

# Formale Verifikation von SOA-basierten automotiven Software-Systemen

Christian Schwarz  
Universität Koblenz-Landau

Marco Wagner  
Hochschule Heilbronn

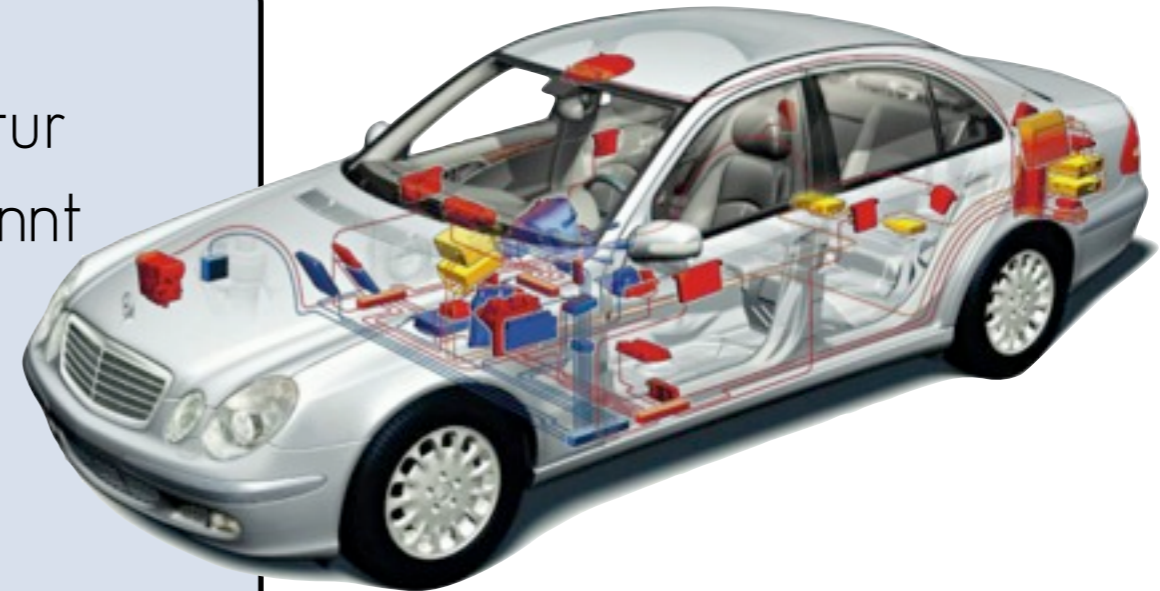
# Verteilte Fahrer-Assistenz-Systeme

## Heutige Fahrer-Assistenz-Systeme

- statische Software- und Systemarchitektur
- Architektur zum Design-Zeitpunkt bekannt

Beispiele:

- Spurerkennung
- Einpark-Assistent



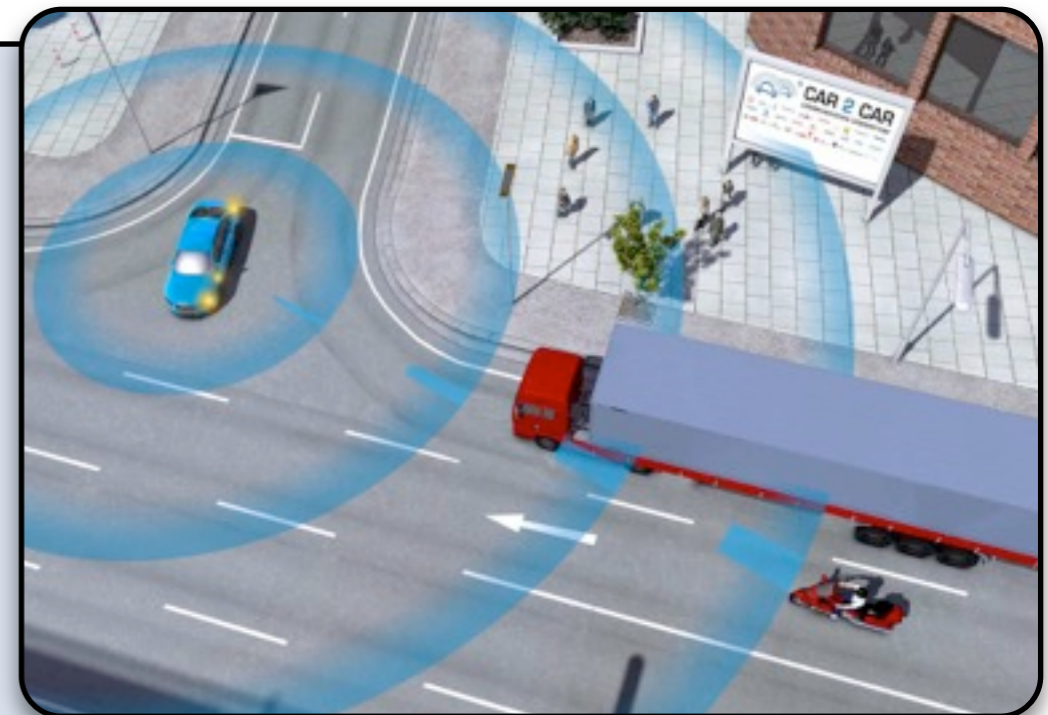
Quelle: Daimler AG

## Zukünftige Fahrer-Assistenz-Systeme

- verteilt auf verschiedene Entitäten
- Systemarchitektur ändert sich zur Laufzeit

Beispiele:

- Car-to-Car Kommunikation
- Car-to-Infrastructure Kommunikation
- FAS für Fahrzeugespanne



