Формальное доказательство эквивалентности программ, скомпилированных в ABI со статическим и динамическим связыванием

Пьянкова Ю. А. Научный руководитель: Малаховски Я. М.

17 июня 2015

Введение

- Цена ошибки в программе пропорциональна:
 - частоте проявления,
 - сложности поиска,
 - сложности исправления.
- Вполне вероятно, что на данном этапе развития технологий не про все программы экономически целесообразно доказывать их корректность.
- Однако про инструменты разработки ПО уже давно целесообразно, поскольку сложность поиска и исправления ошибок в них чрезвычайно высоки, а многие полезные теоремы уже доказаны.

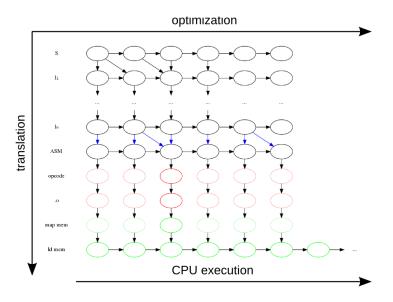


Рис. 1:

- ▶ S изначальный язык программирования
- ▶ I промежуточные языки, в которые транслируется код
- ▶ ASM язык ассемблера
- ▶ opcode машинный код
- ▶ .o скомпилированные файлы с исполняемым кодом
- ▶ map mem код, загруженный в память
- ▶ ld mem пролинкованный код в памяти

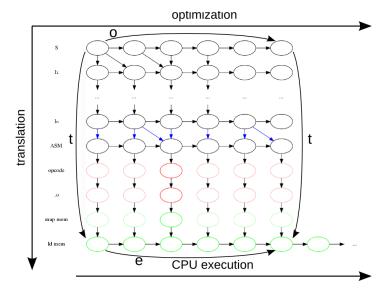


Рис. 2:

Идеальный компилятор

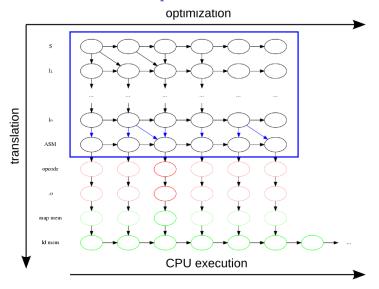


Рис. 3:

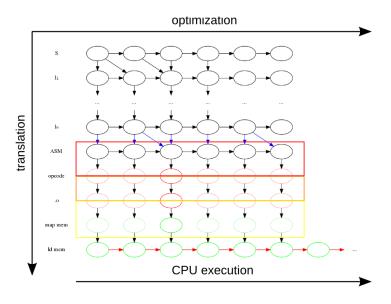
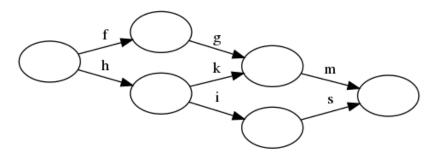


Рис. 4:



$$(g \circ f \equiv k \circ h) \rightarrow (m \circ k \equiv s \circ i) \rightarrow (m \circ g \circ f \equiv s \circ i \circ h)$$

- Выбор опкодов:
 - можно верифицировать, если иметь модель CPU;
- Генерация объектных файлов:
 - можно верифицировать, если формализовать формат ELF с его семантикой и реализовать доказанно корректный линковщик для него;
- Загрузка объектных файлов в память:
 - необходимо верифицированное ядро ОС;
 - верифицированные менеджеры памяти большая открытая проблема;
- Техпроцесс:
 - ▶ можно только поверить.

Существующие решения

- ► Software Foundations
 - учебник с формализациями простых исчислений и доказательств о них на Coq
- ► Iron Lambda
 - продолжение Software Foundations на реально использующиеся исчисления
 - доказаны все стандартные теоремы про все стандартные лямбда-исчисления
 - ▶ реально используется в компиляторе Disciple
- CompCert
 - ▶ компилятор подмножества С с доказанно корректными оптимизациями
- ▶ VeLLVM
 - транслятор SSA ассемблера с доказанно корректными оптимизациями



CompCert

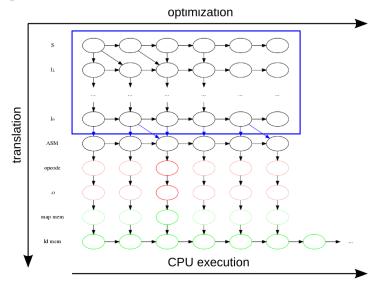


Рис. 6:

VeLLVM

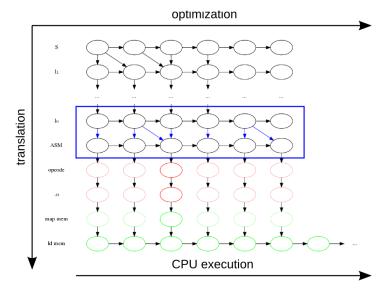


Рис. 7:

Цель работы

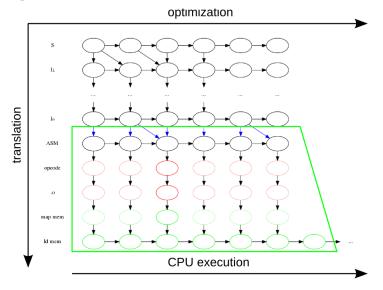


Рис. 8:

Цель работы

- Почему задача решаема:
 - мы верим:
 - соответствию ассемблера спецификации;
 - корректности работы с объектными файлами;
 - разработчикам ядра ОС;
 - производителям CPU;
 - не нужна работа с динамической памятью, что не требует решения больших открытых проблем.
- Проблемы:
 - программы соответствуют некоторому ABI, и надо доказывать сохранение семантики линковщиком с точностью до заданного ABI;
 - в области формальных доказательств существуют серьезные проблемы с переиспользованием доказательств для слегка измененных определений.

Основные сущности и типы

Тип, значение которого может находиться в регистрах, и тип, описывающий состояние всех регистров:

```
data RegType : Set
RegTypes = List RegType
```

Тип произвольного размера и тип, описывающий состояние памяти:

```
data Type : Set
DataType = List Type
```

▶ Стек вызовов и стек данных:

```
DataStackType = List RegType
CallStackType = List (RegTypes × DataStackType)
```



Основные сущности и типы

Типы данных:

```
data RegType where
_*: Type → RegType
int: RegType

data Type where
atom: RegType → Type
block: RegTypes
→ DataStackType
→ CallStackType
→ Type
```

Инструкции

Управляющая инструкция:

```
data ControlInstr (S : StateType) : Maybe (CallStackChg S) \rightarrow Set
```

Не-управляющая инструкция:

```
\frac{data}{data} \; \mathrm{Instr} \; (S: \mathrm{StateType}) : \mathrm{SmallChg} \; S \rightarrow \mathrm{Set}
```

Мета-ассемблер

- Обычно при небольшом изменении основных определений все доказательства приходится менять
- Общую для всех языков ассемблера часть можно определить независимо от конкретного языка ассемблера

Мета-ассемблер

- Определения, относящиеся к мета-ассемблеру, можно получать по минимальному описанию конкретного языка ассемблера:
 - тип управляющей инструкции;
 - тип не-управляющей инструкции;
 - функция, определяющая результат исполнения управляющей инструкции;
 - функция, определяющая результат исполнения не-управляющей инструкции.

Ассемблер: примеры инструкций

Непрямой jmp:

```
\begin{split} & [jmp[\_]:(ptr:atom\\ & (block\\ & (StateType.registers~S)\\ & (StateType.datastack~S)\\ & (StateType.callstack~S)~*)\\ & \in StateType.memory~S)\\ & \rightarrow ControlInstr~S~nothing \end{split}
```

▶ push значения из регистра:

```
\begin{aligned} \text{push} : \forall \ \{r\} \\ &\rightarrow r \in \textbf{StateType.registers} \ S \\ &\rightarrow \textbf{Instr} \ S \ (\text{onlystack} \ (\textbf{StackDiff.push} \ r)) \end{aligned}
```

Линковка

▶ При динамической линковке в память добавляются таблицы GOT и PLT:

```
pltize: DataType \rightarrow DataType
```

▶ Элемент таблицы PLT выглядит следующим образом:

```
\begin{array}{l} {\rm plt\text{-}stub}: \forall \ \{R\ H\ DS\ CS\} \to {\rm atom}\ ({\rm block}\ R\ DS\ CS\ ^*) \in H \\ \to {\rm Block}\ ({\rm statetype}\ R\ H\ DS\ CS)\ {\rm dempty} \\ {\rm plt\text{-}stub\ got} = \leadsto {\rm jmp}[\ {\rm got}\ ] \end{array}
```

Леммы

 Состояние исполнителя в момент непосредственного вызова функции эквивалентно состоянию исполнителя после исполнения непрямого jmp по указателю на ее тело:

```
\forall \{ST\} \rightarrow (S : State ST)
   \rightarrow (p : atom (block
       (StateType.registers ST)
      (StateType.datastack ST)
      (StateType.callstack ST)
*) \in StateType.memory ST)
   \rightarrow exec-block S (\rightsquigarrow jmp[p])
   = S
   . loadblock
       (State.memory S)
       (loadptr (State.memory S) p)
```

