

곱쳐진 자료구조의 모양분석

(A Divide-And-Conquer Approach for
Analysing Overlaid Data Structures)

이욱세 @ 한양대학교

26/07/2012

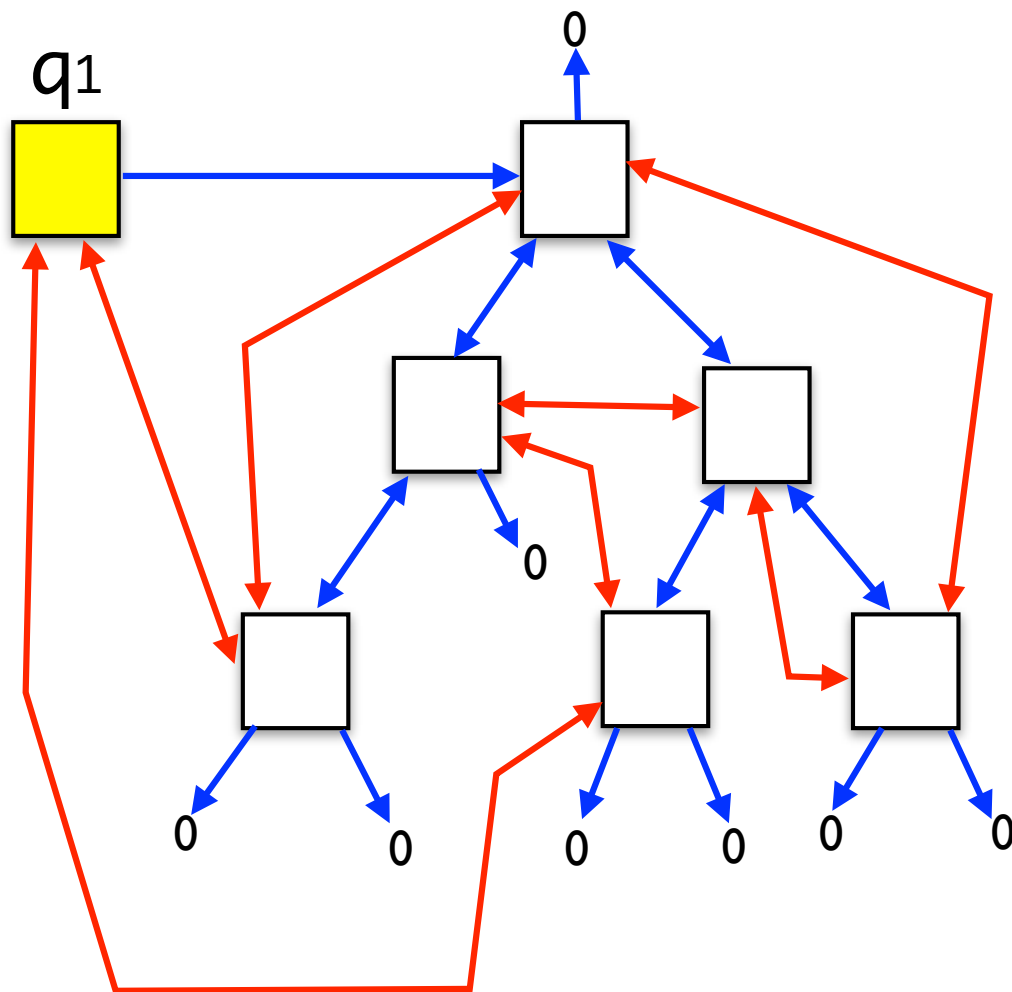
소프트웨어기술집연구센터 워크숍 (2012 여름)

양홍석 (University of Oxford), Rasmus Petersen (Queen Mary University of London)와 협업
Formal Methods in System Design 41(1):4-24, August 2012

목표

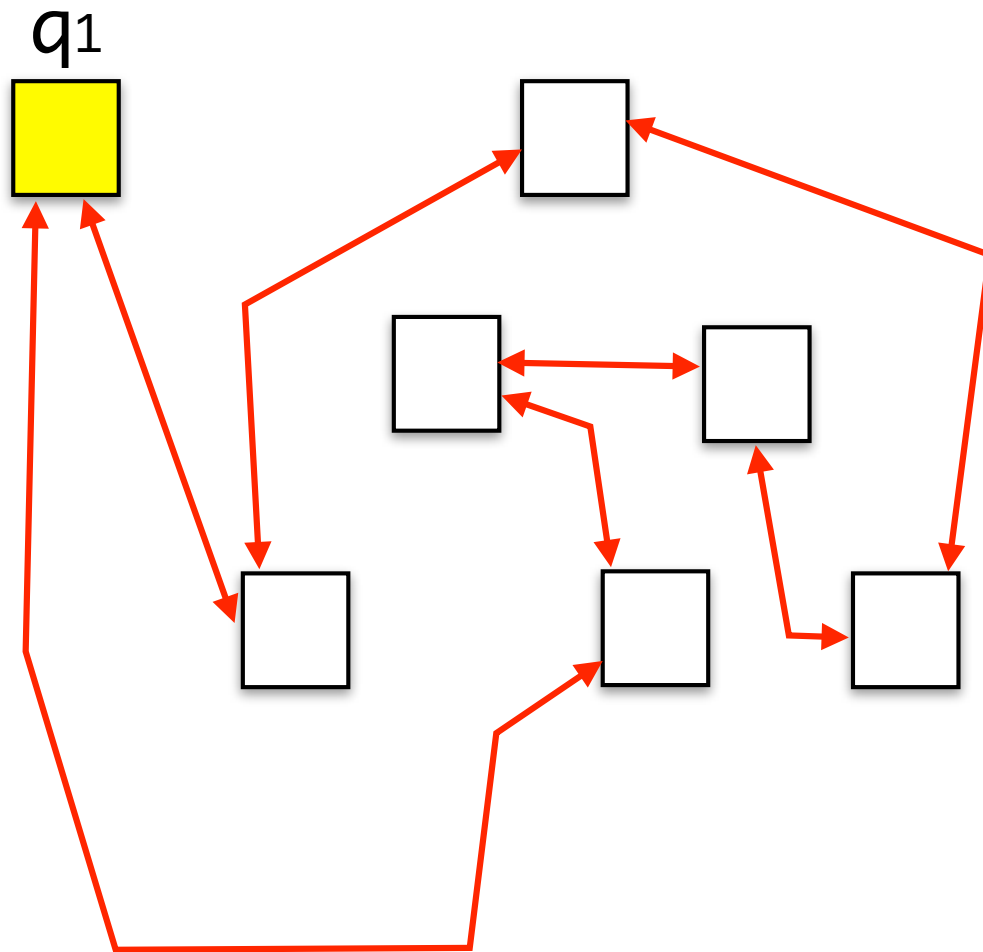
- 실제 시스템 코드의 힙에 관한 성질 자동 증명
 - 널 포인터 오류, 끊어진 포인터 오류, 메모리 누수
 - 자료 구조의 모양 유지
- 지난 6년간 괄목할만한 성과
- 남은 문제들:
 - 복잡한 자료구조 (highly-shared data structures)
 - 동시성
 - ...

