

Математическая логика

(mk.cs.msu.ru → Лекционные курсы → Математическая логика (группы 318, 241))

Лекция 16

Верификация распределённых систем
Логика линейного времени (LTL)
Размеченные системы переходов
Задача model checking для LTL

Лектор:
Подымов Владислав Васильевич
E-mail:
valdus@yandex.ru

Верификация распределённых систем

Рассмотрим две функции, параллельно и независимо изменяющие переменную счёт

```
void стипендия() {  
    счёт += 1 000;  
}
```

```
void надбавка() {  
    счёт += 1 000 000;  
}
```

Попробуем применить логику Хоара, чтобы проверить, корректно ли выплачиваются одна стипендия и одна надбавка согласно этим функциям

```
{счёт = x}  
    счёт := счёт + 1 000;  
    счёт := счёт + 1 000 000  
{счёт = x + 1 001 000}
```

```
{счёт = x}  
    счёт := счёт + 1 000 000;  
    счёт := счёт + 1 000  
{счёт = x + 1 001 000}
```

Ответ: да, корректно

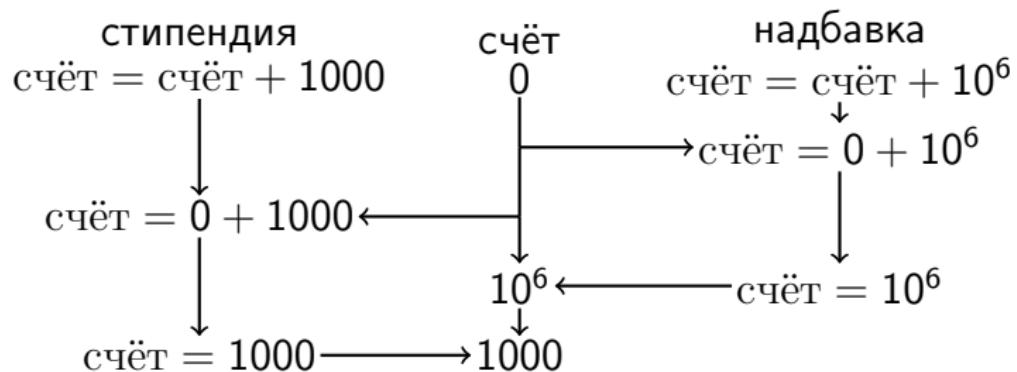
Нет ли здесь подвоха?

Верификация распределённых систем

Рассмотрим две функции, параллельно и независимо изменяющие переменную счёт

```
void стипендия() {  
    счёт += 1 000;  
}
```

```
void надбавка() {  
    счёт += 1 000 000;  
}
```



Где мой миллион?!

Верификация распределённых систем

Рассмотрим две функции, параллельно и независимо изменяющие переменную счёт

```
void стипендия() {  
    счёт += 1 000;  
}
```

```
void надбавка() {  
    счёт += 1 000 000;  
}
```

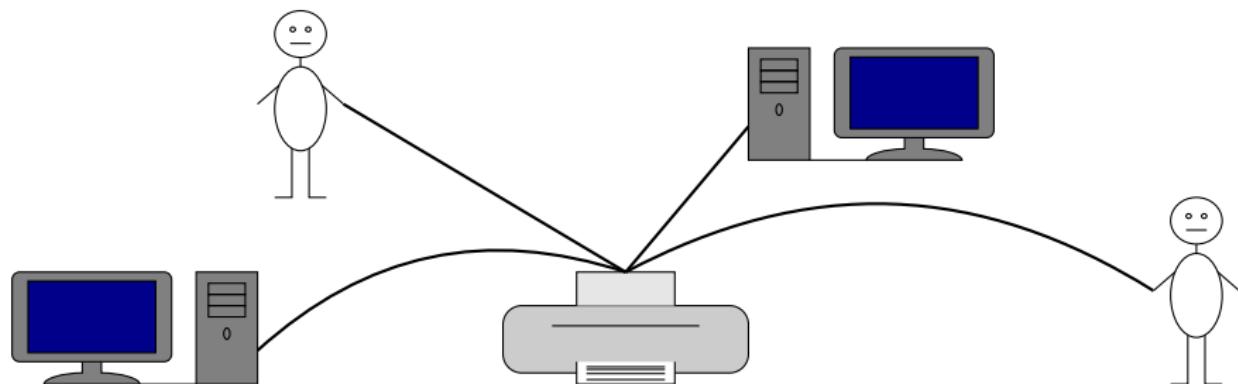
Если вызывается только одна из функций, то она всегда выполняется корректно