Quelle: car-to-car.org

# Fallbeispiel

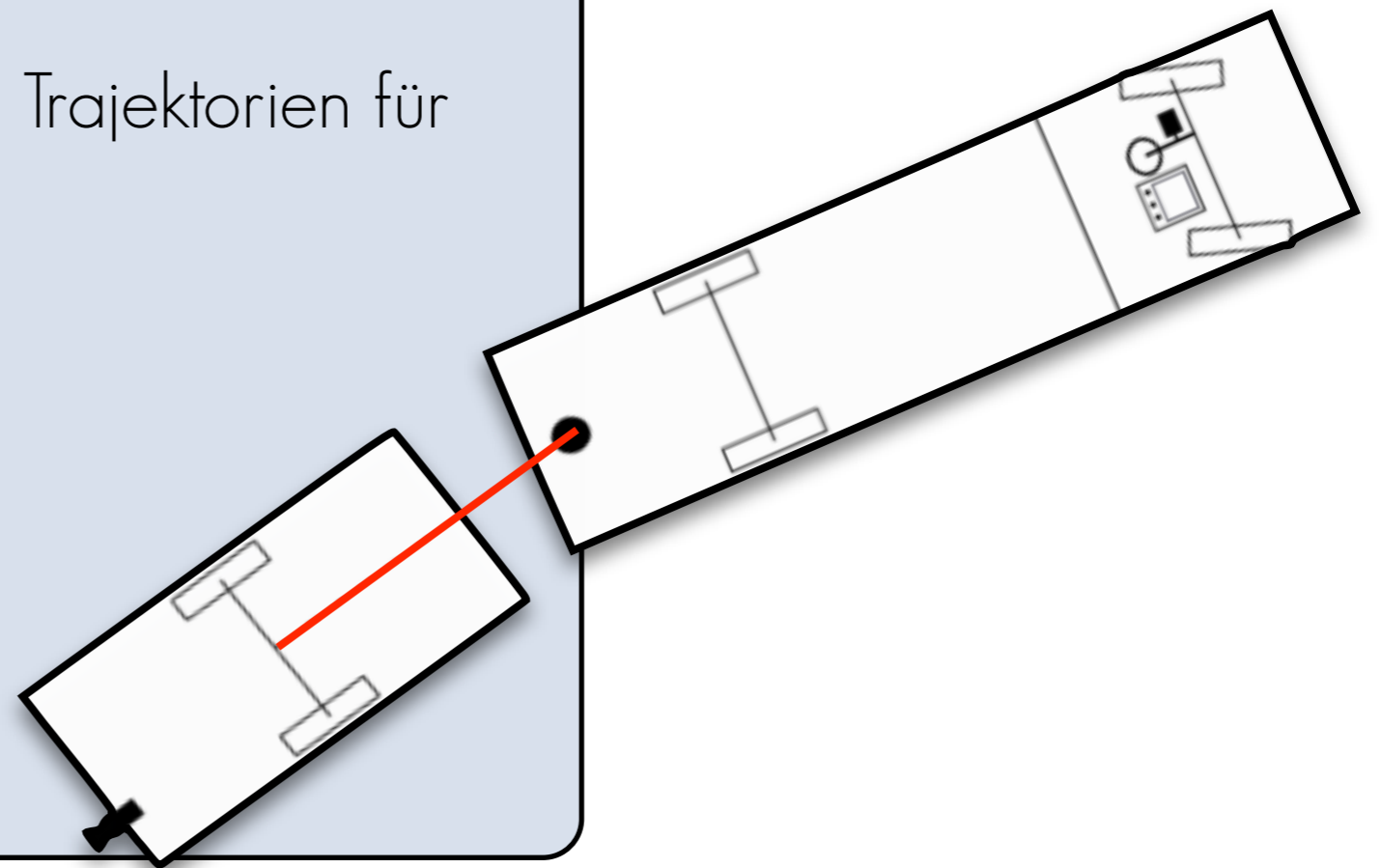
## FAS für das Rückwärtsfahren mit Anhänger



# Fallbeispiel: Komponenten

## FAS für das Rückwärtsfahren mit Anhänger

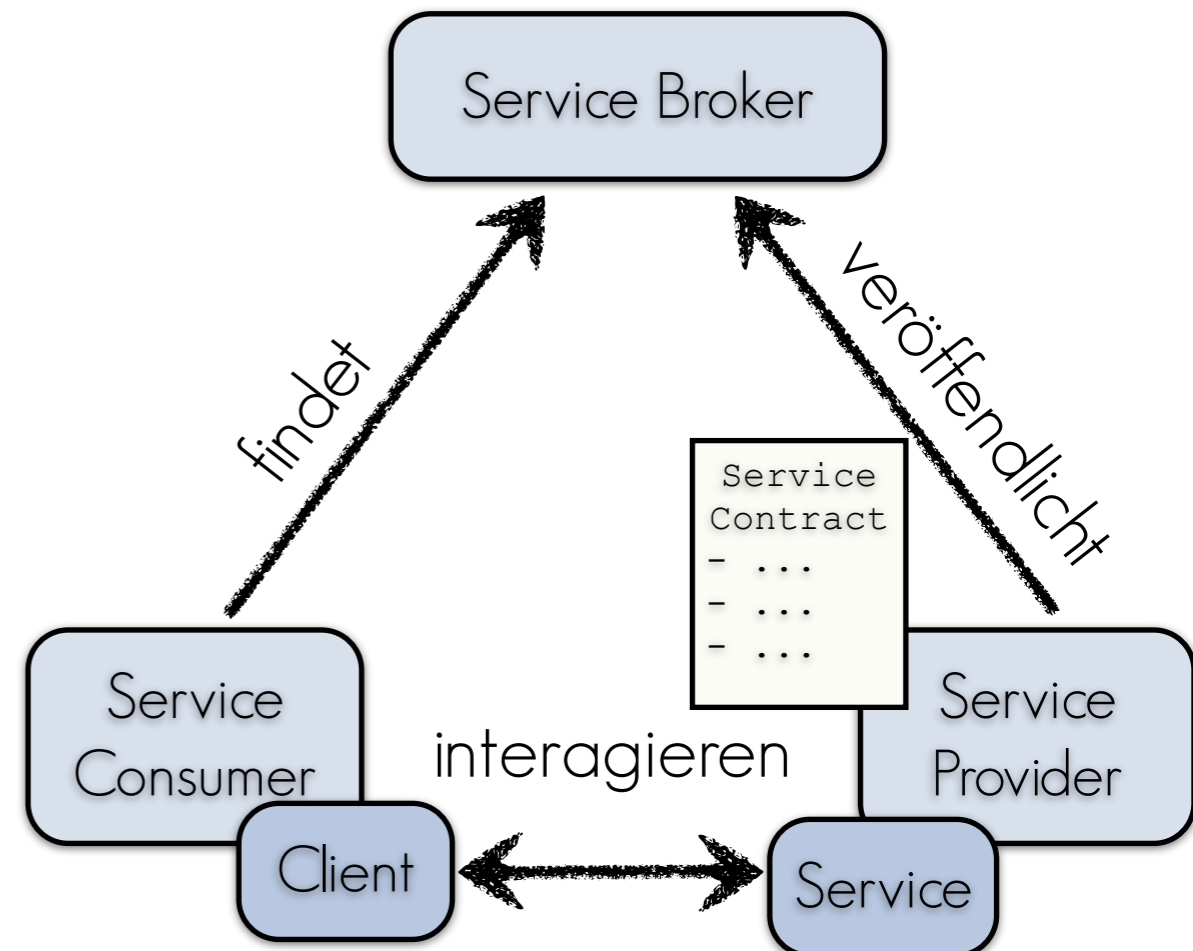
- Sensoren:
  - Lenkwinkelsensor
  - Einknickwinkelsensor
  - Rückfahrkamera
- Assistenzlogik: Berechnung der Trajektorien für
  - Anhänger
  - Fahrzeuggespann
- Ausgabe:
  - Overlay
  - Video-Ausgabe



