

Modélisation, spécification et vérification

CM4

Année universitaire 2024-2025

- ① Exemples de correction partielle (affectation simple)
- ② Annotation et vérification outillée avec TLA/TLA⁺
Vérification avec TLA et ses outils
- ③ Le langage PlusCal
Defining processes in PlusCal
Macros and Procedures
- ④ Vérification d'un contrat avec un solveur Z3
- ⑤ Conclusion et limites

- 1 Exemples de correction partielle (affectation simple)
- 2 Annotation et vérification outillée avec TLA/TLA⁺
Vérification avec TLA et ses outils
- 3 Le langage PlusCal
Defining processes in PlusCal
Macros and Procedures
- 4 Vérification d'un contrat avec un solveur Z3
- 5 Conclusion et limites

Le modèle relationnel $M(P)$ pour le programme P annoté est donc défini comme suit :

$$M(P) \stackrel{def}{=} (Th(s, c), (pc, v), \text{LOCATIONS} \times \text{MEMORY}, \text{Init}(\ell, v), \{r_{\ell, \ell'} \mid \ell, \ell' \in \text{LOCATIONS} \wedge \ell \longrightarrow \ell'\}).$$

La définition de $\text{Init}(x)$ est dépendante de la précondition de P :

$$\text{Init}(x) \stackrel{def}{=} .x = (\ell_0, v) \wedge \mathbf{pre}(P)(v).$$

Conditions initiales

Les deux propriétés suivantes sont équivalentes :

- ▶ $\forall x_0 \in \text{VALS} : \text{Init}(x_0) \Rightarrow J(x_0, x_0)$
- ▶ $\forall v \in \text{MEMORY}. \mathbf{pre}(P)(v) \wedge v = v_0 \Rightarrow P_{\ell_0}(v_0, v)$

- ▶ Les relations r_i correspondent aux transitions satisfaisant $\ell \longrightarrow \ell'$ et on associe à chaque r_i la relation $r_{\ell,\ell'}$
 - ▶ $x \ r_{\ell,\ell'} \ x' \stackrel{def}{=} (pc = \ell \wedge cond_{\ell,\ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell,\ell'}(v) \wedge pc' = \ell')$
- ▶ $J(x_0, x) \stackrel{def}{=} \exists v_0, \ell, v. (\ell \in \text{LOCATIONS} \wedge v_0, v \in \text{MEMORY} \wedge x = (\ell, v) \wedge P_\ell(v_0, v))$
- ▶ $P_\ell(v_0, v) \stackrel{def}{=} \exists x_0, x. (x_0, x \in \text{VALS} \wedge x = (\ell, v) \wedge x_0 = (\ell_0, v_0) \wedge J(x_0, x))$

Pas d'induction

Les deux propriétés suivantes sont équivalentes :

- ▶ $\forall i \in \{0, \dots, n\} : J(x_0, x) \wedge x \ r_i \ x' \Rightarrow J(x_0, x')$
- ▶ $\forall \ell, \ell' \in \text{LOCATIONS} : \ell \longrightarrow \ell' \Rightarrow P_\ell(v_0, v) \wedge cond_{\ell,\ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell,\ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$

► $J(x_0, nx) \wedge x \text{ r}_{\ell, \ell'} x' \Rightarrow J(x_0, x')$

- ▶ $J(x_0, x) \wedge x \text{ } r_{\ell, \ell'} \text{ } x' \Rightarrow J(x_0, x')$
- ▶ $x \text{ } r_{\ell, \ell'} \text{ } x' \stackrel{\text{def}}{=} (pc = \ell \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell')$

- ▶ $J(x_0, x) \wedge x \text{ r}_{\ell, \ell'} x' \Rightarrow J(x_0, x')$
- ▶ $x \text{ r}_{\ell, \ell'} x' \stackrel{\text{def}}{=} (pc = \ell \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell')$
- ▶ $I(x) \stackrel{\text{def}}{=} \exists \ell, v. (\ell \in \text{LOCATIONS} \wedge v \in \text{MEMORY} \wedge x = (\ell, v) \wedge P_\ell(v))$

- ▶ $J(x_0, x) \wedge x \text{ r}_{\ell, \ell'} x' \Rightarrow J(x_0, x')$
- ▶ $x \text{ r}_{\ell, \ell'} x' \stackrel{def}{=} (pc = \ell \wedge cond_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell')$
- ▶ $I(x) \stackrel{def}{=} \exists \ell, v. (\ell \in \text{LOCATIONS} \wedge v \in \text{MEMORY} \wedge x = (\ell, v) \wedge P_\ell(v))$
- ▶ $P_\ell(v_0, v) \stackrel{def}{=} \exists x. (x \in \text{VALS} \wedge x = (\ell, v) \wedge x_0 = (\ell_0, v_0) \wedge J(x_0, x))$

- ▶ $J(x_0nx) \wedge x \text{ } r_{\ell,\ell'} \text{ } x' \Rightarrow J(x_0, x')$
- ▶ $x \text{ } r_{\ell,\ell'} \text{ } x' \stackrel{def}{=} (pc = \ell \wedge cond_{\ell,\ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell,\ell'}(v) \wedge pc' = \ell')$
- ▶ $I(x) \stackrel{def}{=} \exists \ell, v. (\ell \in \text{LOCATIONS} \wedge v \in \text{MEMORY} \wedge x = (\ell, v) \wedge P_\ell(v))$
- ▶ $P_\ell(v_0, v) \stackrel{def}{=} \exists x. (x \in \text{VALS} \wedge x = (\ell, v) \wedge x_0 = (\ell_0, v_0) \wedge J(x_0, x))$
- ▶ $J(x_0nx) \equiv pc = \ell \wedge P_\ell(v_0, v)$

- ▶ $J(x_0 n x) \wedge x \text{ r}_{\ell, \ell'} x' \Rightarrow J(x_0, x')$
- ▶ $x \text{ r}_{\ell, \ell'} x' \stackrel{def}{=} (pc = \ell \wedge cond_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell')$
- ▶ $I(x) \stackrel{def}{=} \exists \ell, v. (\ell \in \text{LOCATIONS} \wedge v \in \text{MEMORY} \wedge x = (\ell, v) \wedge P_\ell(v))$
- ▶ $P_\ell(v_0, v) \stackrel{def}{=} \exists x. (x \in \text{VALS} \wedge x = (\ell, v) \wedge x_0 = (\ell_0, v_0) \wedge J(x_0, x))$
- ▶ $J(x_0 n x) \equiv pc = \ell \wedge P_\ell(v_0, v)$
- ▶ $J(x_0, x') \equiv pc = \ell' \wedge P_{\ell'}(v_0, v')$

- ▶ $J(x_0 n x) \wedge x \text{ r}_{\ell, \ell'} x' \Rightarrow J(x_0, x')$
- ▶ $x \text{ r}_{\ell, \ell'} x' \stackrel{def}{=} (pc = \ell \wedge cond_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell')$
- ▶ $I(x) \stackrel{def}{=} \exists \ell, v. (\ell \in \text{LOCATIONS} \wedge v \in \text{MEMORY} \wedge x = (\ell, v) \wedge P_\ell(v))$
- ▶ $P_\ell(v_0, v) \stackrel{def}{=} \exists x. (x \in \text{VALS} \wedge x = (\ell, v) \wedge x_0 = (\ell_0, v_0) \wedge J(x_0, x))$
- ▶ $J(x_0 n x) \equiv pc = \ell \wedge P_\ell(v_0, v)$
- ▶ $J(x_0, x') \equiv pc = \ell' \wedge P_{\ell'}(v_0, v')$
- ▶ $pc = \ell \wedge P_\ell(v_0, v) \wedge (pc = \ell \wedge cond_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell') \Rightarrow pc = \ell' \wedge P_{\ell'}(v_0, v')$