При этом выполнение функций, вызванных параллельно, может быть ошибочным

Ошибка проявляется крайне редко и практически не обнаруживается тестированием: чтобы она произошла, параллельно выполняющиеся функции должны произвести заданные действия *почти одновременно* — такая ситуация считается невоспроизводимой

Верификация распределённых систем

Ещё один пример: с сетевым принтером пытаются взаимодействовать участники *неизвестной природы*



Принтер работает последовательно: принимает информацию и производит печать согласно содержащейся в нём *программе*

Программы остальных участников, если они есть, неизвестны

Как могут выглядеть ошибки выполнения такой системы, и как проверить их отсутствие?

Верификация распределённых систем

Как обнаруживать такие ошибки

Предположим для простоты, что все компоненты распределённой системы — очень простые программы

Что мешает явно перебрать все сценарии выполнения программ и для каждого из них убедиться в отсутствии ошибок?

Пусть в системе параллельно работают 70 программ, каждая из которых совершает одно действие и завершается

Тогда всевозможных сценариев работы будет **70!**

это больше, чем **ГУГОЛ**

При этом разные последовательности действий могут приводить к совершенно разным и неожиданным результатам

(куда исчез мой миллион?)

Верификация распределённых систем

Как обнаруживать такие ошибки:

- ▶ тестирование **не подходит** (*так не спаси мой миллион*)
- ▶ зато можно попробовать **формальную верификацию**

Прежде всего остановимся на том, какие **требования** обычно предъявляются к распределённым системам

В таких требованиях часто используется время:

- ▶ **в тот момент, когда** функции завершат работу,
на счёт поступит 1 001 000
- ▶ **в какой бы момент времени** ни пришёл запрос на печать,
когда-нибудь после этого **документ** обязательно напечатается

Для описания развития событий во времени предназначены
tempоральные логики (*подробно рассмотрим только LTL*)

LTL: синтаксис формул

Далее считаем заданным

конечное множество **элементарных событий AP**

Синтаксис **ltl-формул** (над AP) зададим следующей БНФ:

$$\varphi ::= p \mid (\neg\varphi) \mid (\varphi \& \varphi) \mid (\varphi \vee \varphi) \mid (\varphi \rightarrow \varphi) \mid \\ (\mathbf{F}\varphi) \mid (\mathbf{G}\varphi) \mid (\mathbf{X}\varphi) \mid (\varphi \mathbf{U} \varphi),$$

где φ — ltl-формула

$p \in AP$

\neg , $\&$, \vee и \rightarrow — обычные логические связки

\mathbf{F} , \mathbf{G} , \mathbf{X} и \mathbf{U} — **темпероральные модальности (операторы)**:

$\mathbf{F}\varphi$ = “когда-нибудь произойдёт φ ”

$\mathbf{G}\varphi$ = “ φ будет происходить всегда”

$\mathbf{X}\varphi$ = “в следующий момент времени произойдёт φ ”

$\varphi \mathbf{U} \psi$ = “когда-нибудь произойдёт ψ ,
а до тех пор всегда будет φ ”

Приоритеты операций: \mathbf{F} , \mathbf{G} , \mathbf{X} , \neg ; затем \mathbf{U} ;

затем остальные связки с обычным приоритетом

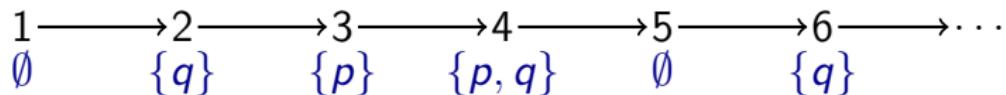
LTL: семантика формул

Напоминание: смысл формулы определяется *ltl-интерпретацией*, представляющей собой множество натуральных чисел ($1, 2, 3, \dots$), соединённых переходами согласно порядку ($i \rightarrow j \Leftrightarrow i \leq j$)



