

6 – SYMBOLIC MODEL CHECKING

Sommersemester
2009

Dr. Carsten Sinz, Universität Karlsruhe

Verbände

2

- **Def.:** Eine Menge M mit zwei binären Operatoren \sqcap und \sqcup heißt *Verband*, wenn:
 - \sqcap und \sqcup sind kommutativ und assoziativ,
 - für \sqcap und \sqcup gelten die Absorptionsgesetze, d.h.
 $a \sqcap (a \sqcup b) = a$ und $a \sqcup (a \sqcap b) = a$
- **Def.:** Ein Verband (M, \sqcap, \sqcup) heißt *vollständig*, falls jede Teilmenge von M ein Supremum und Infimum besitzt.
- Über $a \sqsubseteq b$ gdw. $a \sqcap b = a$ ist eine Verbandsordnung (Halbordnung) definiert.
- Für jede Menge M ist $(\mathbf{P}(M), \cap, \cup)$ ein vollständiger Verband mit der Verbandsordnung \subseteq .

Prädikat-Transformer

3

- Gegeben Kripke-Struktur $M=(S,T,L)$
- Potenzmenge $\mathbf{P}(S)$ bildet Verband
- Ein Prädikat über Zuständen (z.B. Zustände, in denen p gilt), kann als Teilmenge von $\mathbf{P}(S)$ aufgefasst werden.
- **Def.:** Ein *Prädikat-Transformer* (PT) ist eine Funktion $\tau: \mathbf{P}(S) \rightarrow \mathbf{P}(S)$.

Fixpunkte

4

- **Def.:** Sei $\tau: \mathbf{P}(S) \rightarrow \mathbf{P}(S)$ ein Prädikat-Transformer.
 - τ ist *monoton*, wenn aus $P \subseteq Q$ folgt, dass $\tau(P) \subseteq \tau(Q)$
 - τ ist *\cup -stetig*, falls aus $P_1 \subseteq P_2 \subseteq \dots$ folgt, dass $\tau(\bigcup_i P_i) = \bigcup_i \tau(P_i)$.
 - τ ist *\cap -stetig*, falls aus $P_1 \supseteq P_2 \supseteq \dots$ folgt, dass $\tau(\bigcap_i P_i) = \bigcap_i \tau(P_i)$.
- **Def.:** Eine Menge $S' \subseteq S$ ist ein *Fixpunkt* von τ , falls $\tau(S') = S'$.
- **Satz:** Jeder monotone Prädikat-Transformer besitzt einen kleinsten ($\mu Z. \tau(Z)$) und größten Fixpunkt ($\nu Z. \tau(Z)$).

Fixpunktberechnung

5

□ **Satz (Tarski / Kleene):**

1. Falls τ monoton ist, so ist $\mu Z. \tau(Z) = \bigcap \{Z \mid \tau(Z) \subseteq Z\}$ und $\nu Z. \tau(Z) = \bigcup \{Z \mid \tau(Z) \supseteq Z\}$.
2. Falls τ monoton und \cup -stetig ist, so ist $\mu Z. \tau(Z) = \bigcup_i \tau^i(\emptyset)$.
3. Falls τ monoton und \cap -stetig ist, so ist $\nu Z. \tau(Z) = \bigcup_i \tau^i(S)$.
4. Falls τ monoton ist, so ist $\tau^{i+1}(\emptyset) \supseteq \tau^i(\emptyset)$ und $\tau^{i+1}(S) \subseteq \tau^i(S)$.

□ **Lemma:** Falls S endlich und τ monoton ist, so ist τ immer auch \cup -stetig und \cap -stetig.

□ **Anmerkung:** Wir werden nur endliche Mengen S betrachten, so dass Fixpunkte immer mittels 2. und 3. berechnet werden können.

□ Fixpunkte können also über die folgenden Sequenzen angenähert werden:

$$\mu Z. \tau(Z): \quad \emptyset, \tau(\emptyset), \tau^2(\emptyset), \tau^3(\emptyset), \dots$$

$$\nu Z. \tau(Z): \quad S, \tau(S), \tau^2(S), \tau^3(S), \dots$$

Sobald $\tau^{i+1}(Z) = \tau^i(Z)$ ($Z \in \{\emptyset, S\}$), kann die Berechnungssequenz abgebrochen werden, der Fixpunkt ist gefunden.