문제: 겹쳐진 자료구조

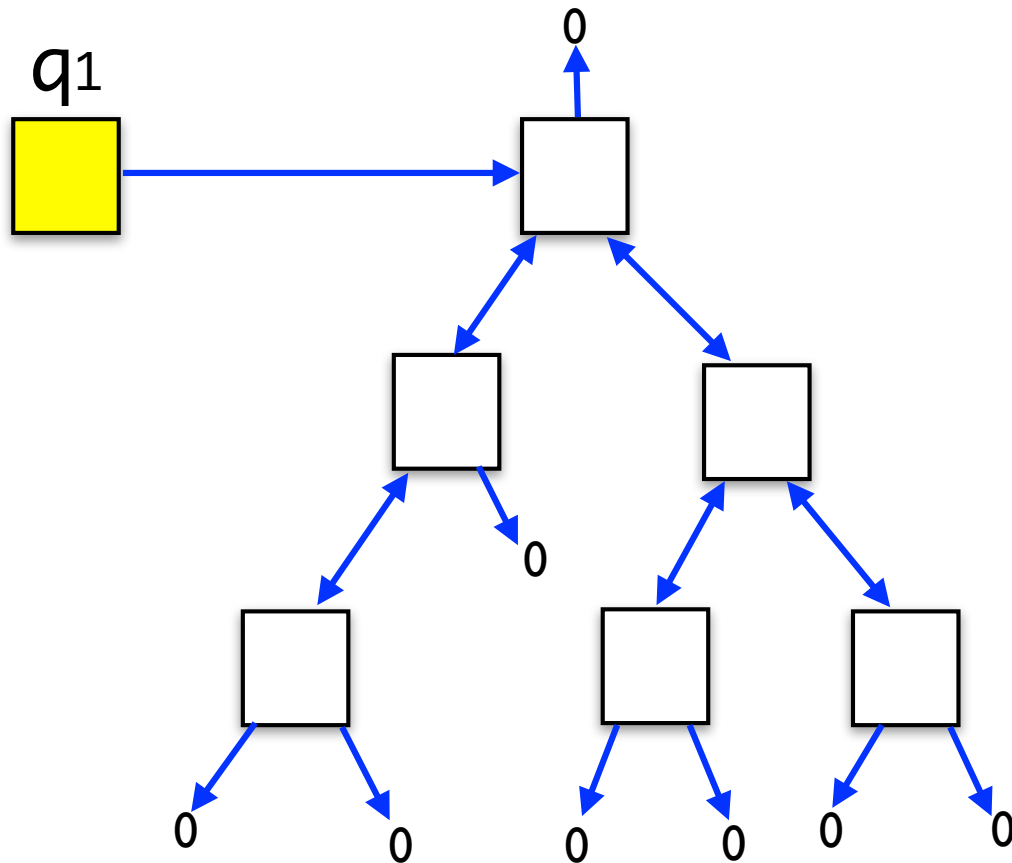


- ❑ 두 개의 자료구조가 겹쳐진 형태
- ❑ Linux와 같은 운영체제 코드에서 다수 발견

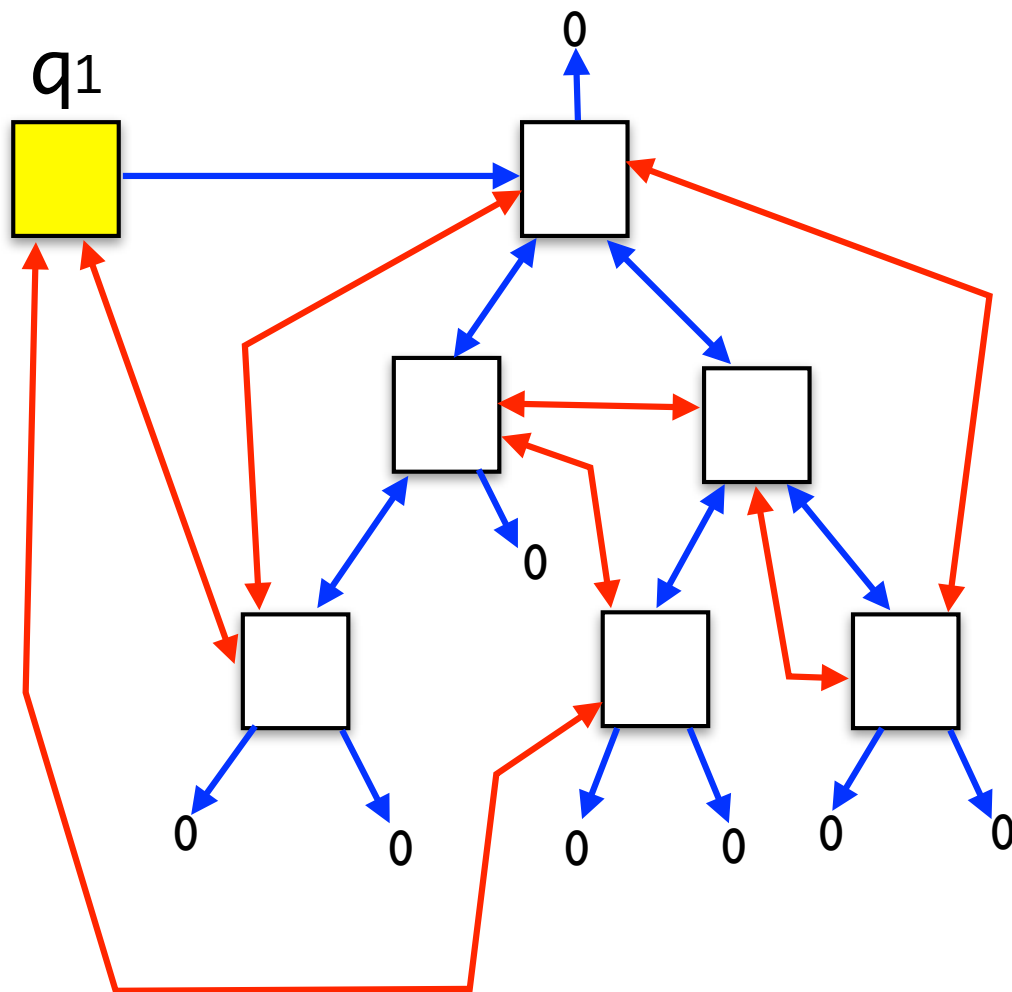
리스트 비둘



트리 부분



사용 이유: 인덱스 구조 둘 이상



서로 상관없는 여러 개의
인덱스 구조 필요
(예, FIFO + 우선순위 큐)

아이디어

어떻게 증명하지?

- 논리곱 (conjunction) 사용

$\wedge$

- 예, $\text{dll}(q1) \wedge \text{tree}(q1)$

- 그렇게 쉽게는 안될걸

- 논리곱을 어디에 놓지?
- 논리곱의 양쪽의 관계는 얼마나 유지?

논리곱의 위치가 문제

- 모양 분석에서는 논리합을 사용
 - 예, $q=0 \vee \text{dll}(q)$
 - 도메인으로 표현하면 집합, 2^{SHeap} .
 - 논리합과 논리곱을 어떤 순서로 놓지?

- 자연스러운 (?) 방법: 논리곱을 논리합 안쪽에
 - 예, $(q=0 \wedge q=0) \vee (\text{dll}(q) \wedge \text{tree}(q))$
 - 도메인으로 표현하면, $2^{\text{SHeap} \times \text{SHeap}}$

자연스러운 방법들은 성능 문제 유발

file	lines	note	analysis time (s)
dll-ip.c	134	a toy program that models the deadline IO scheduler with two DLLs	3.12
deadline- iosched-sim2.c	1,968	a part of real deadline IO scheduler	5,399.73

왜? 경우의 수 폭발

- x, y 가 $dll(q) \wedge tree(q)$ 의 어떤 셀을 가리킨다면
 - N : $dll(q)$ 에 3 가지 경우
 - $x=y$, x 먼저, y 먼저.
 - M : $tree(q)$ 에 5 가지 경우
 - $x=y$, x 가 y 의 아래 (좌/우), y 가 x 의 아래 (좌/우)
- 최종 경우의 수는 $N \times M$: 15
 - 이상해서 제거되는 조합의 수는 많지 않다.

두 자료구조를 독립적으로 보자

□ 논리곱을 논리합 바깥으로

- 예, $(q=0 \vee \text{dll}(q)) \wedge (q=0 \vee \text{tree}(q))$
- 도메인으로 표현하면, $2^{\text{SHeap}} \times 2^{\text{SHeap}}$.

□ 경우의 수 폭발 없음

- 3 for $\text{dll}(q)$ + 5 for $\text{tree}(q)$ = 8 (N+M)!

