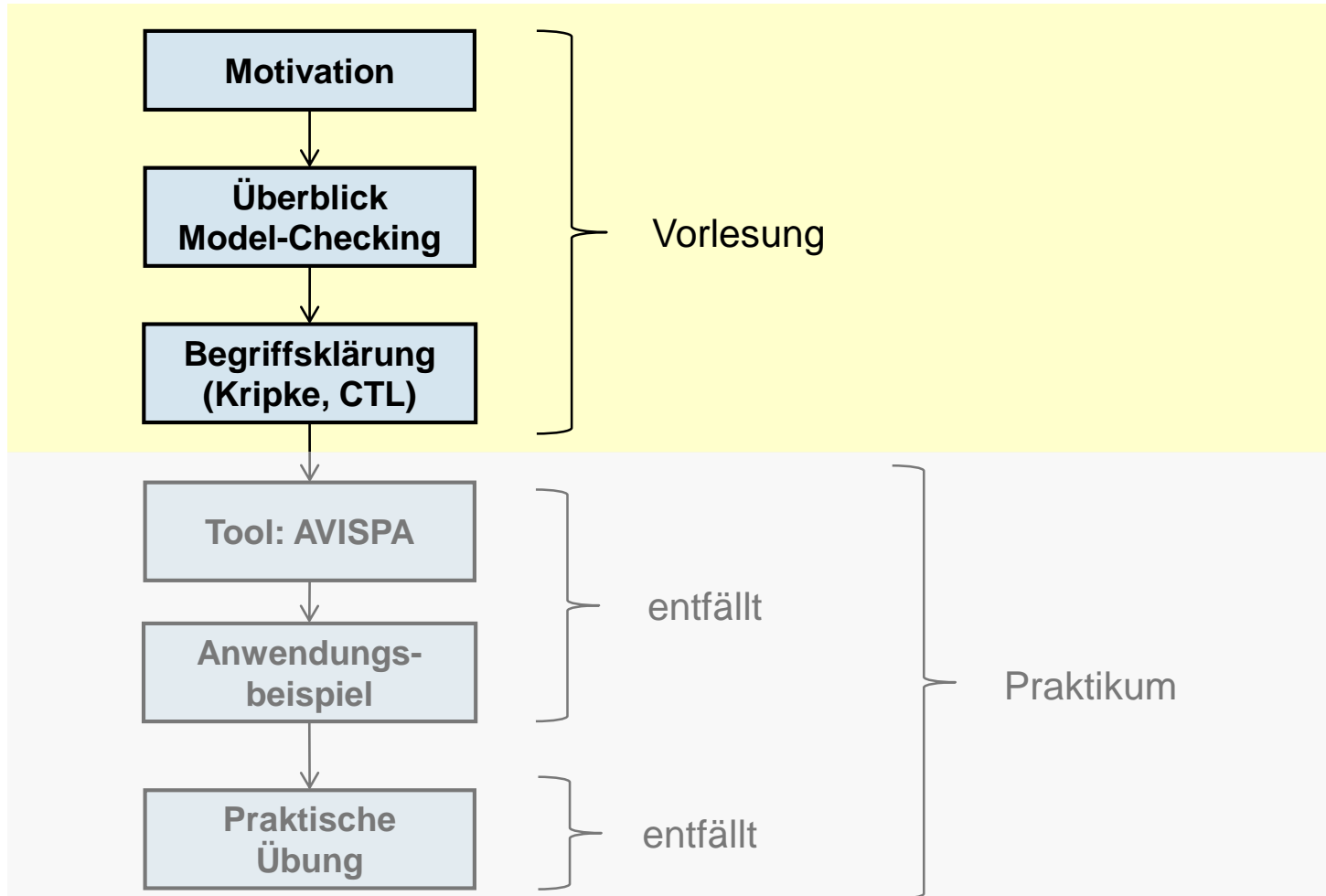


Automatische Validierung von Protokollen - Lehrkonzept

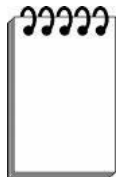




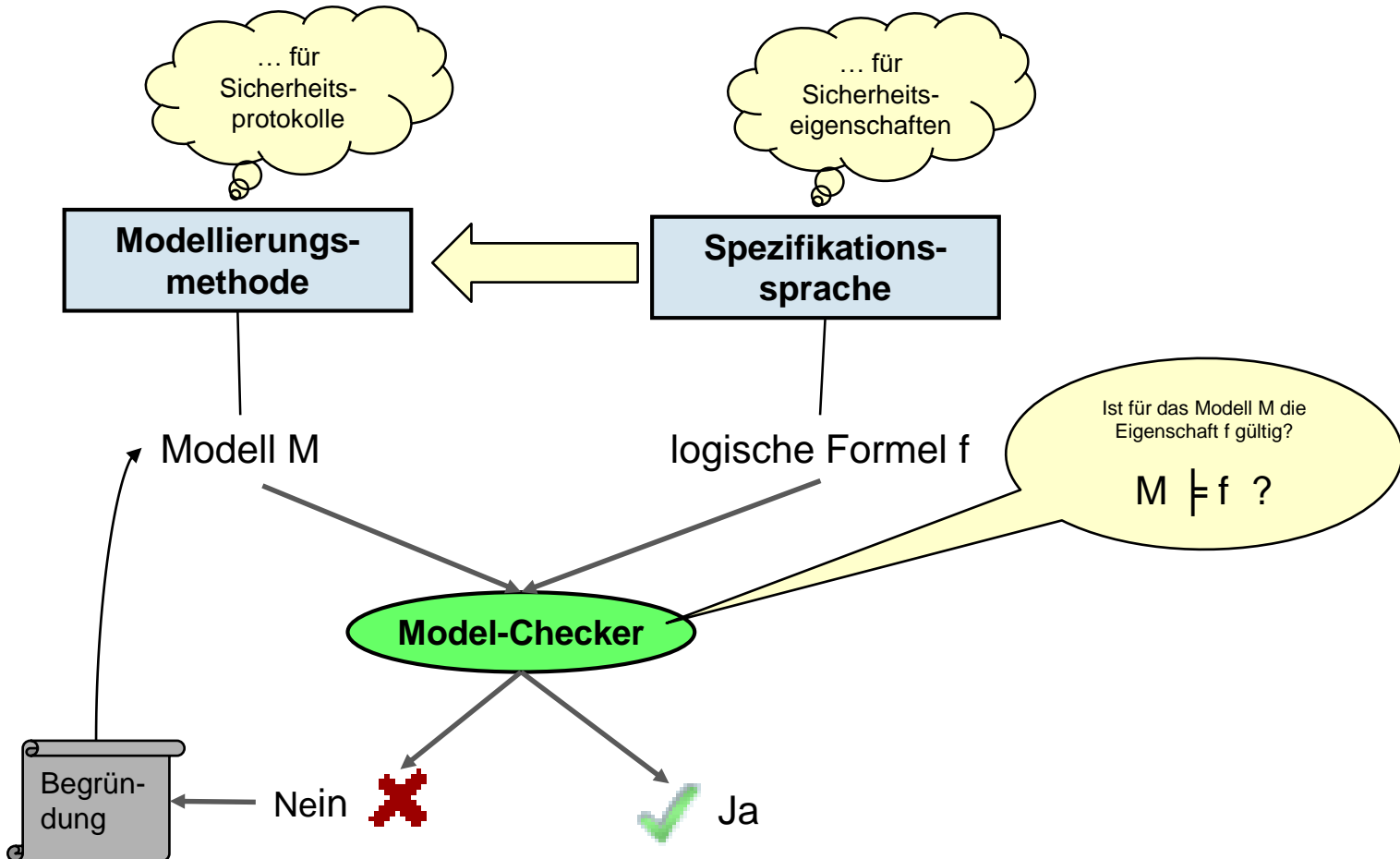
Motivation

Sicherheit von Kommunikationsprotokollen:

- **Fragestellung**
Die Frage „Ist das Protokoll sicher?“ ist etwas zu allgemein.
- **Methodik**
Wie „bekomme“ ich das Protokoll sicher?

