



Il est recommandé de bien lire les questions. Les explications et les justifications doivent être aussi simples et claires que possible. Les documents sont autorisés à l'exclusion des documents qui vous seraient transmis durant l'épreuve. Le sujet comprend cinq (5) exercices.

## Premier écrit



Vous devez répondre sur une copie en papier. Le premier temps consiste à analyser les problèmes à résoudre et le second temps vous conduira à utiliser vos PC afin d'utiliser l'outil TLA ToolBox. Vous devez rendre votre copie papier avant de récupérer l'énoncé du TP.

**Vous devez faire les exercices 1,2,3 et choisir entre l'exercice 4 ou 5**

**Exercice 1** La correction partielle et l'absence d'erreurs à l'exécution sont deux exemples de propriétés de sûreté. Expliquer en quelques lignes ce qu'est une propriété de sûreté. Donner un autre exemple de propriété de sûreté. Comment peut-on vérifier une propriété de sûreté avec l'outil RTLA ToolBox? Comment peut-on montrer qu'une propriété n'est pas une propriété de sûreté valide?

### Exercice 2

Soit le contrat suivant:

```

variables int x, int y, int z
requires  $P(x_0, y_0, z_0)$ 
ensures  $Q(x_0, y_0, z_0, x_f, y_f, z_f)$ 
begin
  0 :  $z := z + x + y$ 
  1 :  $z = y \wedge z = x$ 
end
  
```

Le listing 1 contient le squelette du module TLA et sert de guide pour répondre aux questions.

**Question 2.1** Définir la précondition P et la postcondition Q.

**Question 2.2** Compléter l'action `step0_1`.

**Question 2.3** Définir la postcondition.

Listing 1: exe253part

```

1  ----- MODULE exe25_3 -----
2  EXTENDS Integers, TLC
3  CONSTANTS x0, y0, z0 (* x0, y0, z0 are the initial values *) , un
4  P(u, v, w) ==
5  Q(u0, v0, w0, u, v, w) ==
6  -----
7  ASSUME
8  -----
9  VARIABLES x, y, z, pc
10 -----
11 step0_1 ==
12
13 skip == UNCHANGED <<x, y, z, pc>>
14
15 -----
16 Init ==
17 Next ==
18 -----
19
20 safetypc == pc="1" =>
21 =====
22
  
```

### Exercice 3

Soit un nombre entier  $a \in \mathbb{Z}$ . On se donne l'expression algorithmique annotée comme suit:

$$\begin{aligned} 0 : & x = z \wedge y = x * z \wedge x + y + z = 2a \\ z : & := x * y + 3 * y * y + 3 * x * y * y + y * x * z * z * x; \\ 1 : & z = (x + y)^3 \end{aligned}$$

Le listing 2 contient le squelette du module TLA et sert de guide pour répondre aux questions.

**Question 3.1** Définir la précondition P et la postcondition Q.

**Question 3.2** Compléter l'action `step0_1`.

**Question 3.3** Définir la postcondition.

Listing 2: exe253part

```

1  ----- MODULE exe25_4part -----
2  EXTENDS Integers ,TLC
3  CONSTANTS x0,y0,z0  (* x0,y0,z0   are the initial values *) , a , un
4  P(u,v,w) ==
5  Q(u0,v0,w0,u,v,w) ==
6  -----
7  ASSUME P(x0,y0,z0)
8  -----
9  VARIABLES x,y,z,pc
10 -----
11 step0_1 ==
12
13 skip == UNCHANGED <<x,y,z,pc>>
14 -----
15
16 Init ==
17 Next ==
18 -----
19
20 safetype == pc="1" =>
21
22 =====

```

**Exercice 4** Soit le programme C du listing 3. Son exécution est donnée dans le listing 4 et on constate des problèmes au niveau des résultats. Pour simplifier, cette fonction échange les valeurs des deux a et b en entrée. On s'intéresse à la fonction `fS` et on veut l'analyser.

Listing 3: swap.c

```

1  #include <stdio.h>
2  #include <limits.h>
3  // *****
4  int ffS(int x,int y)
5  { int a,b,c,oa,ob,oc,r;
6    a=x;b=y;oa=a;ob=b;oc=c;
7    a=ob;
8    b=oa;
9    r=(a == y && b == x);
10   return(r);
11 }
12 // *****
13 int fS(int x,int y)
14 {
15   int a,b,c,r;
16   a=x;b=y;
17   a=b;
18   b=a;
19   r=(a == y && b == x);
20   return(r);
21 }
22 // *****
23 int main()
24 { int x,y;
25
26