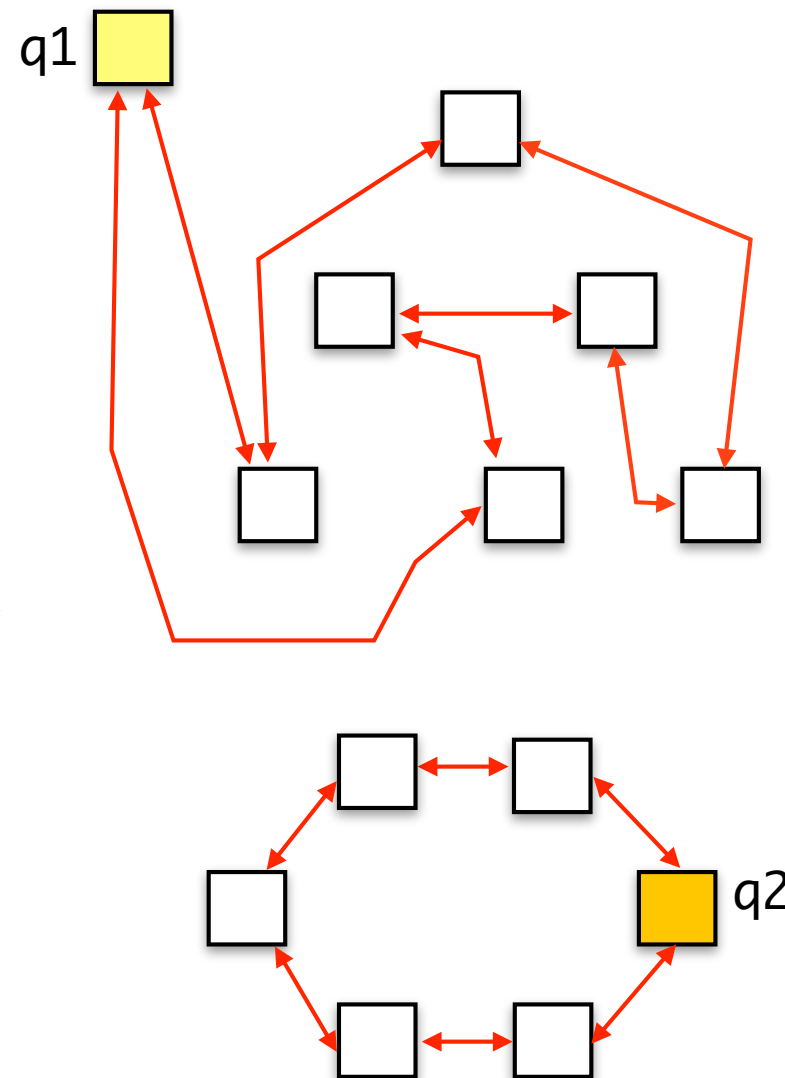
□ 각각의 부분을 별도로 분석 가능

- 하지만, 두 자료구조 간의 관계 유지 필요

어떤 관계가 필요하지?

```
t:=find_tree(q1)
del_list(t)
```

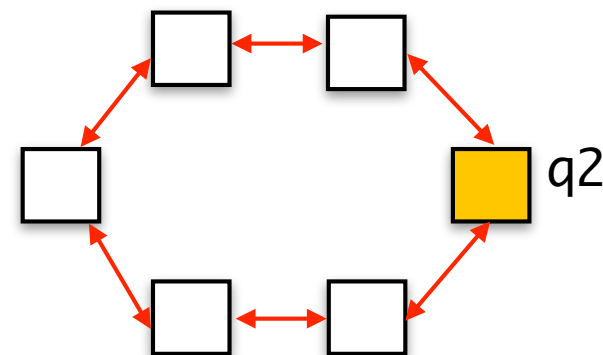
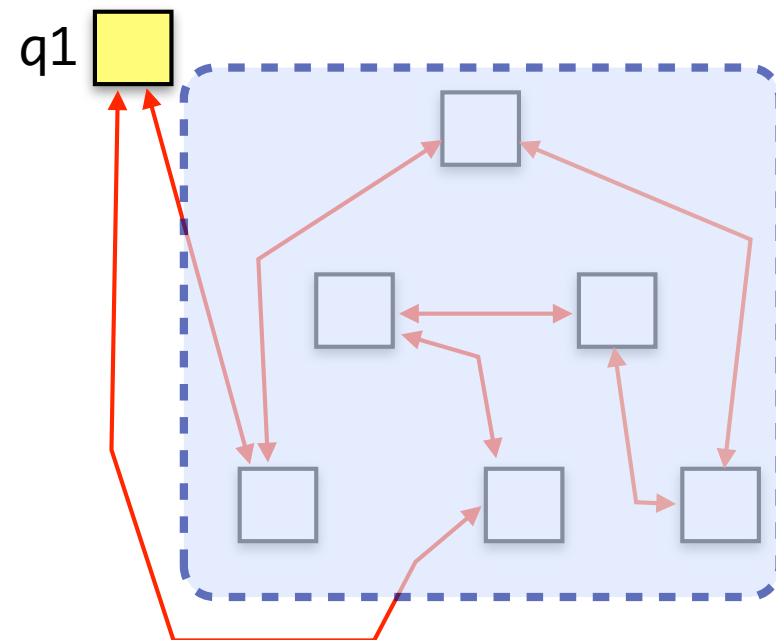
리스트 분석할 때 t 가 무엇을 가르키는지 알아야 한다!



어떤 관계가 필요하지?

```
t:=find_tree(q1)
del_list(t)
```

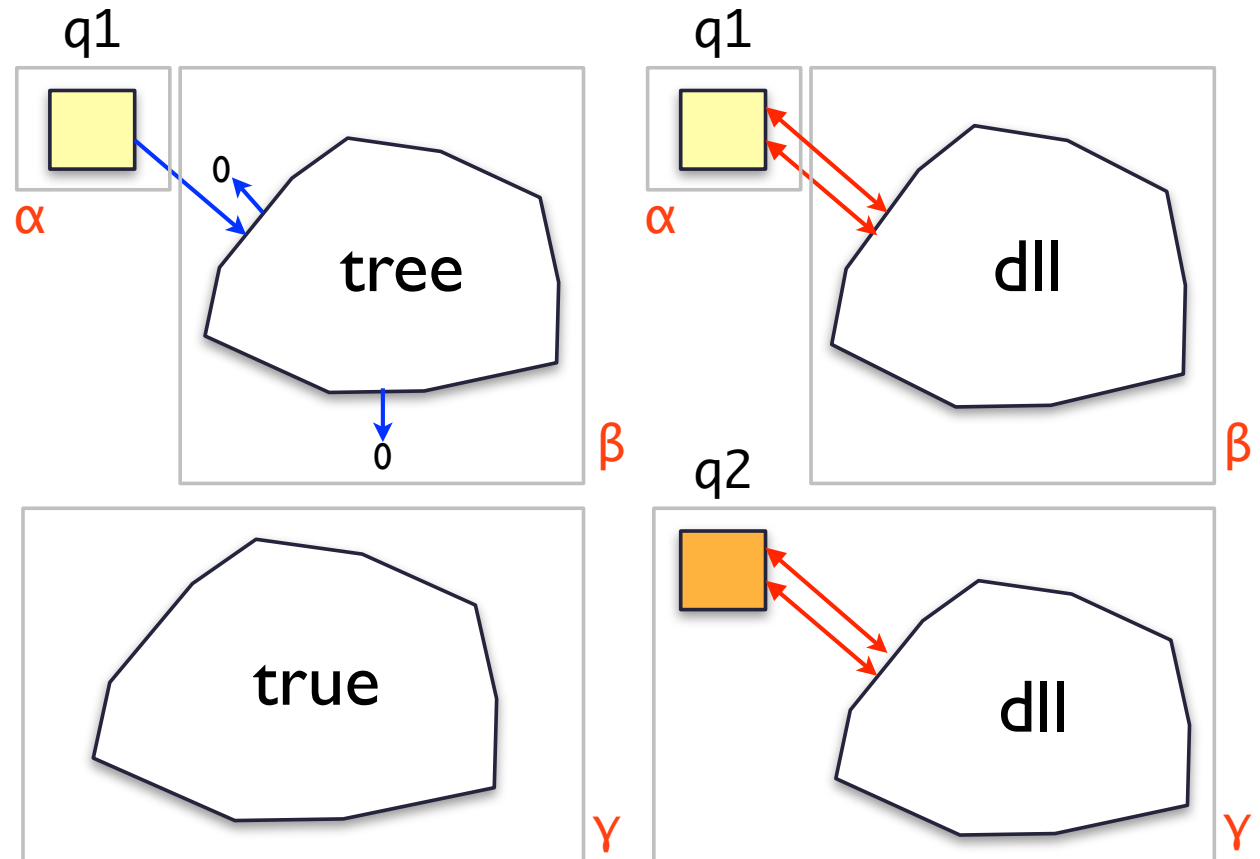
t 는 점선 안의
임의의 셀을 가르킨다.



