

6. Separation-Logik

Ziel: Definiere Separation-Logik als Erweiterung von Howe-Logik um

- Regeln für Punkte
- die Frame-Rule
- unsere mächtigere Prädikat-Sprache.

Definition:

Eine partielle Korrektheitsanfrage oder Separation-Logik-Tripel hat die Form

$$\{A\} c \{B\},$$

wobei A und B Separation-Logik-Prädikate sind und c ein Programm der Sprache \mathcal{W} ist.

- Das Tripel ist gültig, geschrieben $\models \{A\} c \{B\}$, falls

$$\forall s, h \in \text{Stacks} \times \text{Heaps}. \models \{A\} s, h = 1 \Rightarrow$$

$$\left[\begin{array}{l} (c, s, h) \rightarrow^* \text{abort} \\ \wedge \forall s', h'. (c, s, h) \rightarrow^* (s', h') \Rightarrow \models \{B\} s', h' = 1. \end{array} \right]$$

Bemerkung:

Ein gültiges Separation-Logik-Tripel gewarantiert, dass das Programm nie einen Fehler verursacht.

Hat man also einen Beweis vorliegen, braucht man keine Laufzeitchecks für Speicherfehler (sofern c richtig aufgerufen).

O'Hearn: "Well-specified programs don't go wrong."

Milner '78: "Well-typed programs cannot go wrong." in Bezug auf ML.

6.1 Programmlogik

Ziel: Wie bei der Howe-Logik geben wir ein Beweidssystem an, dessen ableitbare Theoreme gültige SL-Tripel sind

Ansatz: - Überprüfen alle Probleme und Regeln der Howe-Logik.

- Frage: Fixpunkte für die neuen Heaps-manipulierenden Befehle hinzufügen.
- Die Frame-Rule besprechen wir in 6.2.

6 ist Regeln für vorwärts und rückwärts Reasoning an.

Mutual [a₁] := a₂

$$(GMUTV) \frac{\{a_1 \mapsto _ * B\} [a_1] := a_2 \{a_1 \mapsto a_2 * B\}}$$

G = global, V = vorwärts

Wenn die durch a₁ beschriebene Problem alloziert ist, kann ihre der von a₂ beschriebene Wert zugewiesen werden, und wir erhalten den zu erwartenden Heap als Postcondition. Weitere Zusicherungen B bleiben von der Mutation unangetastet.

$$(GMUTR) \frac{\{a_1 \mapsto _ * (a_1 \mapsto a_2 \rightarrow * B)\} [a_1] := a_2 \{B\}}$$

Wie sich unten besprochen.

Die Separation-Implication fñkt die Heaps heraus, die bei Zugabe von a₁ ↦ a₂ B erfüllen.

Deallocation dispose a:

$$(GDISP) \frac{\{a \mapsto _ * P\} \text{dispose } a \{P\}}$$

Wenn a alloziert ist, kann man es disponieren und erhält den verbleibenden Heap.

Allocation $x := \text{cons}(a_1, \dots, a_n)$:

(GALLOCV) $\frac{\{ \exists x'. x \mapsto a_1[x/x_1], \dots, a_n[x/x_n] \}}{\{ \exists x'. x \mapsto \text{cons}(a_1, \dots, a_n) \}} \{ \exists x'. x \mapsto a_1[x/x_1], \dots, a_n[x/x_n] \}$

Wobei $x' \neq x$ und weder in den a_i noch in B vorkommt.

Analog zur Bedeutung der Strong-Pointer-Condition.

(GALLOCR) $\frac{\{ \forall x'. x' \mapsto a_1, \dots, a_n \rightarrow B[x/x_i] \}}{\{ \forall x'. x' \mapsto \text{cons}(a_1, \dots, a_n) \rightarrow B \}}$

Wobei $x' \neq x$ und wieder erst für die a_i und B .

Lookup $x := [a]$:

(LOOKV) $\frac{\{ \exists z. a \mapsto z \wedge B(x, z) \}}{\{ \exists x'. a[x/x_1] \mapsto x \wedge B(x', x) \}}$

mit z, x', x alle verschieden, $z, x' \notin \text{fv}(a)$, $z, x', x \notin \text{fv}(B)$.

Wir stellen uns $B(y_1, y_2)$ als eine Aussage mit zwei freien Variablen vor, die geeignet ersetzt wird.

Von B für den alten Wert von x und den alten Wert, auf den a zeigt, gilt und wir machen das Lookup, dann gilt die Aussage:

Es gibt einen Wert x' (nämlich den vorherigen Wert von x),

so dass $a[x/x_1]$ den aktuellen Wert von x hält.

Dieses gilt für diesen x' und den aktuellen Wert von x in B .

(6LOOKR)

$$\{ \exists x'. a \mapsto x' * (a \mapsto x' \rightarrow * \text{ff}[x', a]) \} \quad x := [a] \quad \{ \text{ff} \}$$

Viel einfacher.

Lemma (Lohrey & O'Hearn '07):

Die Rückwärts-Axiome liefern die Weakest-Precondition.

Beispiele:

(1) Konstruiere eine zyklische Struktur aus zwei Elementen mit relativer Adressierung.

(GALLOCV)	$\left\{ \begin{array}{l} \text{emp} \\ x := \text{cons}(u, u); \\ \{ x \mapsto u, u \} \\ y := \text{cons}(v, v); \\ \{ x \mapsto u, u * y \mapsto v, v \} \end{array} \right.$	$\left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\} \begin{array}{l} (GALLOCV) \\ (CONSEQUENCE) \end{array}$	
			(GMUTV)
(CONSEQUENCE)	$\left\{ \begin{array}{l} \{ x \mapsto u, y - x * y \mapsto v, x - y \} \\ \{ \exists \sigma. x \mapsto u, \sigma * y \mapsto v, -\sigma \} \end{array} \right.$		

(2) Entferne den Kopf einer Liste:

$$\{ [!seq \ \alpha] (i, k) \}$$

$$\{ \exists j. i \mapsto u, j * [!seq \ \alpha] (j, k) \}$$

$$\left\{ \frac{i \mapsto u * \exists j. \overset{a}{(i+1)} \mapsto j * [!seq \ \alpha] (j, k)}{B \quad 1 \quad 2} \right\} \quad (6LOOKV)$$

$\begin{array}{l} j \text{ ist } z \\ m \text{ ist } x \end{array}$

$m := [i+1];$

(GDISP) $\left\{ \begin{array}{l} \{ i \mapsto u * i+1 \mapsto m * [key \alpha](m, k) \} \\ \text{dispose } i; \\ \{ i+1 \mapsto m * [key \alpha](m, k) \} \\ \text{dispose } i+1; \end{array} \right\}$ (GDISP)

(ASSIGN) $\left\{ \begin{array}{l} \{ [key \alpha](m, k) \} \\ i := m; \\ \{ [key \alpha](i, k) \} \end{array} \right\}$