

Formale Methoden für eingebettete Systeme Teil 1: Einführung

Prof. Dr. Stefan Kowalewski

Lehrstuhl Informatik XI
RWTH Aachen

Sommersemester 2005

Organisatorisches (1)

- Sprache ist Deutsch.
- Adressatenkreis
 - Diplom Informatik / Praktische Informatik
 - Diplom Informatik / Vertiefungsgebiet Software für eingebettete Systeme
 - MSc Software Systems Engineering
 - MSc Software Systems Engineering / Specialization Area Embedded Systems
 - MSc Media Informatics
 - ERASMUS

You
should be
able to
follow a
German
lecture

Organisatorisches (2)

- **Website:**

www-i11.informatik.rwth-aachen.de,
Lehre/Sommersemester 2005,
Formale Methoden für eingebettete Systeme

- Ankündigungen
- Folien / ggfls. handschriftliche Manuskripte
- Links
- Forum

Organisatorisches (3): Termine

- **Vorlesung:**

- Donnerstag, 10:00 – 11:30, AH I

- **Übung:**

- Mittwochs, 15:15 – 16:45, AH III, 14-tägig, Start: 27.04.05

- **Keine Vorlesung:**

- 5. Mai 2005 (Christi Himmelfahrt)
- 19. Mai 2005 (Exkursionswoche)
- 26. Mai 2005 (Fronleichnam)

- **Schriftliche Klausur**

(Übungsschein, MSc/ERASMUS 4 ECTS):

- 21. Juli 2005, 10:00 – 11:00

Betreuer

Bastian Schlich



Raum 2U07 (Altbau),

Email: schlich@informatik.rwth-aachen.de

Professor

▪ **Prof. Dr. Stefan Kowalewski**

- 1990 Diplom Elektrotechnik, Universität Karlsruhe
- 1995 Promotion, Fachbereich Chemietechnik, Universität Dortmund
- 2000 – 2003
Robert Bosch GmbH, Forschung und
Vorausentwicklung, Software-Technologie,
Frankfurt am Main
- 2003 Habilitation in Automatisierungs- und
Sicherheitstechnik, Universität Dortmund
- Seit 11/2003
Lehrstuhl Informatik XI, RWTH Aachen

Verwandte Veranstaltungen

Von Kollegen:

- Modelchecking (Prof. Thomas, als Aufzeichnung auf i7-Website)

In diesem Semester von Informatik XI:

- Design of Embedded Software, Dienstag, 10:00, AH II
- Safety and Reliability Engineering, Donnerstag, 14:30, B-IT, Bonn, und 2317, Aachen, sowie Aufzeichnung auf iXI-Website

Wintersemester:

- Introduction to Embedded Systems ([als Vorkenntnis günstig](#))
- Dynamische Systeme für Informatiker
- Automotive SW Engineering

Literatur

- Die Vorlesung folgt nicht einem bestimmten Buch.
- Die folgenden Bücher behandeln Themen aus der Vorlesung (aber auch noch viel mehr):
 - D. Peled: Software Reliability Methods. Springer, 2001.
 - E. Clarke, O. Grumberg, D. Peled: Modelchecking. MIT Press, 2001.
 - B. Berard, M. Bidoit, A. Finkel: Systems and Software Verification. Springer, 2001
 - W. Ehrenberger: Software-Verifikation. Hanser, 2002.
- Mehr wird im Laufe der Vorlesung auf die Website gestellt.
- Zum Bestehen der Prüfung ist der Stoff aus Vorlesung und Übung relevant.

Formale Methoden für eingebettete Systeme



Produktions-Automatisierung

z.B.

Leitsysteme in

- Fertigungstechnik
- Verfahrenstechnik

Produkt-Automatisierung

z.B.

- Fahrzeugelektronik
- Avionik,
- Medizintechnik

Formale Methoden für eingebettete Systeme

Formale Methoden =

Auf mathematisch/logisch strengen Darstellungsmitteln und Verfahren beruhende Vorgehensweisen zur Beschreibung, Analyse und Realisierung von Entwürfen.

