

# Praktyczne metody weryfikacji

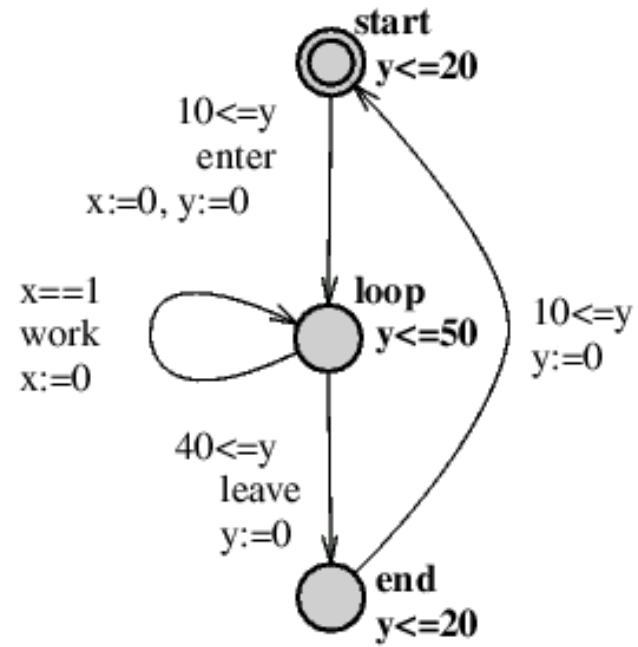
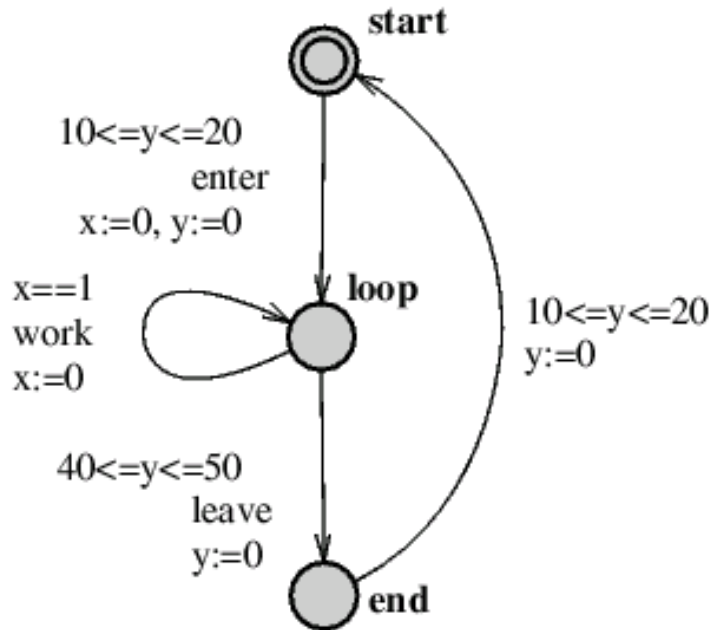
## Wykład 11: Automaty czasowe

## Jak modelować upływ czasu ?

- czas dyskretny lub **ciągły**
- trwanie tranzycji lub **upływ czasu** między tranzycjami
- różne modele:
  - **automaty czasowe**  $\mapsto$  **czasowa struktura Kripkego**
  - czasowe sieci Petri'ego
  - czasowe algebry procesów
- logiki czasowe: **TCTL, TLTL, ...**

# I. Modele czasowe

# Automaty czasowe



[Bengtsson, Yi 2004]