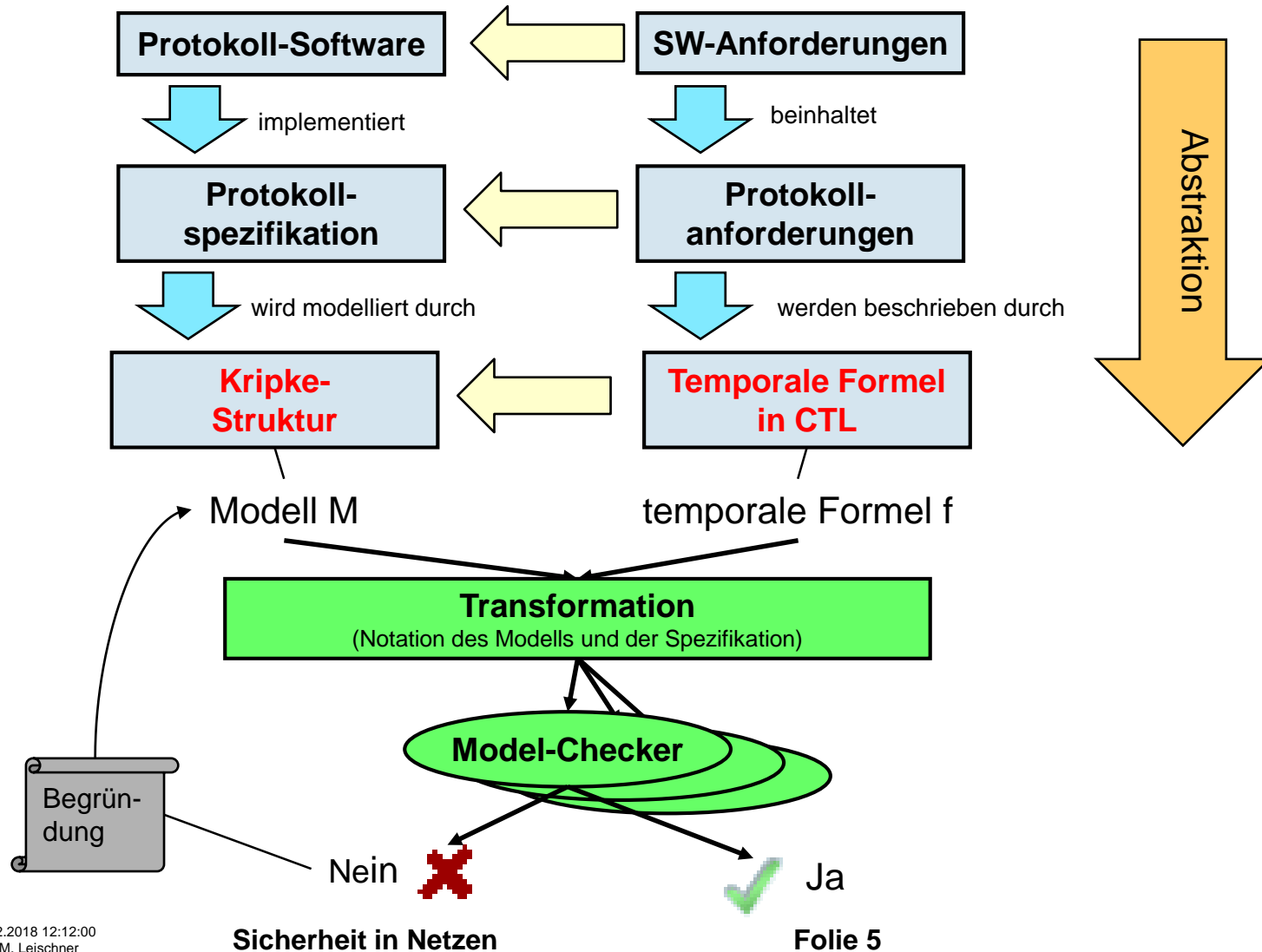


Übersichtsfolien – Model-Checking allgemein





Übersichtsfolien - Automatische Validierung von Protokollen

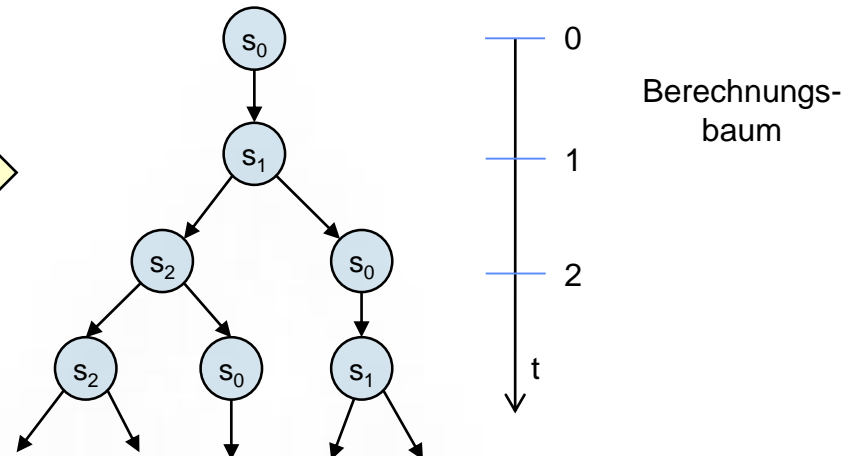
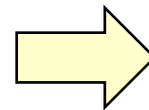
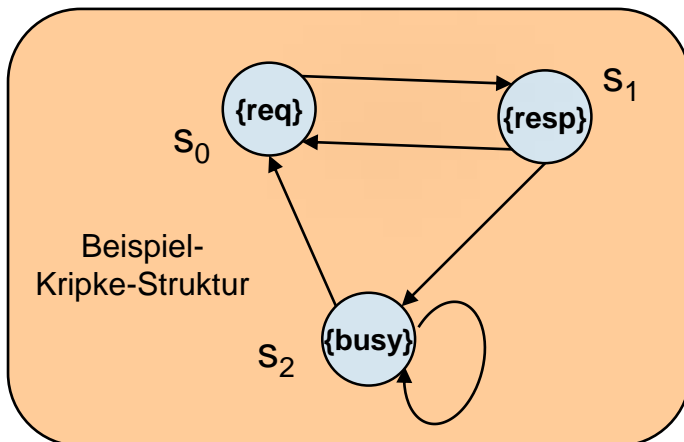


Definition Kripke-Struktur

Sei $P = \{p_1, \dots, p_n\}$ eine endliche Menge aussagenlogischer Atome.

Eine Kripke-Struktur M über P ist ein Quadrupel $M = (S, S_0, \rightarrow, \mu)$, wobei:

- S eine endliche Menge von Zuständen,