LTL: семантика формул

Напоминание: смысл формулы определяется *ltl-интерпретацией*, представляющей собой множество натуральных чисел ($1, 2, 3, \dots$), соединённых переходами согласно порядку ($i \rightarrow j \Leftrightarrow i \leq j$) и размеченных множествами элементарных событий — например:



Более просто такая **интерпретация** может быть определена как **последовательность** множеств атомарных высказываний: i -м элементом последовательности ($i \geq 1$) является оценка мира i — например, для интерпретации выше: $\emptyset, \{q\}, \{p\}, \{p, q\}, \emptyset, \{q\}, \dots$

Индексами будем называть натуральные числа: $1, 2, 3, \dots$
 $S[i]$ — i -й элемент последовательности S

(элементы нумеруются с единицы)

LTL: семантика формул

Определим семантику ltl-формул “с ноля” в новых обозначениях

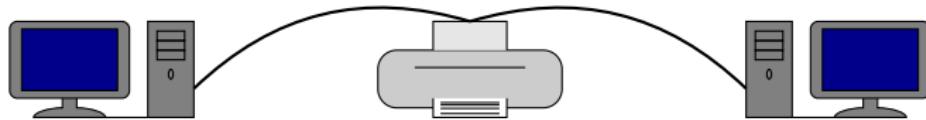
Отношение выполнимости формулы в интерпретации \mathcal{I}

в момент времени t ($t \in \{1, 2, \dots\}$) определяется так:

- ▶ $\mathcal{I}, t \models p \Leftrightarrow p \in \mathcal{I}[t]$, если $p \in AP$
- ▶ $\mathcal{I}, t \models \neg \varphi \Leftrightarrow \mathcal{I}, t \not\models \varphi$
- ▶ $\mathcal{I}, t \models \varphi \& \psi \Leftrightarrow \mathcal{I}, t \models \varphi$ и $\mathcal{I}, t \models \psi$
- ▶ $\mathcal{I}, t \models \varphi \vee \psi \Leftrightarrow \mathcal{I}, t \models \varphi$ или $\mathcal{I}, t \models \psi$
- ▶ $\mathcal{I}, t \models \varphi \rightarrow \psi \Leftrightarrow \mathcal{I}, t \not\models \varphi$ или $\mathcal{I}, t \models \psi$
- ▶ $\mathcal{I}, t \models \mathbf{F} \varphi \Leftrightarrow$ существует индекс i , такой что $i \geq t$ и $\mathcal{I}, i \models \varphi$
- ▶ $\mathcal{I}, t \models \mathbf{G} \varphi \Leftrightarrow$
для любого индекса i , такого что $i \geq t$, верно $\mathcal{I}, i \models \varphi$
- ▶ $\mathcal{I}, t \models \mathbf{X} \varphi \Leftrightarrow \mathcal{I}, t + 1 \models \varphi$
- ▶ $\mathcal{I}, t \models \varphi \mathbf{U} \psi \Leftrightarrow$ существует индекс i , такой что: $i \geq t$; $\mathcal{I}, i \models \psi$;
для любого индекса j , такого что $t \leq j < i$, верно $\mathcal{I}, j \models \varphi$

LTL: выразительные возможности

Вернёмся к примеру с сетевым принтером, для простоты полагая, что в сети ровно два компьютера:



Правильная работа такой системы предполагает, в числе прочего, что:

1. данные на принтер всегда передаются не более чем одним компьютером
2. компьютер не будет передавать данные на принтер вечно
3. если компьютер посыпает достаточно много (*потенциально бесконечно много*) запросов на печать, то рано или поздно этот компьютер начнёт передавать данные
4. если компьютер начинает (*конечный*) сеанс передачи данных на принтер, то в течение всего сеанса принтер будет занят этим компьютером

LTL: выразительные возможности

Выделим из предложенных требований
следующие элементарные события:

- ▶ rq_i : i -й компьютер посылает запрос на печать
- ▶ pr_i : i -й компьютер передаёт данные на печать
- ▶ $busy_i$: принтер занят i -м компьютером

Требования к системе с сетевым принтером можно записать в терминах LTL так:

1. данные на принтер всегда передаются не более чем одним компьютером

$$\mathbf{G} \neg(pr_1 \& pr_2)$$

LTL: выразительные возможности

2. i -й компьютер не будет передавать данные на принтер вечно

$$\neg \mathbf{FG} pr_i$$

3. если i -й компьютер посылает достаточно много запросов на печать, то рано или поздно этот компьютер начнёт передавать данные

$$\mathbf{GF} rq_i \rightarrow \mathbf{F} pr_i$$

4. если i -й компьютер начинает сеанс передачи данных на принтер, то в течение всего сеанса принтер будет занят этим компьютером

$$\mathbf{G}(pr_i \rightarrow busy_i \mathbf{U} \neg pr_i) \quad ?$$

$$\mathbf{G}(\neg pr_i \& \mathbf{X} pr_i \rightarrow \mathbf{X}(busy_i \mathbf{U} \neg pr_i)) \quad ?$$

Законы логики линейного времени

Пусть \mathcal{I} — интерпретация, и φ, ψ — ltl -формулы

Тогда

- ▶ формула φ выполняется в интерпретации \mathcal{I} ($\mathcal{I} \models \varphi$), если верно $\mathcal{I}, 1 \models \varphi$
- ▶ формула φ общезначима ($\models \varphi$), если для любой интерпретации \mathcal{J} верно $\mathcal{J} \models \varphi$
- ▶ формулы φ, ψ равносильны ($\varphi \approx \psi$), если верно $\models \varphi \leftrightarrow \psi$

В логике линейного времени выполняются
все законы модальных логик

К этим законам добавляются и другие,
позволяющие преобразовывать подформулы,
содержащие темпоральные операторы

Законы логики линейного времени

Законы отрицания

$$\neg \mathbf{X}\varphi \approx \mathbf{X}\neg\varphi$$

$$\neg \mathbf{F}\varphi \approx \mathbf{G}\neg\varphi$$

$$\neg \mathbf{G}\varphi \approx \mathbf{F}\neg\varphi$$

$$\neg(\varphi \mathbf{U} \psi) \approx \mathbf{G}\neg\psi \vee (\neg\psi \mathbf{U} (\neg\varphi \& \neg\psi))$$

Законы исключения

$$\mathbf{F}\varphi \approx \neg \mathbf{G}\neg\varphi$$

$$\mathbf{G}\varphi \approx \neg \mathbf{F}\neg\varphi$$

$$\mathbf{F}\varphi \approx \mathbf{true} \ \mathbf{U}\varphi$$

Законы неподвижной точки

$$\mathbf{F}\varphi \approx \varphi \vee \mathbf{X}\mathbf{F}\varphi$$

$$\mathbf{G}\varphi \approx \varphi \& \mathbf{X}\mathbf{G}\varphi$$

$$\varphi \mathbf{U} \psi \approx \psi \vee (\varphi \& \mathbf{X}(\varphi \mathbf{U} \psi))$$

Доказательство. Достаточно вспомнить определение выполнимости

Подробно докажем справедливость закона

$$\neg(\varphi \mathbf{U} \psi) \approx \mathbf{G}\neg\psi \vee (\neg\psi \mathbf{U} (\neg\varphi \& \neg\psi))$$

Законы логики линейного времени

Доказательство.

$$\neg(\varphi \mathbf{U} \psi) \approx \mathbf{G} \neg \psi \vee (\neg \psi \mathbf{U} (\neg \varphi \& \neg \psi))$$

Рассмотрим произвольную интерпретацию \mathcal{I}

$$\mathcal{I} \models \neg(\varphi \mathbf{U} \psi) \Leftrightarrow (\text{семантика } \neg)$$

$$\mathcal{I} \not\models (\varphi \mathbf{U} \psi) \Leftrightarrow (\text{семантика } \mathbf{U})$$

верно хотя бы одно из двух:

- ▶ ни для какого индекса t не верно $\mathcal{I}, t \models \psi$
 - ▶ что равносильно $\mathcal{I} \models \mathbf{G} \neg \psi$ (по семантике \neg и \mathbf{G})
- ▶ существует индекс t , такой что $\mathcal{I}, t \not\models \varphi$
и для любого индекса i , такого что $1 \leq i \leq t$, верно $\mathcal{I}, i \not\models \psi$
 - ▶ то есть существует момент t , такой что $\mathcal{I}, t \models \neg \varphi \& \neg \psi$ и для любого момента j , такого что $1 \leq j < t$, верно $\mathcal{I}, j \models \neg \psi$
 - ▶ что равносильно $\mathcal{I} \models \neg \psi \mathbf{U} (\neg \varphi \& \neg \psi)$ (по семантике \mathbf{U})

$$\Leftrightarrow (\text{семантика } \vee)$$

$$\mathcal{I} \models \mathbf{G} \neg \psi \vee \neg \psi \mathbf{U} (\neg \varphi \& \neg \psi)$$