Zegary :  $x \in \mathcal{C}$

Dozory, niezmienniki :  $\Psi(\mathcal{C})$

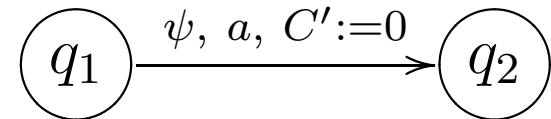
$$\psi ::= x \prec c \mid \psi_1 \wedge \psi_2 \mid x_1 - x_2 \prec c$$

$$\prec \in \{<, \leq, >, \geq\}$$

$$c \in \mathbb{Q}^+ \quad (c \in \mathbb{N})$$

Relacja przejścia  $\rho \subseteq Q \times \Sigma \times \Psi(\mathcal{C}) \times \mathcal{P}(\mathcal{C}) \times Q$

$$\langle q_1, a, \psi, \mathcal{C}', q_2 \rangle \in \rho$$



Słowo czasowe :  $\langle t_1, a_1 \rangle \langle t_2, a_2 \rangle \dots$  (żywotność)

nie-Zeno :  $\sum_i t_i$  nieograniczony

Wartościowanie zegarów :  $v \in (\mathbb{R}^+)^{\mathcal{C}}$   $\forall x \in \mathcal{C}. v_0(x) = 0$

Bieg automatu :  $\langle q_0, v_0 \rangle \xrightarrow{t_1} \langle q_0, v_0 + t_1 \rangle \xrightarrow{a} \langle q_1, v_1 \rangle \xrightarrow{t_2} \dots$

$v_0 \models \text{niezm}(q_0)$        $v_0 + t_1 \models \text{niezm}(q_0)$        $v_1 \models \text{niezm}(q_1)$

$\langle q_0, a, \psi, \mathcal{C}', q_1 \rangle \in \rho$        $v_0 + t_1 \models \psi$        $v_1 = (v_0 + t_1)[\mathcal{C}' := 0]$

## Warianty:

- bez niezmienników
- bez dozorów postaci  $x_i - x_j \prec c$
- bez etykiet

2 rodzaje tranzycji:  $\rightarrow$  i  $\overset{t}{\rightsquigarrow}$

**Blokada:** nie istnieje  $t$  t. że

$$\langle q, v \rangle \xrightarrow{t} \langle q, v + t \rangle \xrightarrow{a}$$

**Blokada czasowa:** dodatkowo, nie istnieje  $t > 0$  t. że

$$\langle q, v \rangle \xrightarrow{t} \langle q, v + t \rangle$$

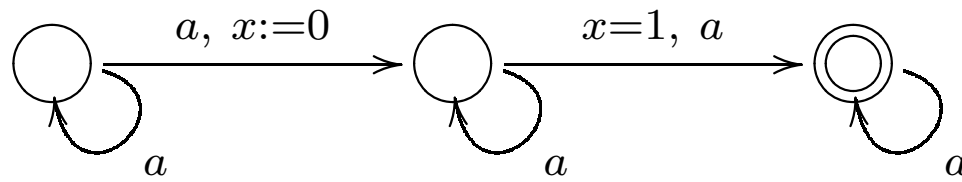
**Pilność** (niezmienniki)



automaty	pustość	uniwersalność
bezczasowe	NLOGSPACE	PSPACE
czasowe	PSPACE	nierozstrzygalna

- $L(A) \subseteq L(B)$
- tylko 1 zegar
- słowa skończone lub  $\omega$ -słowa

Brak uzupełnienia :