영역 변수 도입

- 영역은 겹치지 않는 메모리 주소의 집합
- 논리곱 간의 관계를 유지
- 실행 도중 영역의 의미 변경 가능

$$(q1 \mapsto a_\alpha * dll(a, q1)_\beta * q2 \mapsto b_\gamma * dll(b, q2)_\gamma) \wedge (q1 \mapsto a_\alpha * tree(a)_\beta * true_\gamma)$$



구현 & 결과

분석을 위한 명령어 삽입

□ 분석기 간의 소통을 위해

- $\text{trans}_{A \rightarrow B}(x)$ 는 x 의 영역정보를 분석기 A 에서 B 로 전달

□ 영역 관리를 위해

- $\text{move}(t, \alpha)$ 는 t 셀을 α 영역으로 이동

- 실제로는 새 영역 α 생성에 사용

- $\text{moveRgn}(\alpha, \beta)$ 는 α 영역의 모든 셀을 β 로 이동

- 실제로는 두 영역을 합치는데 사용

□ 모양 분석 이전에 사전 분석을 통해 자동 삽입

예제: moveRequest

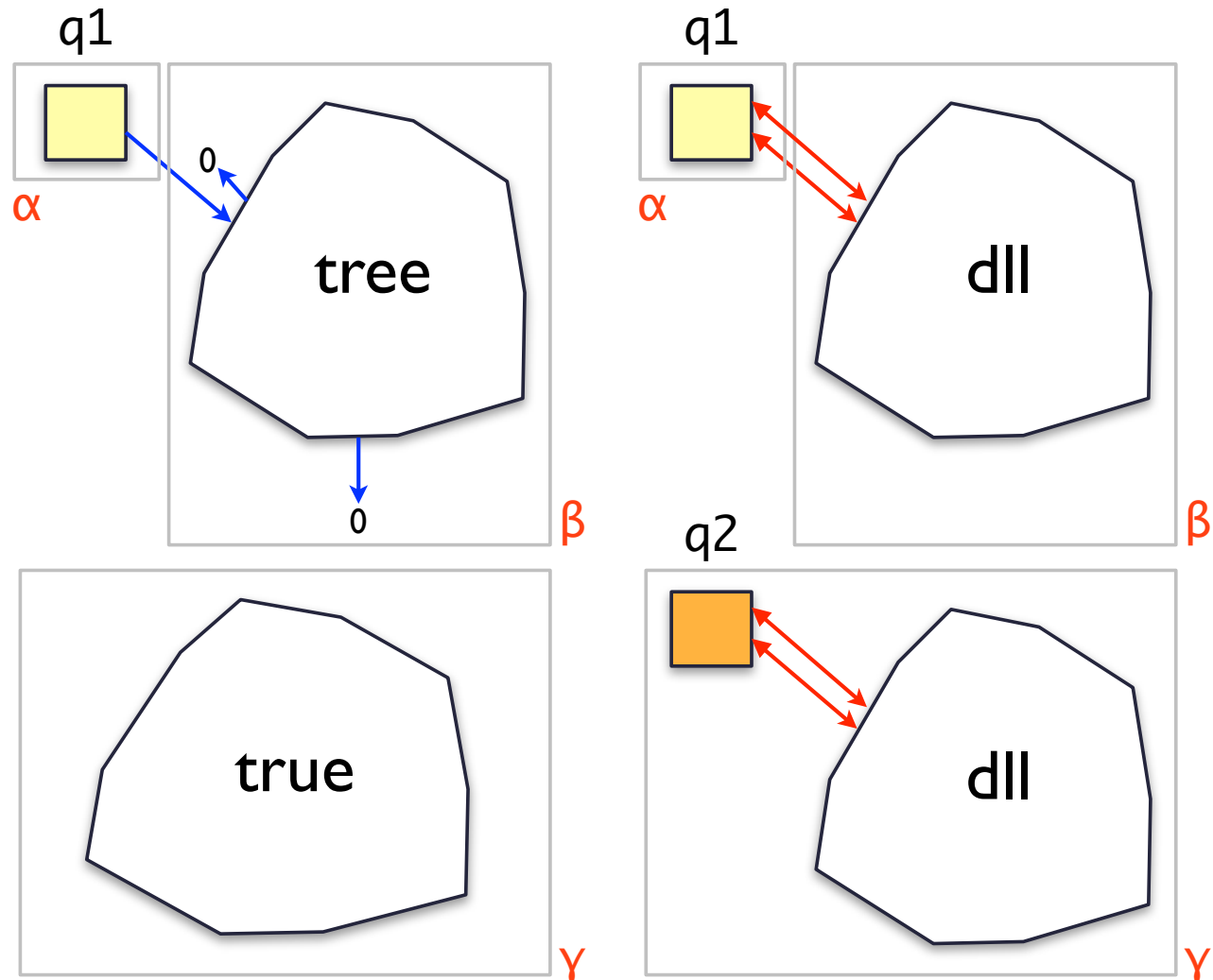
```
t:=find_tree(q1)
```

```
del_list(t)
```

```
del_tree(t)
```

```
add_list(q2,t)
```

```
abstract(t)
```



오리진

```
t:=find_tree(q1)
```

```
transtree→list(t)
```

```
move(t,  $\delta$ )
```

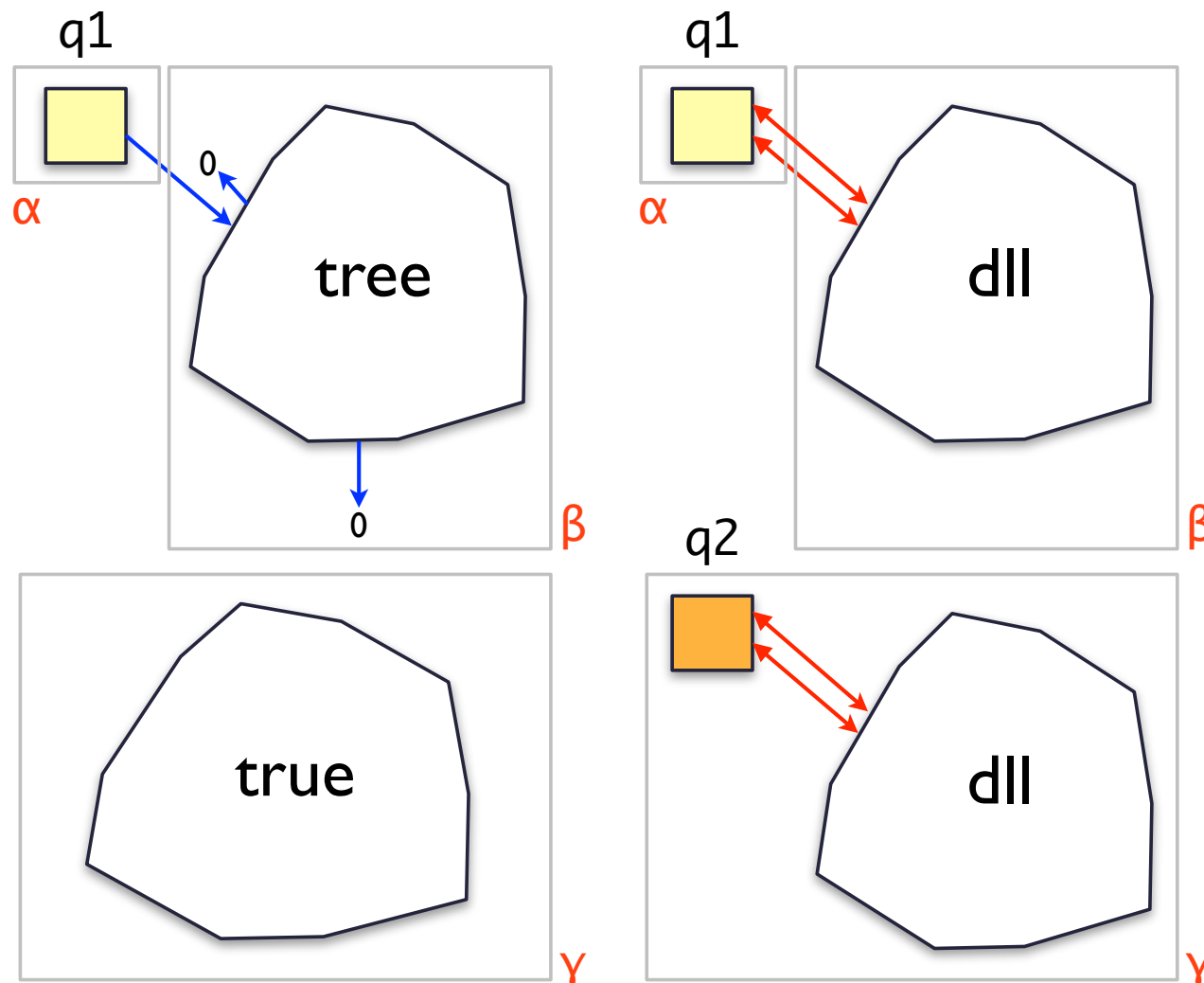
```
del_list(t)
```

```
del_tree(t)
```

```
add_list(q2, t)
```

```
moveRgn( $\delta$ ,  $\gamma$ )
```

```
abstract(t)
```