# Service Orientation

## Service Orientation

- Erleichtert den Umgang mit Verteiltheit und Heterogenität und verbessert Wiederverwendbarkeit
- Implementiert Kopplung mit definierten Schnittstellen
- Erlaubt Dienste zu finden

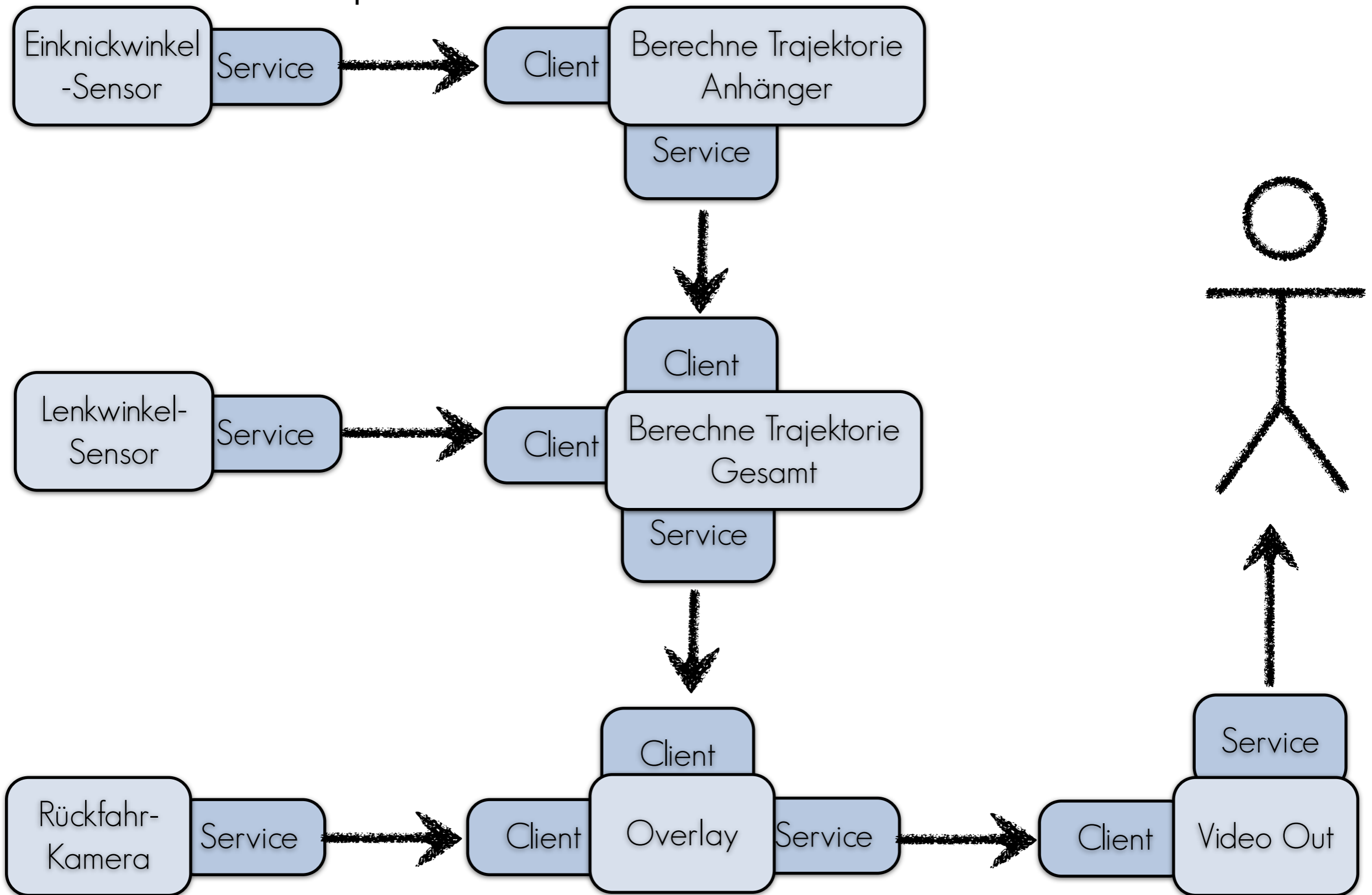


Quelle: w3c.org

## Automatische Re-Orchestrierung

- Automatische Anpassung der Software im Falle einer Systemänderung

# Fallbeispiel: Service-Orientiertes Modell



# Formale Verifikation

## Verifikation

- Sicherheitskritische Systeme müssen validiert werden
- Insbesondere sollten sicherheitskritische Systeme, die zur Laufzeit erzeugt werden zur Laufzeit validiert werden.