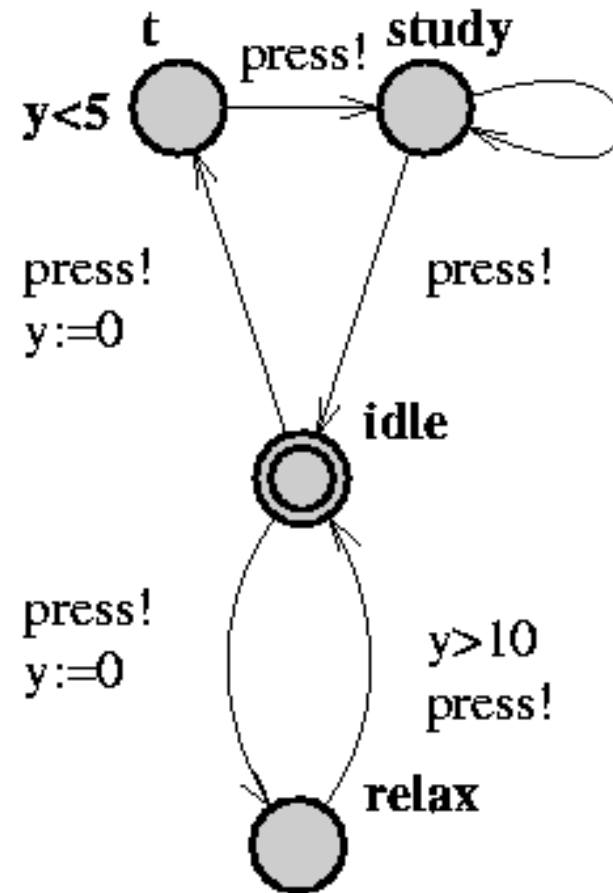
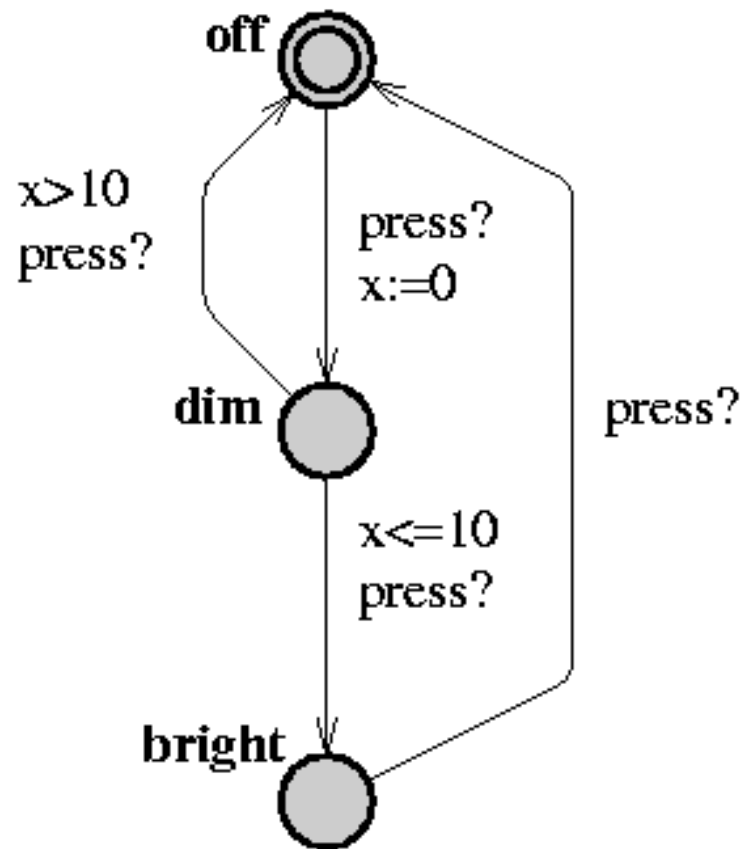
$L(\mathcal{A}_1) \cap L(\mathcal{A}_2)$  ?

