## Preuves de programmes impératifs

Spécification par les triplets de Hoare

- Un programme impératif modifie l'état de la mémoire à chaque étape de son exécution
  - Semblable à une fonction mathématique dont le paramètre est l'état initial de la mémoire et le résultat est l'état final de la mémoire
  - Chaque étape de calcul est une fonction de l'état précédent de la mémoire vers l'état suivant de la mémoire
- Spécification d'un programme impératif
  - Post-condition  $\psi$  : Propriétés attendues sur l'état de la mémoire à la fin de l'exécution
  - Pré-condition  $\varphi$  : En fonction des propriétés de l'état de la mémoire au début de l'exécution
  - Notation : Triplet de Hoare  $\{\varphi\} P \{\psi\}$

## Exemple de spécification formelle

Élévation au carré efficace

Syntaxe similaire à Ada mais plus compacte.

```
\{0 \le N\}

x := 0;

y := 0;

while \ x \ne N \ do

y := y + 2 * x + 1;

x := x + 1

od

\{y = N^2\}
```

## Preuves de programmes impératifs

#### Preuve de correction

- Chaque étape intermédiaire est annotée par une propriété de l'état de la mémoire
- Chaque instruction / est :
  - Précédée d'une pré-condition  $\varphi$  (propriété de l'état de la mémoire avant l'exécution de l'instruction)
  - > suivie d'une post-condition  $\psi$  (propriété de l'état de la mémoire après l'exécution de l'instruction)
- Proposition contraction annotée doit satisfaire les règles de la logique de Hoare  $\{\varphi\}$  /  $\{\psi\}$ 
  - Correction partielle : Si la pré-condition  $\varphi$  est satisfaite avant l'exécution de l'instruction I et l'exécution se termine alors la post-condition  $\psi$  est satisfaite après l'exécution
  - Correction totale : Si la pré-condition  $\varphi$  est satisfaite avant l'exécution de l'instruction I alors l'exécution se termine et la post-condition  $\psi$  est satisfaite après l'exécution
- Les propriétés de l'état de la mémoire sont représentées par de la logique équationnelle (logique du premier ordre et spécifications algébriques)

## Exemple de preuve de correction partielle

#### Élévation au carré efficace

Utilisation d'un invariant  $y = x^2$ 

```
\{0 \le N\}
\{0=0^2\}
x := 0;
\{0 = x^2\}
y := 0;
\{y = x^2\}
while x \neq N invariant y = x^2 do
     \{y = x^2 \land x \neq N\}
      \{y+2\times x+1=(x+1)^2\}
     y := y + 2 * x + 1;
     {y = (x+1)^2}
     x := x + 1
     \{y = x^2\}
od
\{y = x^2 \land \neg(x \neq N)\}
\{v = N^2\}
```

Règles de déduction

### Exemple de preuve de correction totale

Élévation au carré efficace

Utilisation d'un variant : N-x

```
\{0 \le N\}
\{\cdots \land (N-0) \in \mathbb{N}\}
x := 0:
\{\cdots \land (N-x) \in \mathbb{N}\}
v := 0:
\{\cdots \land (N-x) \in \mathbb{N}\}
while x \neq N invariant y = x^2 variant N - x do
       \{\cdots \land x \neq N \land (N-x) \in \mathbb{N} \land V = N-x\}
       \{\cdots \land (N-(x+1)) \in \mathbb{N} \land N-(x+1) < V\}
       v := v + 2 * x + 1:
       \{\cdots \land (N-(x+1)) \in \mathbb{N} \land N-(x+1) < V\}
       x := x + 1
       \{\cdots \land (N-x) \in \mathbb{N} \land N-x < V\}
od
\{\cdots\}
\{v = N^2\}
```

Règles de déduction

- ► Inaction : skip
  - Le contenu de la mémoire n'est pas modifié durant l'exécution
  - La pré-condition et la post-condition sont identiques

$$\frac{}{\{\psi\}\operatorname{skip}\{\psi\}}\operatorname{skip}$$

► Renforcement de la pré-condition (hypothèse plus forte)

$$\frac{\varphi \to \chi \qquad \{\chi\}\,P\,\{\psi\}}{\{\varphi\}\,P\,\{\psi\}}$$
 weaken