Beispiele für Formale Methoden:

- Spezifikation
- Verifikation
- Synthese

Keine formalen Darstellungen:

z.B.:

- Programmiersprachen
- Simulationsmodelle

Im Sprachgebrauch der Informatik:

formale "Semantik"

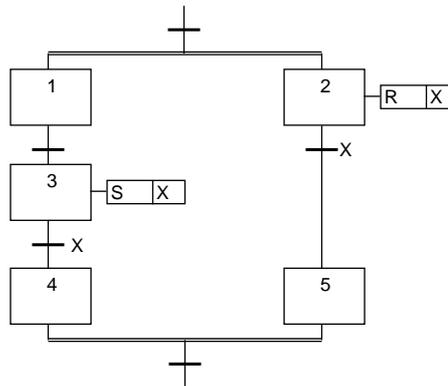
vs. ausführbare "Semantik"

Formale vs. ausführbare Semantik

Beispiele für formale Modelle: Nur ausführbar, nicht formal:

- Zustandsübergangssysteme
- Petrinetze
- Logiken
- Gleichungen, DGLn

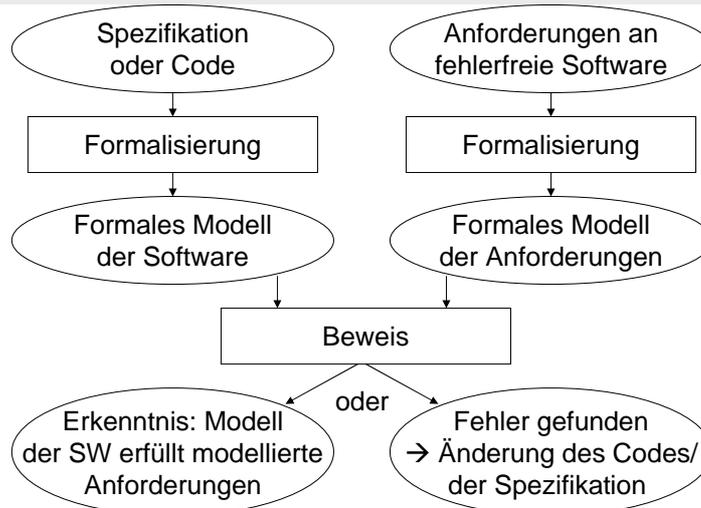
Bsp. SFC



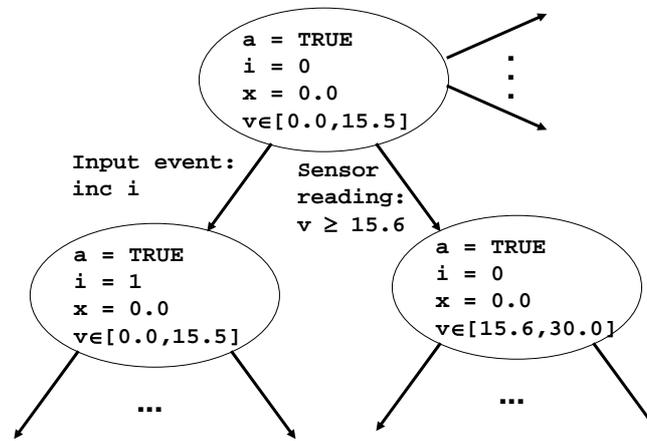
Zwei Kennzeichen:

- Formale **Syntax**
- Vollständige, eindeutige und widerspruchsfreie **Semantik**

Formale Verifikation (Beispiel Software)



Formales Modell der Software – Beispiel



Semantik?

Formales Modell der Anforderungen

Generische Anforderungen:

z.B.: Software verhält sich deterministisch.

Spezifische Anforderungen:

z.B.:

Nicht formal: i liegt immer zwischen 0 und 99, bis zu einem bestimmten Ereignis, ab dem es 100 bleibt. In jedem Fall wird es nicht negativ.

Formal: $(0 \leq i \leq 99) \mathbf{U} (i = 100) \wedge \square i < 0$

Oder: Zustand z ist nicht erreichbar

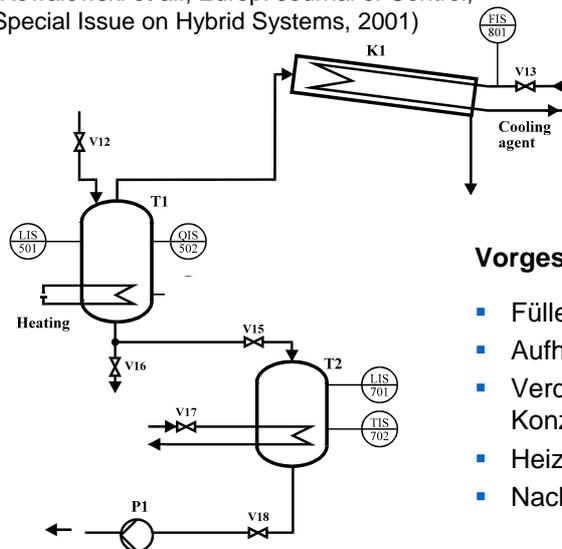
(Bsp.: Die Steuerung versucht nie die Pumpe zu starten, wenn das dahinterliegende Ventil geschlossen ist.)

