

#### 软件科学基础

## Separation Logic & Incorrectness Logic a Quick Look

熊英飞 北京大学

## 扩展霍尔逻辑验证指针



```
void swap(int *x, int* y) {
    *x = (*x)^(*y);
    *y = (*x)^(*y);
    *x = (*x)^(*y);
}

下面的霍尔三元组成立吗?
{* x = a ^* y = b }swap(x,y){* x = b ^* y = a}
```

## 扩展霍尔逻辑验证指针



- 不成立,因为x和y可能是别名(指向同一块地址)
- 一个成立的霍尔三元组如下所示

$$\{x \neq y \rightarrow * x = a \land * y = b \} \operatorname{swap}(x, y) \{x \neq y \rightarrow * x = b \land * y = a\}$$

- 对于指针程序的验证需要反复论证别名
  - 如链表需要无环,两个链表连接不能连接自己的一部分
- 能否把别名的论证变成逻辑的一部分?

## 分离逻辑Separation Logic



- •扩展了霍尔逻辑,将"无别名"作为逻辑符号的一部分
- 源于John C. Reynolds, Peter O'Hearn, Samin Ishtiaq and Hongseok Yang等人在99-01年期间发表的四篇论文
- 是Facebook的程序分析工具Infer的理论基础(理论上)
- 本世纪程序验证上最重要的工作之一
  - 获得2016年的CAV Award和哥德尔奖

## 分离逻辑概念



- Store: 从变量名到变量值的映射
  - 表示栈
- Heap: 从内存地址到内存值的部分映射
  - 表示堆
  - $h_1 \perp h_2$ 表示两个堆不交,即定义域交集为空
  - $h_1 \cup h_2$ 表示合并两个不交的堆

## 分离逻辑断言



#### • 语法

- 语义
  - 三元关系 $s,h \models P$ 表示谓词P在Store s和Heap h上成立

#### emp



- $s, h \models \mathbf{emp}$ 
  - 表示h为空,对所有内存地址都未定义





- $s, h \models e \mapsto e'$ 
  - 表示地址e保存了值e',即 $h([e]_s) = [e']_s$ 且h对 $[e]_s$ 以外的值都没有定义,其中 $[e]_s$ 表示e在s上求值的结果
  - 如 $x \mapsto 1$ 表示指针x所指向的地址保存了值1,且堆中没有其他地址
  - 如 $x \mapsto n + 1$ 表示指针x所指向的地址保存的值等于变量n保存的值加上1,且堆中没有其他地址

# $Ass_1 * Ass_2$ (分离合取、星号)



- $s, h \models P * Q$ 
  - $\exists h_1, h_2$ ,使得 $h = h_1 \cup h_2 \wedge h_1 \perp h_2$ 
    - $s, h_1 \models P$
    - $s, h_2 \models Q$
  - 即P和Q都成立,但其中地址不相交
  - 分离逻辑中最重要的逻辑符号
  - 如 $x \mapsto a * y \mapsto b$ 说明x和y不是别名
  - 如:下面递归定义了判断p是否为链表的谓词,\*用来保证链表不会出现环
    - $list(p) = p = null \rightarrow \mathbf{emp}$   $\land p \neq null$  $\rightarrow \exists a, p', p \mapsto \{value: a, next: p'\} * list(p')$
    - 练习: 用分离合取定义二叉树的谓词
  - 性质: P = emp \* P = P \* emp

# $Ass_1 -* Ass_2$ (分离蕴含、魔法棒)



- $s, h \models P *Q$ 
  - $\forall h', (h' \perp h) \land ((s, h' \models P) \rightarrow (s, h' \cup h \models Q))$
  - 即给h补上一块满足P的堆就能满足Q
  - 如 $(x \mapsto 1)$  -\* Q表示当前堆不包括x,但加上一个x指向1的堆就满足Q
- 分离合取和分离蕴含具有一些普通合取和蕴含的 性质

$$\bullet \ \frac{\vDash P \land (P \rightarrow Q)}{\vDash Q}$$

$$\frac{s,h \vDash P*(P-*Q)}{s,h \vDash Q}$$

## 扩展霍尔三元组



- {P}c{Q}
  - 表示对任意满足P的s和h,如果执行语句c之后得到了s'和h',那么s'和h'满足Q
- 如:
  - $\{x \mapsto a * y \mapsto b\}$ swap $(x,y)\{x \mapsto b * y \mapsto a\}$