- ▶ $J(x_0 n x) \wedge x \text{ r}_{\ell, \ell'} x' \Rightarrow J(x_0, x')$
- ▶ $x \text{ r}_{\ell, \ell'} x' \stackrel{\text{def}}{=} (pc = \ell \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell')$
- ▶ $I(x) \stackrel{\text{def}}{=} \exists \ell, v. (\ell \in \text{LOCATIONS} \wedge v \in \text{MEMORY} \wedge x = (\ell, v) \wedge P_\ell(v))$
- ▶ $P_\ell(v_0, v) \stackrel{\text{def}}{=} \exists x. (x \in \text{VALS} \wedge x = (\ell, v) \wedge x_0 = (\ell_0, v_0) \wedge J(x_0, x))$
- ▶ $J(x_0 n x) \equiv pc = \ell \wedge P_\ell(v_0, v)$
- ▶ $J(x_0, x') \equiv pc = \ell' \wedge P_{\ell'}(v_0, v')$
- ▶ $pc = \ell \wedge P_\ell(v_0, v) \wedge (pc = \ell \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell') \Rightarrow pc = \ell' \wedge P_{\ell'}(v_0, v')$
- ▶ $pc = \ell \wedge P_\ell(v_0, v) \wedge (pc = \ell \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell') \Rightarrow pc = \ell' \text{ (Tautologie)}$

- ▶ $J(x_0 n x) \wedge x \text{ r}_{\ell, \ell'} x' \Rightarrow J(x_0, x')$
- ▶ $x \text{ r}_{\ell, \ell'} x' \stackrel{def}{=} (pc = \ell \wedge cond_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell')$
- ▶ $I(x) \stackrel{def}{=} \exists \ell, v. (\ell \in \text{LOCATIONS} \wedge v \in \text{MEMORY} \wedge x = (\ell, v) \wedge P_\ell(v))$
- ▶ $P_\ell(v_0, v) \stackrel{def}{=} \exists x. (x \in \text{VALS} \wedge x = (\ell, v) \wedge x_0 = (\ell_0, v_0) \wedge J(x_0, x))$
- ▶ $J(x_0 n x) \equiv pc = \ell \wedge P_\ell(v_0, v)$
- ▶ $J(x_0, x') \equiv pc = \ell' \wedge P_{\ell'}(v_0, v')$
- ▶ $pc = \ell \wedge P_\ell(v_0, v) \wedge (pc = \ell \wedge cond_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell') \Rightarrow pc = \ell' \wedge P_{\ell'}(v_0, v')$
- ▶ $pc = \ell \wedge P_\ell(v_0, v) \wedge (pc = \ell \wedge cond_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell') \Rightarrow pc = \ell' \text{ (Tautologie)}$
- ▶ $pc = \ell \wedge P_\ell(v) \wedge (pc = \ell \wedge cond_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell') \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$

- ▶ $J(x_0 n x) \wedge x \text{ r}_{\ell, \ell'} x' \Rightarrow J(x_0, x')$
- ▶ $x \text{ r}_{\ell, \ell'} x' \stackrel{def}{=} (pc = \ell \wedge cond_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell')$
- ▶ $I(x) \stackrel{def}{=} \exists \ell, v. (\ell \in \text{LOCATIONS} \wedge v \in \text{MEMORY} \wedge x = (\ell, v) \wedge P_{\ell}(v))$
- ▶ $P_{\ell}(v_0, v) \stackrel{def}{=} \exists x. (x \in \text{VALS} \wedge x = (\ell, v) \wedge x_0 = (\ell_0, v_0) \wedge J(x_0, x))$
- ▶ $J(x_0 n x) \equiv pc = \ell \wedge P_{\ell}(v_0, v)$
- ▶ $J(x_0, x') \equiv pc = \ell' \wedge P_{\ell'}(v_0, v')$
- ▶ $pc = \ell \wedge P_{\ell}(v_0, v) \wedge (pc = \ell \wedge cond_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell' \Rightarrow pc = \ell' \wedge P_{\ell'}(v_0, v'))$
- ▶ $pc = \ell \wedge P_{\ell}(v_0, v) \wedge (pc = \ell \wedge cond_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell' \Rightarrow pc = \ell' \text{ (Tautologie)})$
- ▶ $pc = \ell \wedge P_{\ell}(v) \wedge (pc = \ell \wedge cond_{\ell, \ell'}(v) \wedge \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \wedge pc' = \ell' \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v'))$
- ▶ $P_{\ell}(v_0, v) \wedge cond_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$

- ▶ $J(x_0, x) \stackrel{def}{=} \exists \ell, v, v_0. (\ell \in \text{LOCATIONS} \wedge v, v_0 \in \text{MEMORY} \wedge x = (\ell, v) \text{wedge} x_0 = (\ell_0, v_0) \wedge P_\ell(v_0, v))$
- ▶ $P_\ell(v_0, v) \stackrel{def}{=} \exists x. (x, x_0 \in \text{VALS} \wedge x = (\ell, v) \text{wedge} x_0 = (\ell_0, v_0) \wedge J(x_0), x)$
- ▶ $J(x_0, x) \Rightarrow A(x_0, x)$
- ▶ $\exists \ell, v, v_0. (\ell \in \text{LOCATIONS} \wedge v, v_0 \in \text{MEMORY} \wedge x = (\ell, v) \text{wedge} x_0 = (\ell_0, v_0) \wedge P_\ell(v_0, v)) \Rightarrow A(x_0, x)$
- ▶ $\forall \ell, v, v_0. (\ell \in \text{LOCATIONS} \wedge v, v_0 \in \text{MEMORY} \wedge x = (\ell, v) \text{wedge} x_0 = (\ell_0, v_0) \wedge P_\ell(v_0, v)) \Rightarrow A(x_0, x)$
- ▶ $\forall \ell \in \text{LOCATIONS}, v, v_0 \in \text{MEMORY}. P_\ell(v_0, v) \Rightarrow A(\ell_0, v_0, \ell, v)$

Conclusion

Les deux propriétés suivantes sont équivalentes :

- ▶ $J(x_0, x) \Rightarrow A(x_0, x)$
- ▶ $\forall \ell \in \text{LOCATIONS}, v, v_0 \in \text{MEMORY}. P_\ell(v_0, v) \Rightarrow A(\ell_0, v_0, \ell, v)$

Les conditions de vérification suivantes sont équivalentes :

► $\forall x_0, x, x' \in \text{LOCATIONS} \times \text{MEMORY}$:

$$\left\{ \begin{array}{l} (1) \text{ Init}(x_0) \Rightarrow J(x_0, x_0) \\ (2) J(x_0, x) \Rightarrow A(x_0, x) \\ (3) \forall i \in \{0, \dots, n\} : J(x_0, x) \wedge x \ r_i \ x' \Rightarrow J(x_0, x') \end{array} \right.$$

► $\forall v_0, v, v' \in \text{MEMORY}$:

$$\left\{ \begin{array}{l} (1) \text{ pre}(\mathbf{P})(v_0) \wedge v = v_0 \Rightarrow P_{\ell_0}(v_0, v) \\ (2) \forall \ell \in \text{LOCATIONS}. P_{\ell}(v_0, v) \Rightarrow A(\ell_0, v_0, \ell, v) \\ (3) \forall \ell, \ell' \in \text{LOCATIONS} : \\ \ell \longrightarrow \ell' \Rightarrow P_{\ell}(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v') \end{array} \right.$$

- ▶ Le programme est annoté.
- ▶ Les annotations définissent un invariant à vérifier selon les conditions de vérification.
- ▶ $A(\ell, v)$ est l'énoncé de la propriété de sûreté à vérifier.

