

Verlässliche Echtzeitsysteme

Übungen zur Vorlesung

Abstrakte Interpretation & Verifikation

Tobias Klaus, Florian Schmaus, Peter Wägemann

Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg
Lehrstuhl Informatik 4 (Verteilte Systeme und Betriebssysteme)
<https://www4.cs.fau.de>

27. Juni 2016



1 Abstrakte Interpretation mit Astrée

2 Aufgabenstellung

3 Hinweise zur Implementierung



1 Abstrakte Interpretation mit Astrée

2 Aufgabenstellung

3 Hinweise zur Implementierung



- Ziel: Nachweis der Abwesenheit von Laufzeitfehlern
- Findet *alle* potentiellen Laufzeitfehler
- Leider auch *falsch-positive*
→ wegen **Gödelschem Unvollständigkeitstheorem** (1931)
Jedes hinreichend mächtige formale System ist entweder widersprüchlich oder unvollständig.

Programm ist korrekt, wenn

- Astrée keine Alarme meldet
- Oder für alle Alarme nachgewiesen, dass falsch-positiv



- Überschreitung von Array-Grenzen
- Ganzzahldivision durch Null
- Ungültige Dereferenzierung, arithmetische Überläufe
- Ungültige Gleitkommaoperationen
- Unerreichbarer Code
- Lesezugriff auf nicht initialisierte Variablen
- Verletzung benutzerdefinierter Zusicherungen
 $\leadsto$ `assert()`



- Rekursionen prinzipiell erlaubt, werden aber nicht analysiert
 - ↪ für Rekursionsergebnis werden keine Einschränkungen ermittelt
- Auswertungsreihenfolge in C nicht vollständig spezifiziert
 - ↪ *eine* bestimmte Ordnung wird angenommen
 - stimmt nicht notwendigerweise mit Compiler überein
 - optionale Warnung durch Astrée
- Funktionen der Standard-C-Bibliothek werden nicht erkannt
 - ↪ mitgelieferte Stubs nutzen
- Dynamischer Speicher nicht erlaubt
 - ↪ kein `malloc()`
 - keine Einschränkung im sicherheitskritischen Echtzeitbereich



Astrée nimmt an, dass folgende semantische Regeln gelten:

1. Der C99-Standard
2. Implementierungsabhängiges Verhalten
 - Größe von Datentypen
 - Gleitkommastandard
 - ...
3. Benutzerdefinierte Einschränkungen
 - z. B. ob statische Variablen mit 0 initialisiert werden
4. Außerdem *benutzerspezifizierte Zusicherungen*
→ und da wird es interessant ☺



Benutzerdefinierte Zusicherungen

`__ASTREE_known_fact ((B))`

- Analyzer warnt, falls B *nie wahr werden kann*
- `__ASTREE_known_range ((V, [a; b]))` $\leadsto$ Wertebereich

`assert ((B))/ __ASTREE_assert ((B))`

- Analyzer erzeugt Alarm, falls B *nicht immer wahr ist*
- B kann nicht von der Form `e1 ? e2 : e3` sein
- `__ASTREE_global_assert (( ))` $\leadsto$ gesamtes Programm

- Analyzer nimmt danach an, dass B wahr ist
- B muss seiteneffektfrei sein
- *Doppelte Klammerung ist wichtig!*



```
1 #include <astree.h> // Astree-Makros ggf. abschalten
2
3 float filter(Alpha_State *s, float val) {
4     __ASTREE_known_fact((val == val));
5     __ASTREE_known_fact((-10.0f < val && val < 10.0f));
6     __ASTREE_known_fact((s->val == s->val));
7     __ASTREE_known_fact((FLT_MIN < s->val
8                          && s->val < FLT_MAX));
9     __ASTREE_assert((0.0f < s->alpha));
10    __ASTREE_assert((s->alpha < 1.0f));
11
12    float residual = val - s->val;
13    s->val = s->val + s->alpha * residual;
14
15    __ASTREE_assert((s->val == s->val));
16    // ...
17    return s->val;
18 }
```



```
__ASTREE_modify ((V1, ..., Vn))
```