## Model Checking

- Vollautomatisches Verfahren
- Überprüft, ob eine gegebene Spezifikation bestimmte, in Temporal-Logik gegebene, Eigenschaften hat (Sicherheit, Deadlock-Free..)
- Generiert im Fehlerfall ein Gegenbeispiel

# Temporale Konsistenz als Sicherheitsbedingung

## Temporale Konsistenz

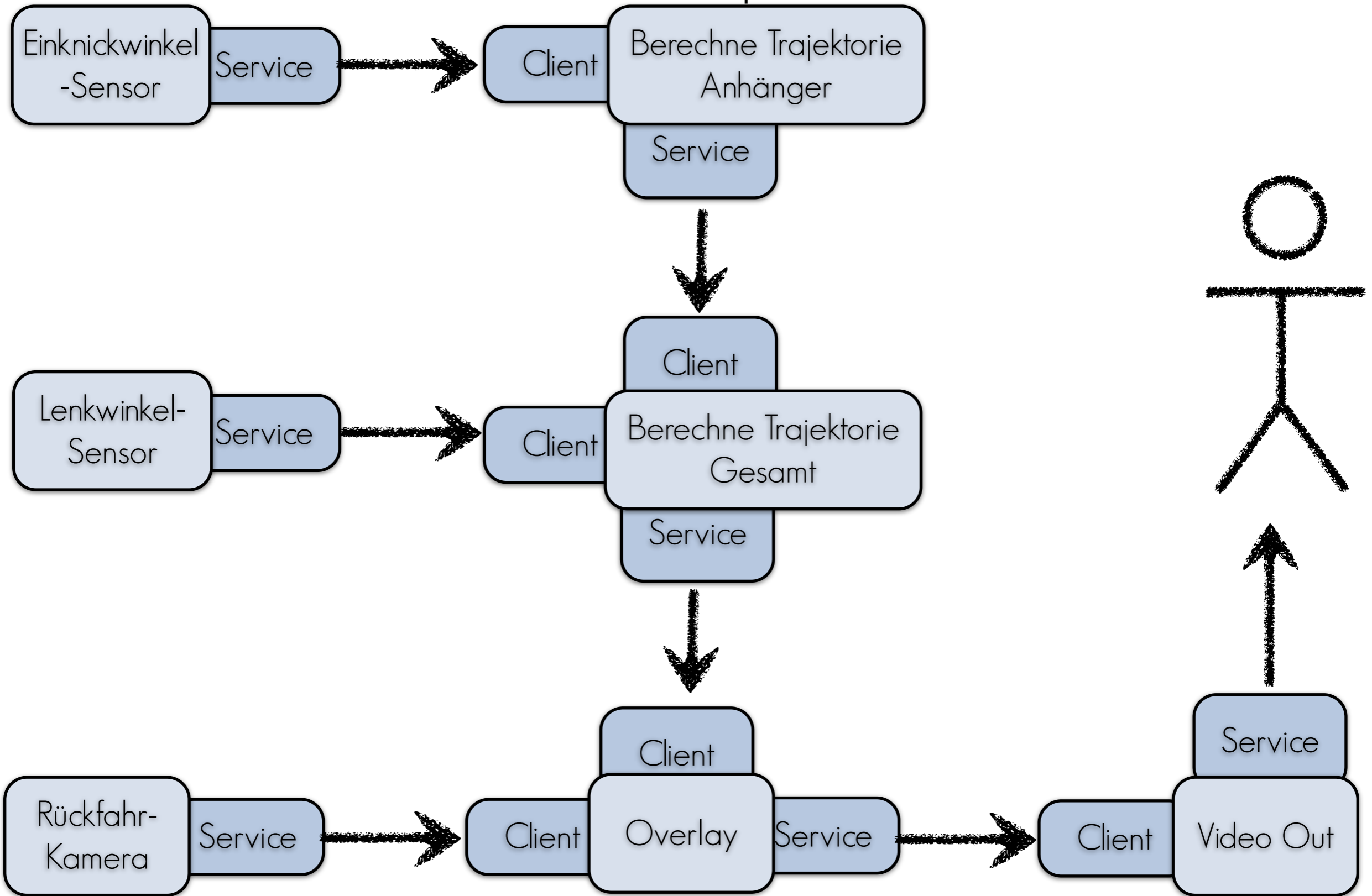
Ein System ist *temporal konsistent* bezüglich  $\Delta t$   
gdw. seine Ausgaben nicht auf Eingaben  
basieren, die älter sind als  $\Delta t$ .

## Fallbeispiel: eine Sicherheitsbedingung

Die vorgestellte Rückfahrassistentz ist sicher, wenn sie  
temporal konsistenz bezüglich 100ms ist.