## 推导规则-新增语句相关



- Store:  $\{x \mapsto -\} * x = v \{x \mapsto v\}$
- Load:  $\{x \mapsto v\} a = x \{a = v \land x \mapsto v\}$
- Alloc:  $\{emp\}x=malloc()\{x\mapsto -\}$
- AllocFail:  $\{emp\}x=malloc()\{x\mapsto -\forall x=0\}$
- DeAlloc:  $\{x \mapsto -\}$  free(x) $\{emp\}$
- " $x \mapsto -$ "表示 " $\exists v, x \mapsto v$ "

## 推导规则-Frame规则



#### • Frame:

$$\frac{\{P\}c\{Q\}}{\{P*R\}c\{Q*R\}}$$

## 完整性



以上推导规则,加上断言上的公理(本课程跳过)、部分霍尔逻辑规则和一阶逻辑规则,可以推导出所有的为真的三元组

## 证明举例1



- 证明定理:  $\{x \mapsto a * y \mapsto b\}$ t=\*x;\*x=\*y;\*y=t; $\{x \mapsto b * y \mapsto a\}$
- 根据Load可得
  - $\{x \mapsto a\}t = x\{t = a \land x \mapsto a\}$
- 注意t = a不涉及到堆,根据Consequence可得
  - $\{x \mapsto a\}t = x\{(t = a \land \mathbf{emp}) * x \mapsto a\}$
- 再根据Frame可得
  - $\{x \mapsto a * y \mapsto b\}t = x\{(t = a \land \mathbf{emp}) * x \mapsto a * y \mapsto b\}$
- 根据Load和Store可得
  - $\{x \mapsto -* y \mapsto b\} *x = *y \{x \mapsto b * y \mapsto b\}$
- 根据Frame和Consequence可得
  - $\{(t = a \land \mathbf{emp}) * x \mapsto a * y \mapsto b\}^* \mathsf{x} = \mathsf{y} \{(t = a \land \mathbf{emp}) * x \mapsto b * y \mapsto b\}$
- 类似可得
  - $\{(t = a \land \mathbf{emp}) * x \mapsto b * y \mapsto b\}^* \mathsf{y=t}\{x \mapsto b * y \mapsto a\}$
- 根据Seq,原命题得证

## 证明举例2



```
    void delete(p) {
        if (p = null) return;
        else {
            delete(p->next);
            free(p);
        }
    }
    证明: {list(p)}delete(p){emp}
```

## 证明举例2



- 先考虑then分支,根据Skip可得
  - {**emp**}*skip*{**emp**}
- 再根据Consequence可得
  - $\{list(p) \land p = null\}skip\{emp\}$
- 再考虑else分支,根据DeAlloc可得
  - $\{p \mapsto -\}$  free(p) $\{$ **emp** $\}$
- 根据归纳假设可得
  - $\{list(p \rightarrow next)\}$  delete(p->next) $\{emp\}$
- 从上面两项,根据Frame可得
  - $\{list(p \rightarrow next) * p \mapsto -\} delete(p->next) \{p \mapsto -* emp\}$
  - $\{p \mapsto -* emp\}$  free $(p)\{emp * emp\}$
- 再根据Consequence可得
  - $\{(list(p) \land p \neq null)\}$  delete(p->next) $\{p \mapsto -* emp\}$
  - $\{p \mapsto -* \mathbf{emp}\}$  free(p) $\{\mathbf{emp}\}$
- 最后根据If,原命题得证

## 教材和分离逻辑相关内容



- 教材第5卷: 一套用分离逻辑验证C语言的证明 系统VST
- · 教材第6卷: 一套基于Ocaml程序的验证介绍分 离逻辑的教程

#### **VST**



- 用分离逻辑验证C语言的证明系统
- VST的逻辑是higher-order impredicative concurrent separation logic
  - separation logic——用于处理指针
  - concurrent separation logic——用于处理 并行
  - higher-order impredicative program logic— 一用于处理函数指针、面向对象重载等
- 上海交通大学曹钦翔老师为主力开发和维护人员之一
- 可以高效验证实际的C程序