Zwei Beispiele für Anwendungen

- Verfahrenstechnik
- Automobilelektronik

Beispiel 1: Verfahrenstechnik

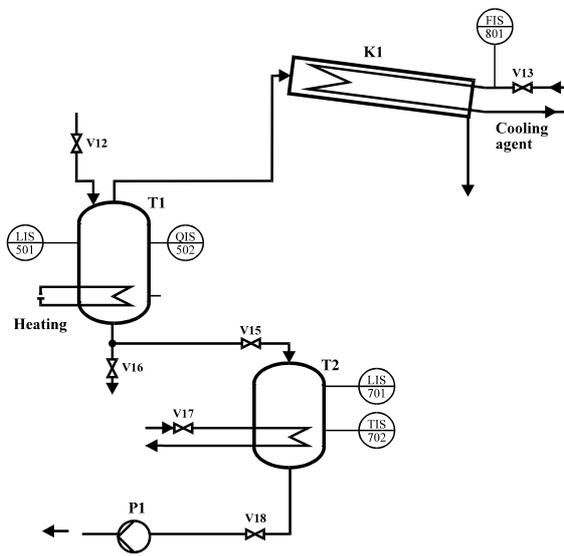
(Kowalewski et al., Europ. Journal of Control,
Special Issue on Hybrid Systems, 2001)



Vorgesehener Produktionsablauf:

- Füllen von Behälter T1
- Aufheizen
- Verdampfen bis gewünschte Konzentration erreicht ist
- Heizung ausschalten und T1 leeren
- Nachbearbeitungsschritt in T2

Notabschaltung bei Kühlausfall



Randbedingungen:

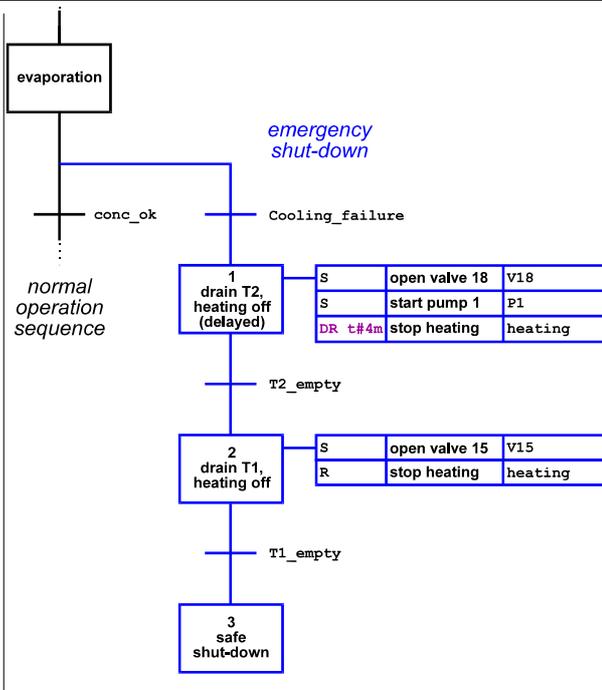
1. Bei fortgesetzter Wärmezufuhr steigen Temperatur und Druck (geschlossenes System).
2. Bei Abkühlen unter einen Grenzwert beginnt das Material im Verdampfer zu kristallisieren.

→ Gegenläufige Anforderungen:

- Heizung muss **früh genug** abgeschaltet werden, um gefährlichen Druckanstieg zu vermeiden.
- Heizung muss **lange genug** eingeschaltet bleiben, um Kristallisierung zu vermeiden.

Vorschlag für Steuerungsprogramm

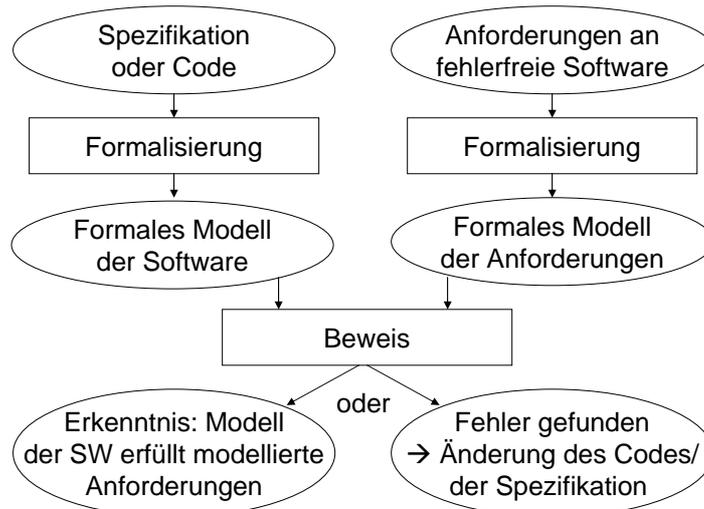
Sequential Function Chart (SFC) nach IEC 1131-3