## M(A)

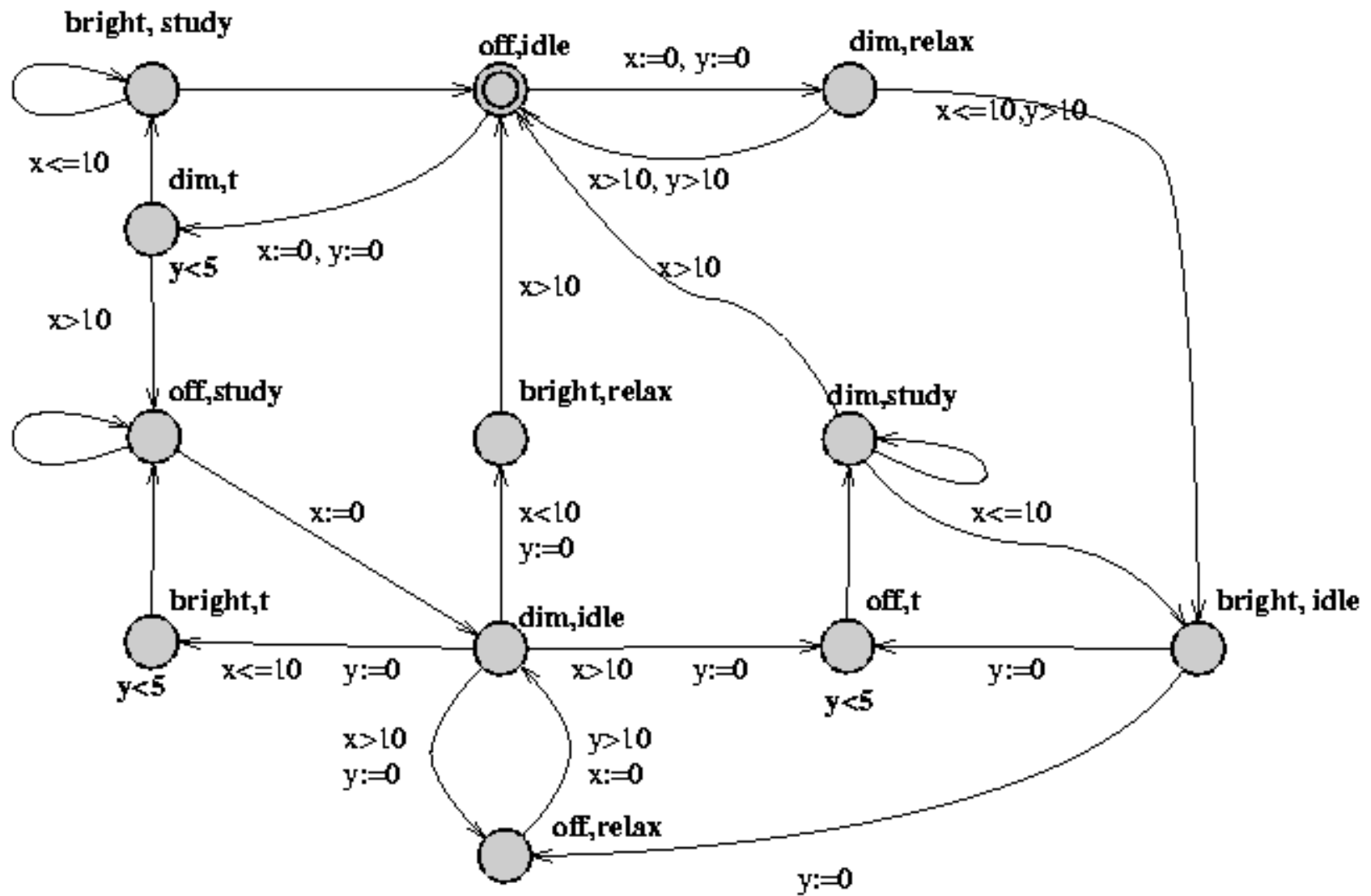
- stany:  $\langle q, v \rangle \in Q \times (\mathbb{R}^+)^c$
- stany pocz.:  $\langle q_0, v_0 \rangle$
- tranzycje:  $\langle q, v \rangle \overset{t}{\rightsquigarrow} \langle q, v + t \rangle$        $\langle q, v \rangle \overset{a}{\rightarrow} \langle q', v' \rangle$
- $L(\langle q, v \rangle) = L(q) \cup \{\psi : v \models \psi\}$

**determinizm:**  $s \overset{t}{\rightsquigarrow} s', s \overset{t}{\rightsquigarrow} s'' \implies s' = s''$

**gęstość:**  $s \overset{t_1+t_2}{\rightsquigarrow} s' \iff \exists s''. s \overset{t_1}{\rightsquigarrow} s'' \overset{t_2}{\rightsquigarrow} s'$



[Bengtsson, Yi 2004]



[Bengtsson, Yi 2004]

