

Falluto2.0

UN MODEL CHECKER PARA SISTEMAS TOLERANTES A FALLAS

Raúl E. Monti
Director: Pedro R. D'Argenio

Facultad de Matemática, Astronomía y Física, Universidad Nacional de
Córdoba

Córdoba, Argentina. 2013

Tabla de contenidos

- 1 Introducción
- 2 Sistemas de transición de estados
- 3 Lenguaje de Falluto2.0
- 4 Compilación de Falluto2.0
- 5 Fairness en Falluto2.0
- 6 Interpretación de trazas
- 7 Resultados
- 8 Ejemplo de uso

■ Sistemas críticos.

Ejemplos: aviónica, equipos médicos, etc...

■ Fallas (Fault) \neq Errores (Failure)

Falla = cambio de estado que “desestabiliza” al sistema.

Error = desviación del comportamiento esperado.

■ Sistemas tolerantes a fallas.

No podemos evitar las fallas \rightarrow las superamos.

Model Checking.

- Método formal para la verificación de propiedades sobre sistemas.
- Exhaustivo sobre el espacio de estados del modelo finito.
- NuSMV es un model checker basado en BDD.

Motivación

```
proctype process_1()

    int file = 0;
    bool on = false;

    do forever
        if
            [] on -> file = (file+1)%10;
                send(file);
            [] true -> on = !on;
        fi
    od
```

Objetivos

- Continuar con el trabajo hecho en Falluto(Hames) y Offbeat(Bordenabe).
- Definir un lenguaje práctico para el modelado y verificación de sistemas tolerantes a fallas, que oculte la funcionalidad de las fallas y provea facilidades para la especificación de propiedades.
- Elaborar un front-end para **NuSMV** que use este lenguaje.

Estructuras de Kripke

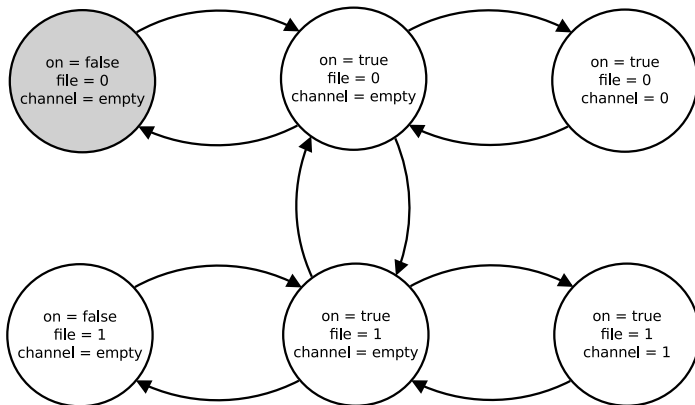
Una estructura de Kripke sobre AP se define como una 4-upla $M = (S, I, R, L)$ donde

- S es un conjunto finito de estados
- $I \subseteq S$ estados iniciales
- $R \subseteq S \times S$ relación de transición left-total.
- $L : S \rightarrow P(AP)$ función de etiquetado o interpretación.

En model checking usualmente sucede que:

- S es un conjunto de valuaciones sobre las variables del sistema.
- AP es un conjunto de expresiones booleanas sobre las variables.
- $L(v) = \{a \in AP \mid v(a) \text{ es verdadero}\}$ con $v \in S$
- R explica la relación entre la valuación actual y la próxima

Ejemplo de estructura de Kripke



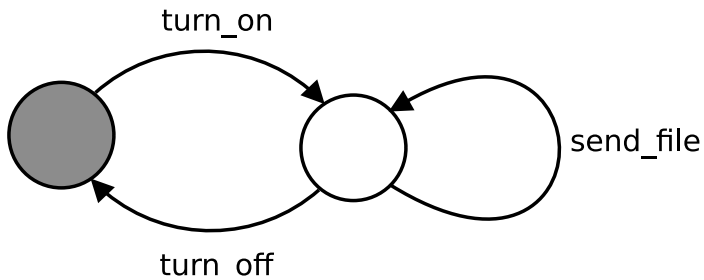
LTS

Un LTS es una 4-upla $M = (S, S_0, L, R)$ donde:

- S es un conjunto de estados
- $S_0 \subseteq S$ es un conjunto de estados iniciales
- L es un conjunto de etiquetas (nombres de transiciones)
- $R \subseteq S \times L \times S$ es una relación ternaria de transiciones etiquetadas

Si $s_1, s_2 \in S$, $l \in L$, y $(s_1, l, s_2) \in R$, entonces existe una transición con nombre l desde el estado s_1 al estado s_2 .