Méthode relationnelle de correction de propriétés de sûreté

Soit $A(\ell_0, v_0, \ell, v)$ une propriété d'un programme P . Soit une famille d'annotations famille de propriétés $\{P_\ell(v_0, v) : \ell \in \text{LOCATIONS}\}$ pour ce programme. Si les conditions suivantes sont vérifiées :
alors $A(\ell_0, v_0, \ell, v)$ est une propriété de sûreté pour le programme P .

Definition Condition de vérification

L'expression $P_\ell(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$ où ℓ, ℓ' sont deux étiquettes liées par la relation \longrightarrow , est appelée une condition de vérification.

Floyd and Hoare

- ▶ $\forall v_0, v, v' \in \text{MEMORY}. \forall \ell, \ell' \in \text{LOCATIONS}. \ell \longrightarrow \ell' \Rightarrow$
 $P_\ell(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$ est équivalent à
 $\forall \ell, \ell' \in \text{LOCATIONS}. \ell \longrightarrow \ell' \Rightarrow \forall v' \in$
 $\text{MEMORY}. P_\ell(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v \mapsto f_{\ell, \ell'}(v))$
- ▶ $\forall v_0, v, v' \in \text{MEMORY}. \forall \ell, \ell' \in \text{LOCATIONS}. \ell \longrightarrow \ell' \Rightarrow$
 $P_\ell(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$ est équivalent à
 $\forall \ell, \ell' \in \text{LOCATIONS}. \ell \longrightarrow \ell' \Rightarrow \forall v' \in$
 $\text{MEMORY}. (\exists v \in \text{MEMORY}. P_\ell(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v)) \Rightarrow$
 $P_{\ell'}(v_0, v')$

Nous pouvons resumer les deux formes possibles de l'affectation suivante :

$$\blacktriangleright \forall v, v' \in \text{MEMORY}. P_\ell(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$$

$$\begin{aligned} \ell &: P_\ell(v_0, v) \\ V &:= f_{\ell, \ell'}(V) \\ \ell' &: P_{\ell'}(v_0, v) \end{aligned}$$

Nous pouvons resumer les deux formes possibles de l'affectation suivante :

- ▶ $\forall v, v' \in \text{MEMORY}. P_\ell(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$
- ▶ $\forall v, v' \in \text{MEMORY}. P_\ell(v_0, v) \wedge \text{TRUE} \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$

$$\begin{aligned} \ell &: P_\ell(v_0, v) \\ V &:= f_{\ell, \ell'}(V) \\ \ell' &: P_{\ell'}(v_0, v) \end{aligned}$$

Nous pouvons resumer les deux formes possibles de l'affectation suivante :

- ▶ $\forall v, v' \in \text{MEMORY}. P_\ell(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$
- ▶ $\forall v, v' \in \text{MEMORY}. P_\ell(v_0, v) \wedge \text{TRUE} \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$
- ▶ $\forall v, v' \in \text{MEMORY}. P_\ell(v_0, v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$

$$\begin{aligned} \ell &: P_\ell(v_0, v) \\ V &:= f_{\ell, \ell'}(V) \\ \ell' &: P_{\ell'}(v_0, v) \end{aligned}$$

Nous pouvons resumer les deux formes possibles de l'affectation suivante :

$$\begin{aligned}\ell &: P_\ell(v_0, v) \\ V &:= f_{\ell, \ell'}(V) \\ \ell' &: P_{\ell'}(v_0, v)\end{aligned}$$

- ▶ $\forall v, v' \in \text{MEMORY}. P_\ell(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$
- ▶ $\forall v, v' \in \text{MEMORY}. P_\ell(v_0, v) \wedge \text{TRUE} \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$
- ▶ $\forall v, v' \in \text{MEMORY}. P_\ell(v_0, v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$
- ▶ $\forall v \in \text{MEMORY}. P_\ell(v_0, v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v \mapsto f_{\ell, \ell'}(v))$
(l'axiomatique de Hoare).
- ▶ $\forall v \in \text{MEMORY}. (\exists v' \in \text{MEMORY}. P_\ell(v_0, v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v)) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$
correspond à la règle d'affectation de Floyd.


```
 $\ell_1 : P_{\ell_1}(v_0, v)$   
WHILE  $B(v)$  DO  
   $\ell_2 : P_{\ell_2}(v_0, v)$   
  ...  
   $\ell_3 : P_{\ell_3}(v_0, v)$   
END  
 $\ell_4 : P_{\ell_4}(v_0, v)$ 
```

Pour la structure d'itération, les conditions de vérification sont les suivantes :

- ▶ $P_{\ell_1}(v_0, v) \wedge B(v) \Rightarrow P_{\ell_2}(v_0, v)$
- ▶ $P_{\ell_1}(v_0, v) \wedge \neg B(v) \Rightarrow P_{\ell_4}(v_0, v)$
- ▶ $P_{\ell_3}(v_0, v) \wedge B(v) \Rightarrow P_{\ell_2}(v_0, v)$
- ▶ $P_{\ell_3}(v_0, v) \wedge \neg B(v) \Rightarrow P_{\ell_4}(v_0, v)$

```
 $\ell_1 : P_{\ell_1}(v_0, v)$   
IF  $B(v)$  THEN  
   $\ell_2 : P_{\ell_2}(v_0, v)$   
  ...  
   $\ell_3 : P_{\ell_3}(v_0, v)$   
ELSE  
   $m_2 : P_{\ell_2}(v_0, v)$   
  ...  
   $m_3 : P_{\ell_3}(v_0, v)$   
FI  
 $\ell_4 : P_{\ell_4}(v_0, v)$ 
```

Pour la structure de conditionnelle, les conditions suivantes :

- ▶ $P_{\ell_1}(v_0, v) \wedge B(v) \Rightarrow P_{\ell_2}(v_0, v)$
- ▶ $P_{\ell_3}(v_0, v) \Rightarrow P_{\ell_4}(v_0, v)$
- ▶ $P_{\ell_1}(v_0, v) \wedge \neg B(v) \Rightarrow P_{m_2}(v_0, v)$
- ▶ $P_{m_3}(v_0, v) \Rightarrow P_{\ell_4}(v_0, v)$

Si les conditions suivantes sont vérifiées :

- ▶ $\forall v_0, v \in \text{MEMORY} : \mathbf{pre}(P)(v_0) \wedge v = v_0 \Rightarrow P_{\ell_0}(v_0, v)$
- ▶ $\forall v_0, v \in \text{MEMORY} : P_{\ell_f}(v_0, v) \Rightarrow \mathbf{post}(P)(v_0, v)$
- ▶ $\forall \ell, \ell' \in \text{LOCATIONS} : \ell \longrightarrow \ell' : \forall v_0, v, v' \in \text{MEMORY}. (P_{\ell}(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v'))$,

alors le programme P est partiellement correct par rapport à $\mathbf{pre}(P)(v_0)$ et $\mathbf{post}(P)(v_0, v)$.

- ▶ La correction partielle indique que si le programme termine normalement, alors la postcondition est vérifiée par les variables courantes.
- ▶ La sémantique du contrat est donc assez simple à donner :

- ▶ $\text{pre}(v_0) \wedge v_0 \xrightarrow{P} v_f \Rightarrow \text{post}(v_0, v_f)$
(expression de la correction partielle)
- ▶ $pc_0 = \ell_0 \wedge \text{pre}(v_0) \wedge (pc_0, v_0) \xrightarrow{\text{Next}^*} (pc, v) \wedge pc = \ell_f \Rightarrow \text{post}(v_0, v_f)$
(big-step semantics et small-step semantics equivalence)
- ▶ $pc_0 = \ell_0 \wedge \text{pre}(v_0) \wedge (pc_0, v_0) \xrightarrow{\text{Next}^*} (pc, v) \Rightarrow (pc = \ell_f \Rightarrow \text{post}(v_0, v_f))$
(implication and conjunction property)
- ▶ $\text{Init}(x_0) \wedge x_0 \xrightarrow{\text{Next}^*} x \Rightarrow \text{PC}(x_0, x)$

$$\begin{aligned} \text{Init}(x_0) &\stackrel{\text{def}}{=} pc_0 = \ell_0 \wedge \text{pre}(v_0) \\ x_0 &\stackrel{\text{def}}{=} (\ell_0, v_0) \text{ and } x \stackrel{\text{def}}{=} (pc, v) \end{aligned}$$

$$\text{PC}(x_0, x) \stackrel{\text{def}}{=} x_0 = (\ell_0, v_0) \wedge x = (\ell_f, v) \Rightarrow (pc = \ell_f \Rightarrow \text{post}(v_0, v))$$



Partial correctness is a safety property and the relational method for safety properties is applied.