Affaiblissement de la post-condition (conclusion plus faible)

$$\frac{\{\varphi\}\,P\,\{\chi\}}{\{\varphi\}\,P\,\{\psi\}} \quad \text{strengthen}$$

Affectation et Plus faible pré-condition

Affectation : x := E

- Seul le contenu de x est modifié
  - ightharpoonup Mémoire avant :  $\langle x_1 \mapsto v_1, \dots, x_n \mapsto v_n \rangle$
  - Mémoire après :  $\langle x_1 \mapsto v'_1, \dots, x_n \mapsto v'_n \rangle$
  - ightharpoonup Si  $x = x_i$  alors :
    - $v_i' = [v_1/x_1, \dots, v_n/x_n] E$
    - $\blacktriangleright \ \text{et} \ \forall j \in [1, \dots, n]. \, ((j \neq i) \rightarrow v'_j = v_j)$
  - ► Donc :  $[v_1/x_1, ..., v_n/x_n][E/x]\psi = [v'_1/x_1, ..., v'_n/x_n]\psi$

$$\frac{}{\{[E/x]\,\psi\}\,x:=E\,\{\psi\}} \ \text{assign}$$

- Il s'agit de calculer la plus faible pré-condition nécessaire pour établir la post-condition  $\psi$
- Travaux de Dijkstra
- Base des outils de mécanisation comme Why3

Séquence et Conditionnelle

- Séquence : P ; Q
  - L'état de la mémoire entre l'exécution de P et de Q est caractérisé par la propriété  $\chi$

$$\frac{\{\varphi\}\,P\,\{\chi\}}{\{\varphi\}\,P\;;\;Q\,\{\psi\}}\;\;\text{sequence}$$

- Calcul de la plus faible pré-condition
- ► Conditionnelle : if C then P else Q fi
  - L'état de la mémoire après l'exécution des branches P et de Q doit satisfaire la propriété  $\psi$
  - L'état de la mémoire avant l'exécution des branches P et de Q est distingué par la valeur de la condition C

$$\frac{\{\varphi \land C\}\,P\,\{\psi\} \qquad \{\varphi \land \neg C\}\,Q\,\{\psi\}}{\{\varphi\} \text{ if } C \text{ then } P \text{ else } Q \text{ fi } \{\psi\}} \text{ conditional }$$

Calcul de la plus faible pré-condition

Boucle, Correction partielle

- ightharpoonup Boucle: while C invariant  $\varphi$  variant E do P od
- Dépliage boucle :
  - Notons  $R = while C invariant \varphi do P od$
  - ▶ Alors R satisfait R = if C then P; R else skip fi
  - Plus faible pré-condition est une disjonction infinie des séquences  $P^{(i)}$  issues des dépliages de R
  - ightharpoonup Besoin d'une propriété finie plus forte : l'invariant de boucle  $\varphi$
- Correction partielle :

$$\frac{\{\varphi \land C\}\,P\,\{\varphi\}}{\{\varphi\}\,\text{while $C$ invariant $\varphi$ do $P$ od }\{\varphi \land \neg C\}} \ \ \text{partial loop}$$

Principe construction :

$$\frac{\{\varphi \land C\} P \{\varphi\} \quad \{\varphi\} R \{\varphi \land \neg C\}}{\{\varphi \land C\} P ; R \{\varphi \land \neg C\}} \text{ sequence } \frac{\{\varphi \land C\} P ; R \{\varphi \land \neg C\}}{\{\varphi \land \neg C\} \text{ skip } \{\varphi \land \neg C\}} \text{ conditional } \frac{\{\varphi\} \text{ if } C \text{ then } P ; R \text{ else } \text{skip } \text{fi } \{\varphi \land \neg C\}}{\{\varphi\} \text{ while } C \text{ invariant } \varphi \text{ do } P \text{ od } \{\varphi \land \neg C\}} \text{ unfold loop}$$