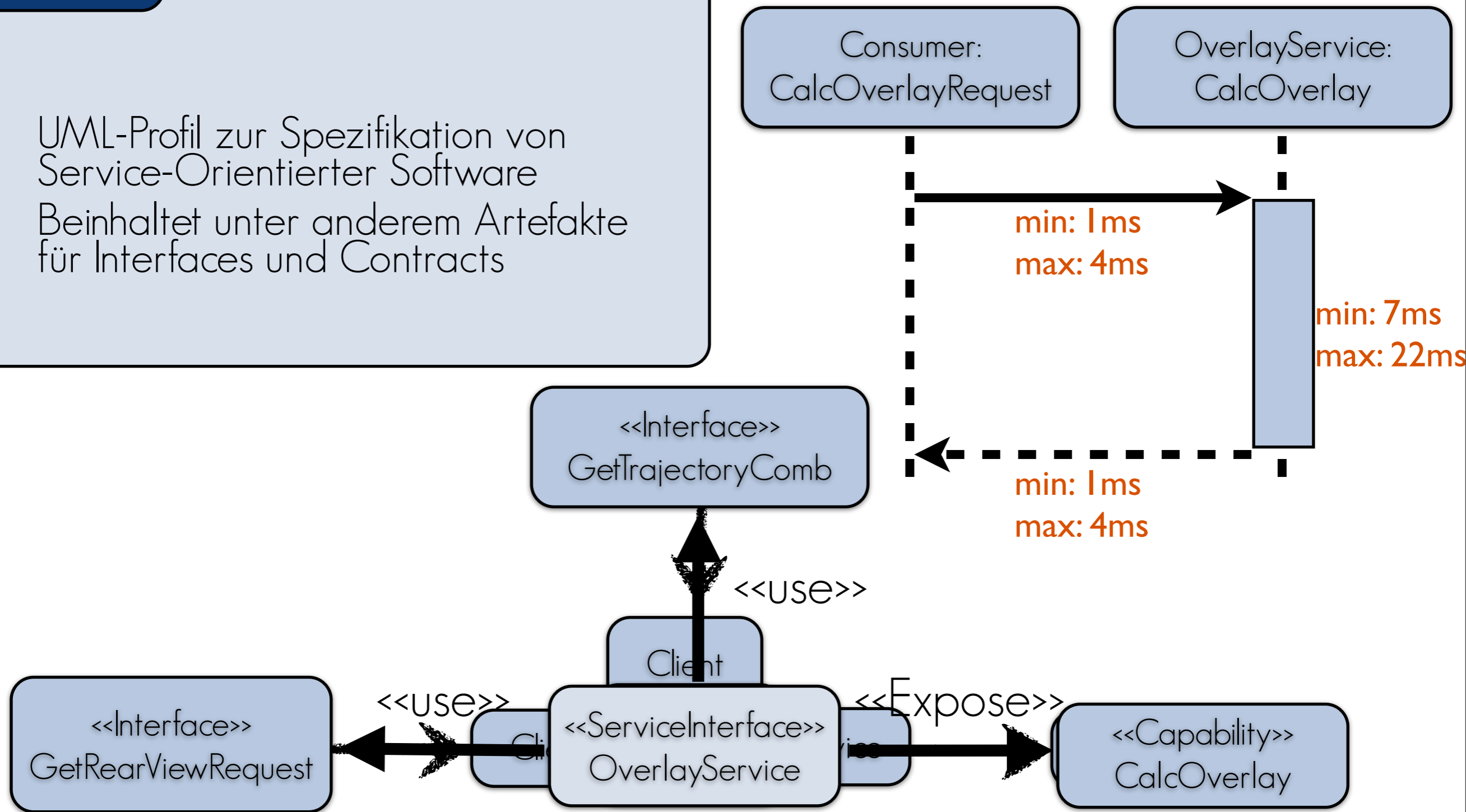
# Fallbeispiel



# Fallbeispiel: SoaML

## SoaML

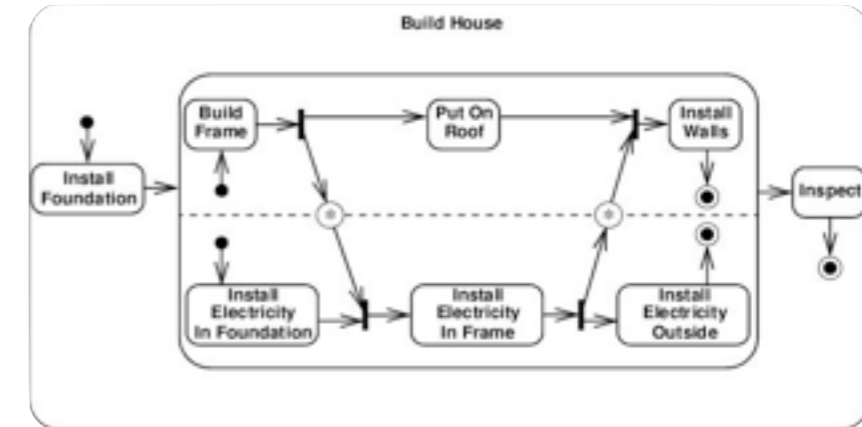
- UML-Profil zur Spezifikation von Service-Orientierter Software
- Beinhaltet unter anderem Artefakte für Interfaces und Contracts



# Hybride Systeme

## Diskrete Systeme

- Diskrete Zustandsübergänge
- Zustandsautomaten, Aktivitätsdiagramme, ...