Законы логики линейного времени

Задача для самостоятельного размышления (законы дистрибутивности)

- ▶ $\mathbf{F}(\varphi \vee \psi) \stackrel{?}{\approx} \mathbf{F}\varphi \vee \mathbf{F}\psi$
- ▶ $\mathbf{F}(\varphi \& \psi) \stackrel{?}{\approx} \mathbf{F}\varphi \& \mathbf{F}\psi$
- ▶ $\mathbf{G}(\varphi \vee \psi) \stackrel{?}{\approx} \mathbf{G}\varphi \vee \mathbf{G}\psi$
- ▶ $\mathbf{G}(\varphi \& \psi) \stackrel{?}{\approx} \mathbf{G}\varphi \& \mathbf{G}\psi$
- ▶ $\varphi \mathbf{U}(\psi \vee \chi) \stackrel{?}{\approx} (\varphi \mathbf{U}\psi) \vee (\varphi \mathbf{U}\chi)$
- ▶ $\varphi \mathbf{U}(\psi \& \chi) \stackrel{?}{\approx} (\varphi \mathbf{U}\psi) \& (\varphi \mathbf{U}\chi)$
- ▶ $(\varphi \vee \psi) \mathbf{U}\chi \stackrel{?}{\approx} (\varphi \mathbf{U}\chi) \vee (\psi \mathbf{U}\chi)$
- ▶ $(\varphi \& \psi) \mathbf{U}\chi \stackrel{?}{\approx} (\varphi \mathbf{U}\chi) \vee (\psi \mathbf{U}\chi)$

Размеченные системы переходов

Чтобы было возможно применить формальную верификацию, помимо языка записи требований необходимо иметь математическую модель системы, правильность выполнения которой оценивается

При использовании LTL для записи требований чаще всего в качестве такой модели используется особенный граф:

размеченная система переходов (Labelled Transition System; LTS)

Рассматриваемый далее вид LTS имеет более точное название “**модель Кripке**”, но чтобы не путать системы переходов с интерпретациями модальных логик, будем использовать общее название “**система переходов**”

Размеченные системы переходов

Система переходов (с.п.) над множеством элементарных событий AP — это система $(S, S_0, \rightarrow, \rho)$, где:

- ▶ S — произвольное непустое конечное множество состояний
- ▶ S_0 — множество начальных состояний, $S_0 \subseteq S$
- ▶ $\rightarrow \subseteq S \times S$ — **тотальное** отношение переходов
- ▶ $\rho : S \rightarrow 2^{\text{AP}}$ — функция разметки состояний происходящими в них элементарными событиями

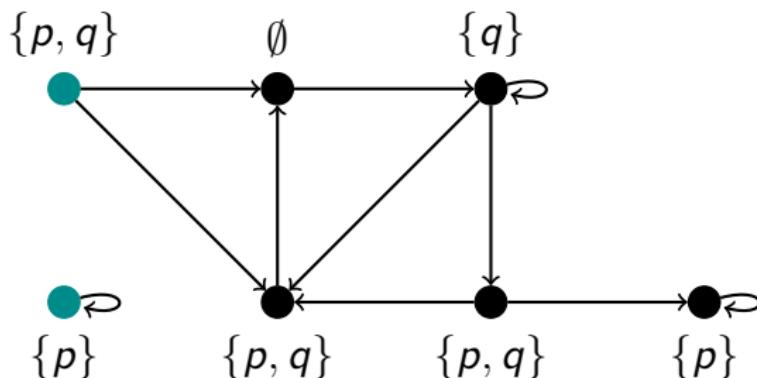
Тотальность отношения переходов означает, что из любого состояния вычисления s можно совершить переход:
для любого состояния s существует состояние s' , такое что $s \rightarrow s'$