## II. Regiony i strefy

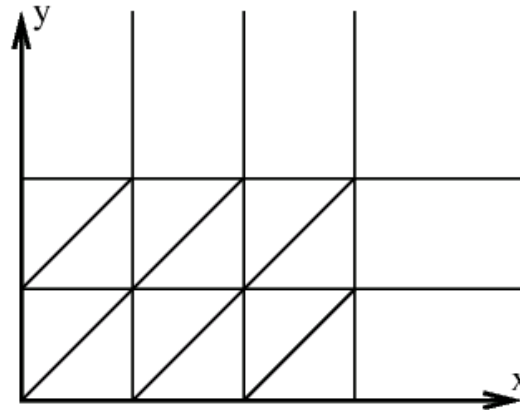
$$v \sim w \iff$$

$$- \text{ albo } v(x) > c_x \text{ i } w(x) > c_x \text{ albo } \lfloor v(x) \rfloor = \lfloor w(x) \rfloor$$

$$- v(x) \leq c_x \implies (\langle v(x) \rangle = 0 \iff \langle w(x) \rangle = 0)$$

$$- v(x) \leq c_x \text{ i } v(y) \leq c_y \implies$$

$$(\langle v(x) \rangle \leq \langle v(y) \rangle \iff \langle w(x) \rangle \leq \langle w(y) \rangle)$$

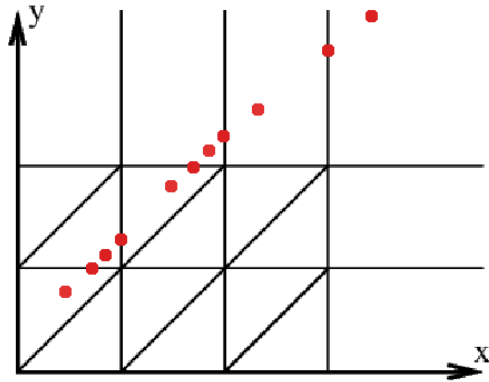


[Bengtsson, Yi 2004]

Liczba regionów:

$$\leq |\mathcal{C}|! \cdot 2^{|\mathcal{C}|-1} \cdot \left( \prod_{x \in \mathcal{C}} (2 \cdot c_x + 2) \right) = \mathcal{O}(2^{(|\mathcal{C}| \cdot \log(|\mathcal{C}| \cdot c_{\max}))})$$