Леммы

 Состояние исполнителя в момент непосредственного вызова функции эквивалентно состоянию исполнителя после исполнения соответствующего этой функции элемента PLT при условии корректно заполненного GOT:

```
\begin{array}{l} \forall \ \{R \ H \ DS \ CS\} \\ & \rightarrow (f: block \ R \ DS \ CS \in H) \\ & \rightarrow (S: State \ (statetype \ R \ (pltize \ H) \ DS \ CS)) \\ & \rightarrow GOT[\ f\ ]\text{-correctness} \ (State.memory \ S) \\ & \rightarrow exec\text{-block} \ S \ (plt\text{-stub} \ (got \ f)) \\ & \equiv S \ , \ loadblock \ (State.memory \ S) \ (func \ f) \end{array}
```

Эквивалентность блоков

▶ Блок A в состоянии исполнителя S_1 и блок B в состоянии исполнителя S_2 считаются эквивалентными, если конструктивно существует блок C в состоянии исполнителя S_C , достижимый из A в состоянии S_1 и из B в состоянии S_2 (частный случай bisimulation).

```
 \begin{aligned} & \textbf{data BlockEq} \\ & : \{ST_1 \ ST_2 : StateType\} \\ & \rightarrow \{d_1 : Diff \ ST_1\} \ \{d_2 : Diff \ ST_2\} \\ & \rightarrow (S_1 : State \ ST_1) \ (S_2 : State \ ST_2) \\ & \rightarrow (A : Block \ ST_1 \ d_1) \rightarrow (B : Block \ ST_2 \ d_2) \\ & \rightarrow Set \end{aligned}
```

Эквивалентность программ

- Программа A набор блоков памяти, подмножеством которого является набор блоков кода, среди которых указан стартовый блок main_A
- ▶ Две программы A и B считаются эквивалентными, если для любого корректного состояния исполнителя S_{start} эквивалентны $main_A$ в состоянии S_{start} и $main_B$ в состоянии S_{start}
- ▶ Отношение bisimulation является отношением эквивалентности, следовательно, подстановочным. Тогда если для любого состояния *S* блок *A* эквивалентен блоку *B*, то замена блока *A* на блок *B* в программе не влияет на результат исполнения.

Теорема

 При корректно заполненном GOT верна внешняя эквивалентность блока PLT, использующего соответствующий функции элемент GOT, и самой функции:

```
\forall \{R \text{ H DS CS}\} \\ \rightarrow (f: block R DS CS \in H) \\ \rightarrow (S: State (statetype R (pltize H) DS CS)) \\ \rightarrow GOT[f]-correctness (State.memory S) \\ \rightarrow BlockEq S S \\ (plt-stub (got f)) \\ (proj_2 $ loadblock (State.memory S) (func f))
```

Эквивалентность программ, слинкованных статически и динамически

- В предположении, что добавление новых элементов в релоцируемый код не изменяет семантику программы, эквивалентны:
 - оригинальная программа (статически слинкованная программа);
 - ▶ программа с добавленными таблицами GOT и PLT;
 - программа с добавленными таблицами GOT и PLT с заменой вызовов функций на вызовы соответствующих элементов PLT.
- Последний пункт после загрузки в память по определению является динамически слинкованной программой с точностью до перестановки данных, расположенных в памяти.

Результаты

- Реализован фреймворк (мета-ассемблер), обобщающий определения основных сущностей и эквивалентности блоков для различных языков ассемблера.
- ▶ Формализовано подмножество ассемблера x86_64 на базовых блоках со стеком и типизированной статической памятью:
 - ▶ подмножество, необходимое для описания элементов PLT;
 - основные управляющие инструкции, совершающие безусловные переходы;
 - загрузка значения из памяти в регистр;
 - основные инструкции, работающие со стеком данных.
- Формализовано подмножество ABI, касающееся компоновки со статическим и динамическим связыванием.

Результаты

- Доказана (интенсиональная) эквивалентность состояний исполнителя в момент непосредственного вызова функции и после исполнения непрямого jmp по указателю на тело функции
- Доказана (интенсиональная) эквивалентность состояний исполнителя в момент непосредственного вызова функции и после исполнения соответствующего этой функции элемента PLT при условии корректно заполненного GOT
- Доказана внешняя эквивалентность (эквивалентность вызовов) некоторой функции и соответствующего ей элемента PLT при условии корректно заполненного GOT
- В указанном ранее предположении доказана эквивалентность статически и динамически слинкованных программ

Вопросы?