Ejemplo de LTS



El lenguaje de NuSMV

Modelado

```
MODULE main()  
  VAR  
    v1:boolean;  
    v2:{1,2,a,b};  
  
  INIT  
    v1 & v2 = a  
  
  TRANS  
    ( v1 -> next(v2) in {a,b}  
    & !v1 -> next(v2) in {1,2}  
    )  
    | next(v1) = !v1
```

Propiedades

```
LTLSPEC G v1 = FALSE  
  
CTLSPEC AG TRUE
```

Fairness

```
FAIRNESS v2 in {1,a}  
  
COMPASSION (v2 = 1 , !v1)
```

El lenguaje de Falluto2.0

Modelado

```

PROCTYPE proc( cxtv1, ctxv2
                ; sync1, sync2)

  VAR
    var1 : bool

  INIT
    {formula}

  TRANS
    [name]: enable => changes
    [sync1] ...
    []: ...
ENDPROCTYPE

...

```

Instanciación, propiedades y fairness

```

INSTANCE inst1 =
  proc(inst2.v,TRUE,s1,s1)

INSTANCE inst2 = proc2(s1)

LTLSPEC ...
CTLSPEC ...
NORMAL_BEHAIVIOUR ...

FAIRNESS ...
COMPASSION( ... )

```

Descripción de transiciones

$[\text{nombre}] : \text{cond_habilitación} \Rightarrow \text{post_condición}$

La condición de habilitación es una fórmula booleana sobre el estado actual del sistema.

Las post condiciones son listas de next- valores:

$$v1' = f1, v2' = f2, v3' = f3, \dots$$

Inyección de fallas

La inyección de fallas se realiza de modo declarativo, en la sección introducida por la palabra reservada **FAULT** de cada proctype:

`nombre : cond_habilitación => post_condición is type`

donde *type* puede ser:

- `STOP(trans1, trans2, ...)`
- `BYZ(var1, var2, ...)`
- `TRANSIENT`

El lenguaje de Falluto2.0

Modelado

```
PROCTYPE machine(; send)
  VAR
    on : bool
    file : 0..9
  INIT
    !on & file = 0
  TRANS
    [send]: on
      =>
        file' = (file+1)%10
    [OnOff]: => on' = !on
ENDPROCTYPE
```

Inyección de falla

```
PROCTYPE machine(; transfer)
  VAR
    ...

  FAULT
    f1: is STOP(OnOff)
    f2: file = 9 => is
        BYZ(file)
    f3: => file' = 0 is
        TRANSIENT

  INIT ...
  TRANS ...
ENDPROCTYPE
```


Especificación de propiedades

Propiedades como en NuSMV:

LTLSPEC q

CTLSPEC q

Propiedades sobre escenarios comunes

“Si solo hago buenas transiciones entonces q es verdadera”:

`NORMAL_BEHAVIOUR` $\rightarrow q$

“Si eventualmente las fallas dejan de ocurrir entonces q es verdadera”:

`FINITELY_MANY_FAULTS` $\rightarrow q$

Compilación de transiciones

Transiciones comunes:

$[\text{trans}] : pre \Rightarrow pos1, pos2, \dots$

Se compila como:

$$\begin{aligned} \text{act\#var}' &= trans \wedge !stop \wedge pre \wedge pos1 \wedge pos2 \wedge \dots \\ &\wedge unchanged \end{aligned}$$

Donde:

$$unchanged = \bigwedge_{v \in V} (v' = v) \text{ con } V = Vars - Pos - \{\text{act\#var}\}$$

Compilación de transiciones

Transiciones sincronizadas:

Por cada sincronización tendremos:

$$\text{act\#var}' = \text{syncname} \wedge \\ !\text{stop} \wedge \text{pre1} \wedge \text{pre2} \wedge \dots \wedge \text{pos1} \wedge \text{pos2} \wedge \dots \wedge \text{unchanged}$$

Donde

$$\text{unchanged} = \bigwedge_{v \in V} (v' = v) \text{ con } V = \text{Vars} - \bigcup (\text{pos}_j) - \{\text{act\#var}\}$$

stop involucra las fallas que afectan cada una de las transiciones sincronizadas.

Compilación de transiciones

Transiciones de falla:

fault: pre \Rightarrow pos1, pos2, ... is type

Compila a:

$$\text{act\#var}' = \text{fault} \wedge \text{!fault_active} \wedge \text{fault_active}' \wedge \\ \text{pre} \wedge \text{pos1} \wedge \text{pos2} \wedge \dots \wedge \text{unchanged}$$

!fault_active y *fault_active'* solo en caso de fallas permanentes.