- $S_0 \subseteq S$ eine Menge von Anfangszuständen,
- $\rightarrow \subseteq S \times S$ eine totale Transitionsrelation über S und
- $\mu : S \rightarrow \text{Pot}(P)$ eine Kennzeichnungsfunktion ist, die jedem Zustand $s \in S$ die Menge der als wahr interpretierten Atome $\mu(s) \subseteq P$ zuordnet.





Beispiel Kripke-Struktur über $M = (S, S_0, \rightarrow, \mu)$ über P

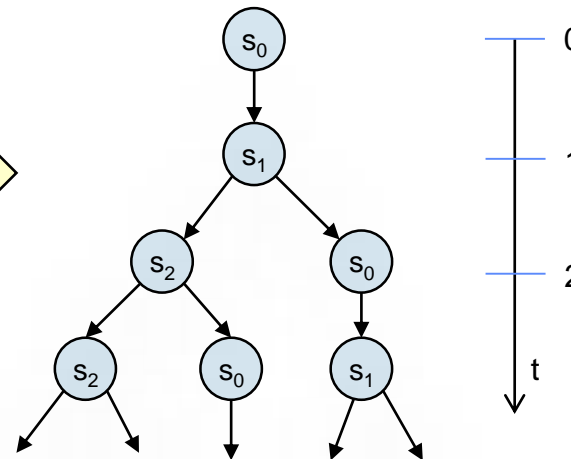
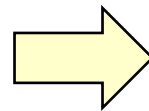
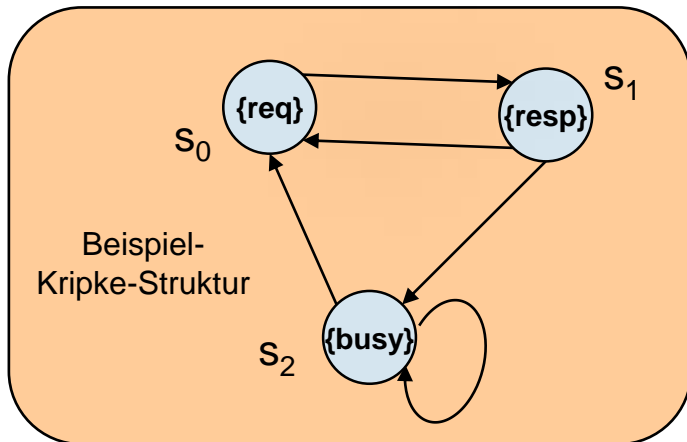
$P = \{\text{req}, \text{resp}, \text{busy}\}$