曹钦翔 上海交大副教授 CMO、NOI双全国 第一 北大哲学本科、普 林斯顿博士

#### **VST**



- Decorated Program面向实际C程序的终极强化版
  - 提供Coq数据结构表示C程序的AST
  - 提供Coq类型表示断言和霍尔三元组
  - 提供Coq证明策略用于证明霍尔三元组
- 重新在Coq中定义出一套新的面向C的证明语言





VST-A	依据程序断言自动构建 Hoare logic 证明框架
VST-Floyd	构建自动符号执行指令库
	引入复合谓词 data_at
VST Verifiable C	引入基本谓词 mapsto 描述内存状态
	定义分离合取等逻辑连接词,以支持分离逻辑
CompCert	C编译器验证框架

## VST验证举例——程序



```
struct list {int head; struct list *tail;};
struct list *reverse (struct list *p) {
 struct list *w, *t, *v;
 w = NULL;
 v = p;
 while (v) {
  t = v->tail;
  v->tail = w;
  W = V;
  v = t;
 return w;
```



rewrite (listrep\_isptr l2) by auto. Intros h l2' y. forward.



```
\\ Given l_1, l_2, w and v. Assume v \neq \text{NULL}.
\setminus \setminus \{l = \operatorname{rev}(l_1) \cdot l_2 \land \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \land \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \land w \bowtie l_1 * v \bowtie l_2\}
 \langle \langle \{\exists h \ l_2' \ y. \ l = \operatorname{rev}(l_1) \cdot [h] \cdot l_2' \ \wedge \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \ \wedge \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \ \wedge \ w \bowtie l_1 \ * \ v \xrightarrow{\text{list}} h, y \ * \ y \bowtie l_2' \} 
\\ Given h, l'_2 and y. Assume l = \text{rev}(l_1) \cdot [h] \cdot l'_2.
t = v \rightarrow tail;
\backslash \backslash \left\{ \llbracket \mathbf{t} \rrbracket = y \ \land \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \ \land \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \ \land \ w \bowtie l_1 \ * \ v \xrightarrow{\mathtt{list}} h, y \ * \ y \bowtie l_2' \right\}
v \rightarrow tail = w:
 \setminus \{ \llbracket \mathbf{t} \rrbracket = y \ \land \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \ \land \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \ \land \ w \bowtie l_1 \ * \ v \xrightarrow{\mathsf{list}} h, w \ * \ y \bowtie l_2' \} 
w = v;
v = t;
 \setminus \setminus \{\exists \ l_1 \ l_2 \ w \ v. \ l = \operatorname{rev}(l_1) \cdot l_2 \ \land \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \ \land \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \ \land \ w \bowtie l_1 \ * v \bowtie l_2\}
```

forward.



```
\\ Given l_1, l_2, w and v. Assume v \neq \text{NULL}.
\backslash \backslash \{l = \operatorname{rev}(l_1) \cdot l_2 \wedge \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = w \wedge \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \wedge w \bowtie l_1 * v \bowtie l_2\}
\backslash \backslash \left\{ \exists h \ l_2' \ y. \ l = \operatorname{rev}(l_1) \cdot [h] \cdot l_2' \ \land \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \ \land \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \ \land \ w \bowtie l_1 \ * \ v \xrightarrow{\mathtt{list}} h, y \ * \ y \bowtie l_2' \right\}
\\ Given h, l'_2 and y. Assume l = \text{rev}(l_1) \cdot [h] \cdot l'_2.
\setminus \setminus \{ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \land \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \land w \bowtie l_1 * v \xrightarrow{\text{list}} h, y * y \bowtie l_2' \}
t = v \rightarrow tail:
\backslash \backslash \left\{ \llbracket \mathbf{t} \rrbracket = y \ \land \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \ \land \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \ \land \ w \bowtie l_1 \ * \ v \xrightarrow{\mathtt{list}} h, y \ * \ y \bowtie l_2' \right\}
v \rightarrow tail = w;
\backslash \backslash \left\{ \llbracket \mathbf{t} \rrbracket = y \ \land \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \ \land \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \ \land \ w \bowtie l_1 \ * \ v \xrightarrow{\mathbf{list}} h, w \ * \ y \bowtie l_2' \right\}
w = v;
\backslash \backslash \left\{ \llbracket \mathbf{t} \rrbracket = y \ \land \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = v \ \land \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \ \land \ w \bowtie l_1 \ * \ v \xrightarrow[\mathtt{list}]{} h, w \ * \ y \bowtie l_2' \right\}
v = t;
\setminus \setminus \{\exists l_1 \ l_2 \ w \ v. \ l = \operatorname{rev}(l_1) \cdot l_2 \ \land \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \ \land \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \ \land \ w \bowtie l_1 \ * v \bowtie l_2\}
```