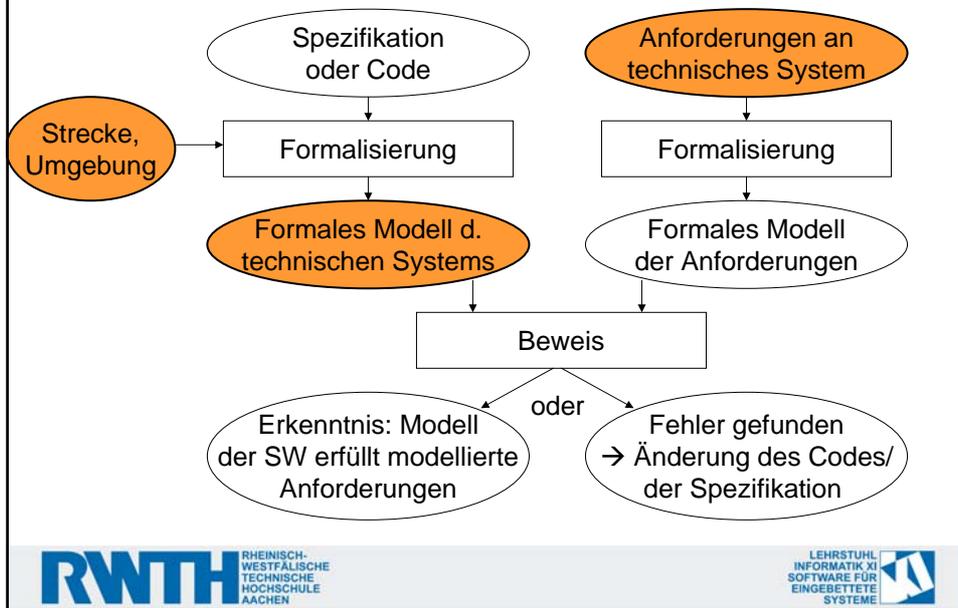
Problemstellung

- Erfüllt das Steuerungsprogramm die folgenden Anforderungen?
 - Der Druck darf oberen Grenzwert nicht überschreiten.
 - Die Temperatur darf Kristallisationspunkt nicht unterschreiten.
- Zu überprüfen ist:
 - logischer Entwurf des SFCs
 - Wahl des Wertes für den Parameter Wartezeit ($t_{#4m}$)
- Anforderungen sind **für den gesteuerten Prozess** ("geschlossenen Kreis", "technisches System") und nicht für das Steuerungsprogramm formuliert.

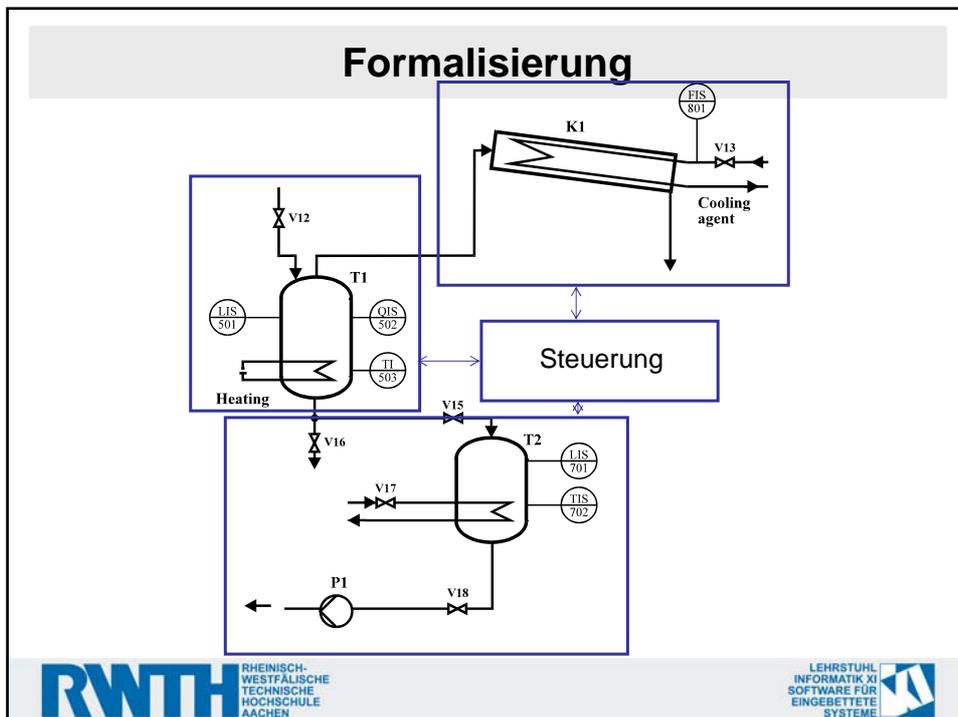
Formale Verifikation von Automatisierungssystemen