$S = \{s_0, s_1, s_2\}$

$S_0 = \{s_0\}$

$\rightarrow = \{(s_0, s_1), \{(s_1, s_0), \{(s_1, s_2), \{(s_2, s_0), \{(s_2, s_2), \} \subseteq S \times S$

$\mu : S \rightarrow \text{Pot}(P)$ mit $\mu(s_0) = \{\text{req}\}$, $\mu(s_1) = \{\text{resp}\}$, $\mu(s_2) = \{\text{busy}\}$



Berechnungs-
baum

Bemerkungen zur Kripke-Struktur

- **Unterschied/Gemeinsamkeiten:**

- endlicher Automat
- Kripke-Struktur

- **Mit einer Kripke-Struktur lässt sich ein nicht-deterministisches Verhalten beschreiben.**

- **Um Eigenschaften von Kripke-Systemen zu beschreiben, muss sowohl der **zeitliche Aspekt** als auch der **Ausführungsaspekt** zusätzlich berücksichtigt werden.**

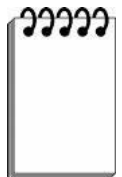
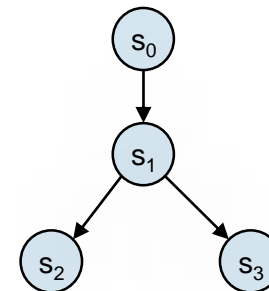
- **Spezifikation des zeitlichen Aspekts:**

LTL (Linear temporal logic)



- **Spezifikation des zeitlichen und des Ablaufaspekts:**

CTL (Computation tree logic)





Beschreibungselement der CTL

- **Aussagenlogische Operatoren:**
true, false, \wedge , \vee , \neg und die davon abgeleiteten Operatoren wie \Rightarrow
- **Temporale Operatoren („Wann gilt etwas?“):**
 - $X \phi$ ϕ gilt im nächsten Zeitpunkt bzw. Zustand („nexttime“).
 - $F \phi$ ϕ gilt irgendwann jetzt oder später („eventually“, „sometime“, „future“).
 - $G \phi$ ϕ gilt zu jedem Zeitpunkt bzw. Zustand („immer“, „always“, „globally“).
 - ϕ until ψ es gilt ϕ bis ψ gilt und ψ gilt auch irgendwann einmal in der Zukunft („starker Operator“).
- **Pfadquantoren („Bei welchen Abläufen gilt etwas“?)**
 - $E \phi$ es gibt einen Pfad, der ϕ erfüllt.
 - $A \phi$ alle Pfade erfüllen ϕ .



Formale Definition der CTL (Syntax)

Sei P eine Menge von atomaren Aussagen. Dann gilt:

- Jede atomare Aussage ist eine CTL-Formel
- Wenn ϕ und ψ CTL-Formeln sind, dann auch:
 true , false , $\neg \phi$, $\phi \wedge \psi$, $\text{AX}\phi$, $\text{EX}\phi$, $\text{AF}\phi$, $\text{EF}\phi$, $\text{AG}\phi$, $\text{EG}\phi$, $\text{A}(\phi \text{ until } \psi)$,
 $\text{E}(\phi \text{ until } \psi)$

Bemerkung:

- Das Ganze lässt sich noch kompakter (aber unübersichtlicher) formulieren.
- Prinzip: jeder temporallogischen Formel wird ein Pfadquantor vorgestellt.
D.h. es wird gesagt, ob die temporallogische Formel auf jedem Pfad gilt oder, ob nur einen Pfad existiert, so dass sie gilt.
- Bis jetzt haben wir rein syntaktisch definiert, was korrekte CTL-Formeln sein sollen. Die Bedeutung existiert bislang nur informell im „Hinterkopf“
- Im folgenden soll nun exakt die Semantik der Formeln definiert werden.
→ Dazu benötigen wir die Kripke-Struktur.