forward.



```
\\ Given l_1, l_2, w and v. Assume v \neq \text{NULL}.
\{l = \operatorname{rev}(l_1) \cdot l_2 \land \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \land \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \land w \bowtie l_1 * v \bowtie l_2\}
\backslash \backslash \left\{ \exists h \ l_2' \ y. \ l = \operatorname{rev}(l_1) \cdot [h] \cdot l_2' \ \land \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \ \land \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \ \land \ w \bowtie l_1 \ * \ v \xrightarrow{\mathtt{list}} h, y \ * \ y \bowtie l_2' \right\}
 \\ Given h, l'_2 and y. Assume l = \text{rev}(l_1) \cdot [h] \cdot l'_2.
\setminus \setminus \{ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \land \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \land w \bowtie l_1 * v \xrightarrow{\mathsf{list}} h, y * y \bowtie l_2' \}
t = v \rightarrow tail;
\backslash \backslash \left\{ \llbracket \mathbf{t} \rrbracket = y \ \land \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \ \land \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \ \land \ w \bowtie l_1 \ * \ v \xrightarrow{\mathtt{list}} h, y \ * \ y \bowtie l_2' \right\}
\mathbf{v} \rightarrow \mathbf{tail} = \mathbf{w};
\backslash \backslash \left\{ \llbracket \mathbf{t} \rrbracket = y \ \land \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \ \land \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \ \land \ w \bowtie l_1 \ * \ v \xrightarrow{\mathtt{list}} h, w \ * \ y \bowtie l_2' \right\}
w = v;
\backslash \backslash \left\{ \llbracket \mathbf{t} \rrbracket = y \ \land \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = v \ \land \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \ \land \ w \bowtie l_1 \ * \ v \xrightarrow{\mathsf{list}} h, w \ * \ y \bowtie l_2' \right\}
v = t:
\backslash \backslash \{[\![\mathbf{t}]\!] = y \land [\![\mathbf{w}]\!] = v \land [\![\mathbf{v}]\!] = y \land w \bowtie l_1 * v \xrightarrow{\mathsf{list}} h, w * y \bowtie l_2'\}
```