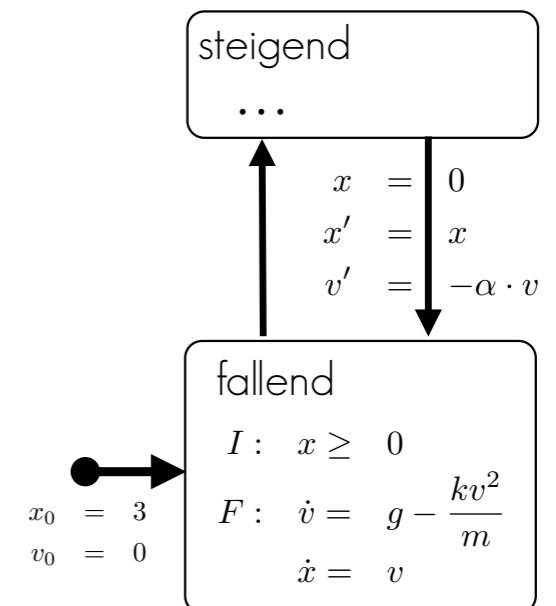
## Physikalische Systeme

- kontinuierliche Zustandsübergänge
- Differentialgleichungen

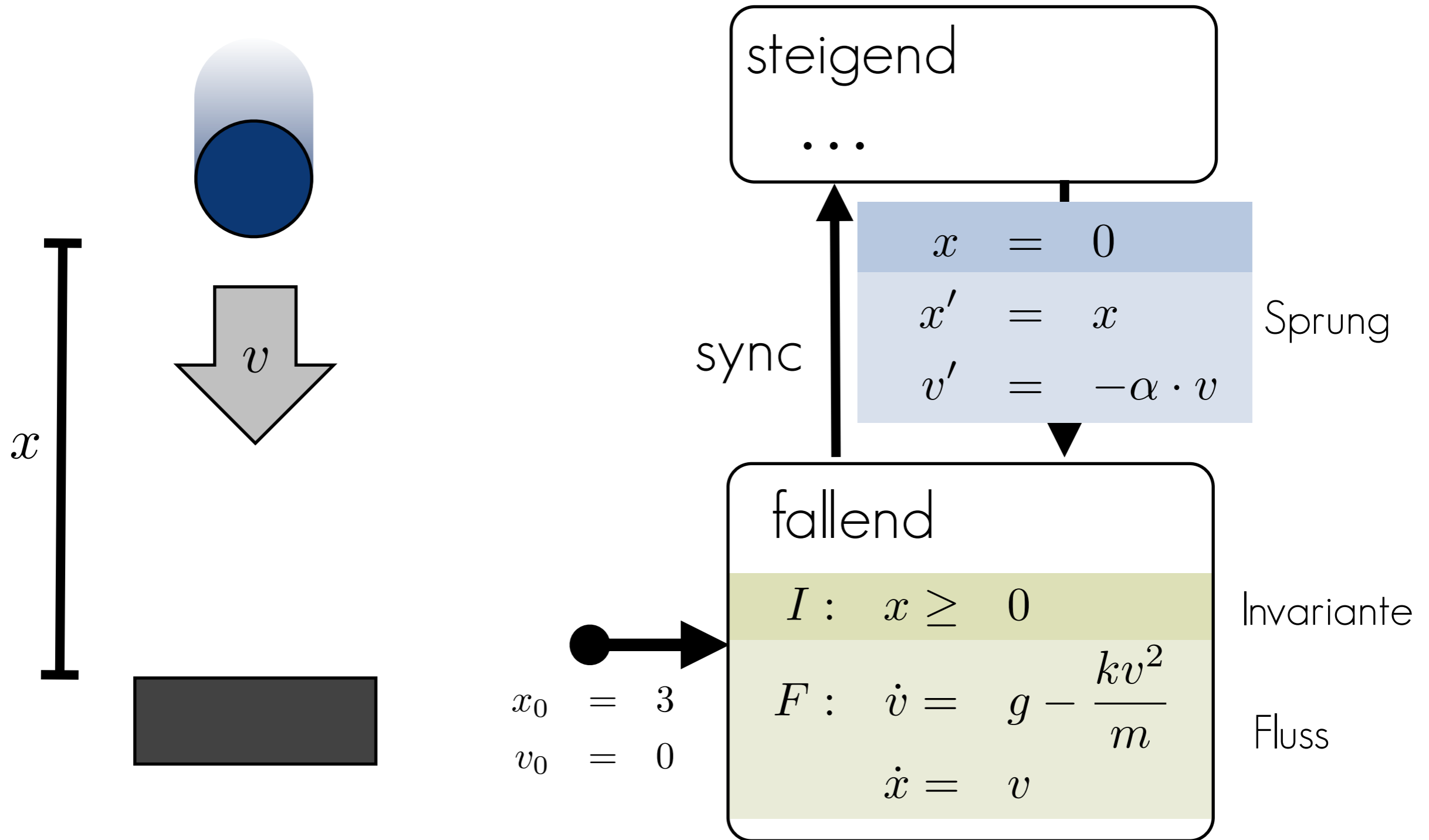
$$\dot{v} = g - \frac{kv^2}{m}$$

## Hybride Systeme

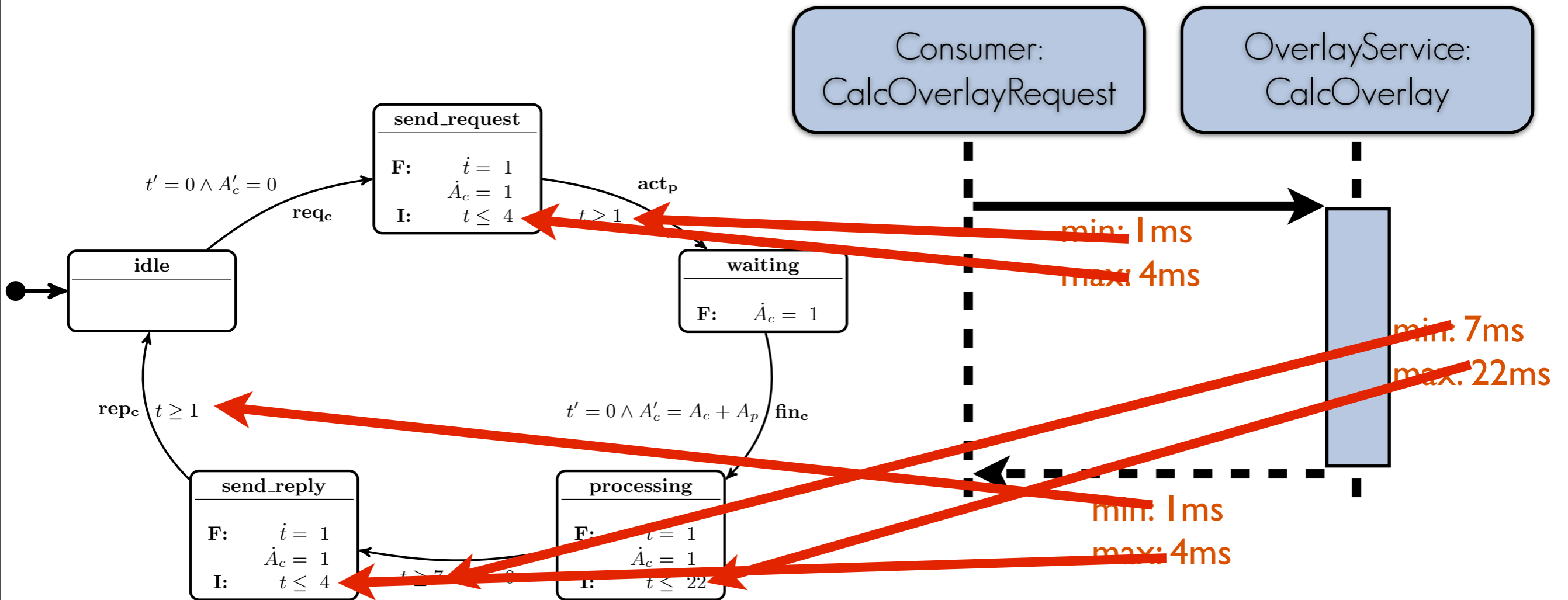
- kontinuierliche und diskrete Zustandsübergänge
- Hybride Automaten