Compilación de transiciones

Transición de deadlock:

$$\text{act\#var}' = \text{dk\#trans} \wedge \text{neg_pre} \wedge \text{unchanged}$$

$$\begin{aligned} \text{neg_pre} = & \bigwedge_{i \in \text{instances}} \bigwedge_{t \in \text{trans} N_i} (! \text{pre}_{i,t} \mid \text{Stop}_{i,t}) \\ & \bigwedge_{s \in \text{sincro}} (! \text{pre}_s \mid \text{Stop}_s) \end{aligned}$$

Donde:

$$\text{unchanged} = \bigwedge_{v \in V} (v' = v) \text{ con } v \in \text{Vars} - \{\text{act\#var}\}$$

Compilación de transiciones

Verificación de deadlock

Usamos la propiedad `CHECK_DEADLOCK`.

Es compilada como:

```
CTLSPEC AG act#var != dk#trans
```

Notar relación con la transición de deadlock.

Compilación de transiciones

Compilación de la relación de transición final:

Consiste de la disyunción *exclusiva* de cada una de las transiciones del sistema:

$$\bigvee_{t \in T} t$$

Con $T = \text{transiciones_comunes} \cup \text{transiciones_sincronizadas} \cup \text{transiciones_de_falla} \cup \text{transición_de_deadlock}$

Compilación de transiciones

Compilación de la relación de transición final:

TRANS

$$\begin{aligned} & (\text{act\#var} = \text{trans1} \wedge \text{pre1} \wedge \text{pos1}) \vee \\ & (\text{act\#var} = \text{trans2} \wedge \text{pre1} \wedge \text{pos1}) \vee \\ & \dots \\ & (\text{act\#var} = \text{fault1} \wedge \text{pre1} \wedge \text{pos1}) \vee \\ & (\text{act\#var} = \text{fault2} \wedge \text{pre1} \wedge \text{pos1}) \vee \\ & \dots \\ & (\text{act\#var} = \text{dk\#trans} \wedge \text{pre1} \wedge \text{pos1}) \end{aligned}$$

Weak fairness entre procesos

$$F \text{ } G \text{ } \textit{habilitada} \rightarrow G \text{ } F \text{ } \textit{atendida}$$

Compilación:

$$\text{FAIRNESS } (\bigvee_{t \in T_{N_i}} \text{act\#var} = t) \vee \textit{instanceBlocked}$$

Donde $\textit{instanceBlocked} = \bigwedge_{t \in T_i} !pre_t$

INST_WEAK_FAIR_DISABLE:

deshabilita la condición de fairness entre los procesos.

Fairness con respecto a fallas

$$G \ F \ \textit{transicion_normal}$$

Compilación:

$$\text{FAIRNESS } (\bigvee_{t \in T_N} \text{act\#var} = t) \ \vee \ \text{act\#var} = \text{dk\#trans}$$

FAULT_FAIR_DISABLE:

deshabilita la condición de que a menudo se haga una transición normal.

Intérprete de trazas

```
-> State: 1.1 <-  
action# = dk#action  
lvar#inst#var1 = FALSE  
lvar#inst#var2 = 0  
ipc#inst = 0  
-> State: 1.2 <-  
action# = trans#inst#trans1  
lvar#inst#var2 = 1  
-> State: 1.3 <-  
lvar#inst#var2 = 2  
-> State: 1.4 <-  
action# = trans#inst#trans2  
lvar#inst#var1 = TRUE  
ipc#inst = 1
```

```
---> State: 0 <---  
inst var1 = FALSE  
inst var2 = 0  
  
@ [action] inst / trans1  
---> State: 1 <---  
inst var2 = 1  
  
@ [action] inst / trans1  
---> State: 2 <---  
inst var2 = 2  
  
@ [action] inst / trans2  
---> State: 3 <---  
inst var1 = TRUE
```

A favor

- Lenguaje simple y declarativo para la verificación de sistemas tolerantes a fallas.
- Herramienta que abstrae y automatiza la verificación de manera eficiente.
- Efectividad comprobada en casos reales de verificación (sistema de comunicación inter-satelital).

En contra

- Soporta solo una pequeña porción de las capacidades de NuSMV.
- Se debería ampliar la batería de meta-propiedades.
- El lenguaje de modelado podría hacerse más práctico en ciertos aspectos.

En contra

- Soporta solo una pequeña porción de las capacidades de NuSMV.
- Se debería ampliar la batería de meta-propiedades.
- El lenguaje de modelado podría hacerse más práctico en ciertos aspectos.

En realidad es trabajo a futuro ;)

Ejemplo

Cómo usar Falluto2.0

Fin

FIN