Un programme P *remplit* un contrat $(pre, post)$:

- ▶ P transforme une variable v à partir d'une valeur initiale v_0 et produisant une valeur finale v_f : $v_0 \xrightarrow{P} v_f$
- ▶ v_0 satisfait pre : $pre(v_0)$ and v_f satisfait $post$: $post(v_0, v_f)$
- ▶ $pre(v_0) \wedge v_0 \xrightarrow{P} v_f \Rightarrow post(v_0, v_f)$

requires $pre(v_0)$

ensures $post(v_0, v_f)$

variables V

begin

$0 : P_0(v_0, v)$

instruction₀

...

$i : P_i(v_0, v)$

...

instruction _{$f-1$}

$f : P_f(v_0, v)$

end

▶ $pre(v_0) \wedge v = v_0 \Rightarrow P_0(v_0, v)$

▶ $pre(v_0) \wedge P_f(v_0, v) \Rightarrow post(v_0, v)$

▶ Pour toute paire d'étiquettes ℓ, ℓ' telle que $\ell \longrightarrow \ell'$, on vérifie que, pour toutes valeurs

$v, v' \in \text{MEMORY}$

$$\left(\begin{array}{l} P_\ell(v_0, v) \\ \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \\ \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v') \end{array} \right),$$

An Early Program Proof by Alan Turing

Turing, A. M. 1949. "Checking a Large Routine." In Report of a Conference on High Speed Automatic Calculating Machines, Univ. Math. Lab., Cambridge, pp. 67-69.

- ▶ Turing se pose une question fondamentale de la correction des routines ou programmes en 1949.
- ▶ Il s'agit sans doute (Jones!) de la méthode d'annotation et d'induction sur les programmes qui sera finalisée par Floyd en 1967.

Méthode de Floyd

- ▶ Au point 0, $pre(x_0) \wedge x = x_0 \Rightarrow P_0(x_0, x)$
- ▶ Annotations : au point i , l'assertion $P_i(x_0, x)$ est vraie.
- ▶ Au point final f , $pre(x_0) \wedge P_f(x_0, x) \Rightarrow post(x_0, x)$

- ▶ La transition à exécuter est celle allant de ℓ à ℓ' et caractérisée par la condition ou garde $cond_{\ell,\ell'}(v)$ sur v et une transformation de la variable v , $v' = f_{\ell,\ell'}(v)$.
- ▶ Une condition d'absence d'erreur est définie par $\mathbf{DOM}(\ell, \ell')(v)$ pour la transition considérée. $\mathbf{DOM}(\ell, \ell')(v)$ signifie que la transition $\ell \longrightarrow \ell'$ est possible et ne conduit pas à une erreur.
- ▶ Une erreur est un débordement arithmétique, une référence à un élément de tableau qui n'existe pas, une référence à un pointeur nul, ...

exemple

- 1 La transition correspond à une affectation de la forme $x := x+y$ ou $y := x+y$:
$$\mathbf{DOM}(x+y)(x, y) \stackrel{def}{=} \mathbf{DOM}(x)(x, y) \wedge \mathbf{DOM}(y)(x, y) \wedge x+y \in int$$
- 2 La transition correspond à une affectation de la forme $x := x+1$ ou $y := x+1$:
$$\mathbf{DOM}(x+1)(x, y) \stackrel{def}{=} \mathbf{DOM}(x)(x, y) \wedge x+2 \in int$$

Définition RTE

L'absence d'erreurs à l'exécution vise à établir qu'un programme P ne va pas produire des erreurs durant son exécution par rapport à sa précondition et à sa postcondition.

- ▶ la spécification des données de P **pre**(P)(v)
- ▶ la spécification des résultats de P **post**(P)(v_0, v)
- ▶ une famille d'annotations de propriétés $\{P_\ell(v) : \ell \in \text{LOCATIONS}\}$ pour ce programme.
- ▶ une propriété de sûreté définissant l'absence d'erreurs à l'exécution :

$$\bigwedge_{\ell \in \text{LOCATIONS} - \{\text{output}\}, n \in \text{LOCATIONS}, \ell \longrightarrow n} (\mathbf{DOM}(\ell, n)(v))$$

.....

☒ Definition

Le programme P ne produira pas d'erreurs à l'exécution par rapport à **pre**(P)(v) et **post**(P)(v_0, v), si la propriété

$$\bigwedge_{\ell \in \text{LOCATIONS} - \{\text{output}\}, n \in \text{LOCATIONS}, \ell \longrightarrow n} (\mathbf{DOM}(\ell, n)(v))$$
 est une propriété de sûreté pour ce programme.

RTE = Run Time Error

Si les conditions suivantes sont vérifiées :

- ▶ $\forall v_0, v \in \text{MEMORY} : \mathbf{pre}(P)(v_0) \wedge v = v_0 \Rightarrow P_{\ell_0}(v_0, v)$
- ▶ $\forall m \in \text{LOCATIONS} - \{\ell_f\}, n \in \text{LOCATIONS}, \forall v_0, v, v' \in \text{MEMORY} : m \longrightarrow n : P_m(v_0, v) \Rightarrow \mathbf{DOM}(m, n)(v)$
- ▶ $\forall \ell, \ell' \in \text{LOCATIONS} : \ell \longrightarrow \ell' : \forall v_0, v, v' \in \text{MEMORY}. (P_\ell(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v'))$,

alors le programme P ne produira pas d'erreurs à l'exécution par rapport à $\mathbf{pre}(P)(v_0)$ et $\mathbf{post}(P)(v_0, v)$.

- ▶ On doit d'abord vérifier la correction partielle puis renforcer les assertions de la correction partielle par des conditions de domaine.
- ▶ On peut donc en déduire un contrat qui intègre aussi la vérification de l'absence d'erreurs à l'exécution.

Un programme P *remplit* un contrat (pre,post) :

- ▶ P transforme une variable v à partir d'une valeur initiale v_0 et produisant une valeur finale v_f : $v_0 \xrightarrow{P} v_f$
- ▶ v_0 satisfait pre : $\text{pre}(v_0)$ and v_f satisfait post : $\text{post}(v_0, v_f)$
- ▶ $\text{pre}(v_0) \wedge v_0 \xrightarrow{P} v_f \Rightarrow \text{post}(v_0, v_f)$
- ▶ \mathbb{D} est le domaine RTE de V

requires $\text{pre}(v_0)$
 ensures $\text{post}(v_0, v_f)$
 variables V

```
begin
  0 :  $P_0(v_0, v)$ 
  instruction0
  ...
  i :  $P_i(v_0, v)$ 
  ...
  instructionf-1
  f :  $P_f(v_0, v)$ 
end
```

- ▶ $\text{pre}(v_0) \wedge v = v_0 \Rightarrow P_0(v_0, v)$
- ▶ $\text{pre}(v_0) \wedge P_f(v_0, v) \Rightarrow \text{post}(v_0, v)$
- ▶ Pour toute paire d'étiquettes ℓ, ℓ' telle que $\ell \longrightarrow \ell'$, on vérifie que, pour toutes valeurs $v, v' \in \text{MEMORY}$

$$\left(\begin{array}{c} P_\ell(v_0, v) \\ \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \\ \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v') \end{array} \right),$$
- ▶ $\forall m \in \text{LOCATIONS} - \{\ell_f\}, n \in \text{LOCATIONS}, \forall v_0, v, v' \in \text{MEMORY} :$
 $m \longrightarrow n : P_m(v_0, v) \Rightarrow \text{DOM}(m, n)(v)$