$r \rightsquigarrow r'$



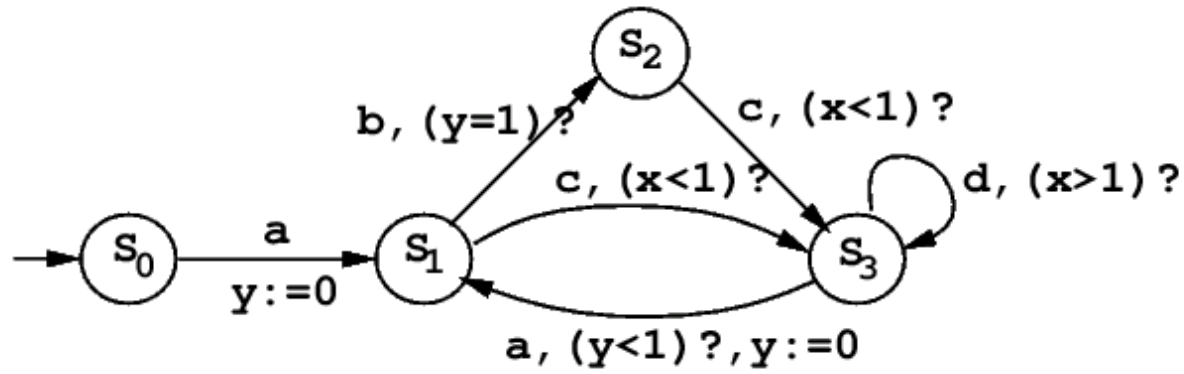


## Automat „regionowy” $R(\mathcal{A})$

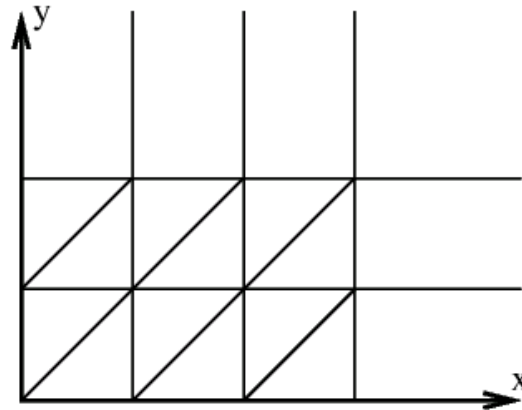
- stany:  $(q, r)$
- tranzycje:  $(q_1, r_1) \xrightarrow{a} (q_2, r_2) \iff \exists r, \langle q_1, a, \psi, \mathcal{C}', q_2 \rangle \in \rho$ 
  - $r_1 \rightsquigarrow r$
  - $r \models \psi \quad (r \subseteq \psi)$
  - $r_2 = r[\mathcal{C}' := 0]$

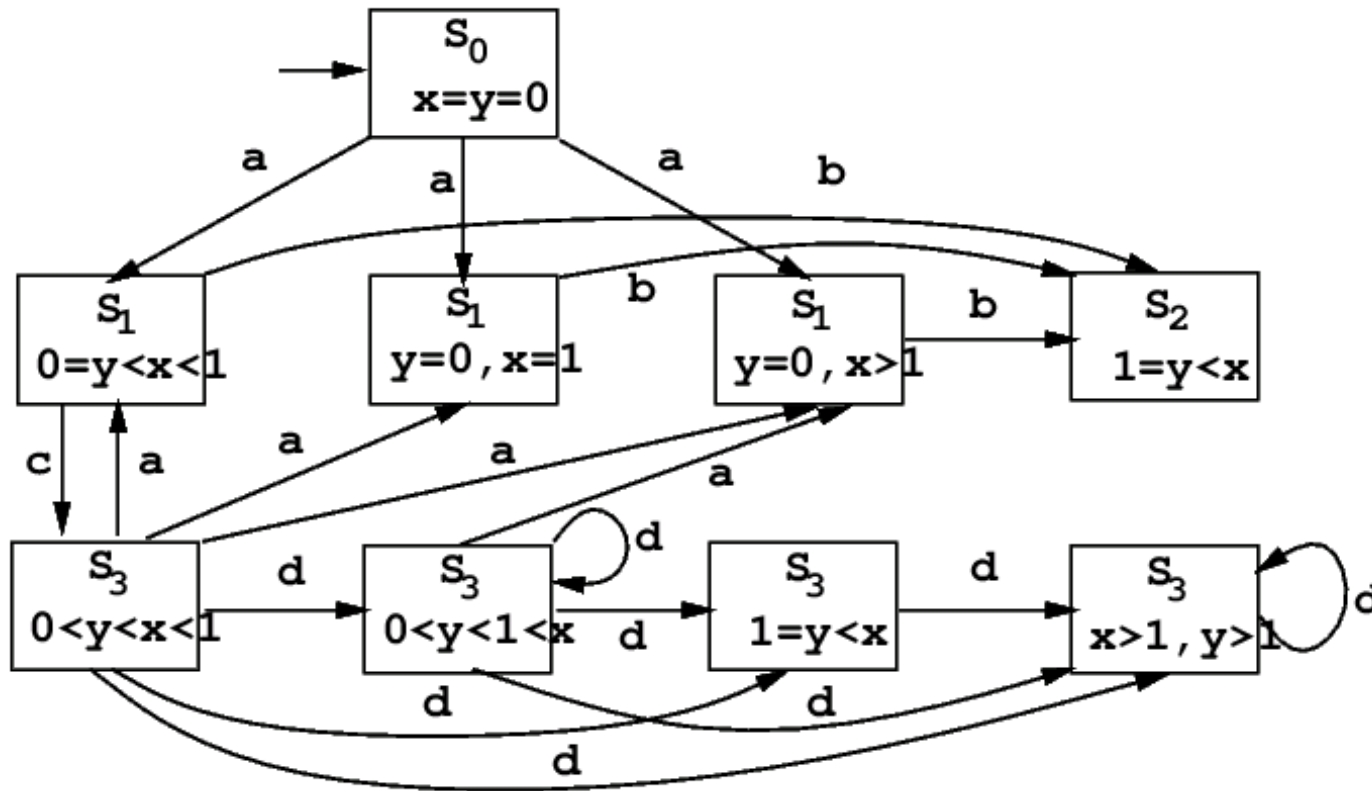
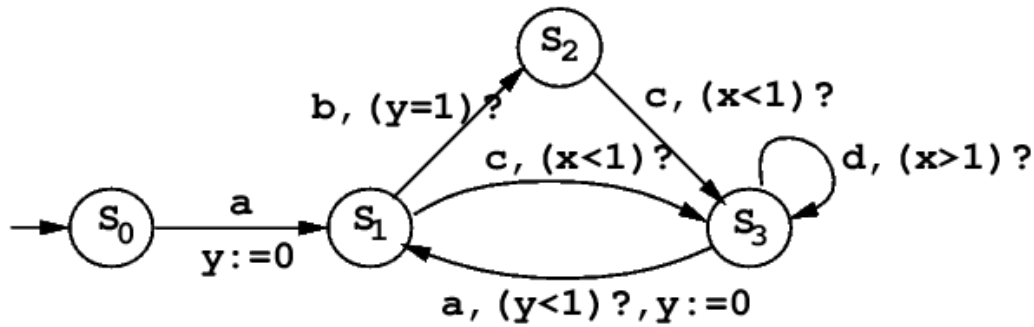
automat „symboliczny”