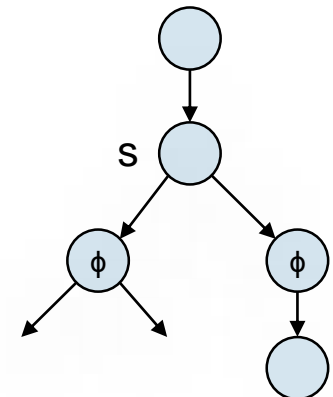
Formale Definition der CTL (Semantik)

Sei $M = (S, S_0, \rightarrow, \mu)$ eine Kripke-Struktur über einer endlichen Menge P aussagenlogischer Atome.

Im folgenden wird definiert, wann für die Kripke-Struktur M eine Formel ϕ im Zustand $s \in S$ gültig ist.

Notation: $(M, s) \models \phi$

- $(M, s) \models \text{true}$ immer
- $(M, s) \models p$ genau dann, wenn $p \in \mu(s)$, wobei $p \in P$.
- $(M, s) \models \neg \phi$ genau dann, wenn nicht $(M, s) \models \phi$ gilt.
- $(M, s) \models \phi \wedge \psi$ genau dann, wenn $(M, s) \models \phi$ und $(M, s) \models \psi$ gilt.
- $(M, s) \models AX\phi$ genau dann, wenn $\forall s' \in S$ mit $s \rightarrow s'$: $(M, s') \models \phi$.
- $(M, s) \models EX\phi$ genau dann, wenn $\exists s' \in S$ mit $s \rightarrow s'$: $(M, s') \models \phi$.



Formale Definition der CTL (Semantik) - Fortsetzung

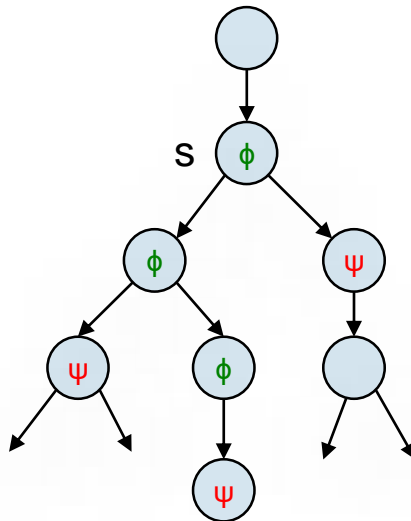
- $(M, s) \models A(\phi \text{ until } \psi)$

genau dann, wenn für jeden Pfad

$s_0 \rightarrow s_1 \rightarrow s_2 \rightarrow s_3 \rightarrow s_4 \rightarrow \dots$ mit $s = s_0$ gilt:

$\exists k \geq 0$, so dass $(M, s_k) \models \psi$ und

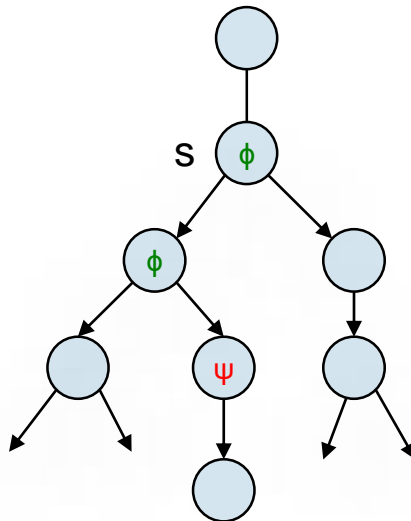
$\forall j$ mit $0 \leq j < k$ gilt $(M, s_j) \models \phi$



Formale Definition der CTL (Semantik) - Fortsetzung

- $(M, s) \models E(\phi \text{ until } \psi)$

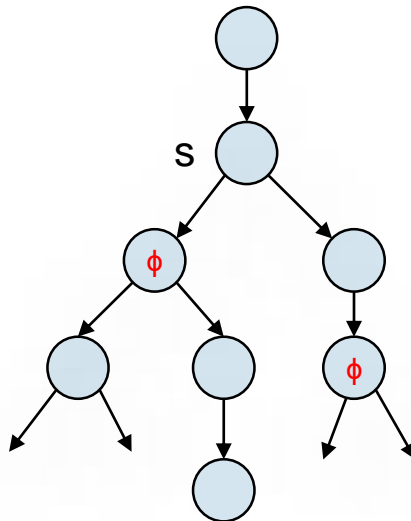
genau dann, wenn es einen Pfad
 $s = s_0 \rightarrow s_1 \rightarrow s_2 \rightarrow s_3 \rightarrow s_4 \rightarrow \dots$ gibt, so dass:
 $\exists k \geq 0$, so dass $(M, s_k) \models \psi$ und
 $\forall j$ mit $0 \leq j < k$ gilt $(M, s_j) \models \phi$



