

AUFGABE 7: ABSTRAKTE INTERPRETATION & VERIFIKATION

In dieser Aufgabe beschäftigen Sie sich mit drei Aspekten der statischen Analyse: Laufzeitfehlern, beziehungsweise dem Nachweis ihrer Abwesenheit, numerischen Berechnungen und Rundungsfehlern, sowie funktionaler Korrektheit. Hierzu werden Sie einen einfachen Filter sowie eine Ringpufferimplementierung mittels der Programme Astrée und FRAMA-C analysieren und dabei verschiedene Eigenschaften der beiden Implementierungen beweisen.

Aufgaben

Einleitende Bemerkungen

Wie in den Übungsvideos dargestellt, beschäftigen wir uns in diesem Aufgabenblatt (getrennt) mit der Korrektheit eines Bildfilters sowie eines Ringpuffers. Die Arbeitsweise des Bildfilters können Sie hierbei anhand des vorgegebenen Beispieldbilds (`crosswalk.ppm`) und der Ausgabe des in `gaussian.c` beschriebenen Programms selbst beobachten und überprüfen. Es bietet sich hierfür an, die Ausgabe in eine Datei umzuleiten (`./gaussian crosswalk.ppm >filtered.ppm`).

Sowohl Ein- als auch Ausgabe erfolgen hierbei im PPM-Format P3 (*portable pixmap format*, https://en.wikipedia.org/wiki/Netpbm#PPM_example), allerdings unterstützen wir keine Kommentare. Gängige Bildbetrachter wie bspw. *Eye of GNOME* können dieses Format anzeigen (`eog crosswalk.ppm`). Sollten Sie eigene Bilder verwenden wollen, so lassen sich bspw. mit Hilfe von *GIMP* Bilder in das PPM-format umwandeln. Durch die relativ simple Natur des PPM-Formats und der Speicherung als ASCII-Text, lassen sich Bilder zur Fehlersuche auch mit gängigen Textvergleichswerkzeugen (`diff`) vergleichen. Eine optische Betrachtung der Bilder sollte für diese Aufgabe allerdings ausreichen.

FRAMA-C ist im CIP standardmäßig nicht in der von uns verwendeten Ausführung installiert. Führen Sie deshalb vor dem Aufsetzen Ihres build-Verzeichnisses **source** `framacenv.sh` aus, um Ihre Shellumgebung anzupassen und unsere Werkzeugkette bekannt zu machen.

Statische Programmanalyse mittels Astrée

In diesem Aufgabenteil betrachten Sie zunächst einen einfachen Bildfilter. Der Fokus liegt dabei zunächst auf der Abwesenheit von Laufzeitfehlern (Speicherkorrektheit, kein Aufruf von undefiniertem Verhalten, ...), und bewegt sich dann hin zur Betrachtung numerischer Eigenheiten des Filters. Bedenken Sie, dass sie für die

gaussian.c

Analyse mit Astrée eine Verbindung in den CIP mit graphischer Umgebung (bspw. Xpra) benötigen.

Aufgabe 1 *Einführende Frage*

Was ist der Unterschied zwischen den Astrée-Konzepten der *Known Facts* und der *Assertions*? Wann sollte welches dieser beiden Konzepte zum Einsatz kommen?

Antwort:

Eingabedaten

Hinweis: Bitte beachten Sie unbedingt die Hinweise zur Verwendung von Astrée in den Übungsfolien und nutzen Sie unbedingt die vorgegebene Projektkonfigurationsdatei `./astree-cfg/vezs.dax` als Grundlage ihres Analyseprojektes!

Aufgabe 2 *Sensor-Stub*

Oft unterliegen Sensor- beziehungsweise Eingabedaten in Regelungssystemen bestimmten natürlichen Einschränkungen (etwa Wertebereiche eines Sensors, Anzahl der Ergebniswerte, usw.). Allerdings sind diese Annahmen oft nicht aus dem Quelltext ersichtlich und die Analyse von Hardwaretreibern schwierig. Stattdessen kommen während der Analyse hier meist sogenannte Stubs zum Einsatz, die die jeweilige Schnittstelle kapseln, und der Analyse gegenüber nur die benötigten Eigenschaften (ohne eigentliche Funktionalität) anzeigen. In unserem Falle betrifft dies das Einlesen der Sensordaten in der Funktion `basic_ppm_parse`, welche eigentlich Sensordaten aus einer Eingabedatei einliest. Implementieren Sie einen Stub, der das Einlesen kapselt, und der Analyse die folgenden Eigenschaften der Eingabe mitteilt: Die Maximalgröße der zu verarbeitenden Bilder sind durch die Konstanten `MAX_WIDTH` und `MAX_HEIGHT` begrenzt. Ferner ist der maximale Farbwert eines Bildpunktes zwar konfigurierbar, jedoch darf davon ausgegangen werden, dass die Farbkomponenten (rgb, also Rot, Grün und Blau) eines Pixels aufgrund des zugrundeliegenden Datentyps in den Dateien den Wert 255 nicht überschreiten.

