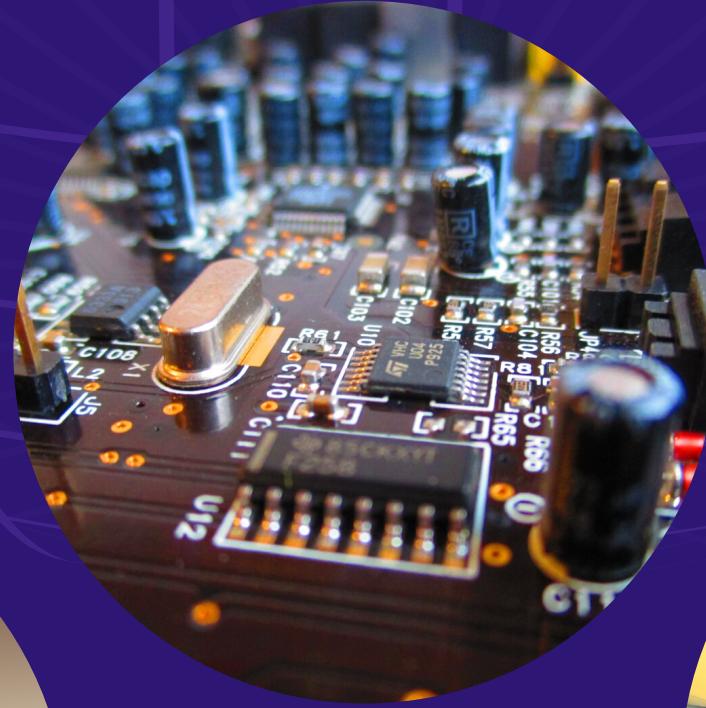


VERIFICAÇÃO DE SOFTWARE EM CONTROLADORES DE VEÍCULOS AÉREOS NÃO-TRIPULADOS



LENNON CHAVES – SEL SIDIA
PESQUISA CIENTÍFICA

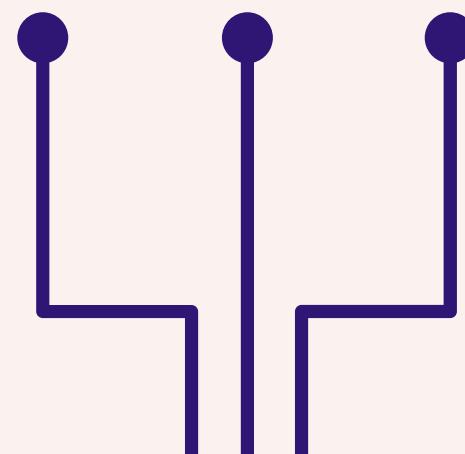
INTRODUÇÃO/CONCEITO



MOTIVAÇÃO

Problemas relacionados a **hardware** podem ser identificados durante a fase de desenvolvimento... e isso evita:

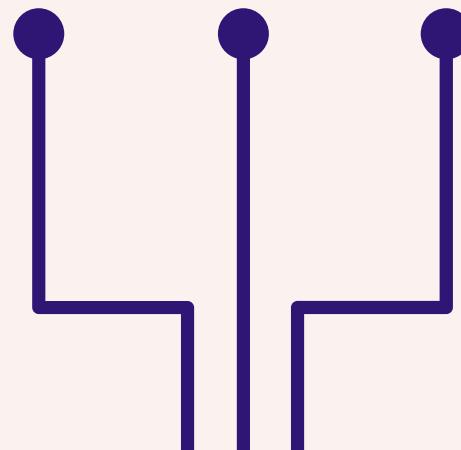
- Prejuízos financeiros
- Problemas com reputação e confiança
- Situações catastróficas como acidentes e perda de vidas



BOEING 737-MAX

TOYOTA (2014)

- Recall de 1.9 milhões de carros (Prius Car)
- Falha de programação no sistema híbrido
- Incidentes prevenidos por verificação formal:
 - ativação de pedal
 - probabilidade de falha em airbags
 - contraexemplo



A photograph of a space shuttle launching from a launch pad. The shuttle is white with orange external tank and solid rocket boosters. It is surrounded by a massive plume of white and orange smoke and fire. The background is a bright blue sky with scattered white clouds. In the bottom left corner, there is white text overlaid.