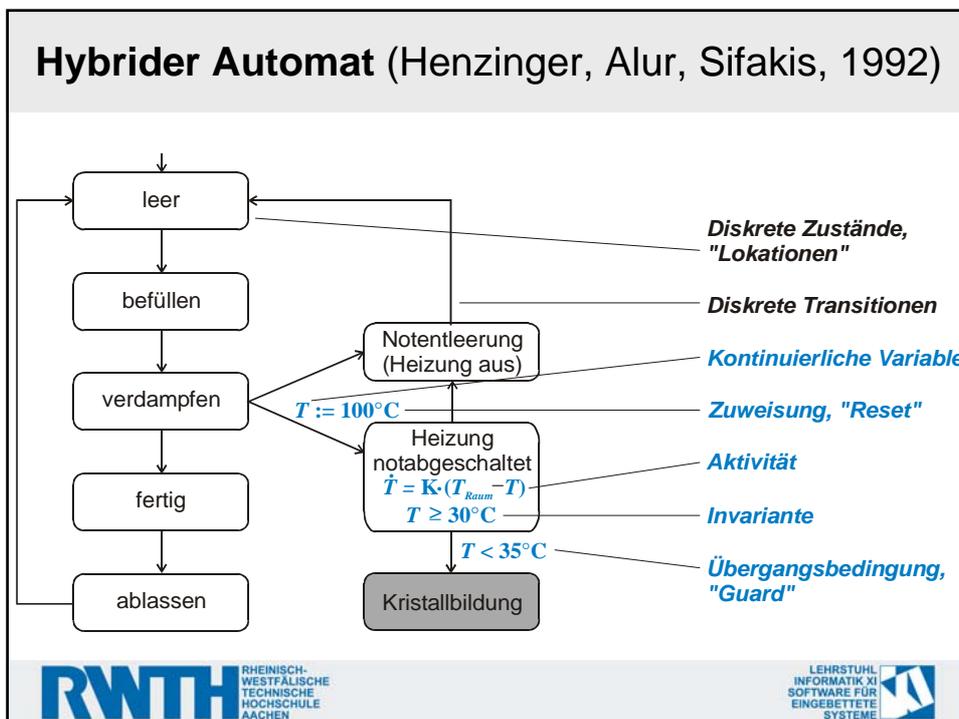
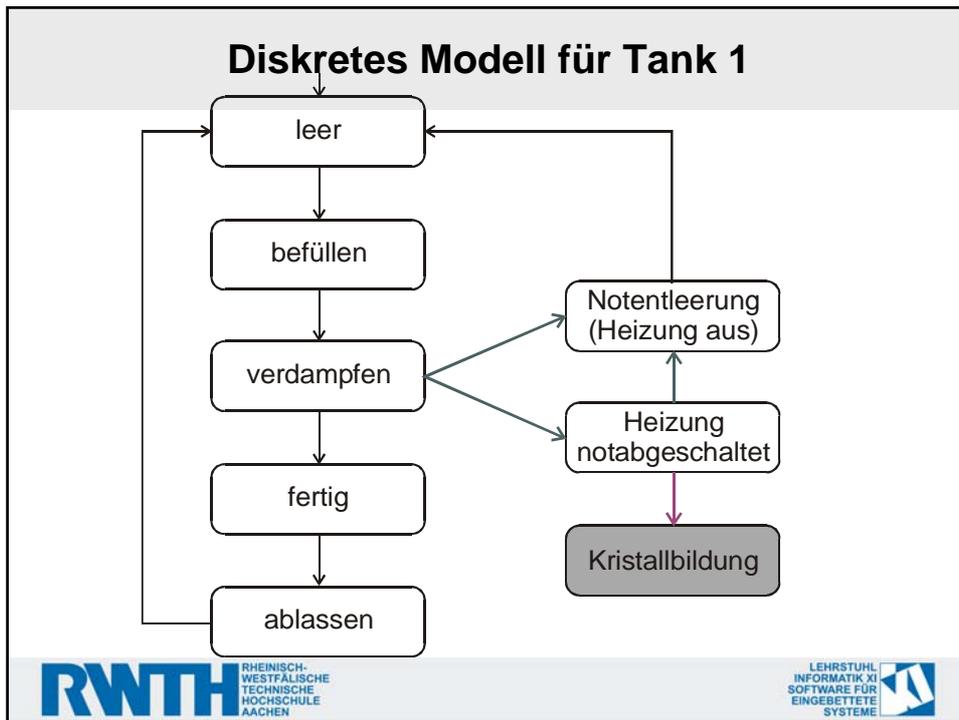