오리진

$t := \text{find_tree}(q1)$

$\text{trans}_{\text{tree} \rightarrow \text{list}}(t)$

$\text{move}(t, \delta)$

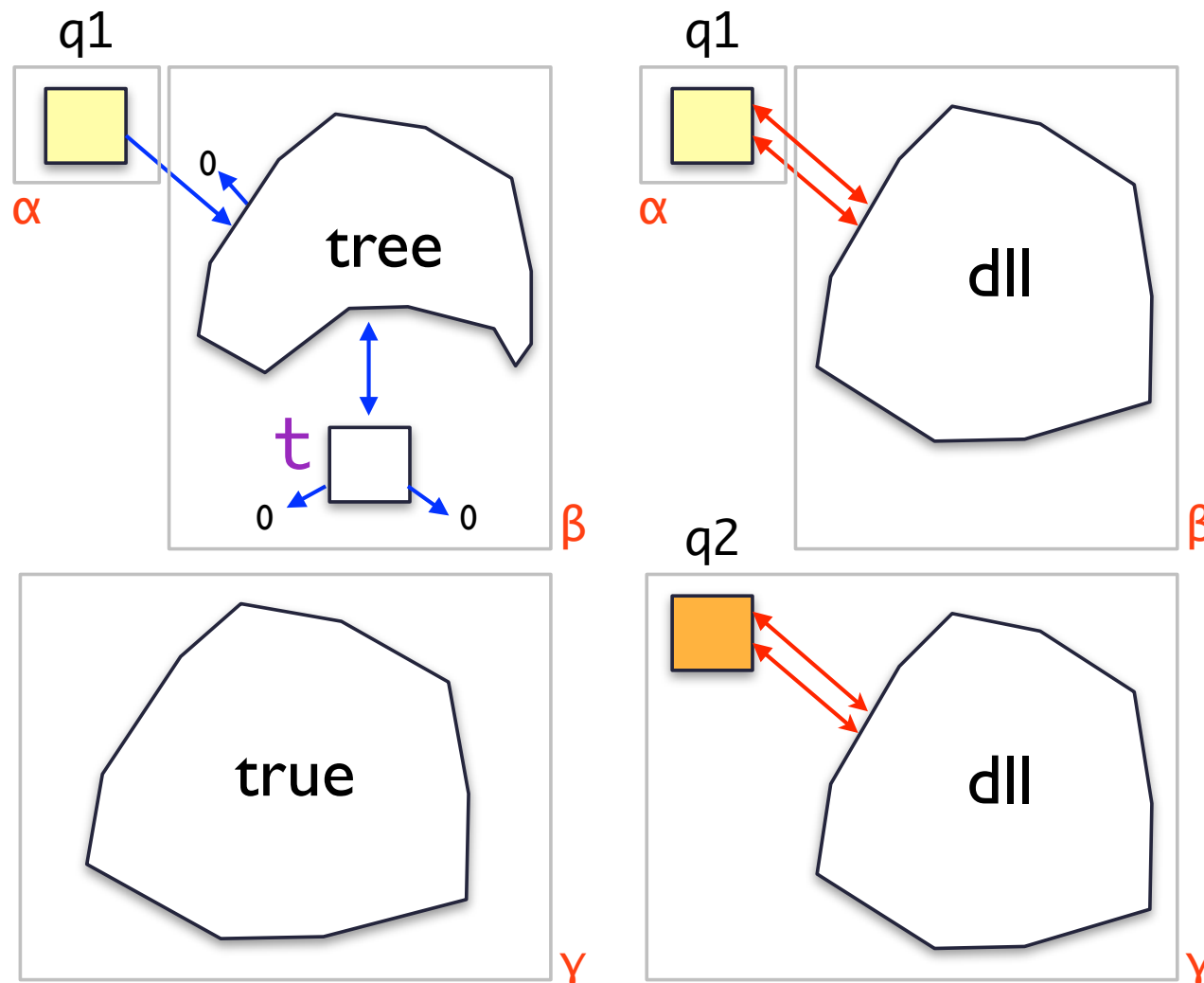
$\text{del_list}(t)$

$\text{del_tree}(t)$

$\text{add_list}(q2, t)$

$\text{moveRgn}(\delta, \gamma)$

$\text{abstract}(t)$



오리진

`t:=find_tree(q1)`

`transtree→list(t)`

`move(t,  $\delta$ )`

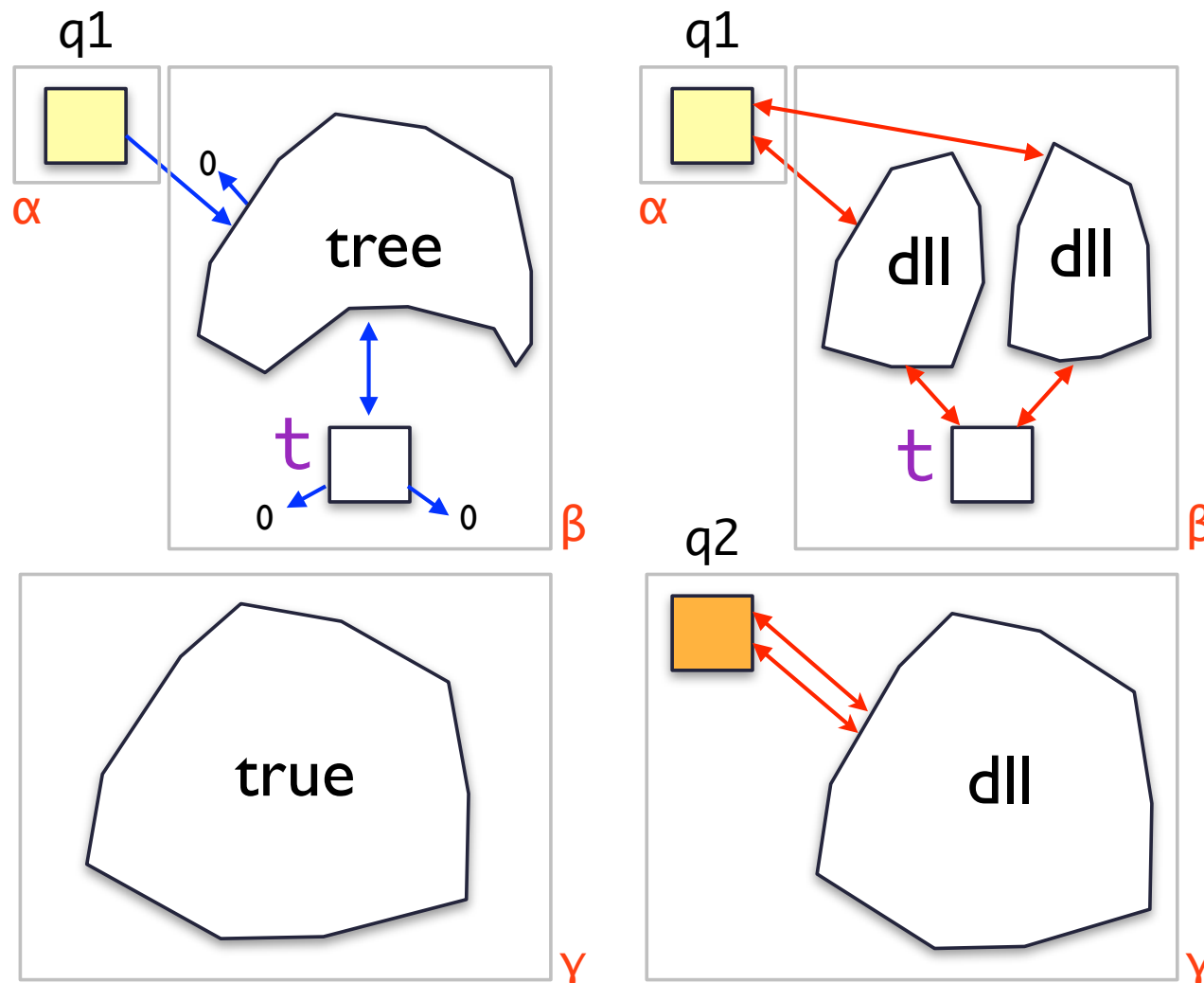
`del_list(t)`

`del_tree(t)`

`add_list(q2, t)`

`moveRgn( $\delta$ ,  $\gamma$ )`

`abstract(t)`



오버레이

```
t:=find_tree(q1)
```

```
transtree→list(t)
```

```
move(t,  $\delta$ )
```