- Zeigt an, dass Variablen V1 bis Vn unbekannten Wert haben

~> Braucht man um Stubs zu bauen

- Beispiel: Emulation von Sensoren

Beispiel

```
1 #ifdef __ASTREE__  
2 __ASTREE_modify((x; full_range));  
3 __ASTREE_known_fact((x >= 0));  
4 #else  
5 // ... Implementierung  
6 #endif
```



Schleifen ausrollen

- Astrée versucht Aufwand zu vermeiden
- Schleifen/Verzweigungen werden nicht ausgerollt
- Konsequenz:

Beispiel

```
1 unsigned int i = 0;  
2 unsigned int j = 20;  
3 while (j > 0) { --j; ++i; }
```

- Astrée kann nicht zeigen, daß die Schleife terminiert (☞ Satz von Rice, 1953)
- Annahme für weitere Analyse: i läuft über

Lösung:

```
1 __ASTREE_unroll((30))  
2 while (j > 0) { --j; ++i; }
```



- Dito bei Verzweigungen
- Astrée betrachtet normalerweise nur den schlimmsten Zweig
- Pessimistisches Ergebnis
- Lösung: Analyse vorübergehend aufspalten:

Verzweigungsanalyse

```
1 __ASTREE_partition_control
2 if (...) { ... }
3 else { ... }
4 ...
5 __ASTREE_partition_merge();
```

- Auch für Schleifen, `switch` und Funktionsaufrufe
- Blick ins Handbuch: es gibt noch weitere Tricks



- Viele Echtzeitsysteme endlosschleifenbasiert ☹

~> Astrée modelliert dies

```
__ASTREE_max_clock((N))
```

beschränkt Schleifendurchläufe

```
__ASTREE_wait_for_clock(() )
```

wartet auf nächsten Tick

```
1 __ASTREE_max_clock((10)); // sonst evt. keine Schleifeninvariante
2 void main(void) {
3     while (1) {
4         // 1. 'volatile'-Werte lesen
5         // 2. Zustand und Ausgabe berechnen
6         // 3. Ausgabe schreiben
7         __ASTREE_wait_for_clock(() ); // auf naechsten Clock-Tick warten
8     }
9 }
```



- Astrée modelliert auch asynchrone Ausführung von Aufgaben
- Keine Annahmen über Scheduler oder Prioritäten
- `automatic-shared-variables` muss auf `yes` stehen

```
1  int x, y;
2  volatile int s;
3
4  void t1(void) {
5      x = 1; s = 1; x = 0;
6  }
7
8  void t2(void) {
9      if (s > 0) {
10         y = -1;
11     } else {
12         y = 1;
13     }
14 }
15
16 void main(void) {
17     x = y; // synchroner Teil
18     __ASTREE_asynchronous_loop((t1(), t2()));
19 }
```



`__ASTREE_volatile_input ((V))`

- Zeigt an, dass V sich jederzeit ändern kann

↪ Modelliert Eingabe von außen

`__ASTREE_volatile_input ((Vp, r))`

- p ist Pfad in der Variablen,
z. B. V . a [3-4] . b ↪ Variable V, Arrayelemente a [3] und a [4],
Struct-Element b
 - [i] ↪ Element i
 - [i - j] ↪ Elemente i bis j
 - [] ↪ alle Elemente
- r schränkt Wertebereich ein [i , j] ↪ von i bis j



```
__ASTREE_analysis_log  (( ))
```

- Gibt Zustand der Analyse an dieser Stelle aus

```
__ASTREE_log_vars  (( V1 ,  ...,  Vn ))
```

- Zeigt Zustand der Analyse in Bezug auf einzelne Variablen an

```
__ASTREE_print  (( " text " ))
```

- Gibt Text aus



- Astrée im CIP:

`% /proj / i4ezs / tools / astree_c / bin / astreec`

- Anmeldung mit Benutzername und Passwort

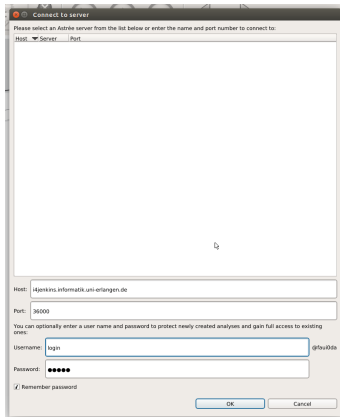
→ Passwort wird bei der ersten Anmeldung festgelegt

- Dokumentation

- HTML: `/proj/i4ezs/tools/astree_c/share/astree_c/share/html/index.html`

- PDF: `/proj/i4ezs/tools/astree_c/help/astreec_QuickStart.pdf`





Host i4jenkins.cs.fau.de

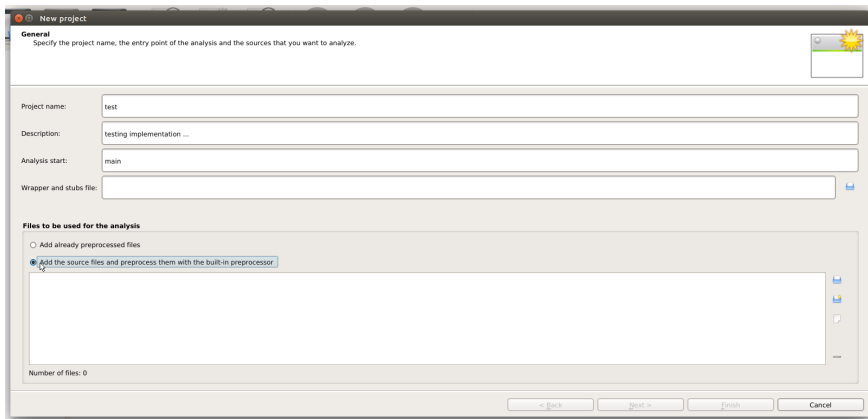
Port 36000

Username nach Belieben

Passwort bei der ersten Anmeldung festlegen und *gut merken*



Projekt anlegen



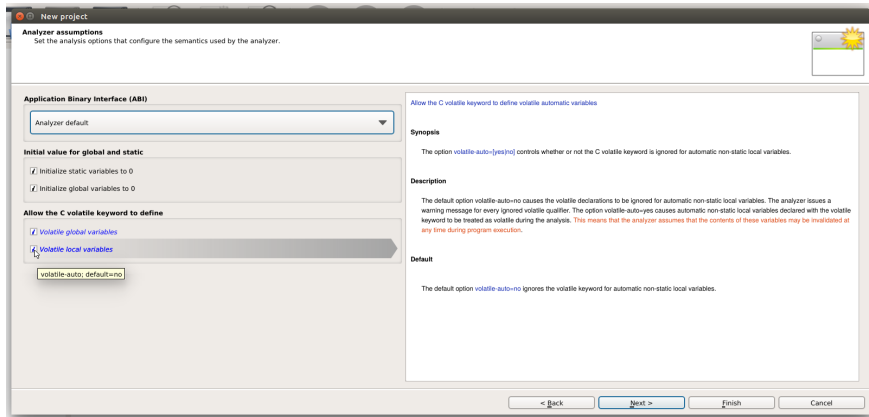
The screenshot shows a 'New project' dialog box with the following fields and options:

- General**
Specify the project name, the entry point of the analysis and the sources that you want to analyze.
- Project name:** test
- Description:** testing implementation ...
- Analysis start:** main
- Wrapper and stubs file:** (empty field with a file icon on the right)
- Files to be used for the analysis**
 - ☐ Add already preprocessed files
 - ☒ Add the source files and preprocess them with the built-in preprocessor
- A large empty text area for file paths, with a file icon on the right.
- Number of files:** 0
- Navigation buttons at the bottom: < Back, Next >, Finish, and Cancel.