Размеченные системы переходов

Пример

$$\text{AP} = \{p, q\}$$

Система переходов $(\{\dots, \bullet, \dots\}, \{\dots, \textcolor{teal}{\bullet}, \dots\}, \rightarrow, \rho)$:



Размеченные системы переходов

Трасса системы переходов $M = (S, S_0, \rightarrow, \rho)$ — это любая бесконечная последовательность состояний τ вида

$$s_1 \rightarrow s_2 \rightarrow s_3 \rightarrow \dots$$

Трасса τ называется начальной, если $s_1 \in S_0$

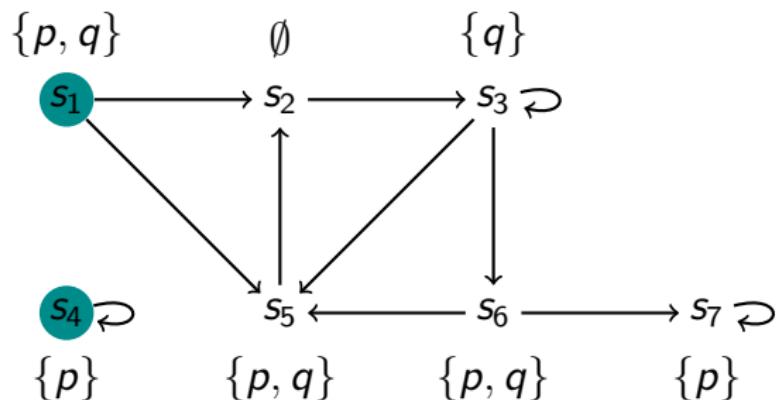
Начальная трасса также называется вычислением с.п.

$\mathcal{I}_M(\tau)$ — интерпретация, порождаемая трассой τ с.п. M :
 $\rho(s_1), \rho(s_2), \rho(s_3), \dots$

Размеченные системы переходов

Пример

Система переходов M :



Вычисление τ с.п. M : $s_1 \rightarrow s_5 \rightarrow s_2 \rightarrow s_3 \rightarrow s_3 \rightarrow \dots$

Интерпретация $\mathcal{I}_M(\tau)$: $\{p, q\}, \{p, q\}, \emptyset, \{q\}, \{q\}, \dots$

Размеченные системы переходов

Как построить систему переходов, описывающую поведение распределённой системы

Начнём с простого: покажем, как можно построить с.п. для последовательной программы π

- ▶ состояния с.п. — это **состояния вычисления** программы π
- ▶ начальные состояния с.п. — это всевозможные состояния, с которых может начинаться вычисление π
- ▶ переход в с.п. соответствует шагу вычисления программы π
- ▶ элементарное событие соответствует отношению над значениями переменных и состоянием управления программы
- ▶ событие включается в метку состояния с.п. \Leftrightarrow состояние вычисления удовлетворяет соответствующему отношению

Размеченные системы переходов

Пример

Вернёмся ещё раз к примеру с сетевым принтером

Предположим, что в контроллере принтера есть однобитовый регистр **R**, доступный на чтение и запись всем компьютерам в сети:

$$R = \text{true} \quad \Leftrightarrow \quad \text{принтер свободен}$$

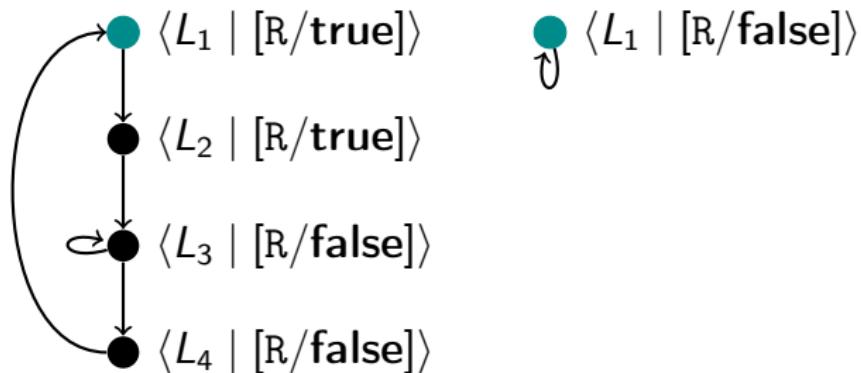
Тогда программа π взаимодействия компьютера с принтером может выглядеть так:

```
while (true) {
    L1 : while (!R);
    L2 : R = false;
    L3 : SEND_DATA
    L4 : R = true;
}
```

Размеченные системы переходов

Пример: система переходов для π может выглядеть так:

(функция разметки опущена)



Размеченные системы переходов

Системы переходов и окружение программ

Программа в распределённой системе может взаимодействовать с другими программами: общие переменные, обмен сообщениями, сигналы, ...