Ariane 5 (1996)

Problemas com representação numérica
(500 milhões de dólares)

VERIFICAÇÃO DE SOFTWARE



Bounded Model Checking
(BMC)



Satisfiability Modulo
Theories (SMT)



DSVERIFIER

VERIFICAÇÃO USANDO BOUNDED MODEL CHECKING + TEORIAS DE SATISFATIBILIDADE

Aplicado a controladores digitais

FUNÇÃO DE TRANSFERÊNCIA (MODELO MATEMÁTICO)

$$H(z) = \frac{B(z)}{A(z)} = \frac{b_0 + b_1 z^{-1} + \dots + b_M z^{-M}}{a_0 + a_1 z^{-1} + \dots + a_N z^{-N}}$$



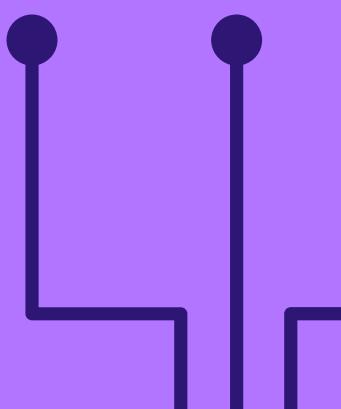
PROGRAMA EM C

```
#include <dsverifier.h>

digital_system ds = {
    .b = { 0.0096, -0.009 },
    .b_size = 2,
    .a = { 0.02, 0.0 },
    .a_size = 2,
    .sample_time = 0.02
};

implementation impl = {
    .int_bits = 3,
    .frac_bits = 13,
    .max = 1.0,
    .min = -1.0
};
```