■ Quelldateien zum Projekt hinzufügen



Analysen konfigurieren I

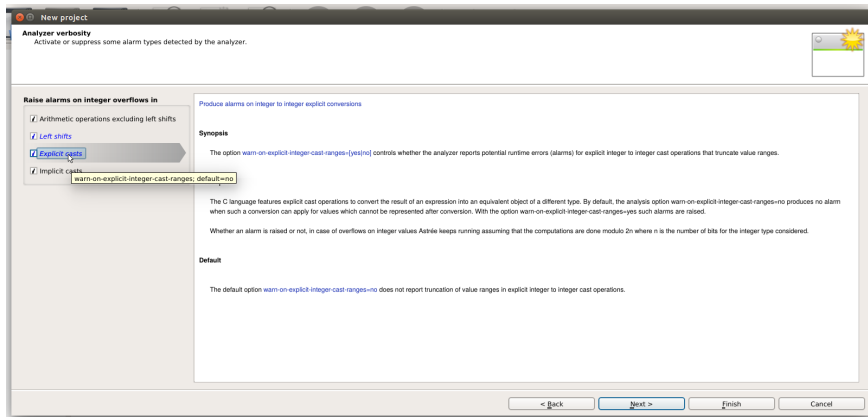


■ *Volatile global variables*

■ *Volatile local variables*



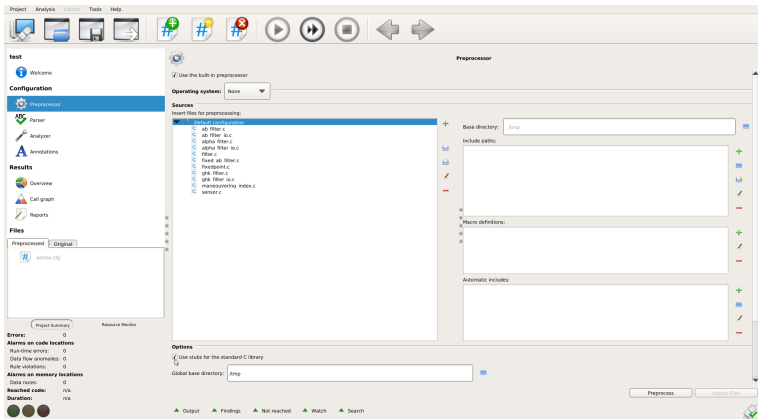
Analysen konfigurieren I



Left shift

Explicit casts



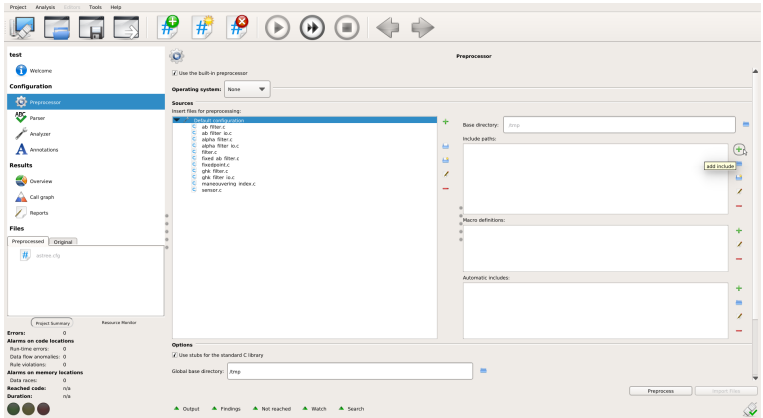


■ Libc soll nicht mit analysiert werden:

Use stubs for the standard C library

☞ Stubs für libc verwenden

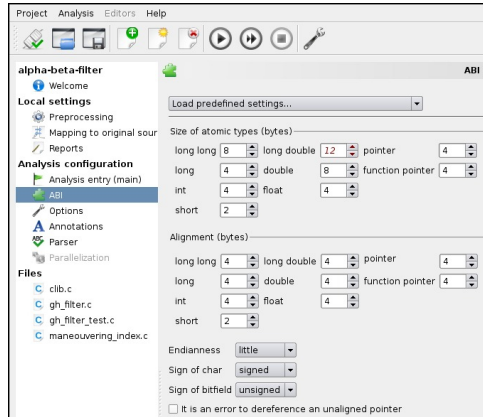
Präprozessoreinstellungen



- Include-Pfade festlegen
- `__ASTREE__` definieren



ABI festlegen



Analyse starten

The screenshot shows the Astrée IDE interface. The top menu bar includes Project, Analysis, Editors, Tools, and Help. Below the menu is a toolbar with various icons, including a 'Start analysis' button. The main window is divided into several panes:

- test**: A sidebar on the left with a 'Welcome' section and a 'Configuration' section containing 'Preprocessor', 'Parser', 'Analyzer', and 'Annotations'.
- Results**: A section below 'Configuration' with 'Overview' (selected), 'Call graph', and 'Reports'.
- Files**: A list of files including 'address.cly', 'ab_filter.c', 'ab_filter.o', and 'alpha_filter.c'.
- Overview**: The main pane on the right, showing a 'Findings' table with columns 'Count' and 'Name'. It also displays a 'Alarms (1 findings)' section with a blue circular progress indicator.
- Errors**: A section at the bottom left showing 'Errors on code locations', 'Runtime errors', 'Data flow anomalies', 'Rule violations', 'Alarms on memory locations', 'Data races', 'Reached code', and 'Duration'.
- Output**: A section at the bottom right showing the results of the analysis, including a 'Result summary' and a 'Postprocessing project test' section.

The 'Findings' table shows one finding: 'Alarms' with a count of 1. The 'Alarms (1 findings)' section shows a blue circular progress indicator. The 'Errors' section shows a table with columns 'Count', 'Name', and 'Location'. The 'Output' section shows the results of the analysis, including a 'Result summary' and a 'Postprocessing project test' section.



- Erweiterung eurer Warteschlange für Jobverwaltung
- Ersetzen nicht verifizierbarer Funktionen
 - Astrée kann kein `malloc`
- Sensorstubs implementieren
- Einfaches Filter implementieren
- System erstellen:
 - Sensoren und Filter initialisieren
 - Arbeitsaufträge erstellen
 - Arbeitsaufträge in Warteschlange einfügen
 - Arbeitsaufträge nach Priorität ausführen
- Korrektheit der Implementierung nachweisen

→ Astrée

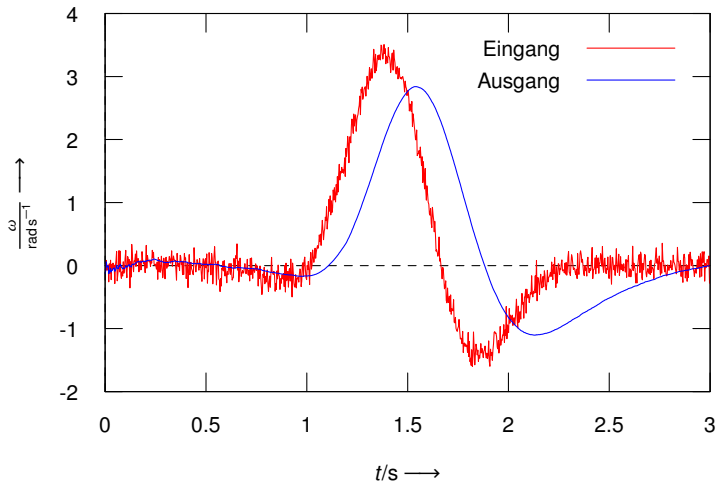




- Rauschunterdrückungsfilter
- Geeignet zur Schätzung von physikalischen Größen
 - mit Ableitung $\neq 0$
 - z. B. Position eines Flugzeugs, Lagewinkel ...
 - im I4Copter
 - liefern Sensoren häufiger Werte als diese später verarbeitet werden
 - ~> α - β -Filter für *Ratenwandlung* verwendet
 - ~> nutzt gewonnene Information vollständig