Formale Verifikation von eingebetteten Systemen

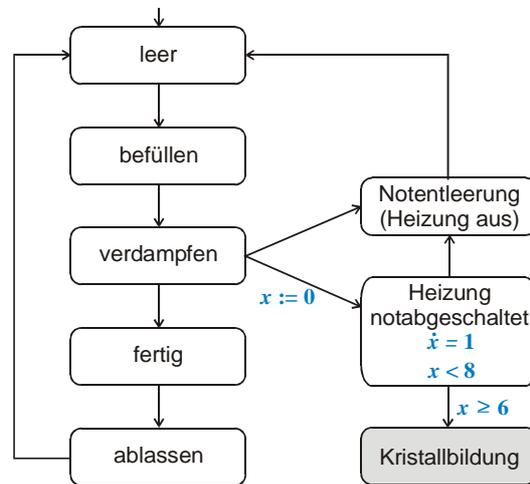


Formalisierung



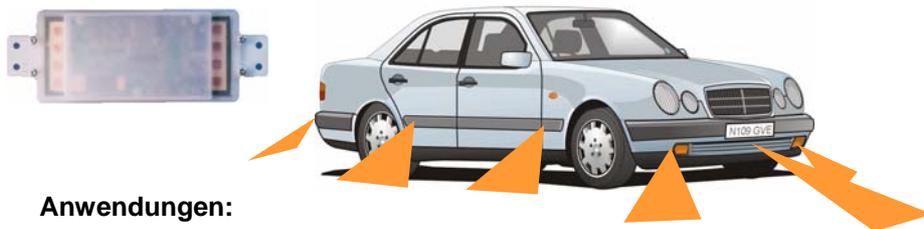


Echtzeitautomat (Alur, Dill, 1990)



Beispiel 2: Fahrzeug-Umfeld-Sensorik:

Nahbereichsradar-Technologie (24 GHz)



Anwendungen:

- Einparkhilfe
- Automatisches Einparken
- ACC Stop & Go, Staufolgefahren
- Pre-Crash-Detection
- Kollisionsvermeidung
- Toter-Winkel-Überwachung
- Abbiege- und Spurwechselassistent

Problemstellung

Bisher:

- Anwendungen unabhängig voneinander entwickelt und realisiert.
- Jede Anwendung: eigene Sensoren, Steuergerät, SW

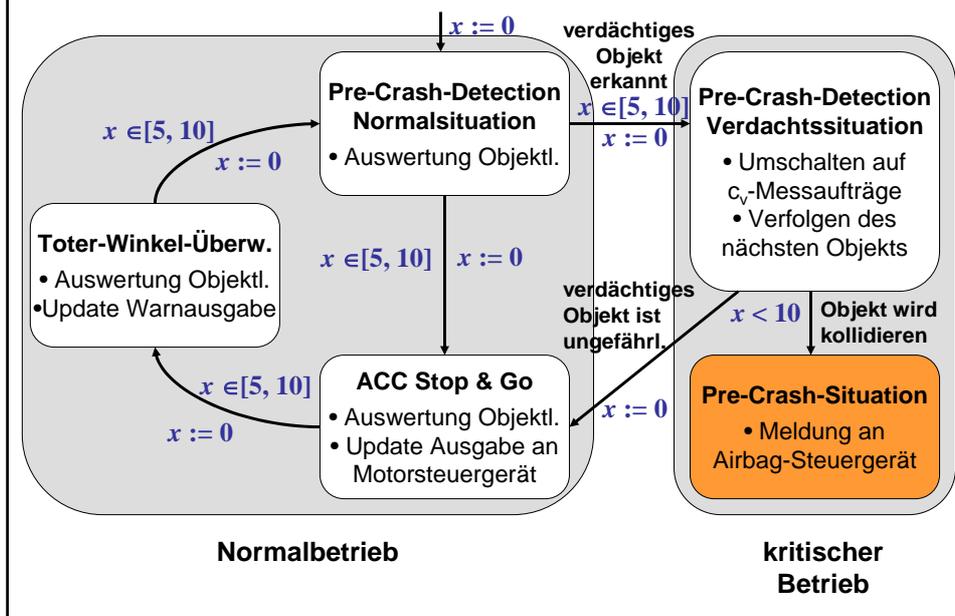
Jetzt:

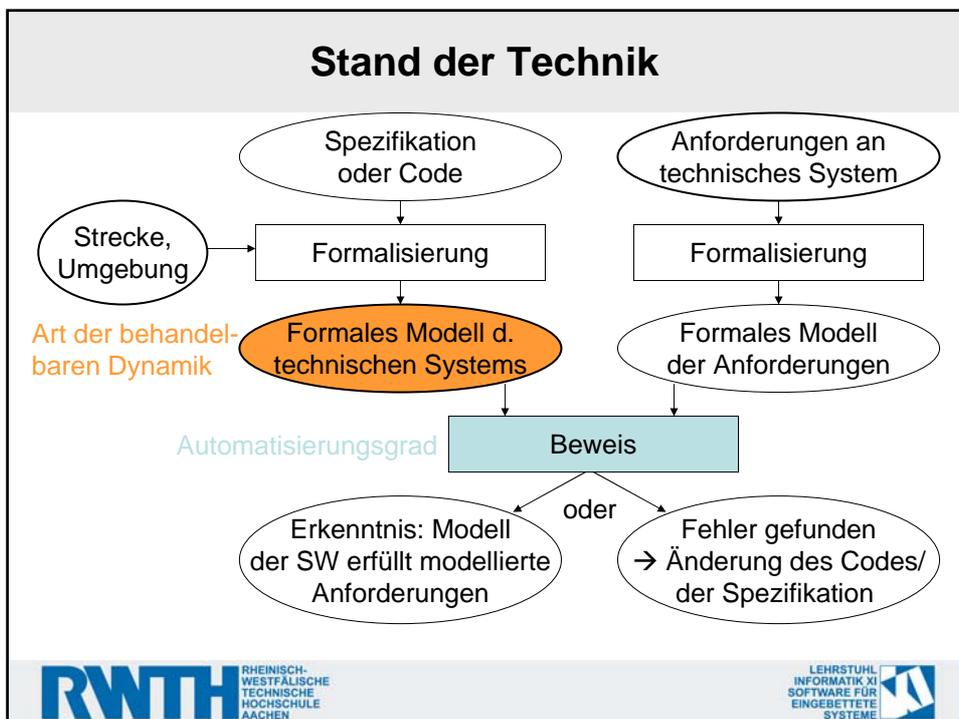
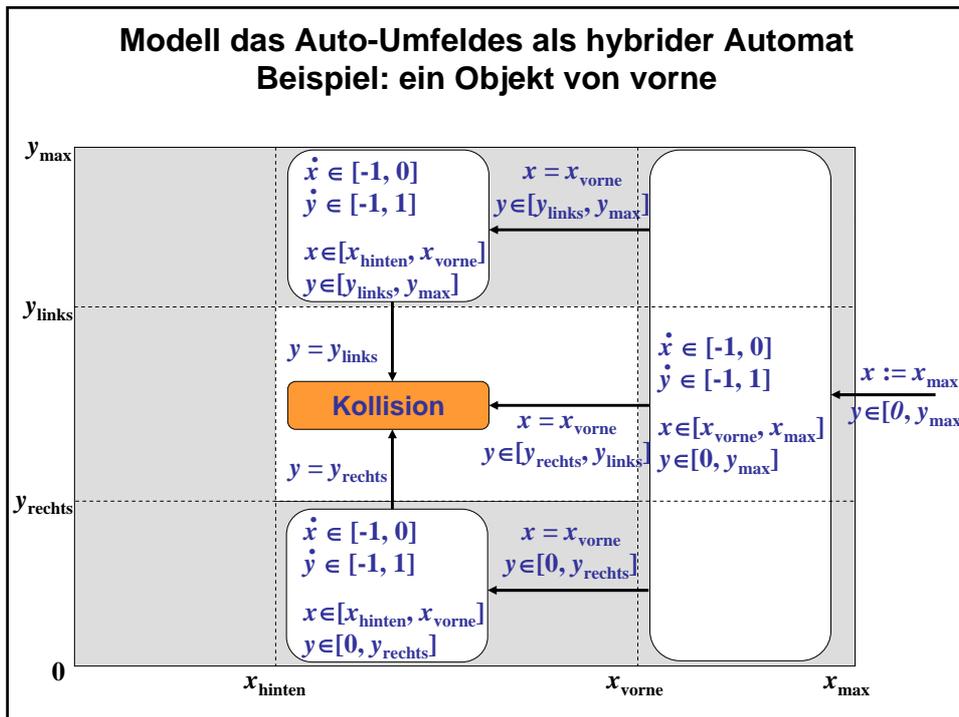
- Bisheriger Ansatz wegen Kosten- und Bauraum nicht mehr möglich.
- Einführung neuer Anwendungen erfordert gemeinsame Nutzung von Sensoren und Integration von Diensten auf wenigen Steuergeräten.
- Scheduling für Ressourcenzuteilung notwendig