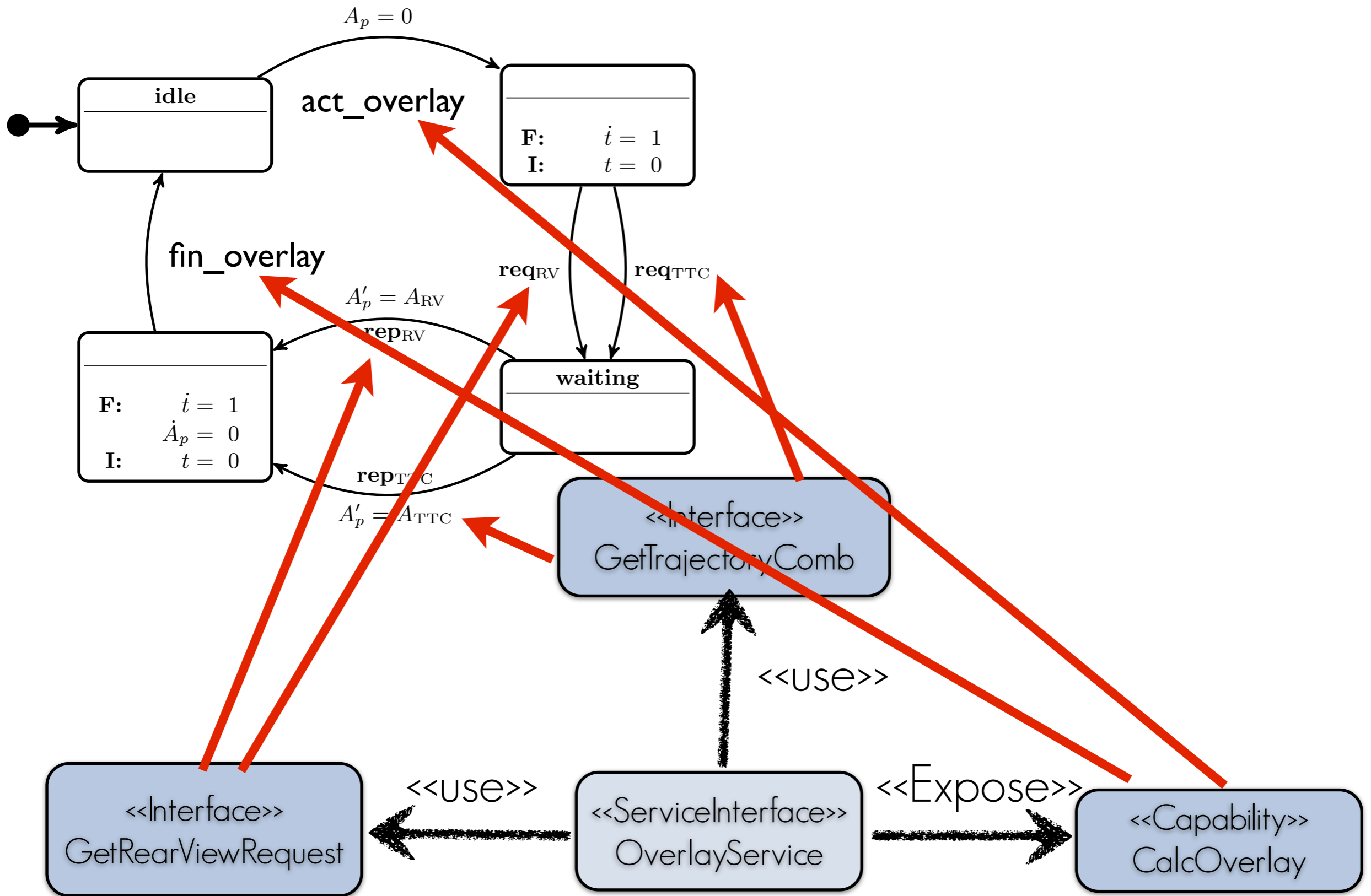
# Hybride Automaten



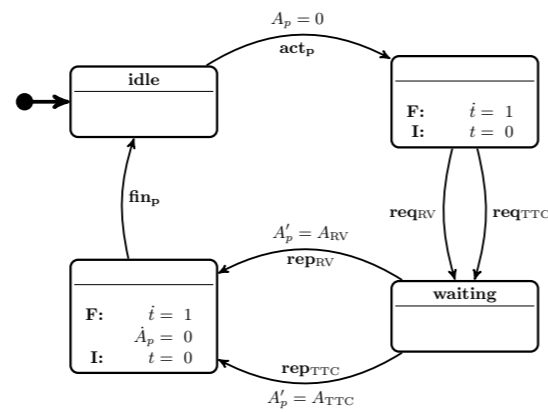
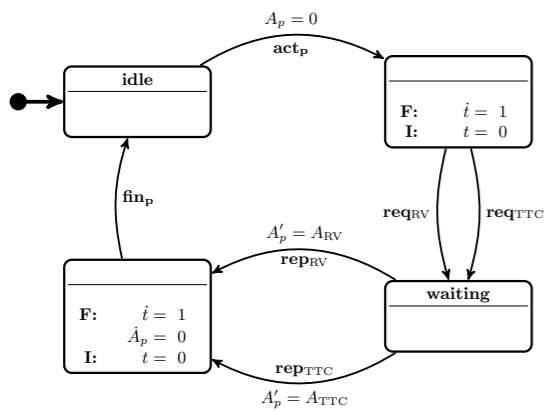
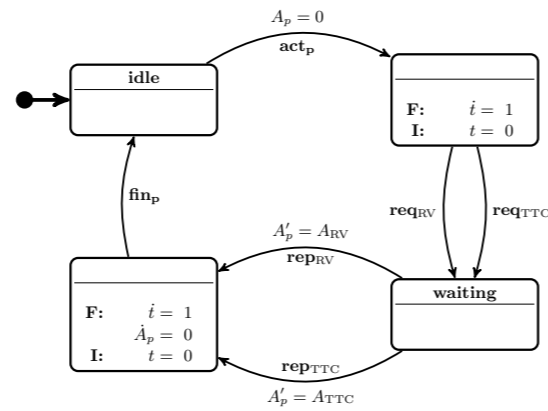
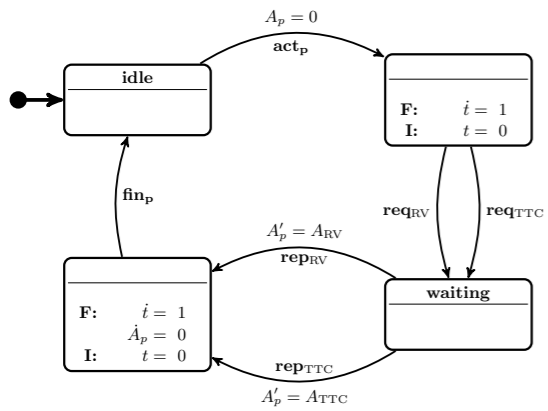
# Transformation of Contracts



# Transformation of Interfaces



# Verifikation

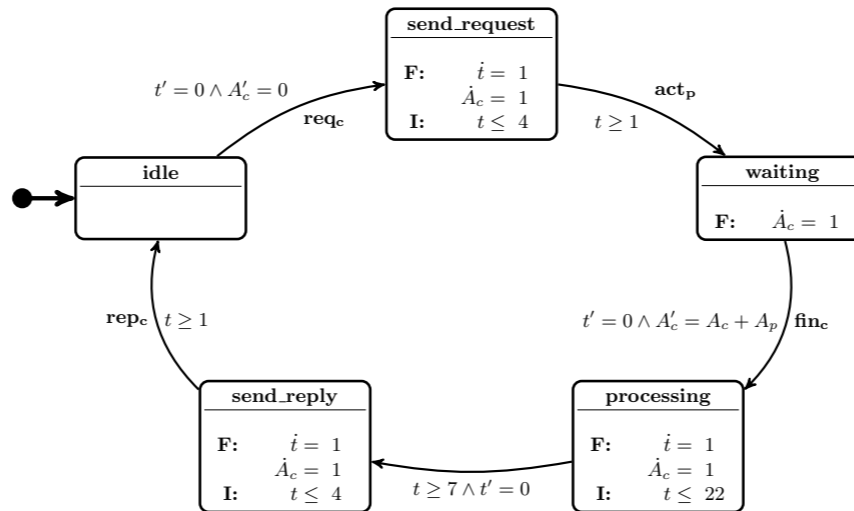
