s12 ≠ 0 hacer
    q := coc(s11, s12); Q :=  $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -q \end{pmatrix}$ ; S := S * Q
  fmientras
{s21a + s31b = s11 ∧ s11 = mcd(a, b)}
```

### Observación

La asignación  $S := S * Q$  en el algoritmo puede escribirse como

$$S := \begin{pmatrix} s_{12} & s_{11} - q \cdot s_{12} \\ s_{22} & s_{21} - q \cdot s_{22} \\ s_{32} & s_{31} - q \cdot s_{32} \end{pmatrix}$$

## Ejemplo 5.22.5. Algoritmo de Euclides extendido

```
{a > 0; b ≥ 0}
S :=  $\begin{pmatrix} a & b \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ 
  mientras s12 ≠ 0 hacer
    q := coc(s11, s12); Q :=  $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -q \end{pmatrix}$ ; S := S * Q
  fmientras
{s21a + s31b = s11 ∧ s11 = mcd(a, b)}
```

## Ejemplo 5.22.5. Algoritmo de Euclides extendido

```
{a > 0; b ≥ 0}
S :=  $\begin{pmatrix} a & b \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ 
  mientras s12 ≠ 0 hacer
    q := coc(s11, s12); Q :=  $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -q \end{pmatrix}$ ; S := S * Q
  fmientras
{s21a + s31b = s11 ∧ s11 = mcd(a, b)}
```

**Invariante:**

$$\{s_{21}a + s_{31}b = s_{11} \wedge s_{22}a + s_{32}b = s_{12} \wedge \text{mcd}(s_{11}, s_{12}) = \text{mcd}(a, b)\}$$

$$\begin{aligned} wp(W, I) = & \{(s_{22}a + s_{32}b = s_{12}) \wedge \\ & \wedge ((s_{21} - qs_{22})a + (s_{31} - qs_{32})b = s_{11} - qs_{12}) \\ & \wedge (\text{mcd}(s_{21}, s_{11} - qs_{12}) = \text{mcd}(a, b))\} = I \end{aligned}$$