Problem:

- **Garantiert das Scheduling, dass in jeder Situation die Echtzeitanforderungen der einzelnen Anwendungen eingehalten werden?**

Echtzeitautomat für Ressourcen-Zuteilung





Automatisierungsgrad

Deduktive Analyse (Theorem Proving)

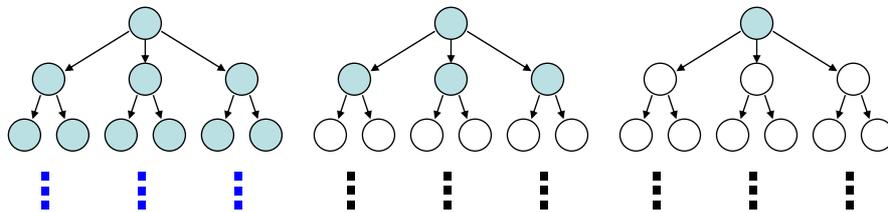
Algorithmische Analyse

- Vollständige Suche im Zustandsraum (Model Checking)
- Begrenzte Suche im Zustandsraum (Bounded Model Checking)
- Statische Analyse (Abstrakte Interpretation)

Model Checking:

Bounded Model Checking:

Statische Analyse:



Prinzip der abstrakten Interpretation

Beispiel:

```
...  
FOR i=1..100 DO  
  ...  
  a=b/(i-90)  
  ...  
END_FOR  
...
```

Kein Durchlaufen der Schleife, sondern Rechnen mit $i \in [1, 100]$.

Art der behandelbaren Dynamik

Diskret:

- Kommerzielle Werkzeuge
- Behandlung von Zeitanforderungen durch "Zählen von Zustandsübergängen"

Diskret + Zeit:

- Model Checking: belastbare akademische Werkzeuge (z.B. UPPAAL)
- Konservative Abschätzung von Ausführungszeiten: kommerzielle Werkzeuge verfügbar (AbsInt, Saarbrücken)

Hybrid:

- Forschungsthema, akademische Werkzeuge nicht belastbar
- Lösungsansatz: Abstraktion durch einfachere Dynamik, gegebenenfalls Konkretisierung, wo nötig

Kommerzielle Werkzeuge und industrielle Akzeptanz

Model Checker:

- *SCADE* – Esterel Technologies
- *SILDEX* – TNI Valiosys
- *OSC-Verifier* – OSC Embedded Systems, Oldenburg
- *Autofocus* – Validas (TU München)

Abstrakte Interpretation:

- *Polyspace C-Verifier* – Polyspace
- *aiT* – AbsInt, Saarbrücken

Kommerzielle Werkzeuge und industrielle Akzeptanz

Model Checker:

- *SCADE* – Esterel Technologies Avionik
- *SILDEX* – TNI Valiosys Avionik
- *OSC-Verifier* – OSC Embedded Systems, Oldenburg Automobil: v.a.
Testfallgenerierung
- *Autofocus* – Validas (TU München)

Abstrakte Interpretation:

- *Polyspace C-Verifier* – Polyspace Avionik, Automobil:
Code-Analyse
- *aiT* – AbsInt, Saarbrücken Avionik, Automobil: WCET

Ausblick

Inhalt der Vorlesung:

- Formale Beschreibungsmittel (vor allem für Verhalten von Systemen)
 - deklarativ/operationell
 - diskret/mit Zeit/hybrid
- Formale Verifikation
- Formale Testunterstützung
- Formale Synthese