$$L(R(\mathcal{A})) = \text{untime}(L(\mathcal{A}))$$



[Alur, Dill 1994]



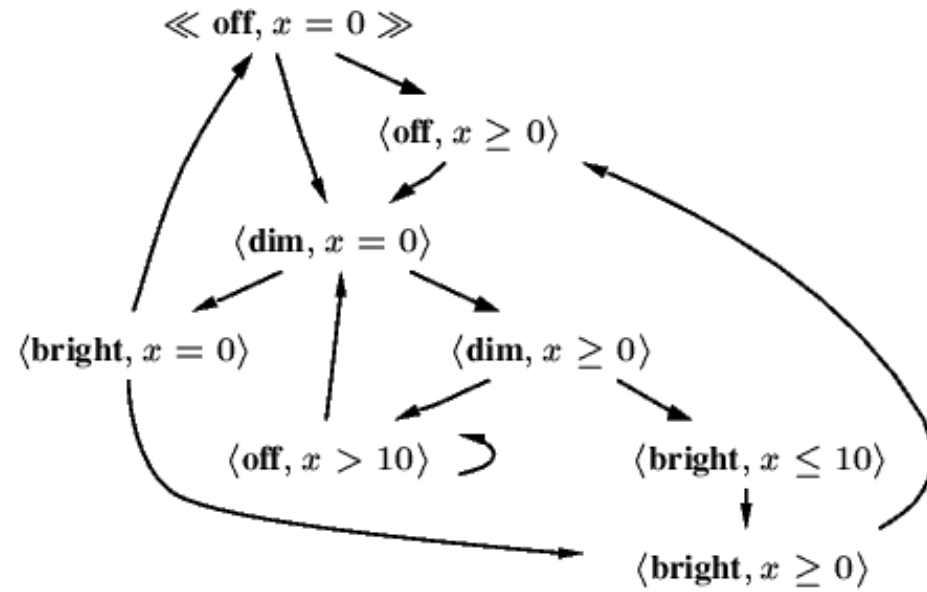
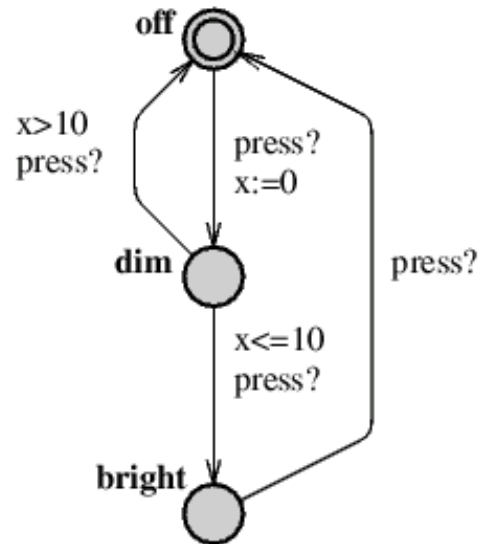