Formale Definition der CTL (Semantik) - Fortsetzung

- $(M, s) \models AF\phi$ genau dann, wenn $(M, s) \models A(\text{true until } \phi)$

„Auf allen von s ausgehenden Pfaden gilt irgendwann einmal die Formel ϕ “





Formale Definition der CTL (Semantik) - Fortsetzung

- $(M, s) \models EF \phi$ genau dann, wenn $(M, s) \models E(\text{true until } \phi)$
„Es gibt einen von s ausgehenden Pfaden, auf dem irgendwann die Formel ϕ gilt“
- $(M, s) \models AG\phi$ genau dann, wenn $(M, s) \models \neg (EF \neg \phi)$
„Auf allen von s ausgehenden Pfaden gilt immer die Formel ϕ “
- $(M, s) \models EG \phi$ genau dann, wenn $(M, s) \models \neg (AF \neg \phi)$
„Es gibt einen von s ausgehenden Pfaden, auf dem die Formel ϕ immer gilt“
- Eine CTL-Formel ϕ heißt für eine Kripke-Struktur M genau dann gültig, wenn ϕ in allen Anfangszuständen von M gilt.

Notation: $\models \phi$

Beispiel von Aussagen

Temporallogische Aussagen zur Beispiel-Kripke-Struktur auf Folie 6:

- Gegeben folgende Formel:

$$\text{req} \implies \text{AF resp}$$

„Zu jedem Request erfolgt irgendwann einmal ein Response“

Beachte: Dies gilt definitionsgemäß nur für den Anfangszustand.

- Verbesserung/Berichtigung der Formel zu:

$$\text{AG}(\text{req} \implies \text{AF resp})$$

- Formulieren Sie in einer temporallogischen Formel folgende Aussagen:
 - Das System kann nie gleichzeitig in den Zustand req und resp gelangen.
 - Egal in welchem Zustand das System ist, es kann wieder in den Zustand busy gelangen.
 - Immer wenn das System in den Zustand busy kommt, bleibt es in diesem Zustand, bis ein req auftritt.





Explizites Model Checking („On-the-Fly-Model-Checking“):

- **Expliziter Aufbau des Berechnungsbaums.**
- **Alle Zustände und Übergänge des zu modellierenden Systems werden explizit konstruiert.**
- **Jeder Zustand, jeder Übergang und jede Eigenschaft wird auf die vom Benutzer vorgegebene Spezifikation hin überprüft.**
- **Speicherung der ausgewerteten Zustände (aufwändig).**
- **On-the-Fly-Model-Checker setzen verschiedene Suchstrategien ein**
 - **Tiefensuche (Depth-First Search)**
 - **Breitensuche (Breadth First Search)**
 - **Beschränkte Tiefensuche (Depth Limited Search)**
- **Reduktion des Suchraums kann auch durch Beschränkung auf „relevante“ Teile des Zustandsgraphen erfolgen.**



Bewertung: explizites Model-Checking

Problem beim expliziten Model Checking („On-the-Fly-Modell-Checking“):

- Bei großer Anzahl von Zuständen und beobachtbaren Eigenschaften lässt sich die Aussage über eine Kripke-Struktur nicht mehr effizient verifizieren („State-Explosion-Problem“, „exponentielles Wachstum“).
- Nur einfache Systeme sind verifizierbar.
- Für praktische Anwendungen in den meisten Fällen unbrauchbar.