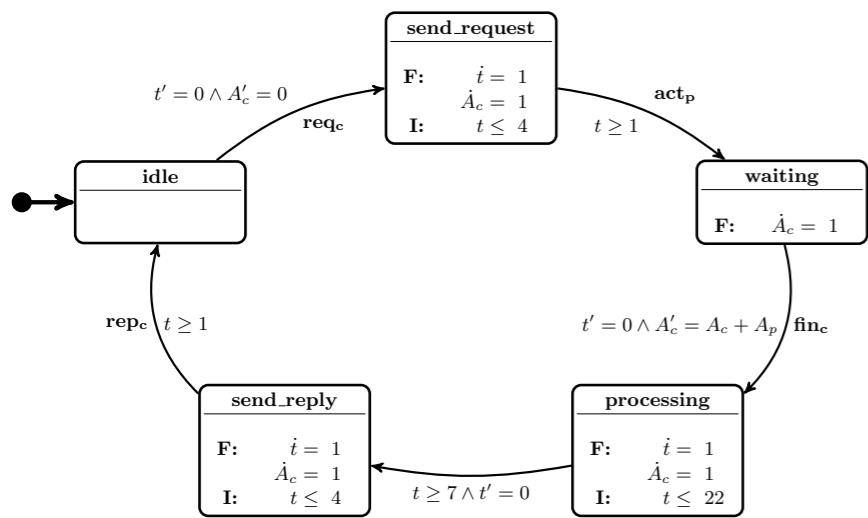


Beweis

Standard-  
Modelchecking-Tools

oder

Gegenbeispiel



# Zukünftige Arbeiten

- Komplexere Sicherheitsbedingungen
- Ausnutzung von Gegenbeispielen für die Orchestrierung



Vielen Dank für Ihre  
Aufmerksamkeit