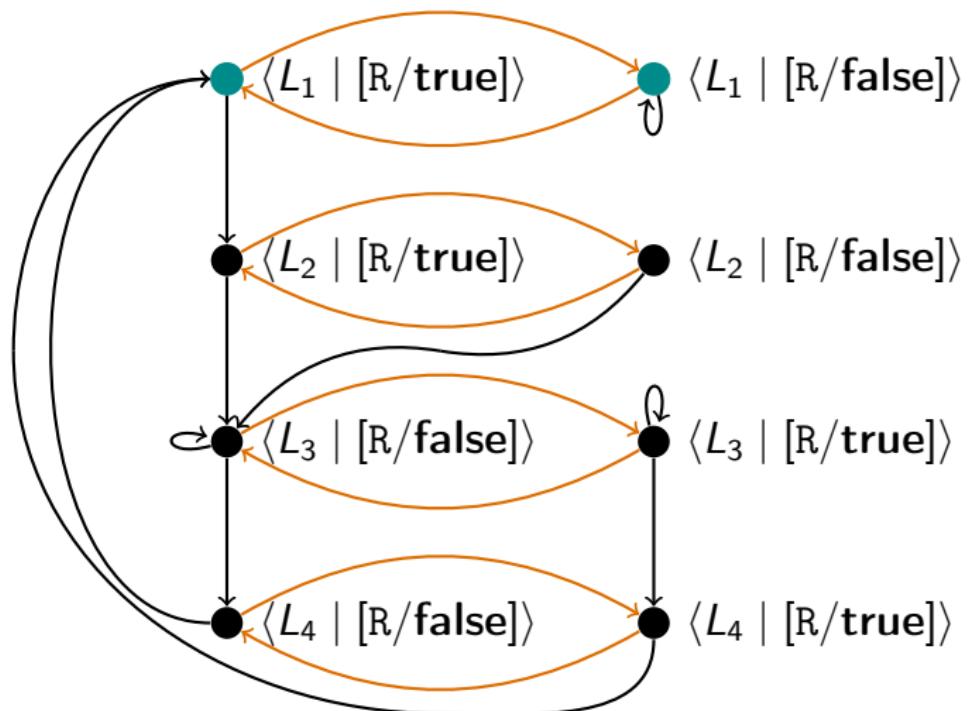
Такое взаимодействие выражается в том, что состояние вычисления программы может измениться под воздействием её окружения

Например, регистр **R** в последнем примере может быть изменён любым компьютером сети

Чтобы учесть такое изменение, следует добавить в с.п. переходы, отвечающие всем возможностям окружения повлиять на состояние вычисления программы

Размеченные системы переходов

Пример: система переходов для программы π с окружением, способным произвольно переключать значение регистра R



Размеченные системы переходов

Системы переходов и взаимодействие программ

Рассмотрим программы π_1 , π_2 , выполняющиеся параллельно и взаимодействующие между собой

Один из наиболее популярных способов организации такого взаимодействия — это **семантика чередующихся вычислений**:

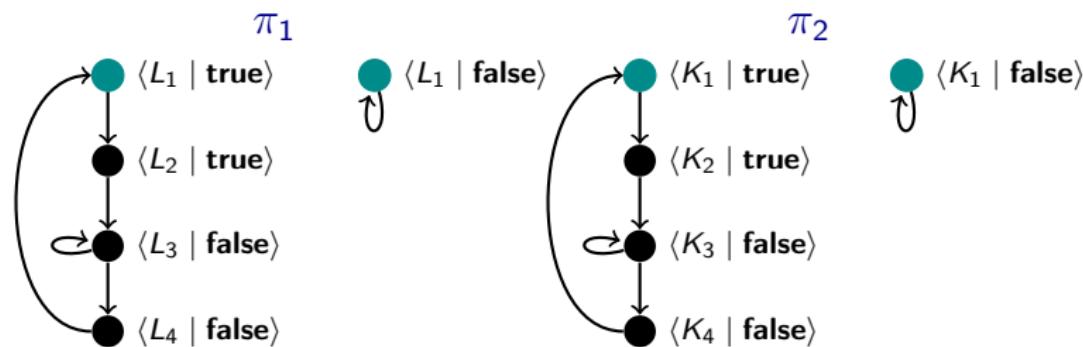
(interleaving semantics)

