

ソフトウェアシステムの信頼性と安全性

Reliability and Safety of Software-intensive Systems

中島 震

Shin NAKAJIMA

どんな研究？

「ソフトウェアを支配するのは、自然法則ではない。複雑さである」と云われています。信頼性と安全性に関して、システムに期待されるレベルを達成するには、複雑さの理由を解明し、その複雑さを低減する方法を確立しなければなりません。ところが、万能の解決策がないことは良く知られています。本研究室では、ソフトウェアの開発過程で遭遇する、重要な3つの課題に着目して、研究ならびに教育に携わっています。

何がわかる？

「つながる世界」のイノベーションは、私たちの社会と生活を豊かにします。同時に、基盤をなすソフトウェアは複雑化する一方です。リスクを低減する技術は、着実に進んできているにも関わらず、常に一步、出遅れます。科学的な方法で、リスクに立ち向かうことが期待されます。でも、「科学的」とは、何なのでしょうか。そもそも、ソフトウェアの科学やソフトウェア開発の科学は、どのような現象を解明しようとしているのでしょうか。

状況設定

信頼性

期待される機能を果たす
想定される「故障」への対策を考える
ハードウェア→偶発的故障
ソフトウェア→系統的故障

安全性

機能を果たさなくなった後に
リスクを回避・低減する
安全性を担保する機能を
最初から考えておく(機能安全)

構築からの正しさ
Correct by Construction

系統的故障が入り込まないようにしたい

要求仕様
システム設計
アーキテクチャ設計
コンポーネント設計

プログラム作成

受け入れテスト
システムテスト
結合テスト
単体テスト

自動デバッグ
Automatic Debugging

自己適応システム
Self-Adaptive System

周囲(要求仕様、動作環境)
の変化に対応したい

リスク

発生確率と影響の深刻さを
定量的に見積もりたい

ディペンダブル・システム

リスクが許容範囲内である



研究内容

構築からの正しさ

課題: 開発上流工程で用いる設計書が曖昧なことから、開発が進むと共に入り込む誤りを、完全には除去できない

方法: 曖昧さの入り込まない記述と、これを用いた開発の方法(形式手法)を用いる

現状: 欧州を中心とした膨大な知見が蓄積されているが、国内では、その技術体系が正しく理解されていない

内容: 大学院修士課程レベルの基礎教育(総研大、東工大で実施)

- (1) モデル規範形式手法(VDM, Z, B, Event-B)の共通基礎
状態ベース仕様、リファインメント、証明条件
- (2) 自動検証の基礎(プログラム自動検査を含む)
ロジック・モデル検査、有界モデル検査、テスト自動生成
- (3) オブジェクト指向デザインへの応用
UML/OCL、状態遷移ダイアグラム/Statechart



自己適応システム

課題: システム開発の前提条件を明らかにすることが難しいので、サービスイン後に、システム変更が頻繁に起こる

方法: システム自身の実行状態ならびに実行環境の状況を監視し、不具合を検知した場合、システムの機能振る舞いを変更する

内容: 深刻な被害に至らない「柔らかな不具合」という考え方を導入し、自己適応Webアプリケーションの方式、「柔らかな不具合」の発生確率を定量的に予測する方式、を研究

最近の論文

(1) 自己適応Webアプリケーションシステム:

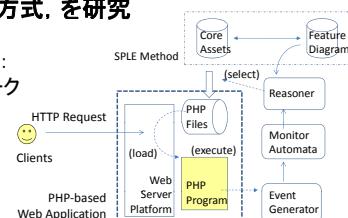
概念アーキテクチャと実現フレームワーク

コンピュータソフトウェア、2012年8月

(2) 実行時干渉の発生確率予測

コンピュータソフトウェア、2013年8月

挑戦的萌芽研究(2011~2014年)



自動デバッガ

Automatic Error Localization Method

不具合検知 → 不具合箇所特定 → 修正

課題: プログラムを対象とした検査技術が進展し、不具合の有無を自動的に調べることが可能になったが、不具合の原因調査に膨大な時間と労力がかかる

方法: プログラム自動検証の方法(SATベース有界モデル検査)を応用して、不具合の原因箇所(root causes)を自動特定する

現状: 既存研究では原因箇所特定ができないCプログラムに適用して成功

共同研究: 総研大(Si-Mohamed LAMRAOUI), 法政大, ニース大

w/design-by-contract

ANSI-C program

SNIPER

Parsing

SSA-format

(static single assignment)

TF

(trace formula)

LLVM

Bounded Model-Checking

$\Phi_{hmc} = \neg(P \wedge TF \Rightarrow Q) = P \wedge \neg TF \wedge \neg Q$

counter-examples

(failing executions)

Path Exploration

$\Phi_{wit} = P \wedge \neg TF \wedge Q$

witness traces

(successful executions)

Error Localization

$\Phi_{el} = EI_{hard} \wedge TF_{weight} \wedge Q_{hard}$

EI (error inducing inputs)

weighted partial MaxSMT Solver