Fixpunktberechnung – Algorithmen

6

```
Predicate
LFP(PredicateTransformer tau)
{
    Q := false;
    Q' := tau(Q);
    while(Q ≠ Q') do {
        Q := Q';
        Q' := tau(Q');
    }
    return Q;
}
```

```
Predicate
GFP(PredicateTransformer tau)
{
    Q := true;
    Q' := tau(Q);
    while(Q ≠ Q') do {
        Q := Q';
        Q' := tau(Q');
    }
    return Q;
}
```

Beschreibung von Mengen durch Formeln

7

- Sei S eine (endliche) Menge mit 2^k Elementen und $P = \{p_1, \dots, p_k\}$ eine Menge von aussagenlogischen Variablen.
 - Jedes Element $a \in S$ lässt sich eineindeutig einer Variablenbelegung $\alpha_a: P \rightarrow \{0,1\}$ zuordnen.
 - Damit lässt sich jede Teilmenge S' von S über eine aussagenlogische Formel $F_{S'}$ beschreiben, für die gilt:
 $\alpha_a \models F_{S'}$ genau dann, wenn $a \in S'$.
- **Beispiel:** $S = \{0,1,2,3\}$, $P = \{p_1, p_2\}$, α_a sei so definiert, dass $p_2 p_1$ die Binärdarstellung von a ist.
 - $S' = \emptyset$ $\implies F_{\emptyset} = \text{false}$
 - $S' = \{0,1\}$ $\implies F_{\{0,1\}} = \neg p_2$
 - $S' = \{0,1,2\}$ $\implies F_{\{0,1,2\}} = \neg(p_1 \wedge p_2)$
- **Anmerkungen:**
 - Die Formeldarstellung ist nicht eindeutig.
 - Für Mengen mit einer Mächtigkeit ungleich 2^k lassen sich “unzulässige Elemente” durch eine zusätzliche Annahme bei Beweisen ausschließen.

Fixpunkt-Repräsentation von CTL-Operatoren

8

- Im Folgenden identifizieren wir Zustandsmengen mit Formeln; Fixpunktberechnungen sind dann auch auf Formeln definiert
- CTL-Operatoren lassen sich als Fixpunkte beschreiben:

$$\mathbf{AF} f = \mu Z . f \vee \mathbf{AX} Z$$

$$\mathbf{A}[f \mathbf{U} g] = \mu Z . g \vee (f \wedge \mathbf{AX} Z)$$

$$\mathbf{EF} f = \mu Z . f \vee \mathbf{EX} Z$$

$$\mathbf{E}[f \mathbf{U} g] = \mu Z . g \vee (f \wedge \mathbf{EX} Z)$$

$$\mathbf{AG} f = \nu Z . f \wedge \mathbf{AX} Z$$

$$\mathbf{A}[f \mathbf{R} g] = \nu Z . g \wedge (f \vee \mathbf{EX} Z)$$

$$\mathbf{EG} f = \nu Z . f \wedge \mathbf{EX} Z$$

$$\mathbf{E}[f \mathbf{R} g] = \nu Z . g \wedge (f \vee \mathbf{EX} Z)$$

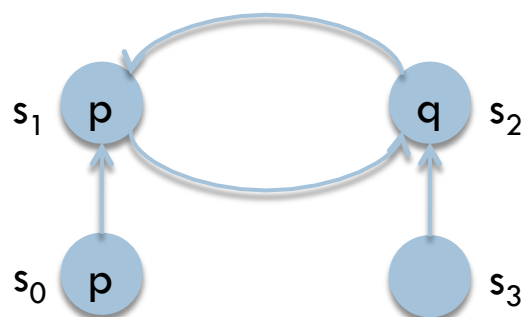
- **Hinweise:**

- Die „Mengen“ Z in diesen Fixpunktberechnungen sind Formeln!
- Die nach Anwendung der Operatoren \mathbf{EX} und \mathbf{AX} entstehenden Zustandsmengen müssen in Formeln zurückübersetzt werden

Fixpunktberechnung: Beispiel

9

Kripke-Struktur:



Zu prüfende Eigenschaft F:

$\mathbf{E}[p \mathbf{U} q]$

Prädikat-Transformer für F:

$\tau(Z) = q \vee (p \wedge \mathbf{EX} Z)$

Codierung der Zustände:

$s_0 = \neg a \wedge \neg b, s_1 = \neg a \wedge b$

$s_2 = a \wedge \neg b, s_3 = a \wedge b$

Fixpunktberechnung:

$Q_0 = \text{false}$

\emptyset

$Q_1 = \tau(Q_0) = (a \wedge \neg b) \vee (\neg a \wedge \mathbf{EX} \text{false}) = (a \wedge \neg b)$

$\{s_2\}$

$Q_2 = \tau(Q_1) = (a \wedge \neg b) \vee (\neg a \wedge \mathbf{EX} (a \wedge \neg b))$

$= (a \wedge \neg b) \vee (\neg a \wedge b) = (a \oplus b)$

$\{s_1, s_2\}$

$Q_3 = \tau(Q_2) = (a \wedge \neg b) \vee (\neg a \wedge \mathbf{EX} (a \oplus b))$

$= (a \wedge \neg b) \vee (\neg a \wedge \text{true}) = \neg a \vee \neg b$

$\{s_0, s_1, s_2\}$

$Q_4 = Q_3$

Symbolic Model Checking (I)

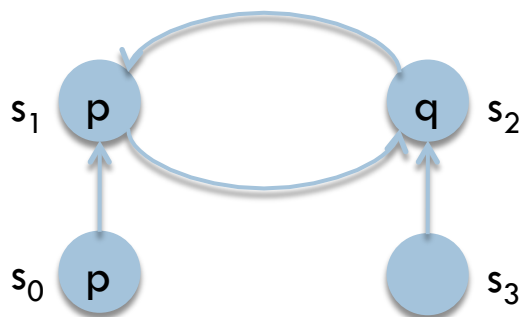
10

- **Idee:** Verwende BDDs zur Darstellung von sowohl Zustandsmengen als auch Übergangsfunktion.
 - ▣ Darstellung von Mengen als BDDs: klar (Menge \iff Formel \iff BDD)
 - ▣ Darstellung der Übergangsrelation:
 - Verwende Variablen P zur Darstellung des Zustands vor Übergang und P' nach Übergang
 - Generiere dann Formel $R(x,x')$, die genau dann wahr ist, wenn ein Übergang von Zustand x in Zustand x' möglich ist.

Fortsetzung Beispiel

11

Kripke-Struktur:



Codierung der Zustände:

$s_0 = \neg a \wedge \neg b$, $s_1 = \neg a \wedge b$
 $s_2 = a \wedge \neg b$, $s_3 = a \wedge b$

Darstellung der Übergangsrelation als Formel:

- Variablen zur Darstellung von Zuständen:
 a, b
- Demnach Variablen für Übergangsrelation:
 a, b, a', b'
- Übersetze Übergangsrelation in Formel $R(a,b,a',b')$:

$$\begin{aligned} (\neg a \wedge \neg b \wedge \neg a' \wedge b') \vee & \quad "s_0 \rightarrow s_1" \\ (\neg a \wedge b \wedge a' \wedge \neg b') \vee & \quad "s_1 \rightarrow s_2" \\ (a \wedge \neg b \wedge \neg a' \wedge b') \vee & \quad "s_2 \rightarrow s_1" \\ (a \wedge b \wedge a' \wedge \neg b') & \quad "s_3 \rightarrow s_2" \end{aligned}$$

- Eventuell Vereinfachung von R möglich (wird durch BDD "automatisch" vorgenommen)

Symbolic Model Checking (II)

12

- Für gegebene Kripke-Struktur Prüfung einer Formel F mittels check-Funktionen:
 - ▣ check: CTL \rightarrow BDD
 - ▣ checkEX: BDD \rightarrow BDD
 - ▣ checkEU: BDD \rightarrow BDD
 - ▣ checkEG: BDD \rightarrow BDD
- check(F) gibt die Zustände an, die Formel F wahr machen
 - ▣ Eine CTL Formel F gilt in einer Kripke-Struktur, wenn $\text{check}(F)=1$

SMC: Funktion *check*

13

- **check(F):**
 - Falls F eine atomare Aussage a ist, dann ist F der BDD, der alle Zustände, in denen a gilt, repräsentiert.
 - Falls $F = F_1 \wedge F_2$, $F = F_1 \vee F_2$ oder $F = \neg F_1$: berechne BDDs für Subformeln mittels $\text{check}(F_1)$ und $\text{check}(F_2)$, verwende dann BDD-Operation (*Apply*) zur Berechnung von F.
 - Falls F mit Temporaloperator beginnt:
 - $\text{check}(\mathbf{EX} f) = \text{checkEX}(\text{check}(f))$
 - $\text{check}(\mathbf{E}[f \mathbf{U} g]) = \text{checkEU}(\text{check}(f), \text{check}(g))$
 - $\text{check}(\mathbf{EG} f) = \text{checkEG}(\text{check}(f))$
 - Andere Temporaloperatoren können in die vorigen drei umgeschrieben werden.