- 1 Exemples de correction partielle (affectation simple)
- 2 Annotation et vérification outillée avec TLA/TLA⁺
Vérification avec TLA et ses outils
- 3 Le langage PlusCal
Defining processes in PlusCal
Macros and Procedures
- 4 Vérification d'un contrat avec un solveur Z3
- 5 Conclusion et limites

$$v = v_0 \wedge pre(v_0) \wedge v_f = f(v) \Rightarrow post(v_0, v_f) \quad (I)$$

```
requires  $pre(v_0)$   
ensures  $post(v_0, v_f)$   
variables  $V$   
[ begin  
   $0 : P_0(v_0, v)$   
   $V := f(V)$   
   $f : P_f(v_0, v)$   
end
```

Liste des conditions à vérifier pour prouver (I)

- ▶ $v = v_0 \wedge pre(v_0) \Rightarrow P_0(v_0, v)$
- ▶ $pre(v_0) \wedge P_0(v_0, v) \wedge v' = f(v) \Rightarrow P_f(v_0, v')$
- ▶ $pre(v_0) \wedge P_f(v_0, v) \Rightarrow post(v_0, v)$
- ▶ (I) et (II) sont équivalents et (II) est la définition de l'invariance de $A(x_0, x) \stackrel{def}{=} (x = (f, v) \Rightarrow post(v_0, v))$.

$$x_0 = (0, v_0) \wedge pre(v_0) \wedge x_0 \xrightarrow{[V := f(V)]} x \Rightarrow (x = (f, v) \Rightarrow post(v_0, v)) \quad (II)$$

$$v = v_0 \wedge pre(v_0) \wedge v_f = g(f(v)) \Rightarrow post(v_0, v_f) \text{ (I)}$$

requires $pre(v_0)$
ensures $post(v_0, v_f)$
variables V

```
begin  
  0 :  $P_0(v_0, v)$   
   $V := f(V)$   
  1 :  $P_1(v_0, v)$   
   $V := g(V)$   
   $f : P_f(v_0, v)$   
end
```

Liste des conditions à vérifier pour prouver
(I)

- ▶ $v = v_0 \wedge pre(v_0) \Rightarrow P_0(v_0, v)$
- ▶ $pre(v_0) \wedge P_0(v_0, v) \wedge v' = f(v) \Rightarrow P_1(v_0, v')$
- ▶ $pre(v_0) \wedge P_1(v_0, v) \wedge v' = g(v) \Rightarrow P_f(v_0, v')$
- ▶ $pre(v_0) \wedge P_f(v_0, v) \Rightarrow post(v_0, v)$
- ▶ (I) et (II) sont équivalents et (II) est la définition de l'invariance de $A(x_0, x) \stackrel{def}{=} (x = (f, v) \Rightarrow post(v_0, v))$.

$$x_0 = (0, v_0) \wedge pre(v_0) \wedge x_0 \xrightarrow{[V := f(V); V := g(V)]} x \Rightarrow (x = (f, v) \Rightarrow post(v_0, v)) \text{ (II)}$$

- 1 Exemples de correction partielle (affectation simple)
- 2 Annotation et vérification outillée avec TLA/TLA⁺
Vérification avec TLA et ses outils
- 3 Le langage PlusCal
Defining processes in PlusCal
Macros and Procedures
- 4 Vérification d'un contrat avec un solveur Z3
- 5 Conclusion et limites

Méthode de correction de propriétés de sûreté

Soit $A(\ell_0, v_0, \ell, v)$ une propriété d'un programme P . Soit une famille d'annotations famille de propriétés $\{P_\ell(v_0, v) : \ell \in \text{LOCATIONS}\}$ pour ce programme. Si les conditions suivantes sont vérifiées :

$\forall v_0, v, v' \in \text{MEMORY} :$

$$\left\{ \begin{array}{l} (1) \text{ pre}(P)(v_0) \wedge v = v_0 \Rightarrow P_\ell(v_0, v) \\ (2) \forall \ell \in \text{LOCATIONS}. P_\ell(v_0, v) \Rightarrow A(\ell_0, v_0, \ell, v) \\ (3) \forall \ell, \ell' \in \text{LOCATIONS} : \\ \quad \ell \longrightarrow \ell' \Rightarrow P_\ell(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v') \end{array} \right. ,$$

alors $A(\ell_0, v_0, \ell, v)$ est une propriété de sûreté pour le programme P .

- 1 Définir la précondition $\text{pre}(P)(v_0, v)$
- 2 Annoter le programme avec des prédicats $P_\ell(v_0, v)$ où $\ell \in \text{LOCATIONS}$
- 3 Vérifier que $\text{pre}(P)(v_0) \wedge v = v_0 \Rightarrow P_\ell(v)$ où $\ell \in \text{INPUTS}$ (ensemble des points d'entrée.
- 4 Vérifier que $P_\ell(v_0, v) \Rightarrow A(\ell, v)$ où $\ell \in \text{LOCATIONS}$
- 5 Pour chaque paire de points de contrôle (ℓ, ℓ') telle que $\ell \longrightarrow \ell'$ (successifs), vérifier que $(P_\ell(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v'))$.

- 1 Vérifier que $\mathbf{pre}(P)(v_0) \wedge v = v_0 \Rightarrow P_\ell(v_0, v)$ où $\ell \in \text{INPUTS}$ (ensemble des points d'entrée).
- 2 Vérifier que $P_\ell(v_0, v) \Rightarrow A(\ell_0, v_0, \ell, v)$ où $\ell \in \text{LOCATIONS}$
- 3 Pour chaque paire de points de contrôle (ℓ, ℓ') telle que $\ell \longrightarrow \ell'$ (successifs), vérifier que $(P_\ell(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v'))$.

- 1 Vérifier que $\mathbf{pre}(P)(v_0) \wedge v = v_0 \Rightarrow P_\ell(v_0, v)$ où $\ell \in \text{INPUTS}$ (ensemble des points d'entrée).
- 2 Vérifier que $P_\ell(v_0, v) \Rightarrow A(\ell_0, v_0, \ell, v)$ où $\ell \in \text{LOCATIONS}$
- 3 Pour chaque paire de points de contrôle (ℓ, ℓ') telle que $\ell \longrightarrow \ell'$ (successifs), vérifier que $(P_\ell(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v'))$.