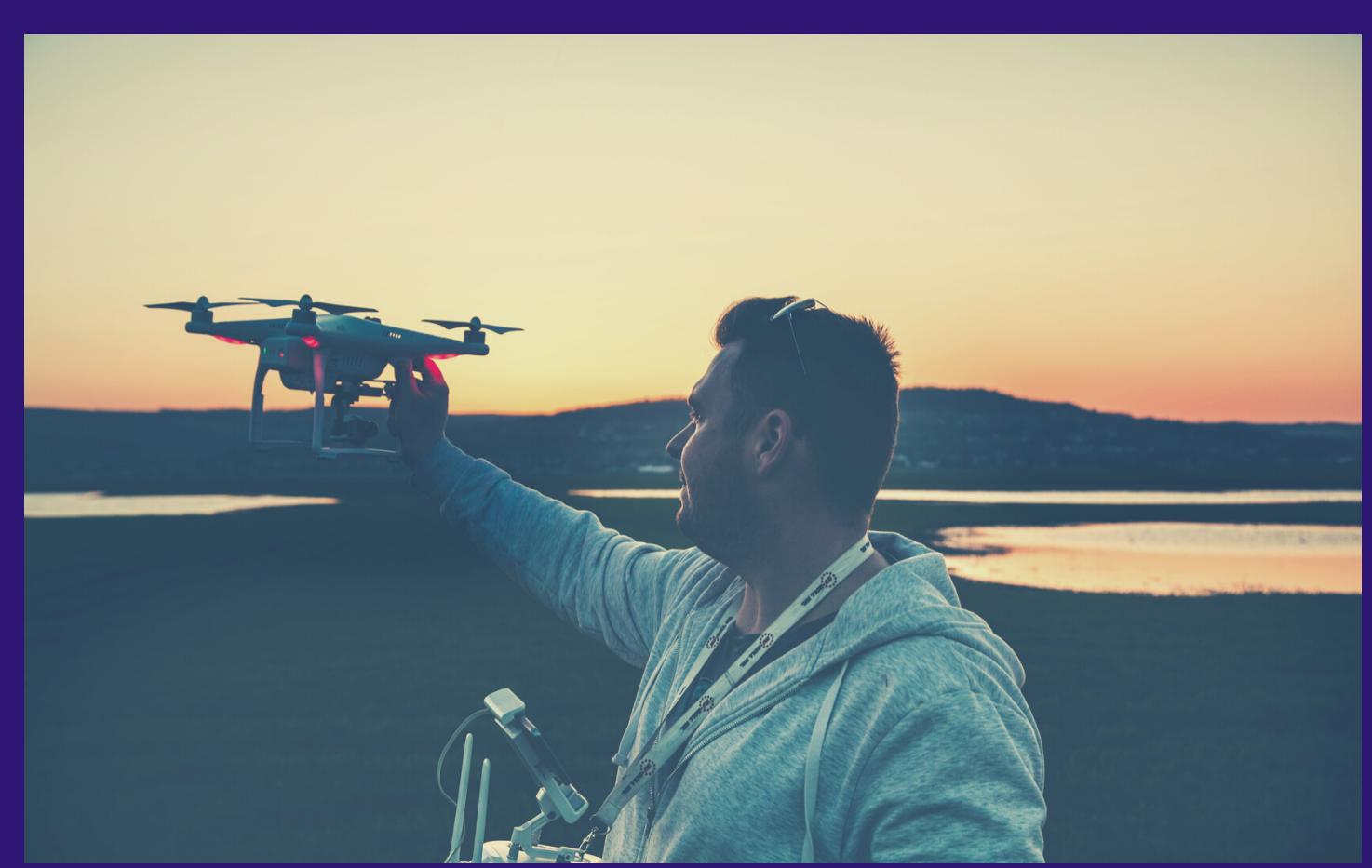
CONTROLADORES DIGITAIS



Infos importantes para um controlador digital:

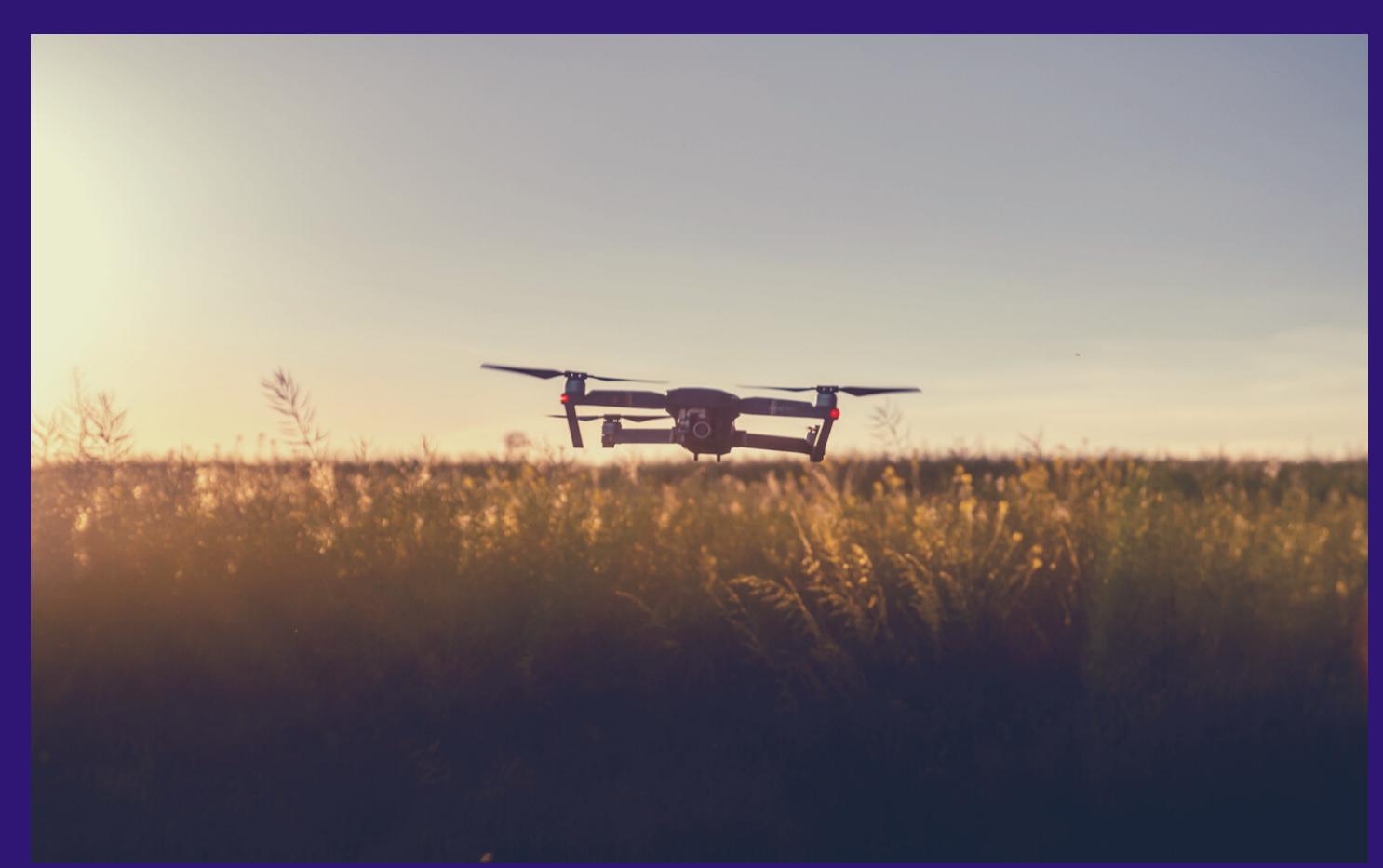
- **Coeficientes da função de transferência**
- Quantidade de **bits** necessários para controlador (inteiro e fracionário)
- **Limitação** dos valores de **entrada**
- Produz uma **saída** em números, dependendo da propriedade a ser verificada