SMC: Funktion *checkEX*

14

- $\text{checkEX}(f(\mathbf{x})) = \exists \mathbf{x}' . f(\mathbf{x}') \wedge R(\mathbf{x}, \mathbf{x}')$
 - $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n)$ sind Zustandsvariablen
 - $R(\mathbf{x}, \mathbf{x}')$ ist BDD der Übergangsrelation
 - $f(\mathbf{x})$ ist BDD, der die Zustandsmenge f (in Abhängigkeit von den Zustandsvariablen \mathbf{x}) beschreibt
 - $\exists \mathbf{x}$ ist existentielle Abstraktion auf BDDs, d.h. $\exists \mathbf{x} . f = \exists x_1 \dots \exists x_n . f$, wobei $\exists x_i . f = f|_{x_i=0} \vee f|_{x_i=1}$

SMC: Funktionen *checkEU*, *checkEG*

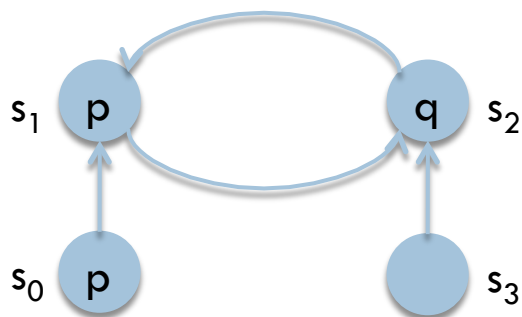
15

- $\text{checkEU}(f, g) = \mu Z . g \vee (f \wedge \mathbf{EX} Z)$
 - ▣ Mittels des Algorithmus LFP wird Fixpunkt berechnet.
 - ▣ Fixpunktberechnung durch Approximationssequenz Q_0, Q_1, \dots, Q_k mit $Q_0 = \text{false}$.
 - ▣ Dabei wird Q_{i+1} anhand von f , g und Q_i unter Zuhilfenahme der Funktion *checkEX* berechnet.
- $\text{checkEG}(f) = \nu Z . f \wedge \mathbf{EX} Z$
 - ▣ Berechnung analog zu *checkEU*.

Fortsetzung Beispiel

16

Kripke-Struktur:



Codierung der Zustände:

$$s_0 = \neg a \wedge \neg b, \quad s_1 = \neg a \wedge b$$

$$s_2 = a \wedge \neg b, \quad s_3 = a \wedge b$$

Zu prüfende Eigenschaft F: $E[p \text{ U } q]$

Berechnung von $\text{check}(F)$:

$$\text{check}(F) = \text{checkEU}(\text{check}(p), \text{check}(q))$$

$$= \text{checkEU}(\neg a, a \wedge \neg b)$$

$$= \mu Z . (a \wedge \neg b) \vee (\neg a \wedge \mathbf{EX} Z)$$

Fixpunktberechnung:

$$Q_0 = \text{false}$$

$$Q_1 = (a \wedge \neg b) \vee (\neg a \wedge \text{checkEX}(\text{false}))$$

$$= a \wedge \neg b$$

$$Q_2 = (a \wedge \neg b) \vee (\neg a \wedge \text{checkEX}(a \wedge \neg b))$$

$$= (a \wedge \neg b) \vee (\neg a \wedge \exists a', b' . (a' \wedge \neg b') \wedge R(a, b, a', b'))$$

$$= (a \wedge \neg b) \vee (\neg a \wedge b) = a \oplus b$$

$$Q_3 = \dots$$

Vergleich mit *Explicit State Model Checking*

17

- BDDs können deutlich kompaktere Repräsentationen von Zustandsmengen und der Übergangsrelation ermöglichen.
 - ▣ Grober Richtwert: BDDs bis ca. 200-400 Zustandsvariablen erfolgreich (siehe auch Paper von Burch *et al.*: *Symbolic Model Checking: 10²⁰ States and Beyond*)
 - ▣ Beispiel: n-Bit-Zähler
- SMC erfolgreich eingesetzt in der Hardware-Verifikation