Boucle, Correction totale

- ightharpoonup Boucle: while C invariant  $\varphi$  variant E do P od
- Correction totale : Combiner la correction partielle et une preuve de terminaison
- Induction bien fondée sur l'état de la mémoire
- L'état de la mémoire doit décroitre strictement à chaque exécution du corps de la boucle
  - ▶ Variant :  $E \in \mathbb{N}$
  - $[v_1'/x_1,\ldots,v_n'/x_n] E < [v_1/x_1,\ldots,v_n/x_n] E$
- Correction totale :

$$\frac{\{\varphi \land C \land E \in \mathbb{N} \land V = E\} P \{\varphi \land E \in \mathbb{N} \land V > E\}}{\{\varphi \land E \in \mathbb{N}\} \text{ while } C \text{ invariant } \varphi \text{ variant } E \text{ do } P \text{ od } \{\varphi \land \neg C\}} \text{ total loop}$$

- Principe de construction identique à la correction partielle (variable
   V contient valeur du variant avant exécution du corps de la boucle)
- lacktriangle II peut être nécessaire d'enrichir l'invariant avec  $C o E \in \mathbb{N}$

Méthode de preuve

- 1. Recherche des candidats invariants et variants pour chaque boucle
- 2. Annotations des boucles
- 3. Remontée des plus faibles pré-conditions le long des séquences, affectations et branches de conditionnelle
- 4. Construction des obligations de preuve issues des affaiblissements et renforcements dans les boucles et les branches de conditionnelle
- 5. En cas d'échec dans la preuve des obligations, renforcement des invariants avec les propriétés manquantes pour réaliser ces preuves
- 6. Reprise à l'étape 2

## Exemple d'application de la méthode

#### Élévation au carré efficace

```
\{0 \le N\}

x := 0;

y := 0;

while \ x \ne N \ do

y := y + 2 * x + 1;

x := x + 1

od

\{y = N^2\}
```

Étapes de boucle	X	у	$y = x^2$	N-x
0	0	0	T	N
1	1	1	T	N-1
2	2	4	T	N-2
3	3	9	T	N-3
4	4	16	T	N — 4
: :		•		:
•	•	•		•

- Premier invariant candidat :  $\varphi_0$  :  $y = x^2$
- ightharpoonup Premier variant candidat : N-x

## Exemple d'application de la méthode

Élévation au carré efficace

```
\{0 < N\}
\{0 = 0^2 \land (N - 0) \in \mathbb{N}\}
x := 0:
\{0=x^2\wedge (N-x)\in \mathbb{N}\}
v := 0:
\{v = x^2 \land (N - x) \in \mathbb{N}\}
while x \neq N invariant y = x^2 variant N - x do
       \{y = x^2 \land x \neq N \land (N - x) \in \mathbb{N} \land V = N - x\}
       \{y + 2 \times x + 1 = (x + 1)^2 \land (N - (x + 1)) \in \mathbb{N} \land N - (x + 1) < V\}
      v := v + 2 * x + 1:
       \{y = (x+1)^2 \land (N-(x+1)) \in \mathbb{N} \land N-(x+1) < V\}
      x := x + 1
       \{y = x^2 \land (N - x) \in \mathbb{N} \land N - x < V\}
od
\{y = x^2 \land \neg(x \neq N)\}
\{v = N^2\}
```

### Exemple d'application de la méthode

Élévation au carré efficace

$$0 \le N \to 0 = 0^{2} \land (N - 0) \in \mathbb{N}$$

$$\begin{cases} y = x^{2} \\ \land x \ne N \\ \land (N - x) \in \mathbb{N} \\ \land V = N - x \end{cases} \to \begin{cases} y + 2 \times x + 1 = (x + 1)^{2} \\ \land (N - (x + 1)) \in \mathbb{N} \\ \land N - (x + 1) < V \end{cases}$$

$$(y = x^{2} \land \neg(x \ne N)) \to y = N^{2}$$

#### Bilan

- La logique de Floyd/Hoare est complète, consistante et correcte vis à vis de la sémantique des programmes
- Le calcul des plus faibles pré-conditions est complet, consistant et décidable
- Les caractéristiques de la logique de Hoare dépendent donc des caractéristiques de la logique utilisée pour exprimer les obligations de preuve
- ► Il existe de nombreux outils qui intègrent la logique de Floyd/Hoare dans les langages de programmation
  - SPARK Ada par AdaCore et Altran Praxis
  - CAVEAT et Frama-C par CEA
  - Why3 par LRI et INRIA
  - Boogie par MicroSoft Research
  - Spec# par MicroSoft Research
  - F\* par MicroSoft Research