Exemples de propriétés de sûreté

- ▶ Correction partielle : $A_1(\ell_0, v_0, \ell, v) \stackrel{def}{=} \ell = \ell_f \Rightarrow \mathbf{post}(P)(v_0, v)$
- ▶ Absence d'erreurs à l'exécution : $A_2(\ell_0, v_0, \ell, v) \stackrel{def}{=} \wedge_{\ell', \ell \rightarrow \ell'} \mathbf{DOM}(\ell, \ell')(v)$

- ▶ Les vérifications sont longues et nombreuses
- ▶ Les vérifications sont parfois élémentaires et assez faciles à prouver
- ▶ Approche par vérification algorithmique via TLA et ses outils
- ▶ Approche par mécanisation du raisonnement symbolique via Event-B et ses outils

- 1 Exemples de correction partielle (affectation simple)
- 2 Annotation et vérification outillée avec TLA/TLA⁺
Vérification avec TLA et ses outils
- 3 Le langage PlusCal
Defining processes in PlusCal
Macros and Procedures
- 4 Vérification d'un contrat avec un solveur Z3
- 5 Conclusion et limites

$$\begin{array}{l} l0 : v = 3 \\ v := v+2; \\ l1 : v = 5 \end{array}$$

$$\begin{array}{l} l0 : v = 3 \\ v := v+2; \\ l1 : v = 5 \end{array}$$

- ▶ Annotation du code
- ▶ Traduction de l'invariant à vérifier
- ▶ Expression de la propriété de correction partielle
- ▶ Vérification de la propriété

$l0 : v = 3$
 $v := v + 2;$
 $l1 : v = 5$

- ▶ Annotation du code
- ▶ Traduction de l'invariant à vérifier
- ▶ Expression de la propriété de correction partielle
- ▶ Vérification de la propriété

```
-----MODULE an0-----
EXTENDS Integers, TLC
-----

CONSTANTS v0,pc0
VARIABLES v,pc
-----

(* extra definitions *)
min == -2^{31}
max == 2^{31}-1
D == min..max
-----

(* precondition pre(x0,y0,z0,pc0) *)
pre(fv) == fv=3
ASSUME pre(v0)
-----

(* initial conditions *)
Init == pc = "l0" /\ v=3
-----

(* actions *)
skip == UNCHANGED <<pc,v>>
a10l1 == pc="l0" /\ TRUE /\ pc'="l1" /\ v'=v+2
-----

(* next relation *)
Next == skip \/ a10l1
-----

(* invariant properties *)
i ==
  /\ pc \in {"l0","l1"}
  /\ pc="l0" => v=3
  /\ pc="l1" => v=5
-----

(* safety properties *)
suretecorrectionpartielle == pc="l1" => v=5
sureteabsencederreurs == v \in D /\ v+2 \in D
-----

tocheck == i
=====
```

- ▶ Le programme ou l'algorithme est annoté à des points de contrôle $\ell \in \text{LOCATIONS}$ et à chaque point de contrôle ℓ se trouve une assertion $P_\ell(v_0, v)$.

- ▶ Le programme ou l'algorithme est annoté à des points de contrôle $\ell \in \text{LOCATIONS}$ et à chaque point de contrôle ℓ se trouve une assertion $P_\ell(v_0, v)$.
- ▶ Si les deux points de contrôle ℓ, ℓ' définissent un calcul élémentaire, alors on définit une action $\mathcal{E}(\ell, \ell')$ comme suit :

$$\begin{aligned}\mathcal{E}(\ell, \ell') &\triangleq \\ &\wedge c = \ell \\ &\wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \\ &\wedge c' = \ell' \\ &\wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v)\end{aligned}$$

- ▶ Le programme ou l'algorithme est annoté à des points de contrôle $\ell \in \text{LOCATIONS}$ et à chaque point de contrôle ℓ se trouve une assertion $P_\ell(v_0, v)$.
- ▶ Si les deux points de contrôle ℓ, ℓ' définissent un calcul élémentaire, alors on définit une action $\mathcal{E}(\ell, \ell')$ comme suit :

$$\begin{aligned}\mathcal{E}(\ell, \ell') &\triangleq \\ &\wedge c = \ell \\ &\wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \\ &\wedge c' = \ell' \\ &\wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v)\end{aligned}$$

- v est la variable de l'état mémoire ou la liste des variables de l'état mémoire ; v inclut les variables locales et les variables résultat.
- c est une nouvelle variable qui modélise le flot de contrôle de type LOCATIONS .
- $\mathcal{E}(\ell, \ell')$ simule le calcul débutant en ℓ et terminant en ℓ' ; v est mise à jour.

$$\begin{aligned} i &\triangleq \\ &\quad \wedge c \in \text{LOCATIONS} \\ &\quad \wedge v \in \text{Type} \\ &\dots \\ &\quad \wedge c = \ell \Rightarrow P_\ell(v_0, v) \\ &\quad \wedge c = \ell' \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v) \\ &\dots \\ \text{safty} &\triangleq S(c, v_0, v) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} i &\triangleq \\ &\quad \wedge c \in \text{LOCATIONS} \\ &\quad \wedge v \in \text{Type} \\ \dots \\ &\quad \wedge c = \ell \Rightarrow P_\ell(v_0, v) \\ &\quad \wedge c = \ell' \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v) \\ \dots \\ \text{safety} &\triangleq S(c, v_0, v) \end{aligned}$$

- ▶ Type est le type des variables v et est un ensemble de valeurs possibles.
- ▶ L'annotation donne gratuitement les conditions satisfaites par v quand le contrôle est en ℓ , (resp. en ℓ').
- ▶ $S(c, v_0, v)$ est une propriété de sûreté à vérifier et est un théorème dans le cas de *Event-B*.

Méthode de vérification exhaustive ou algorithmique

- La relation de transition $Next$ est définie par :

$$Next \triangleq \dots \vee \mathcal{E}(\ell, \ell') \vee \dots$$

- ▶ La relation de transition $Next$ est définie par :

$$Next \triangleq \dots \vee \mathcal{E}(\ell, \ell') \vee \dots$$

- ▶ Les conditions initiales des variables sont à définir par un prédicat $Init$

- 1 Exemples de correction partielle (affectation simple)
- 2 Annotation et vérification outillée avec TLA/TLA⁺
Vérification avec TLA et ses outils
- 3 Le langage PlusCal
Defining processes in PlusCal
Macros and Procedures
- 4 Vérification d'un contrat avec un solveur Z3
- 5 Conclusion et limites

- ▶ Définition d'un langage algorithmique simple.
- ▶ Commentaire spécifique dans entre (* et *)
--algorithm nom { definitions }
- ▶ Génération d'une spécification TLA⁺ avec introduction d'une nouvelle variable pc modélisant le contrôle.
- ▶ L'outil ToolBox dispose d'une fonctionnalité de traduction.

```

----- MODULE exemple -----
EXTENDS Naturals, Integers, TLC
CONSTANTS x0,y0,z0,min,max,undef
-----

(* precondition *)
ASSUME x0 = y0 + 3*z0
-----

(*
--algorithm ex {
  variables x=x0,
           y = y0,
           z=z0;

{
10: assert x = y + 3*z /\ /\ y=y0 /\ z=z0 ;
   x := y+3*z;
11: assert x = y0+3*z0 /\ y=y0 /\ z=z0 ;
}
}

```


- 1 Exemples de correction partielle (affectation simple)
- 2 Annotation et vérification outillée avec TLA/TLA⁺
Vérification avec TLA et ses outils
- 3 Le langage PlusCal
Defining processes in PlusCal
Macros and Procedures
- 4 Vérification d'un contrat avec un solveur Z3
- 5 Conclusion et limites

General form for processes

—— MODULE module_name ——

* TLA+ code

(* ——algorithm algorithm_name
variables global_variables

process p_name = ident
variables local_variables
begin
 * pluscal code
end process

process p_group \in set
variables local_variables
begin
 * pluscal code
end process

end algorithm; *)

Example 1

```
process pro = "test"  
begin  
  print<<"test">>;  
end process
```

- ▶ A multiprocess algorithm contains one or more processes.
- ▶ A process begins in one of two ways :
 - defining a set of processes : `process (ProcName \in IdSet)`
 - defining one process with an identifier `process (ProcName = Id)`
- ▶ `self` designates the current process