- ▶ совокупное состояние вычисления — это состояния π_1 , π_2 , в которых общие переменные изменяются синхронно (и учтены другие взаимосвязи состояний, если они есть)
- ▶ переход в с.п., описывающей параллельное выполнение программ, выглядит так:
 - ▶ произвольно (недетерминированно) выбирается одна из программ
 - ▶ выполнение перехода в с.п. = выполнение одного шага вычисления выбранной программы

Размеченные системы переходов

Пример

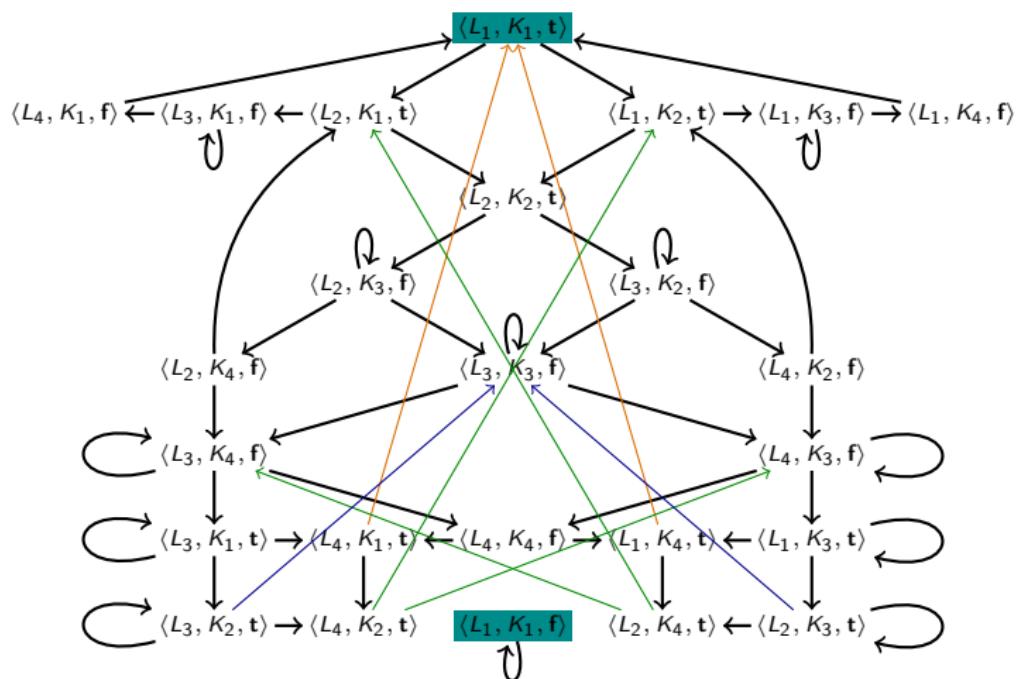
Рассмотрим две (одинаковые) программы взаимодействия с сетевым принтером, выполняющиеся согласно следующим системам переходов:



Считаем регистр **R** общей переменной программ π_1 , π_2

Размеченные системы переходов

Пример: система переходов, описывающая взаимодействие π_1 , π_2 согласно семантике чередующихся вычислений, выглядит так:



Задача model checking для LTL

$\mathfrak{I}(M)$ — множество всевозможных интерпретаций $\mathcal{I}_M(\tau)$,
где τ — вычисление M

Ltl-формула φ над множеством элементарных событий AP
выполняется на системе переходов M над тем же множеством AP
($M \models \varphi$), если для любой интерпретации \mathcal{I} множества $\mathfrak{I}(M)$
справедливо соотношение $\mathcal{I} \models \varphi$

Задача верификации моделей (model checking) для LTL
формулируется так:

для заданных ltl-формулы φ и системы переходов M
проверить справедливость соотношения $M \models \varphi$