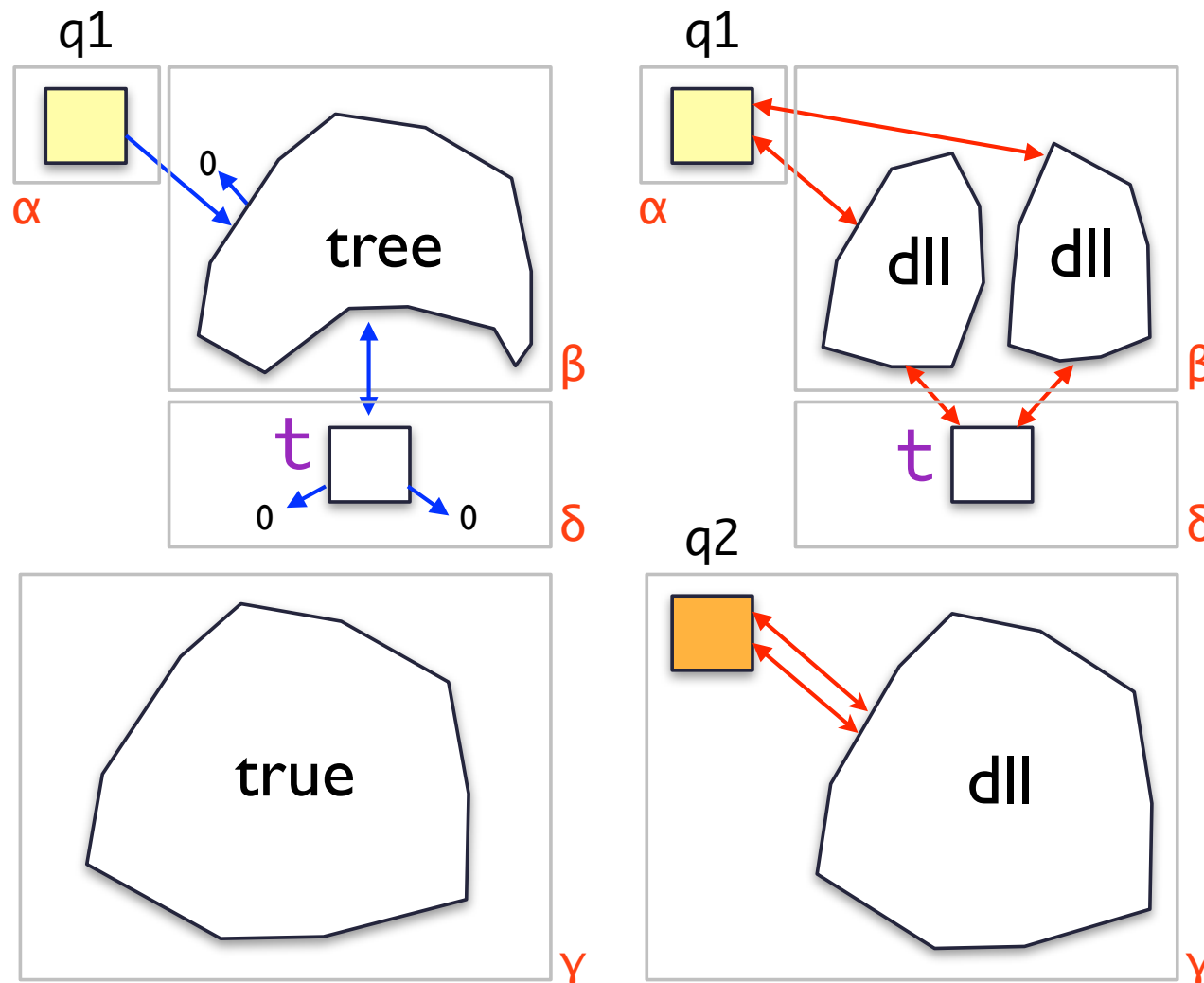
```
del_list(t)
```

```
del_tree(t)
```

```
add_list(q2, t)
```

```
moveRgn( $\delta$ ,  $\gamma$ )
```

```
abstract(t)
```



오리진

`t:=find_tree(q1)`

`transtree→list(t)`

`move(t,  $\delta$ )`

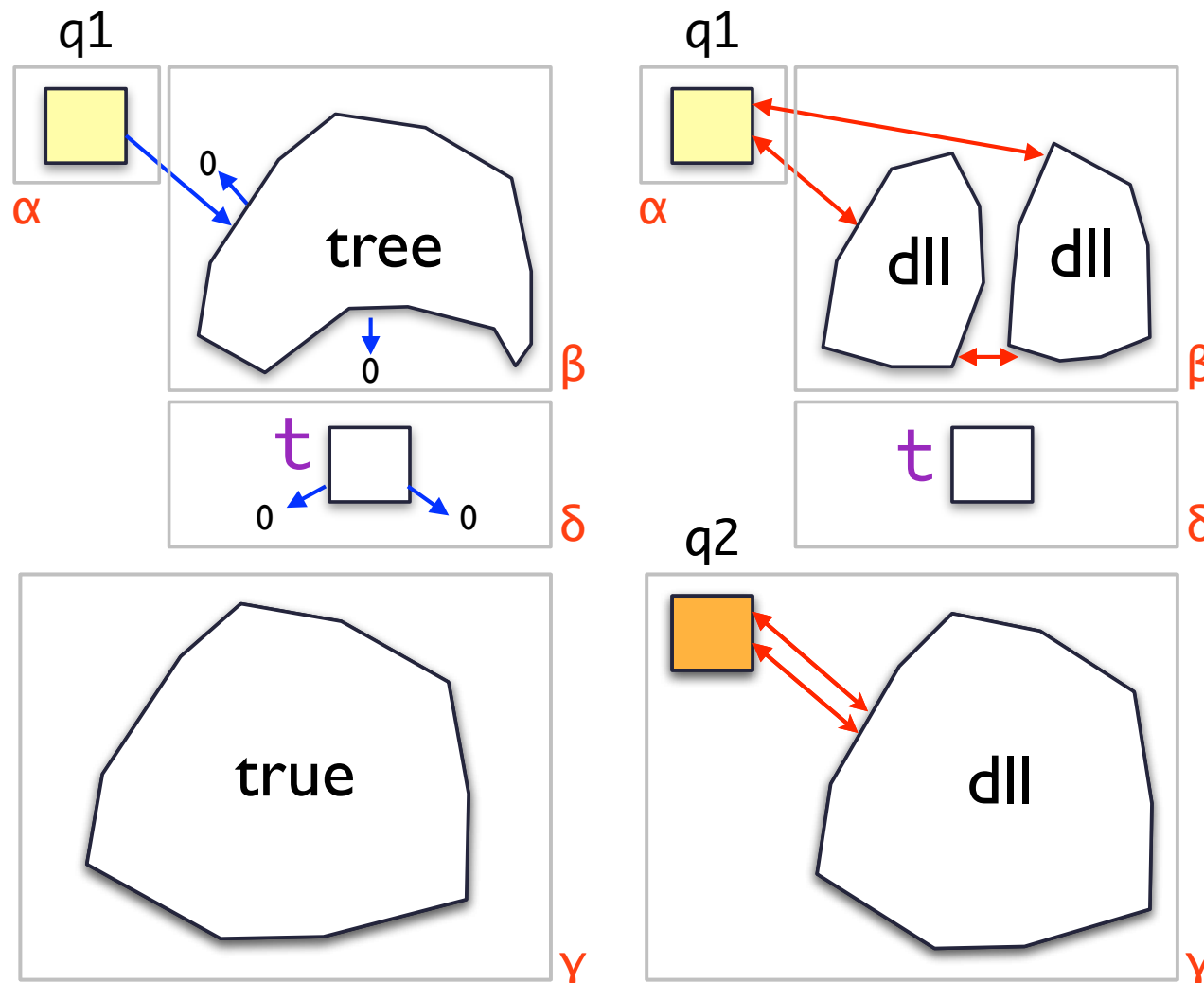
`del_list(t)`

`del_tree(t)`

`add_list(q2, t)`

`moveRgn( $\delta$ ,  $\gamma$ )`

`abstract(t)`



오버레이

```
t:=find_tree(q1)
```

```
transtree→list(t)
```

```
move(t,  $\delta$ )
```