Filter

Wie Sie der `main`-Funktion entnehmen können, erfolgt nach dem Einlesen der Bilddaten eine Filterung des Bildes mittels eines Gaussunschärfefilters. Dazu werden zunächst in der Funktion `generate_gauss_kernel` die Parameter der Faltungsmatrix errechnet und mittels der generischen `convolve`-Funktion dann die eigentliche Faltung durchgeführt.

Hinweis: Der Filtercode umfasst zwei Schleifen, die das gesamte Bild ablaufen, und eine weitere Schleife, die über die Faltungsmatrix iterieren. Wird das Ablaufen der einzelnen Pixel ausgerollt, steigt der von Astrée verwaltete Zustand enorm an, was wiederum zu extrem langen Analysezeiten führt. Diese Schleifen auszurollen sollte in der Übung nicht nötig sein! Die Faltungsmatrizen hingegen sind klein genug und können auch komplett ausgerollt werden.

Aufgabe 3 Filterinitialisierung (I)

Betrachten Sie zunächst die Funktion `generate_gauss_kernel` und führen Sie nun eine erste Analyse der Funktion durch. Initial tritt bei der Analyse dieser Funktion eine Vielzahl von Warnungen auf. *Was ist die Ursache für diese Warnungen, wieso scheitert hier die Analyse zunächst? Welches Intervall ergibt sich für die einzelnen Einträge der Filtermatrix?*

Antwort:

Unterstützen Sie nun die Analyse durch semantikerverhaltende Codetransformation und geeignete Annotationen, um diese Problemstellen zu beseitigen.

Hinweis: Falls Sie hier vor Problemen stehen, kann es hilfreich sein, Intervallrechnungen händisch nachzuvollziehen, und die Ergebnisse mit den Zwischenergebnissen der Astrée-Analyse zu vergleichen, und immer dann selektiv Zusatzwissen in die Analyse einzubringen, wenn die Berechnungen auseinanderklaffen. Ihre Annotationen sollten dabei zumindest so präzise gestaltet sein, dass die am Funktionsende geforderten Wertebereichseinschränkungen für die Matrixeinträge gelten.

```
ESP __ASTREE_log_vars
ESP __ASTREE_known_
*
```

Aufgabe 4 Filterverwendung (I)

Im nächsten Verarbeitungsschritt erfolgt die Faltung der Eingabedaten mittels der errechneten Filtermatrix in der Funktion `convolve`. Stellen Sie zunächst – wiederrum durch Codetransformation und Annotationen – sicher, dass Astrée hier keine Laufzeitfehler detektiert.

Aufgabe 5 Filterverwendung (II)

Um die Wertebereichsbeschränkungen des Aufgabeformates zu garantieren, werden die Farbwerte mittels der Macros `min` und `max` an den Grenzen hart abgeschnitten. Dieser auch als Clipping bezeichnete Vorgang ist wie so oft bei Signalverarbeitungsvorgängen für den vorliegenden Bildfilter nicht erstrebenswert, viel mehr wird eine Gleichverteilung der Werte über den zur Verfügung stehenden Ausgabebereich angestrebt. Der Filter bietet aus diesem Grund einen linearen Skalierungsfaktor `factor`. Fügen Sie geeignete Annotationen ein, um die Clippingfreiheit zu fordern und bestimmen Sie mittels Astrée den maximal zulässigen Skalierungsfaktor.

Aufgabe 6 Filterinitialisierung (II)

Tatsächlich ist die in Aufgabe 3 ermittelte Intervallabschätzung der Einträge der Filtermatrix und der hiermit in Aufgabe 5 gewonnene Skalierungsfaktor sehr pessimistisch: Der hier beschriebene Gaußfilter ist ein normierter Filter, welcher ein gewichtetes Mittel umgebender Pixel errechnet. Die Normierung bedeutet, dass die Summe der Gewichtsfaktoren eins ergibt. *Welchen Wertebereich hat jedoch Astrée aktuell von dieser Kenngröße? Welche symbolischen Zusammenhänge sind Astrée hier zwischen relevanten Variablen bekannt?*

Antwort:

esp __ASTREE_log_vars

Eigentlich errechnet die Funktion `generate_gauss_kernel` jedoch konstante Matrixwerte. Ersetzen Sie die Filterinitialisierung deshalb durch diese Konstanten (**Hinweis:** bitte halten sie beide Varianten im Code und nutzen sie stattdessen die Präprozessordirektive `USEGAUSSIANCONSTANTS`. Ferner: Die Konstanten lassen sich mit sehr geringem Aufwand bestimmen, sie benötigen keine komplexe Vorgehensweise.). *Welcher Wert ergibt sich nun für den Skalierungsfaktor? Wieso ist dieser*

immer noch nicht 1?