A process S sends a message to a process R

```
—algorithm ex_process {  
  variables  
    input = <<>>, output = <<>>,  
    msgChan = <<>>, ackChan = <<>>,  
    newChan = <<>>;  
  /* defining macros  
    process (Sender = "S")  
    {  
  
    }; /* end Sender process block  
    process (Receiver = "R")  
    {  
  
    }; /* end Receiver process block  
  } /* end algorithm
```



```
—algorithm ex_process {  
  variables  
    input = <<>>, output = <<>>,  
    msgChan = <<>>, ackChan = <<>>,  
    newChan = <<>>;  
  macro Send(m, chan) {  
    chan := Append(chan, m);  
  }  
  macro Recv(v, chan) {  
    await chan # <<>>;  
    v := Head(chan);  
    chan := Tail(chan);  
  }  
  
  * Processes S and R  
  
} \* end algorithm
```

```
—algorithm ex_process {
  variables
    input = <<>>, output = <<>>,
    msgChan = <<>>, ackChan = <<>>,
    newChan = <<>>;
  \* defining macros
  process (Sender = "S")
    variables msg;
  {
    sending:  Send("Hello", msgChan);
    printing: print <<"Sender", input>>;
  }; \* end Sender process block
  process (Receiver = "R")
  {
    waiting: Recv(msg, msgChan);
    adding:  output := Append(output, msg);
    printing: print <<"Receiver", output>>;
  }; \* end Receiver process block
} \* end algorithm
```

- 1 Exemples de correction partielle (affectation simple)
- 2 Annotation et vérification outillée avec TLA/TLA⁺
Vérification avec TLA et ses outils
- 3 Le langage PlusCal
Defining processes in PlusCal
Macros and Procedures
- 4 Vérification d'un contrat avec un solveur Z3
- 5 Conclusion et limites

```
macro Name(var1, ...)  
begin  
  \* something to write  
end macro;
```

```
procedure Name(arg1, ...)  
variables var1 = ... \* not \in, only =  
begin  
  Label:  
  \* something  
  return;  
end procedure;
```

- 1 Exemples de correction partielle (affectation simple)
- 2 Annotation et vérification outillée avec TLA/TLA⁺
Vérification avec TLA et ses outils
- 3 Le langage PlusCal
Defining processes in PlusCal
Macros and Procedures
- 4 Vérification d'un contrat avec un solveur Z3
- 5 Conclusion et limites

requires $x_0 \geq 0$;
ensures $x_f = x_0 + 2$;
variables X

```
begin  
  int  $X = x_0$ ;  
  0 :  $x = x_0$   
   $X = X + 2$ ;  
  1 :  $x = x_0 + 2$   
end
```

- ▶ $x_0 \geq 0 \wedge x = x_0 \Rightarrow x = x_0$
- ▶ $x = x_0 + 2 \Rightarrow x = x_0 + 2$
- ▶ conditions de vérification $0 \longrightarrow 1$:
 $x = x_0 \wedge x' = x + 2 \Rightarrow x' = x_0 + 2$
- ▶ $(x_0 \geq 0, x == x_0, x != x_0)$
- ▶ $(x == x_0 + 2, x != x_0 + 2)$
- ▶ $(x == x_0, x \neq x + 2, x \neq x_0 + 2)$

Listing 1 – z3 en Python

```
from numbers import Real  
from z3 import *  
x = Real('x')  
xp = Real('xp')  
x0 = Real('x0')  
s = Solver()  
s.add(x0 >= 0, x == x0, x != x0)  
print(s.check())  
s.add(x == x0 + 2, x != x0 + 2)  
print(s.check())  
s.add(x == x0, xp == x + 2, xp != x0 + 2)  
print(s.check())
```

- 1 Exemples de correction partielle (affectation simple)
- 2 Annotation et vérification outillée avec TLA/TLA⁺
Vérification avec TLA et ses outils
- 3 Le langage PlusCal
Defining processes in PlusCal
Macros and Procedures
- 4 Vérification d'un contrat avec un solveur Z3
- 5 Conclusion et limites

- ▶ \mathcal{R} : exigences du système.

- ▶ \mathcal{R} : exigences du système.
- ▶ \mathcal{D} : domaine du problème.

- ▶ \mathcal{R} : exigences du système.
- ▶ \mathcal{D} : domaine du problème.
- ▶ \mathcal{S} : système répondant aux spécifications.

- ▶ \mathcal{R} : exigences du système.
- ▶ \mathcal{D} : domaine du problème.
- ▶ \mathcal{S} : système répondant aux spécifications.

\mathcal{D}, \mathcal{S} SATISFAIT \mathcal{R}

- ▶ \mathcal{R} : exigences du système.
- ▶ \mathcal{D} : domaine du problème.
- ▶ \mathcal{S} : système répondant aux spécifications.

$$\mathcal{D}, \mathcal{S} \quad \text{SATISFAIT} \quad \mathcal{R}$$

- ▶ \mathcal{R} : pre/post.
- ▶ \mathcal{D} : entiers, réels, ...
- ▶ \mathcal{S} : code, procédure, programme, ...

$$\mathcal{D}, \text{ALG} \quad \text{SATISFAIT} \quad \left\{ \begin{array}{l} \mathbf{pre}(\text{ALG})(v) \\ \mathbf{post}(\text{ALG})(v_0, v) \end{array} \right.$$

\mathcal{D}
<hr/>
$\mathbf{pre}(\text{ALG})(v)$
$\mathbf{post}(\text{ALG})(v_0, v)$
<hr/>
ALG

$$\mathcal{D}, \text{ALG} \quad \text{SATISFAIT} \quad \left\{ \begin{array}{l} \mathbf{pre}(\text{ALG})(v) \\ \mathbf{post}(\text{ALG})(v_0, v) \end{array} \right.$$



Vérification de conditions de vérification

\mathcal{D}
<hr/>
$\mathbf{pre}(\text{ALG})(v)$
$\mathbf{post}(\text{ALG})(v_0, v)$
<hr/>
ALG

$$\mathcal{D}, \text{ALG} \quad \text{SATISFAIT} \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{pre}(\text{ALG})(v) \\ \text{post}(\text{ALG})(v_0, v) \end{array} \right.$$



Vérification de conditions de vérification

\mathcal{D}
$\text{pre}(\text{ALG})(v)$
$\text{post}(\text{ALG})(v_0, v)$
ALG

- Vérification des conditions de vérification avec un model-checker par exploration de tous les états.

$$\mathcal{D}, \text{ALG} \quad \text{SATISFAIT} \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{pre}(\text{ALG})(v) \\ \text{post}(\text{ALG})(v_0, v) \end{array} \right.$$



Vérification de conditions de vérification

\mathcal{D}
$\text{pre}(\text{ALG})(v)$
$\text{post}(\text{ALG})(v_0, v)$
ALG

- ▶ Vérification des conditions de vérification avec un model-checker par exploration de tous les états.
- ▶ Vérification des conditions de vérification avec un outil de preuve formelle.

- ▶ Vérifier les énoncés de la forme $\Gamma \vdash P$ (séquents)

- ▶ Vérifier les énoncés de la forme $\Gamma \vdash P$ (séquents)
- ▶ Enoncer ou calculer les invariants d'un modèle : $\text{REACHABLE}(M)$.

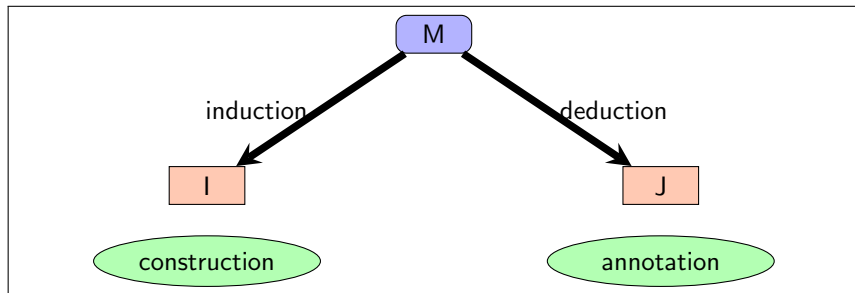
- ▶ Vérifier les énoncés de la forme $\Gamma \vdash P$ (séquents)
- ▶ Énoncer ou calculer les invariants d'un modèle : $\text{REACHABLE}(M)$.
- ▶ TLA^+ versus Event-B
 - Plate-formes : TLA^+ avec TLAPS et Toolbox, Event-B avec Rodin
 - Langage de la théorie des ensembles avec quelques différences
 - Fonctionnalités des outils
 - ▶ Éditeurs de modèles : TLA^+ et Event-B
 - ▶ Model-Checking : TLA^+ et Event-B
 - ▶ Assistant de preuve : Event-B
 - ▶ Animateur et Model-Checker ProB