VANT é um controlador digital



OVERFLOW

estouros aritméticos causando
falhas em operações matemáticas

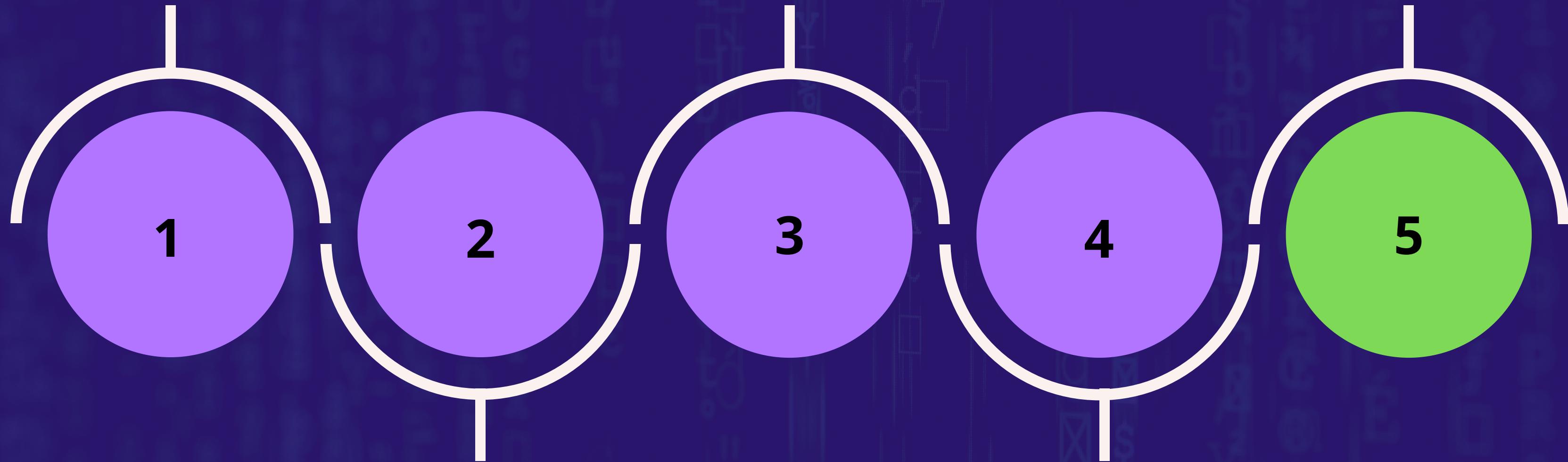


CICLO LIMITE

Instabilidade que causa problemas
nas hélices do drone

**VIGILÂNCIA E
SEGURANÇA**

CONTROLADOR
DIGITAL EM C



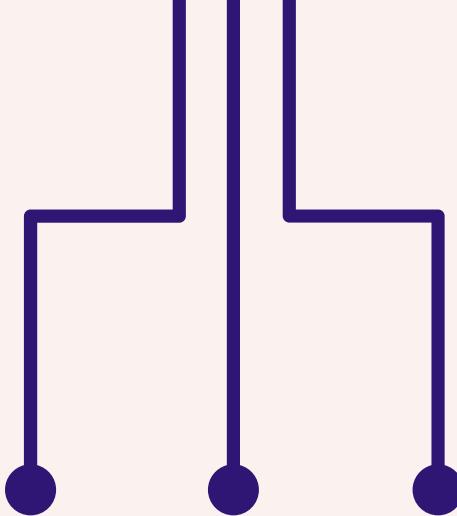
DSVERIFIER

VERIFICAÇÃO
PROPRIEDADE

DSVALIDATOR

CONTRAEEMPLO

DSVERIFIER



PROCESSA O ARQUIVO EM C DO CONTROLADOR

- verifica quantidade de bits
- verifica entrada limitada
- entende o modelo

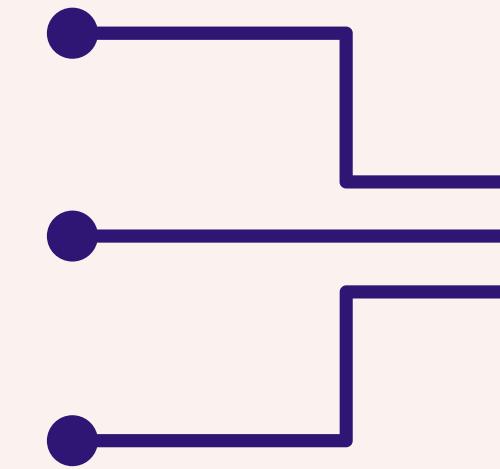
CHAMADA DO MODEL CHECKER (BMC)

- resolve a propriedade através de SMT
- entradas não-determinísticas
- computa a saída
- Falha ou Sucesso
 - Contraexemplo

DSVALIDATOR

- valida se falha é realmente falha

DSVALIDATOR



RESULTADOS DA PESQUISA



- Quantidade de bits usada (8, 16, 32)
- **Integração controle e verificação!!!**
- Quanto maior a quantidade de bits, menos problemas encontrados
- Confirmação de limitação em algoritmos de overflows e corrigidos pela literatura (2017, algoritmos clássicos)
- **5 artigos publicados (IEEE, Science Direct, ACM)**
- **29 trabalhos envolvendo verificação de controladores digitais de 2013**
 - 1 tese, 3 dissertações, 21 artigos, 4 Iniciações científicas



SOBRE O GRUPO DE PESQUISA

PROFESSOR LUCAS CORDEIRO (SSV LAB)

ÁREA DE VERIFICAÇÃO DE SOFTWARE

- CONTROLADORES
- IA E IOT
- LOCALIZAÇÃO DE FALHAS
- CUDA
- VANT

UFAM (CETELI E ICOMP)

- CONHECIMENTOS BÁSICOS NECESSÁRIOS:
- BASE EM ALGORITMOS
- BASE EM PROGRAMAÇÃO

APRENDIZADOS

- DESAFIOS
- RESILIÊNCIA
- ARTIGOS DE QUALIDADE
- OPORTUNIDADE INTERNACIONAL



OBRIGADO

CONTATOS

lennon.chaves@sidia.com