Antwort:

Hinweis: Tatsächlich ist Astrée in der Lage, komplexe Zusammenhänge zwischen Variablen wie oben geschildert zu inferrieren und damit bessere Schranken zu beweisen. Durch benutzerdefinierte Assertions ist es damit möglich, wie mit einem Modellprüfer (engl. *Model Checking*) einen Großteil funktionaler Eigenschaften zu beweisen, die über reine Intervallarithmetik hinausgehen. Um den Arbeitslast zu reduzieren, muss diese Betrachtung in diesem Semester leider entfallen. Es kann jedoch sehr lehrreich sein, einen Blick auf die beiliegenden Beispiele (Help \Rightarrow Welcome \Rightarrow View Examples) zu werfen, um eine Intuition für Möglichkeiten und Grenzen der vollautomatischen Verifikation mittels Abstrakter Interpretation zu gewinnen, auch wenn dies für die Bearbeitung dieser Aufgabe nicht erforderlich ist.

Ringpuffer

Moderne Mikrocontroller stellen häufig eine DMA-Einheit zur Verfügung, die Peripheriedaten *asynchron* zum Prozessor beschaffen kann. Deswegen sollen in dieser Aufgabe die von der Sensorhardware gelieferten Daten in Schüben verarbeitet werden. Hierfür stellen wir Ihnen eine Implementierung eines Ringpuffers bereit.

 bndbuf.c,
bndbuf.h

Aufgabe 7 FRAMA-C

Weisen Sie nun mittels FRAMA-C Aspekte der funktionalen Korrektheit der gegebenen Implementierung nach. Betrachten Sie in dieser Teilaufgabe zunächst nur die Funktionen aus dem Namensschema `bnd_*`, und ignorieren Sie zunächst die Funktionen der Gruppe `framac_*`.

Dabei können Sie mittels `make frama-c-gui` die graphische Oberfläche mit den empfohlenen Parametern starten, die Befehlszeilenvariante von FRAMA-C starten Sie mittels `make frama-c`.

Denken Sie daran, **source** `framacenv.sh` auszuführen, falls nicht schon zu Beginn des Blattes erfolgt.

Beweisen Sie nun die folgenden Eigenschaften:

- Die Füllstandsvariable count verlässt nie die Pufferkapazität.
- Die Füllstandsvariable count entspricht der Differenz (unter Berücksichtigung der Umlaufsemantik an den Puffergrenzen) zwischen Schreib- und Lesezeiger.
- Falls der Puffer nicht vollständig belegt ist, speichert bnd_put das Element tatsächlich im Puffer ab.

Gehen Sie dabei wie folgt vor: Definieren Sie zunächst die durch uns vorgegebenen Prädikate und definieren Sie zunächst die Vor- und Nachbedingungen der Methoden im Modul `src/bndbuf.c`, welche für die Abwesenheit von Laufzeitfehlern erforderlich sind. Erweitern Sie dann die Nachbedingungen sukzessive um die oben geforderten Eigenschaften bzw. die mit ihnen verknüpften Prädikate und axiomatisieren Sie die Funktionen entsprechend.

Wie unterscheidet sich der Verifikationsansatz mittels FRAMA-C von der Verifikation mittels Astrée?

Antwort:

Aufgabe 8 Einfache Axiomatisierung von Datenstrukturen

Im Modul `src/bndbuf.c` finden sich die Funktionen `framac_axiom_new_push_pop` und `framac_axiom_new_repeated_push_pop`. Welche Eigenschaft wird durch den erfolgreichen Beweis für die Ringpufferimplementierung jeweils nachgewiesen? Welche Aussage ist stärker und damit aussagekräftiger?

Antwort:

Beweisen Sie nun die Gültigkeit der beiden als Funktionen formulierten Aussagen (d.h. die relevanten `assert`- und `ensures`-Klauseln), indem Sie die beiden Funktionen sowie die Beschreibung der aufgerufenen Ringpuffermethoden erweitern und verfeinern, sowie weitere Informationen über die Schleife zur Verfügung stellen.

 behaviors
 Invarianten

Hinweise

- Bearbeitung: Einzelabgabe
- Abgabefrist: 22.07.2020
- Fragen bitte an i4ezs@lists.cs.fau.de