- ▶ Vérifier les énoncés de la forme $\Gamma \vdash P$ (séquents)
- ▶ Enoncer ou calculer les invariants d'un modèle : $\text{REACHABLE}(M)$.
- ▶ TLA^+ versus Event-B
 - Plate-formes : TLA^+ avec TLAPS et Toolbox, Event-B avec Rodin
 - Langage de la théorie des ensembles avec quelques différences
 - Fonctionnalités des outils
 - ▶ Editeurs de modèles : TLA^+ et Event-B
 - ▶ Model-Checking : TLA^+ et Event-B
 - ▶ Assistant de preuve : Event-B
 - ▶ Animateur et Model-Checker ProB
- ▶ Développement d'outils symboliques comme les solveurs SMT ou des procédures de décision

- ▶ TLA⁺ et TLA Toolbox : logique temporelle, théorie des ensembles, calcul des prédicats, model-checker
- ▶ Event-B et Rodin : théorie des ensembles, assistant de preuve, model-checker, animateur
- ▶ B et Event-B et ProB : théorie des ensembles, model-checker, animateur, validation
- ▶ Promela et SPIN : logique temporelle, model-checking
- ▶ C et Frama-C : analyse sémantique des programmes, assistants de preuve, solveurs SMT.
- ▶ Spec# et Rise4fun : pre/post, contrats
- ▶ PAT : cadre générique pour créer son propre model-checker (classique, temps réel, probabiliste, stochastique)
- ▶ C et cppcheck : analyse statique de programmes C ou C++

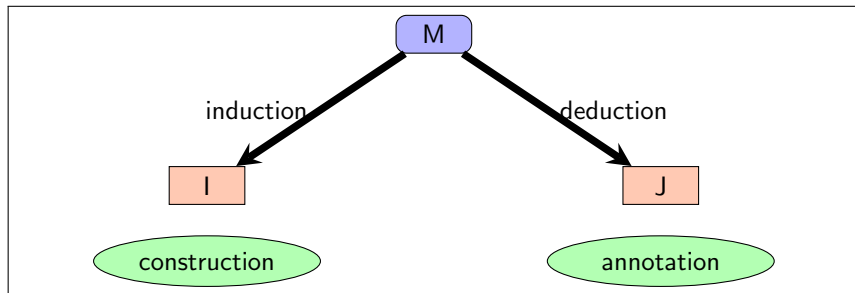
Vérification à faire mais comment automatiquement ?

- Application de la correction du principe d'induction : si on vérifie les trois propriétés, alors A est une propriété de sûreté pour le modèle en question : outil de déduction.



Vérification à faire mais comment automatiquement ?

- ▶ Application de la correction du principe d'induction : si on vérifie les trois propriétés, alors A est une propriété de sûreté pour le modèle en question : outil de déduction.
- ▶ Si on veut montrer que A est une propriété de sûreté, alors on doit utiliser l'invariant pour induire des annotations pour le modèle : outil d'induction.



- ▶ $\forall x_0, x \in \text{VALS}. \text{Init}(x_0) \wedge \text{Next}^*(x_0, x) \Rightarrow A(x)$
 - ▶ $\forall x \in \text{VALS}. (\exists x_0. x_0 \in \text{VALS} \wedge \text{Init}(x_0) \wedge \text{Next}^*(x_0, x)) \Rightarrow A(x).$
 - ▶ $\text{REACHABLE}(M) = \{u | u \in \text{VALS} \wedge (\exists x_0. x_0 \in \text{VALS} \wedge \text{Init}(x_0) \wedge \text{Next}^*(x_0, u))\}$ est l'ensemble des états accessibles à partir des états initiaux.
 - ▶ Model Checking : on doit montrer l'inclusion $\text{REACHABLE}(M) \subseteq \{u | u \in \text{VALS} \wedge A(u)\}.$
 - ▶ Preuves : définir un invariant $I(\ell, v) \equiv \bigvee_{\ell \in \text{LOCATIONS}} \left(\bigvee_{v \in \text{MEMORY}} P_\ell(v) \right)$ avec la famille d'annotations $\{P_\ell(v) : \ell \in \text{LOCATIONS}\}$ et démontrer les conditions de vérification.
 - ▶ Analyse automatique :
 - Mécaniser la vérification des conditions de vérification
 - Calculer $\text{REACHABLE}(M)$
 - Calculer une valeur approchée de $\text{REACHABLE}(M)$
- $$(\mathcal{P}(\text{VALS}), \subseteq) \xleftrightarrow[\alpha]{\gamma} (D, \sqsubseteq)$$
- $$\alpha(\text{REACHABLE}(M)) \sqsubseteq A \text{ ssi } \text{REACHABLE}(M) \subseteq \gamma(A)$$
- Si $\gamma(A) \subseteq \{u | u \in \text{VALS} \wedge A(u)\}$, alors
- $$\text{REACHABLE}(M) \subseteq \{u | u \in \text{VALS} \wedge A(u)\}$$

- ▶ Mécaniser la vérification des conditions de vérification
- ▶ Calculer $\text{REACHABLE}(M)$ comme un point-fixe.
- ▶ Calculer une valeur approchée de $\text{REACHABLE}(M)$

$$\begin{aligned} & (\mathcal{P}(\text{VALS}), \subseteq) \xleftrightarrow[\alpha]{\gamma} (D, \sqsubseteq) \\ & \alpha(\text{REACHABLE}(M)) \sqsubseteq A \text{ ssi } \text{REACHABLE}(M) \subseteq \gamma(A) \end{aligned}$$

Si A vérifie $\gamma(A) \subseteq \{u \mid u \in \text{VALS} \wedge A(u)\}$, alors
 $\text{REACHABLE}(M) \subseteq \{u \mid u \in \text{VALS} \wedge A(u)\}$

Method for verifying program properties

correctness and Run Time Errors

A program P satisfies a (pre,post) contract :

- ▶ P transforms a variable v from initial values v_0 and produces a final value $v_f : v_0 \xrightarrow{P} v_f$
- ▶ v_0 satisfies pre : $\text{pre}(v_0)$ and v_f satisfies post : $\text{post}(v_0, v_f)$
- ▶ $\text{pre}(v_0) \wedge v_0 \xrightarrow{P} v_f \Rightarrow \text{post}(v_0, v_f)$
- ▶ \mathbb{D} est le domaine RTE de V

requires $\text{pre}(v_0)$
ensures $\text{post}(v_0, v_f)$
variables V

```
begin  
  0 :  $P_0(v_0, v)$   
  instruction0  
  ...  
  i :  $P_i(v_0, v)$   
  ...  
  instructionf-1  
  f :  $P_f(v_0, v)$   
end
```

▶ $\text{pre}(v_0) \wedge v = v_0 \Rightarrow P_0(v_0, v)$

▶ $P_f(v_0, v) \Rightarrow \text{post}(v_0, v)$

▶ For any pair of labels ℓ, ℓ'
such that $\ell \rightarrow \ell'$, one verifies that, pour
any values $v, v' \in \text{MEMORY}$

$$\left(\begin{array}{l} P_\ell(v_0, v) \wedge \text{cond}_{\ell, \ell'}(v) \\ \wedge v' = f_{\ell, \ell'}(v) \end{array} \right) \Rightarrow P_{\ell'}(v_0, v')$$

▶ For any pair of labels m, n
such that $m \rightarrow n$, one verifies that,
 $\forall v, v' \in \text{MEMORY} : P_m(v_0, v) \Rightarrow$

DOM(m, n)(v)

Summary of concepts