Beispiel α - β -Filterung



- Wird für jeden Messwert ausgeführt
- $y[\kappa]$: Eingabewert für Abtastschritt κ
- $\hat{x}[\kappa]$: Schätzung der Messgröße zum Abtastschritt κ
- T Abtastintervall, α , β Filterparameter
- Initialisierung: z. B. $\hat{x}[0] = \dot{\hat{x}}[0] = 0$

$$r[\kappa] = y[\kappa] - \hat{x}[\kappa - 1] \quad \leadsto \text{Schätzfehler} \quad (1)$$

$$\dot{\hat{x}}[\kappa] = \dot{\hat{x}}[\kappa - 1] + \frac{\beta}{T} \cdot r[\kappa] \quad \leadsto \text{1. Ableitung} \quad (2)$$

$$\hat{x}[\kappa] = \hat{x}[\kappa - 1] + T \cdot \dot{\hat{x}}[\kappa] + \alpha \cdot r[\kappa] \quad \leadsto \text{Schätzwert} \quad (3)$$

- Sinnvolle Werte für α und β ?
 - Literatur beschreibt viele Verfahren $\leadsto$ hier beispielhaft nur eines [5, 4]



T Abtastintervall

$\leadsto$ in welchem Zeitabstand gemessen wird

σ_w^2 Prozessvarianz

$\leadsto$ wie lebhaft der gemessene Prozess ist

σ_v^2 Rauschvarianz

$\leadsto$ wie verrauscht das Signal ist

$$\lambda = \frac{\sigma_w T^2}{\sigma_v} \quad \leadsto \text{Tracking Index} \quad (4)$$

$$\theta = \frac{4 + \lambda - \sqrt{8\lambda + \lambda^2}}{4} \quad \leadsto \text{Dämpfungsparameter} \quad (5)$$

$$\alpha = 1 - \theta^2 \quad \leadsto \text{Gewicht für Wert} \quad (6)$$

$$\beta = 2(2 - \alpha) - 4\sqrt{1 - \alpha} \quad \leadsto \text{Gewicht für Ableitung} \quad (7)$$



- Zu Beginn hat das Filter keinen gültigen Zustand
- ~ Einschwingphase, in der das Filter „lernt“
- n startet bei 1 und wächst in jeder Runde um 1

$$\alpha_n = \frac{2(2n+1)}{(n+2)(n+1)} \quad (8)$$

$$\beta_n = \frac{6}{(n+2)(n+1)} \quad (9)$$

- Einschwingphase endet, wenn $\alpha_n < \alpha$
- Wird der Filterzustand im Betrieb ungültig, wird eine neue Einschwingphase eingeleitet



- Filter ist nur dann korrekt, wenn es auch *stabil* ist
 - ↪ für wertbegrenzte Eingabe erfolgt wertbegrenzte Ausgabe [6]
 - ↪ für Eingabe 0 geht der Filterausgang asymptotisch gegen 0
- α - β -Filter stabil, wenn gilt

$$0 < \alpha \leq 1 \quad (10)$$

$$0 < \beta \leq 2 \quad (11)$$

$$0 < 4 - 2\alpha - \beta \quad (12)$$

- Außerdem: laut [2] Rauschunterdrückung nur dann, wenn

$$0 < \beta < 1 \quad (13)$$

- Stabilität muss auch in der Initialisierungsphase gegeben sein!



- Erfahrungen mit dem I4Copter haben gezeigt, dass sich die Parameter in folgenden Bereichen bewegen:

Abtastintervall $T \in (0 \dots 1]$

Prozessvarianz $\sigma_w^2 \in [0.5 \dots 30.0]$

Rauschvarianz $\sigma_v^2 \in [10^{-3} \dots 10^{-1}]$

Wert $y[k] \in [-10 \dots 10]$

→ Korrektheit mindestens für diese Wertebereiche zeigen!