forward.



```
\\ Given l_1, l_2, w and v. Assume v \neq \text{NULL}.
\setminus \{l = \operatorname{rev}(l_1) \cdot l_2 \land \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \land \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \land w \bowtie l_1 * v \bowtie l_2\}
\backslash \backslash \left\{ \exists h \; l_2' \; y. \; l = \operatorname{rev}(l_1) \cdot [h] \cdot l_2' \; \land \; \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \; \land \; \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \; \land \; w \bowtie l_1 \; * \; v \xrightarrow[\mathtt{list}]{} h, y \; * \; y \bowtie l_2' \right\}
\\ Given h, l'_2 and y. Assume l = \text{rev}(l_1) \cdot [h] \cdot l'_2.
\backslash \backslash \{\llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \land \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \land w \bowtie l_1 * v \xrightarrow{\text{list}} h, y * y \bowtie l_2'\}
t = v \rightarrow tail:
\backslash \backslash \left\{ \llbracket \mathbf{t} \rrbracket = y \ \land \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \ \land \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \ \land \ w \bowtie l_1 \ * \ v \xrightarrow{\mathtt{list}} h, y \ * \ y \bowtie l_2' \right\}
\mathbf{v} \rightarrow \mathbf{tail} = \mathbf{w};
\backslash \backslash \left\{ \llbracket \mathbf{t} \rrbracket = y \ \land \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = w \ \land \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \ \land \ w \bowtie l_1 \ * \ v \xrightarrow[\mathtt{list}]{} h, w \ * \ y \bowtie l_2' \right\}
w = v;
\backslash \backslash \left\{ \llbracket \mathbf{t} \rrbracket = y \ \land \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = v \ \land \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = v \ \land \ w \bowtie l_1 \ * \ v \xrightarrow{\mathtt{list}} h, w \ * \ y \bowtie l_2' \right\}
v = t:
\backslash \backslash \left\{ \llbracket \mathbf{t} \rrbracket = y \ \land \ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = v \ \land \ \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = y \ \land \ w \bowtie l_1 \ * \ v \xrightarrow[\mathtt{list}]{} h, w \ * \ y \bowtie l_2' \right\}
\setminus \{ \llbracket \mathbf{w} \rrbracket = v \land \llbracket \mathbf{v} \rrbracket = y \land v \bowtie [h] \cdot l_1 * y \bowtie l_2' \}
```

entailer!. Exists (h::l1,l2',v,y).

entailer!.

- + simpl. rewrite app\_ass. auto.
- + unfold listrep at 3; fold listrep. Exists w. entailer!.

## VST-A 简介

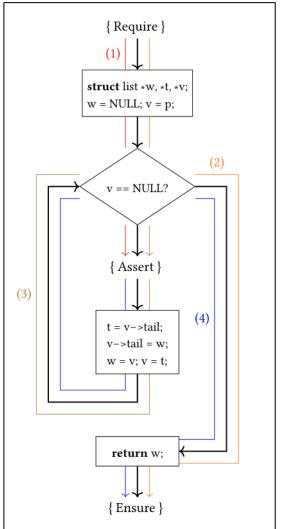


- VST-A的使用
  - 使用VST-Floyd证明指令 → 使用C程序断言描述证明
  - 使用VST-Floyd canonical form → 使用更简明易读的断言语言
- VST-A的理论基础
  - 如果所有控制流图上的straight line Hoare triple都可证,
    - 那么完整程序的Hoare triple就可证
      - Straight line: 无分支、循环、函数调用

### VST-A的例子

```
NIDE SERVICE S
```

```
struct list {unsigned head; struct list *tail;};
struct list *reverse (struct list *p) {
  /*@ With sh l
      Require
        writable_share(sh) && listrep(sh, l, p)
      Ensure
        listrep(sh, rev(l), __return)
  struct list *w, *t, *v;
  w = (void *) 0;
  v = p;
  while (v) {
    /*@ Assert
          exists l1 x l2 u,
            writable share(sh) &&
            l == rev(l1) ++ x :: l2 &&
            data at list(sh, \{x, u\}, v\} *
            listrep(sh, l1, w) * listrep(sh, l2, u)
     */
    t = v->tail:
    v->tail = w;
    w = v;
    v = t;
  return w;
```



### Incorrectness Logic



- Peter W. O'Hearn指示团队用分离逻辑开发Infer
- 但发现团队不听他的,反而写了很多启发式规则 查错
- 这些启发式规则没有理论基础,但居然很有效
- 逻辑学背景的O'Hearn不能容忍这件事,决定要做一套新的逻辑

## 下近似三元组



- [presumption]code[result]
- 对任意满足result的状态s,一定存在一个满足 presumption的状态,使得执行code之后到达s
  - 即:后条件覆盖状态是后状态的子集
- 对比:
  - 霍尔三元组: 上近似三元组
  - 后条件覆盖状态是后状态的超集

## 例子



```
1  /* presumes: [z==11] */
2   if (x is even) {
3     if (y is odd) {
4       z=42;
5   }
6  /* achieves: [z==42 && (x is even) && (y is odd) ] */
```