```

```

27
28
29     for (int i = 0; i < 11; ++i){
30         x=i;
31         y=i+1;
32         int a,b,c,r,oa,ob;
33         a=x;b=y;oa=a;ob=b;
34         a=ob;
35         b=oa;
36         r=(a == y && b == x);
37         printf("La_valeur_de_la_fonction_pour_x=%d_et_y=%d_est_a=%d_et_b=%d\n",x,y,a,b);}
38
39     printf("\n");   printf("\n");   printf("\n");
40 // *****
41     for (int i = 0; i < 11; ++i){
42         x=i;
43         y=i+1;
44         int a,b,c,r;
45         a=x;b=y;
46         a=b;
47         b=a;
48         r=(a == y && b == x);
49         printf("La_valeur_de_la_fonction_pour_x=%d_et_y=%d_est_a=%d_et_b=%d\n",x,y,a,b);}
50         return 0;
51     }

```

Listing 4: swap.txt

```

1  La valeur de la fonction pour x=0 et y=1 est a=1 et b=0
2  La valeur de la fonction pour x=1 et y=2 est a=2 et b=1
3  La valeur de la fonction pour x=2 et y=3 est a=3 et b=2
4  La valeur de la fonction pour x=3 et y=4 est a=4 et b=3
5  La valeur de la fonction pour x=4 et y=5 est a=5 et b=4
6  La valeur de la fonction pour x=5 et y=6 est a=6 et b=5
7  La valeur de la fonction pour x=6 et y=7 est a=7 et b=6
8  La valeur de la fonction pour x=7 et y=8 est a=8 et b=7
9  La valeur de la fonction pour x=8 et y=9 est a=9 et b=8
10 La valeur de la fonction pour x=9 et y=10 est a=10 et b=9
11 La valeur de la fonction pour x=10 et y=11 est a=11 et b=10
12
13
14
15 La valeur de la fonction pour x=0 et y=1 est a=1 et b=1
16 La valeur de la fonction pour x=1 et y=2 est a=2 et b=2
17 La valeur de la fonction pour x=2 et y=3 est a=3 et b=3
18 La valeur de la fonction pour x=3 et y=4 est a=4 et b=4
19 La valeur de la fonction pour x=4 et y=5 est a=5 et b=5
20 La valeur de la fonction pour x=5 et y=6 est a=6 et b=6
21 La valeur de la fonction pour x=6 et y=7 est a=7 et b=7
22 La valeur de la fonction pour x=7 et y=8 est a=8 et b=8
23 La valeur de la fonction pour x=8 et y=9 est a=9 et b=9
24 La valeur de la fonction pour x=9 et y=10 est a=10 et b=10
25 La valeur de la fonction pour x=10 et y=11 est a=11 et b=11

```

Nous allons compléter le listing 6 et ce listing est partiellement complété.

**Question 4.1** On suppose que les valeurs de a et de b sont données et on suppose donc que  $a=a_0$  et  $b=b_0$  où  $a_0$  et  $b_0$  désigne les valeurs initiales de a et de b. On se reporte au code du listing 5.

Donner la postcondition Q qui est la relation entre les valeurs initiales et les valeurs finales afin que le code échange les valeurs des variables c'est-à-dire que la valeur de r doit être vraie toujours.

Listing 5: labelswap.c

```

1  int a=x, b=y, c, r;
2  10:
3      c=a;
4  11:
5      a=b;
6  12:
7      b=c;
8  13:
9      r=(a == y && b == x);

```

**Question 4.2** Traduire ce code sous la forme d'actions suivant les étiquettes 10, 11, 12, 13 et done

**Question 4.3** Ecrire la propriété de correction partielle et celle d'absence des erreurs à l'exécution.

## Listing 6: exe252part.tla

```

1  ----- MODULE exe25\_2part -----
2  EXTENDS Integers ,TLC
3  CONSTANTS a0,b0,c0,r0, un
4  comp(u,v) == u=b0 /\ v=a0
5  P(u,v,w,x) == TRUE
6  Q(u0,v0,w0,x0,u,v,w,x) ==
7
8  VARIABLES a,b,c,r,pc
9
10 -----
11 10 ==
12 11 ==
13 12 ==
14 13 ==
15 skip == UNCHANGED <<c,a,b,r,pc>>
16 -----
17 Init == a=a0 /\ b=b0 /\ c=c0 /\ r=r0 /\ pc="10"
18 Next ==
19 -----
20 safetypec == pc="done" =>
=====