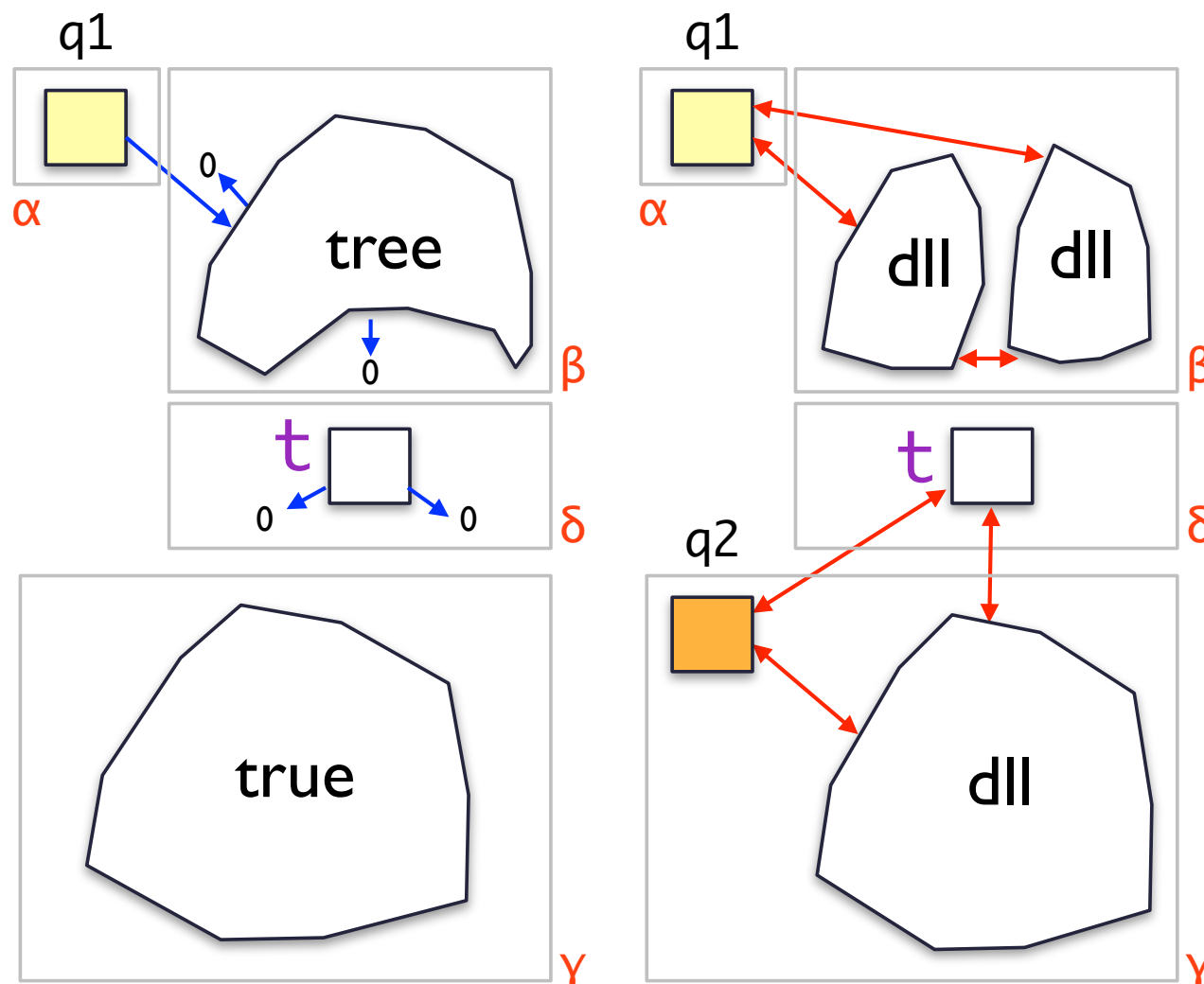
```
del_list(t)
```

```
del_tree(t)
```

```
add_list(q2, t)
```

```
moveRgn( $\delta$ ,  $\gamma$ )
```

```
abstract(t)
```



오리진

`t:=find_tree(q1)`

`transtree→list(t)`

`move(t,  $\delta$ )`

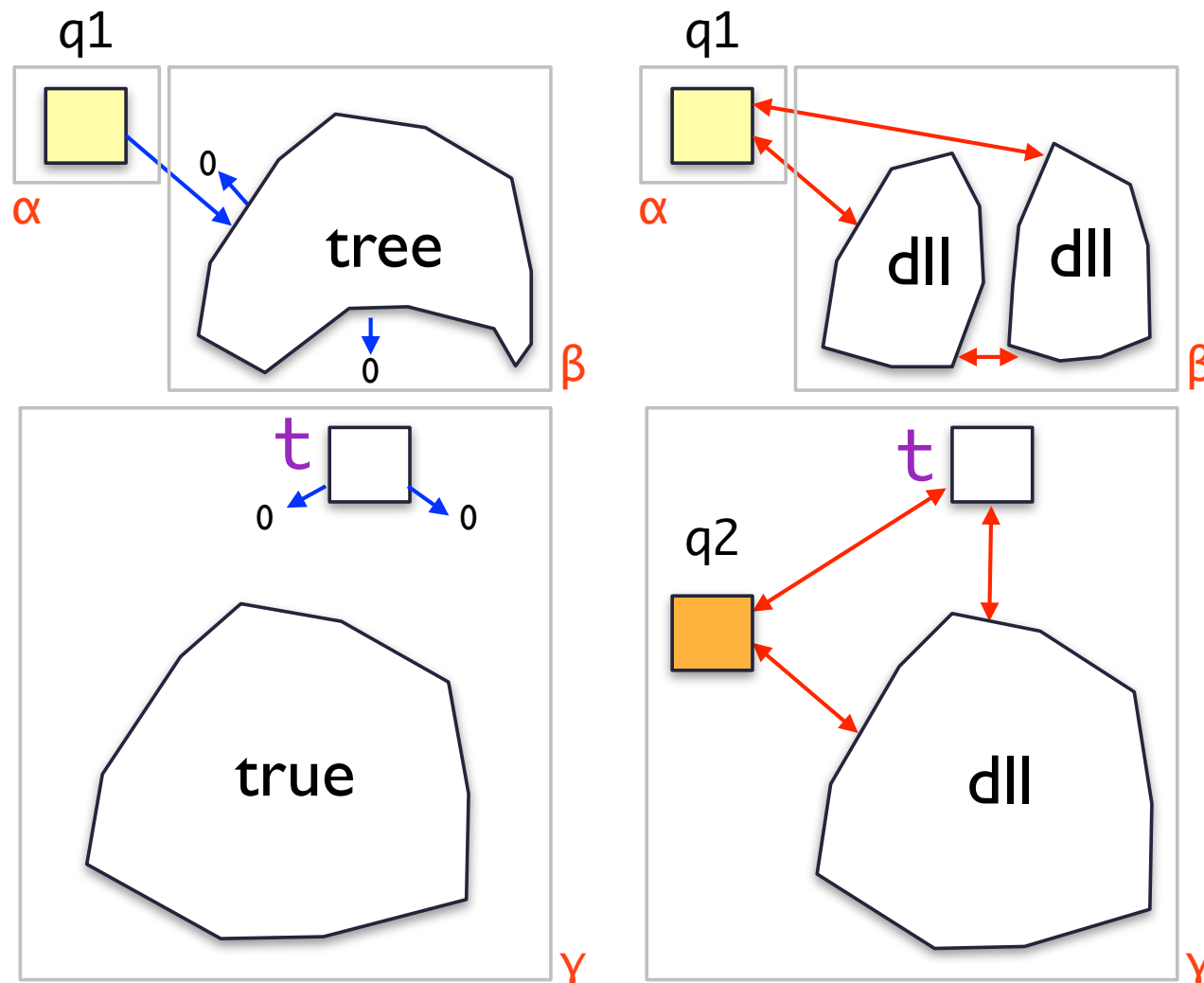
`del_list(t)`

`del_tree(t)`

`add_list(q2, t)`

`moveRgn( $\delta$ ,  $\gamma$ )`

`abstract(t)`



오버레이

```
t:=find_tree(q1)
```

```
transtree→list(t)
```

```
move(t,  $\delta$ )
```