## 带返回类型的下近似三元组



- [presumption]code[re:result]
  - re可以是ok或er或者其他类型
  - ok表示正常返回
  - er表示程序执行了error()

## -般性规则



*Empty under-approximates* 

$$[p]C[\epsilon: false]$$

$$\frac{p' \leftarrow p \quad [p]C[\epsilon:q] \quad q \leftarrow q'}{[p']C[\epsilon:q']} \qquad \frac{[p_1]C[\epsilon:q_1] \quad [p_2]C[\epsilon:q_2]}{[p_1 \lor p_2]C[\epsilon:q_1 \lor q_2]}$$

$$\frac{[p_1]C[\epsilon:q_1] \quad [p_2]C[\epsilon:q_2]}{[p_1 \lor p_2]C[\epsilon:q_1 \lor q_2]}$$

Unit

$$\frac{[p]C_1[er:r]}{[p]C_1;C_2[er:r]}$$

$$\frac{[p]C_1[ok:q] \quad [q]C_2[\epsilon:r]}{[p]C_1;C_2[\epsilon:r]}$$

Iterate zero

$$[p]C^{\star}[ok:p]$$

$$\frac{[p]C^{\star}; C[\epsilon:q]}{[p]C^{\star}[\epsilon:q]}$$

$$\frac{[p(n) \land nat(n)]C[ok:p(n+1) \land nat(n)]}{[p(0)]C^{\star}[ok:\exists n.p(n) \land nat(n)]}$$

Choice (where i = 1 or 2)

Assume

$$\frac{[p]C_i[\epsilon:q]}{[p]C_1 + C_2[\epsilon:q]}$$

$$[p]$$
assume  $B[ok: p \land B][er: false]$ 

while 
$$B \operatorname{do} C =_{def} (\operatorname{assume}(B); C)^*; \operatorname{assume}(\neg B)$$
  
if  $B \operatorname{then} C \operatorname{else} C' =_{def} (\operatorname{assume}(B); C) + (\operatorname{assume}(\neg B); C')$   

$$\operatorname{assert}(B) =_{def} \operatorname{assume}(B) + (\operatorname{assume}(\neg B); \operatorname{error}())$$

## 变量规则



#### Assignment

$$[p]x = e[ok: \exists x'.p[x'/x] \land x = e[x'/x]][er: false]$$

Constancy

$$\frac{[p]C[\epsilon:q]}{[p \land f]C[\epsilon:q \land f]} \ Mod(C) \cap Free(f) = \emptyset$$

Substitution I

$$\frac{[p]C[\epsilon:q]}{([p]C[\epsilon:q])(e/x)} \left( Free(e) \cup \{x\} \right) \cap Free(C) = \emptyset$$

Substitution II

$$\frac{[p]C[\epsilon:q]}{([p]C[\epsilon:q])(y/x)} \ y \notin Free(p,C,q)$$

Mod(C): 语句C可以修改的变量集合

Free(f): f中的自由变量

原霍尔逻辑规则不保证下近似 比如: {42=y}x=42{x=y} 但x=y=3也满足后条件

## 例子



```
1  /* presumes: [z==11] */
2   if (x is even) {
3     if (y is odd) {
4       z=42;
5   }
6  /* achieves: [z==42 && (x is even) && (y is odd) ] */
```

- 展开if定义,得到
  - assume(x is even); (assume (y is odd); z=42 + assume (¬ y is odd); skip) + assume(¬ x is even); skip
- 根据choice,选择
  - assume(x is even); assume (y is odd); z=42
- 根据assume,得到:
  - [True]assume(x is even)[ok: x is even]
  - [x is even]assume(y is odd)[ok: x is even /\ y is odd]
- 根据assignment,得到:
  - [x is even  $\land$  y is odd]z=42[x is even  $\land$  y is odd  $\land$  z==42]
- 根据sequencing, 原命题得证

## 性质



- 正确性: 所有推出的三元组都是下近似三元组
- 完整性: 所有有限支撑(finitely-supported)下 近似三元组都能推出
  - 有限支撑: 一个谓词只依赖于有限个变量