Symbolisches Model-Checking

Lösung: symbolische Darstellung der Kripke Struktur

- Der Zustandsgraph wird nicht mehr explizit aufgebaut, sondern kompakt durch eine boolesche Formel „symbolisch“ repräsentiert.
- Boolesche Formel wird als Ordered Binary Decision Diagram (OBDD) interpretiert.
- OBDDs lassen sich vereinfachen (reduced OBDD, ROBDD)
 - Symmetrien in Berechnungsbaum werden geschickt zusammengefasst
 - kein expliziter Aufbau des Berechnungsbaumes, sondern Reduktion des Zustandsraumes durch Reduktionsregeln
- Temporallogische Aussagen über ROBDDs lassen sich in der Zeitkomplexität $O(n^2)$ verifizieren (→ Durchbruch beim Model-Checking)
- Model-Checking wird für praktische Anwendungen (z.B. Sicherheitsprotokolle) möglich.



Symbolische Darstellung der Beispiel-Kripke-Struktur (Folie 6)

Methode:

- **Schritt 1: Kodiere die Zustände als Bitvektoren.**

Dies geschieht mittels einer injektiven Funktion

$$\text{code: } S \rightarrow \{0,1\}^n \text{ mit } 2^n \geq \text{card}(S)$$

- **Schritt 2: Definiere Transition als boolesche Funktion ζ wie folgt:**

$$\zeta: \{0,1\}^n \times \{0,1\}^n \rightarrow \{\text{true}, \text{false}\} \text{ mit}$$

$$\zeta(x, x') = \text{true} \text{ genau dann, wenn } \exists (s, s') \in \rightarrow: \text{code}(x)=s \wedge \text{code}(x')=s'$$

salopp: „ $\zeta(x, x')$ ist genau dann wahr, wenn x bzw. x' Kodierungen von aufeinander folgenden Zuständen sind.“

- **Schritt 3: Stelle die boolesche Funktion ζ als aussagenlogische Formel dar.**
Ergibt sich recht trivial bei der Konstruktion von ζ bei Schritt 2.

Symbolische Darstellung der Kripke-Struktur aus Beisp. Folie 6

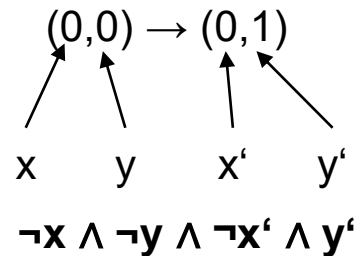
Durchführung

- Schritt 1: Kodiere die Zustände als Bitvektoren

$$\text{code}(s_0)=(0,0), \text{code}(s_1)=(0,1), \text{code}(s_2)=(1,0)$$

- Schritt 2/3: Transition als boolesche Funktion

Betrachte Übergang $s_0 \rightarrow s_1$. Dies entspricht:



Kodiert man alle Übergänge, so erhält man für ζ die aussagenlogische Formel:

$$\zeta = (\neg x \wedge \neg y \wedge \neg x' \wedge y') \vee (\neg x \wedge y \wedge \neg y') \vee (x \wedge \neg y \wedge \neg y')$$



Zusammenfassung

- Model Checking ist eine **automatisierte** Überprüfung von **Systembeschreibungen** gegen eine **Spezifikation** von Systemeigenschaften.
- Sowohl die Systembeschreibung als auch die Spezifikation wird dem Model-Checker als Input übergeben.
- Als mathematisches Modell für die Systembeschreibung werden beispielsweise **Kripke-Strukturen** verwendet.
- Spezifikationen der Modelleigenschaften lassen sich mittels **temporaler Logiken** spezifizieren.
- Man unterscheidet generell beim Model Checking zwischen „**explizitem**“ und „**symbolischem**“ Model-Checking.
- Die Ergebnisse der Verifikation gelten nur für das Modell und dürfen nicht bedenkenlos auf das reale System übertragen werden.

Literatur:

- Christel Baier, Joost-Pieter Katoen: Principles of Model Checking, MIT Press, 2008. (Standardwerk)
- Fred Kröger: Temporale Logik und Zustandssysteme, Kurzsriptum LMU, 1994. (www.pst.ifi.lmu.de/lehre/WS0405/tl/skriptum/skriptum.ps; Abruf am 02.12.13)
- 6-Day Course on Principles of Model Checking, University of Twente, Enschede, September 29 – October 2, and October 8+9, 2009 (Kursunterlagen: <http://www-i2.informatik.rwth-aachen.de/i2/principles/> ; Abruf am 02.12.13)