■ Beispiel für dynamisch angelegten Ringpuffer

```
1 struct BndBuf{  
2     int* buf; // array of <size>  
3     int size;  
4     int read_pos;  
5     int write_pos;  
6 };
```

■ „Füllstandsanzeige”: Speichern von

- Belegten Plätzen
- Verfügbaren Plätzen

■ Mögliche Signalisierung falls

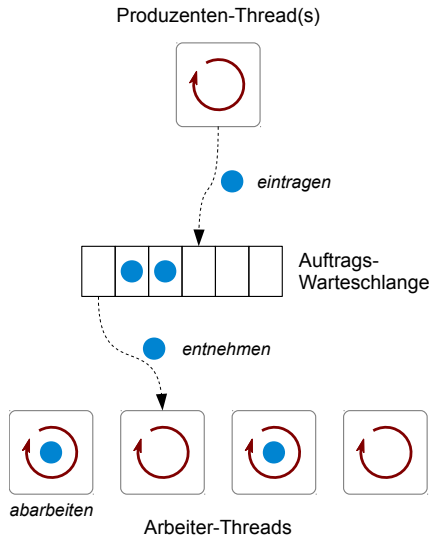
- Plätze frei wurden
- Plätze belegt wurde

■ ☞ Nicht-blockierende Implementierung problemlos



Ringpuffer – Anwendungsszenario

- Verwaltung einer begrenzten Anzahl an Ressourcen
- Beispiel: Thread-Pool
- Feste Menge von Arbeiter-Threads:
 - laufen endlos
 - erhalten Aufträge zur Abarbeitung
- Verteilen der Aufträge mittels zentraler, synchronisierter Warteschlange (z. B. Ringpuffer)
- Vorteil: kein ständiges Erzeugen + Zerstören von Threads für Aufträge



1 Abstrakte Interpretation mit Astrée

2 Aufgabenstellung

3 Hinweise zur Implementierung



- Prioritätswarteschlange soll nun Jobs verwalten
- Nicht mehr Ganzzahlen, sondern Arbeitsaufträge
- C erlaubt es, Zeiger auf Funktionen anzulegen

```
1 typedef void (*Job)(void);
```

- Zeiger auf eine Funktion, die
 - keinen Rückgabewert hat
 - keine Parameter übernimmt

Verwendung

```
1 void job_function(void) { ...; }  
2 void f_pointer_test(Job job) { job(); }  
3  
4 int main(void) {  
5     f_pointer_test(job_function);  
6     return 0;  
7 }
```



- Einfacher Speicherallokator soll implementiert werden
- Freier Speicher soll durch eine Bitmaske verwaltet werden

↪ notwendige Operationen

```
1 void set_bit(unsigned int *x, unsigned int bit_number) {  
2     *x = *x | (1U << bit_number);  
3 }  
4  
5 void reset_bit(unsigned int *x, unsigned int bit_number) {  
6     *x = *x & ~(1U << bit_number);  
7 }  
8  
9 bool is_set(unsigned int x, unsigned int bit_number) {  
10     return 1U == ((x >> bit_number) & 1U);  
11 }
```



42





AbsInt Angewandte Informatik GmbH.
The Static Analyzer Astrée, April 2012.



C. Frank Asquith.
Weight selection in first-order linear filters.
Technical report, Army Intertial Guidance and Control Laboratory Center, Redstone Arsenal, Alabama, 1969.



Eli Brookner.
Tracking and Kalman Filtering Made Easy.
Wiley-Interscience, 1st edition, 4 1998.



E. Gray, J. and W. Murray.
A derivation of an analytic expression for the tracking index for the alpha-beta-gamma filter.
IEEE Trans. on Aerospace and Electronic Systems, 29:1064–1065, 1993.



Paul R. Kalata.
The tracking index: A generalized parameter for α - β and α - β - γ target trackers.
IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems, AES-20(2):174–181, mar 1984.



Richard G. Lyons.
Understanding Digital Signal Processing.
Prentice Hall, 3rd edition, 11 2010.