```

**Exercice 5** Soit le programme C décrit dans le listing 7.

## Listing 7: power2.c

```

1  #include <stdio.h>
2  #include <limits.h>
3
4
5  int ffS(int x)
6  { int r,k,cv,cw,or,ok,ocv,ocw;
7    r=0;k=0;cv=0;cw=0;or=0;ok=k;ocv=cv;ocw=cw;
8    while (k<x)
9    {
10     ok=k;ocv=cv;ocw=cw;
11     k=ok+1;
12     cw=ocw+2;
13     cv=ocv+ocw+1;
14   }
15   r=cv;
16   return(r);
17 }
18
19 int fS(int x)
20 { int r=0,k=0,cv=0,cw=0;
21   while (k<x)
22   {
23     k=k+1;
24     cw=cw+2;
25     cv=cv+cw+1;
26   }
27   r=cv;
28   return(r);
29 }
30
31 int main()
32 {
33   for (int i = 0; i < 11; ++i){
34     printf("La valeur de la fonction pour z=%d est %d et on devrait obtenir %d\n",i,fS(i),i*i);}
35   return 0;
36 }

```

Si on l'exécute, on obtient les résultats du listing 8 et on constate qu'il y a un problème de calcul de la bonne fonction. Nous allons analyser cette situation avec le langage TLA<sup>+</sup>.

## Listing 8: running

```

1  La valeur de la fonction pour z=0 est 0 et on devrait obtenir 0
2  La valeur de la fonction pour z=1 est 3 et on devrait obtenir 1
3  La valeur de la fonction pour z=2 est 8 et on devrait obtenir 4
4  La valeur de la fonction pour z=3 est 15 et on devrait obtenir 9
5  La valeur de la fonction pour z=4 est 24 et on devrait obtenir 16
6  La valeur de la fonction pour z=5 est 35 et on devrait obtenir 25
7  La valeur de la fonction pour z=6 est 48 et on devrait obtenir 36
8  La valeur de la fonction pour z=7 est 63 et on devrait obtenir 49
9  La valeur de la fonction pour z=8 est 80 et on devrait obtenir 64
10 La valeur de la fonction pour z=9 est 99 et on devrait obtenir 81
11 La valeur de la fonction pour z=10 est 120 et on devrait obtenir 100

```

On extrait le fragment de code décrit par le listing 9 et on pose quelques questions pour compléter le fichier du listing 10.

Listing 9: code

```

1  int r=0;k=0;cv=0;cw=0;
2    inloop: while (k<x)
3      {
4        k=k+1;
5        cw=cw+2;
6        cv=cv+cw+1;
7      }
8    final: r=cv;

```

**Question 5.1** L'initialisation des variables est définie par l'expression suivante:

```
int r=0;k=0;cv=0;cw=0;
```

On suppose aussi que la valeur initiale de x doit toujours être un entier naturel.

Traduire ces informations par une assertion  $P(u,v,w,x,y,z)$  définissant les conditions initiales.

L'assertion  $P(u,v,w,x,y,z)$  est instanciée sous la forme  $P(x0,r0,k0,cv0,cw0,pc0)$ .

**Question 5.2** Traduire les conditions initiales en définissant l'assertion `Init`.

**Question 5.3** Traduire ce code sous la forme d'actions suivant les étiquettes `inloop` et `final`. On pourra introduire une étiquette de fin de code et notée `done`. La valeur initiale de pc est `inloop`. Il faut définir les actions suivantes:

- (test vrai) `inloop` vers `inloop`
- (test faux) `inloop` vers `final`
- `final` vers `done`

**Question 5.4** Définir la relation `Next`.

**Question 5.5** Définir l'assertion  $Q(u0,v0,w0,x0,y0,z0,u,v,w,x,y,z)$  qui définit la postcondition.

Définir l'assertion `safetypc` qui permet de tester la correction partielle de ce code.

**Question 5.6** Comment peut-on vérifier l'absence des erreurs à l'exécution? Définir l'assertion à vérifier.

Listing 10: labelpower2.c

```

1  ----- MODULE exe25_1part -----
2  EXTENDS Integers ,TLC
3  CONSTANTS x0 (* x0 is the input *),
4            r0 ,k0 ,cv0 ,cw0 ,pc0 ,
5            un (* un est la valeur reprÃ©sentÃ©e *)
6  -----
7  power(u) == u*u
8  P(u,v,w,x,y,z) ==
9  Q(u0,v0,w0,x0,y0,z0,u,v,w,x,y,z) ==
10 -----
11 ASSUME
12 -----
13 VARIABLES x ,r ,k ,cv ,cw ,pc
14 -----
15 inloop ==
16 outloop ==
17 final ==
18 -----
19 Init ==
20 Next ==
21 -----
22 safetypc == pc="done" ==>
23 =====
24

```

**Fin de l'énoncé**