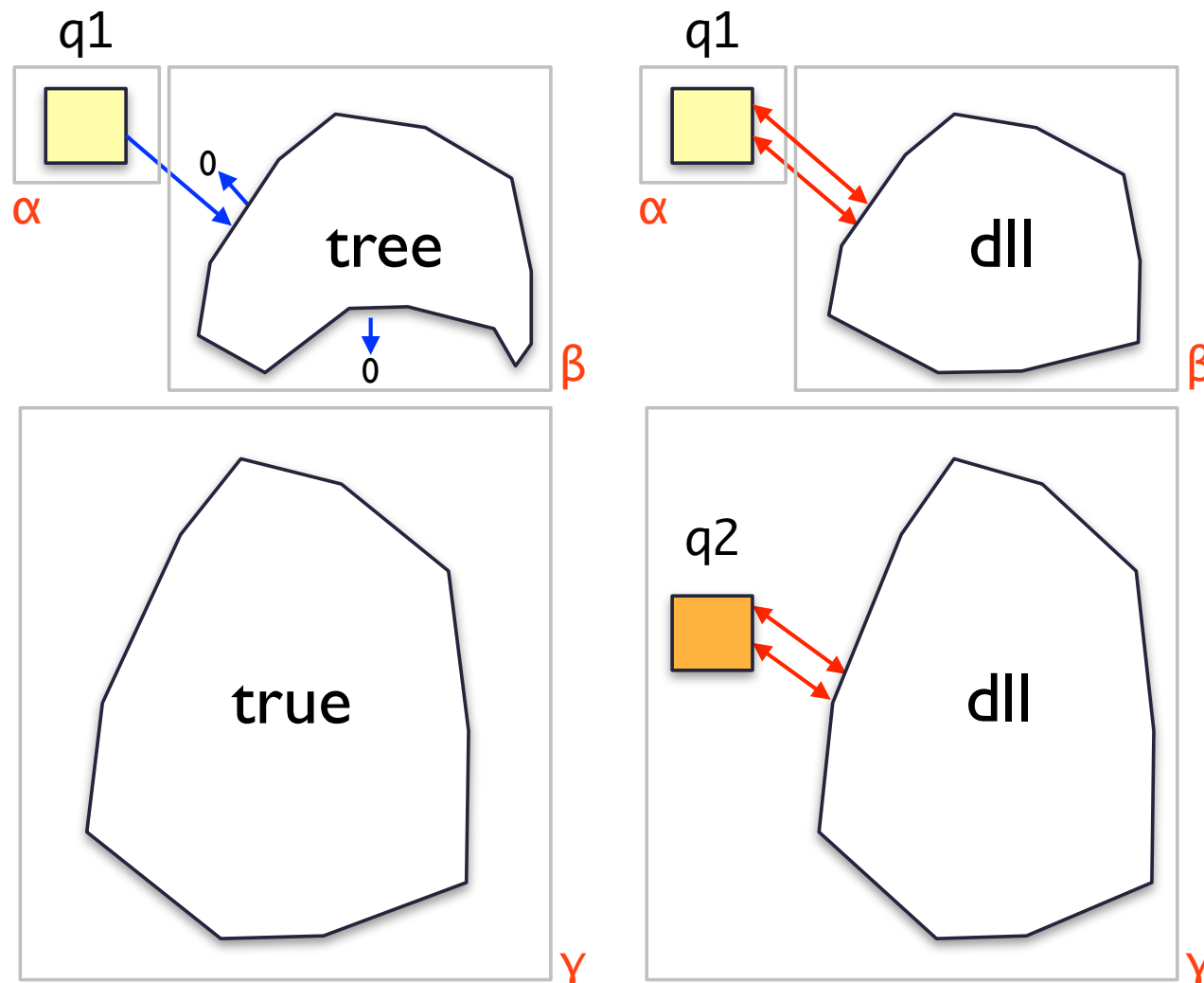
```
del_list(t)
```

```
del_tree(t)
```

```
add_list(q2, t)
```

```
moveRgn( $\delta$ ,  $\gamma$ )
```

```
abstract(t)
```



시험 결과

file	lines	note	analysis time (s)	
			naive	ours
dll-ip.c	134	a toy program that models the deadline IO scheduler with two DLLs	3.12	1.56
deadline- iosched-sim2.c	1,968	a part of real deadline IO scheduler	5,399.73	100.06

자세한 구현

trans 명령어 삽입

- 각 변수를 각 분석기가 알고 있는지 추적
 - 순방향 프로시저 간 자료흐름 분석을 통해
 - 예, $x := y \rightarrow \text{left}$ 직후, 트리 분석기는 x 를 **알고** 리스트 분석기는 **모른다**.
- $\text{trans}_{A \rightarrow B}(x)$ 삽입
 - 분석기 B는 x 를 **모르고** A는 **알** 때
 - 가능한 뒤에다 삽입
- 안다는 것, 모른다는 것이, 정확하지 않다!

따로 실행 의미구조

- 프로그램이 각 부분 별로 기본적으로 독립적으로 수행

$$\llbracket c \rrbracket_{CE} : (\text{Stack} \times \text{Heap})^k \rightarrow (\text{Stack} \times \text{Heap})^k$$

- 변수가 미정의 되어 있을 수 있고, 힙에는 관련 필드만 유지

$$\llbracket x := y.f \rrbracket_i(s, h) = \begin{cases} \llbracket x := y.f \rrbracket(s, h) & \text{if } f \in \mathcal{F}_i \\ (\exists x.s, h) & \text{if } f \notin \mathcal{F}_i \end{cases}$$

- 원래 의미구조와는 무슨 관계?

스택 간 값 전달이 있으면 원래와 같은 실행

- 스택 간 필요한 값이 전달되면 원래 의미구조와 동일하게 수행가능

$$\begin{aligned} \llbracket c \rrbracket_{CE}((s_1, h_1), \dots, (s_k, h_k)) = \\ \text{let } s'_i = s_i \wedge \text{reveal}(i, c, \bigwedge_{1 \leq j \leq n} s_j) \text{ for all } 1 \leq i \leq n \\ \llbracket c \rrbracket_1(s'_1, h_1) \times \dots \times \llbracket c \rrbracket_n(s'_n, h_n) \end{aligned}$$

where

$$\text{reveal}(i, c, s) = \bigwedge \{x = s(x) \mid (i, x) \in \text{need}(c)\}$$

- 스택 간 값 전달이 필요한 곳에 명령어를 삽입하면 목적 달성!

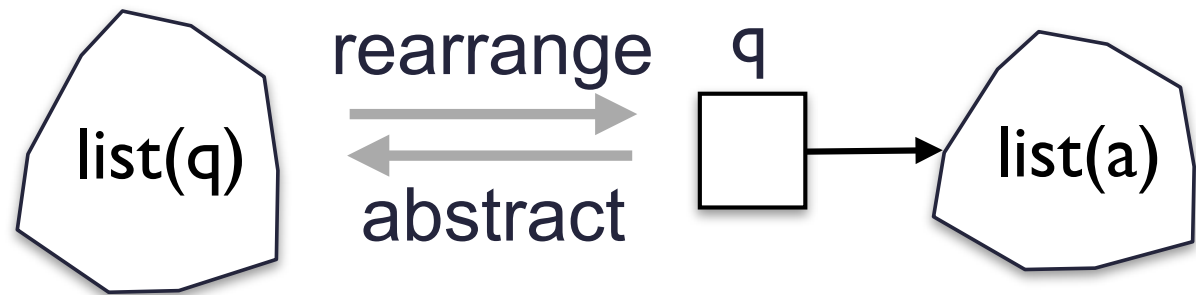
trans 삽입 위한 자료흐름 분석

- $(i, x) \in \text{Avail}(v)$
 - 프로그램 지점 v 에서
 - i 번 째 스택에
 - x 가 반드시 정의되어 있다.

- $\text{trans}_{i \rightarrow j}(x)$ 는 다음과 같은 v 직전에 삽입
 - $(i, x) \in \text{need}(v)$
 - $(i, x) \notin \text{Avail}(v)$
 - $(j, x) \in \text{Avail}(v)$

영역 관리 명령어 삽입

- 영역 관리는 어떻게 해도 안전, 하지만 필요한 만큼 나누어 주어야 정확도 향상
- 모양 분석의 꺼내기 (rearrange), 집어넣기 (abstract)에서 영역관리 필요



- $\text{move}(x, \alpha)$ 삽입: x 가 셀을 가르키는 것이 확실할 때
- $\text{moveRgn}(\alpha, \beta)$ 삽입: 모양 분석에서 집어넣기가 수행될 때

move 삽입 위한 자료흐름 분석

- $(i, x) \in \text{Alloc}(v)$
 - 프로그램 지점 v 에서
 - i 번 째 스택에
 - x 가 반드시 **메모리 주소**이다.

- $\text{move}(x, a)$ 는 다음과 같은 (v, v') 직후에 삽입
 - $(i, x) \notin \text{Alloc}(v)$ for some i
 - $(j, x) \in \text{Alloc}(v')$ for all $1 \leq j \leq n$

예, 변경명어들이 삽입된 이유

```
t:=find_tree(q1)
```

```
transtree→list(t) ←
```

```
move(t,  $\delta$ ) ←
```

```
del_list(t)
```

```
del_tree(t)
```

```
add_list(q2, t)
```

```
moveRgn( $\delta$ ,  $\gamma$ ) ←
```

t가 트리 쪽에서는 정의되어 있는데 리스트 쪽에서는 미정의

t가 트리와 리스트 쪽에서 셀을 가리킨다

리스트 쪽 분석에서 t의 셀이 q2 리스트와 합체

결론

- 복잡한 자료구조를 나누어서 분석 가능
- 영역과 분석을 위한 추가 명령어 삽입을 통한 분석이 성공적이었고 원하는 분석 성능을 보여 주었음