[Alur, Dill 1994]

## Automat „strefowy” $Z(A)$

- stany:  $(q, \psi)$
- tranzycje:
  - $(q, \psi) \rightsquigarrow (q, \psi \rightsquigarrow \wedge \text{niezm}(q))$
  - $(q_1, \psi_1) \xrightarrow{a} (q_2, (\psi_1 \wedge \psi)[\mathcal{C}' := 0] \wedge \text{niezm}(q_2))$   
jeśli  $\langle q_1, a, \psi, \mathcal{C}', q_2 \rangle \in \rho$

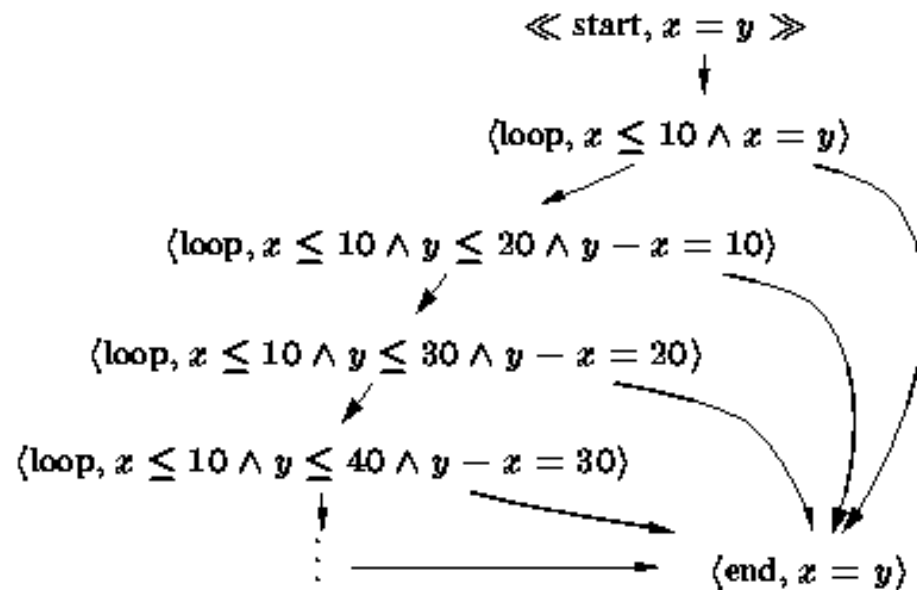
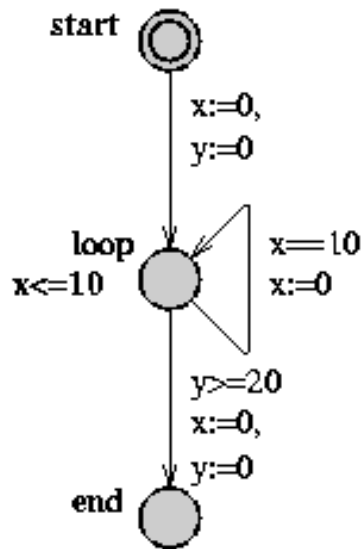
$Z(\mathcal{A})$



[Bengtsson, Yi 2004]

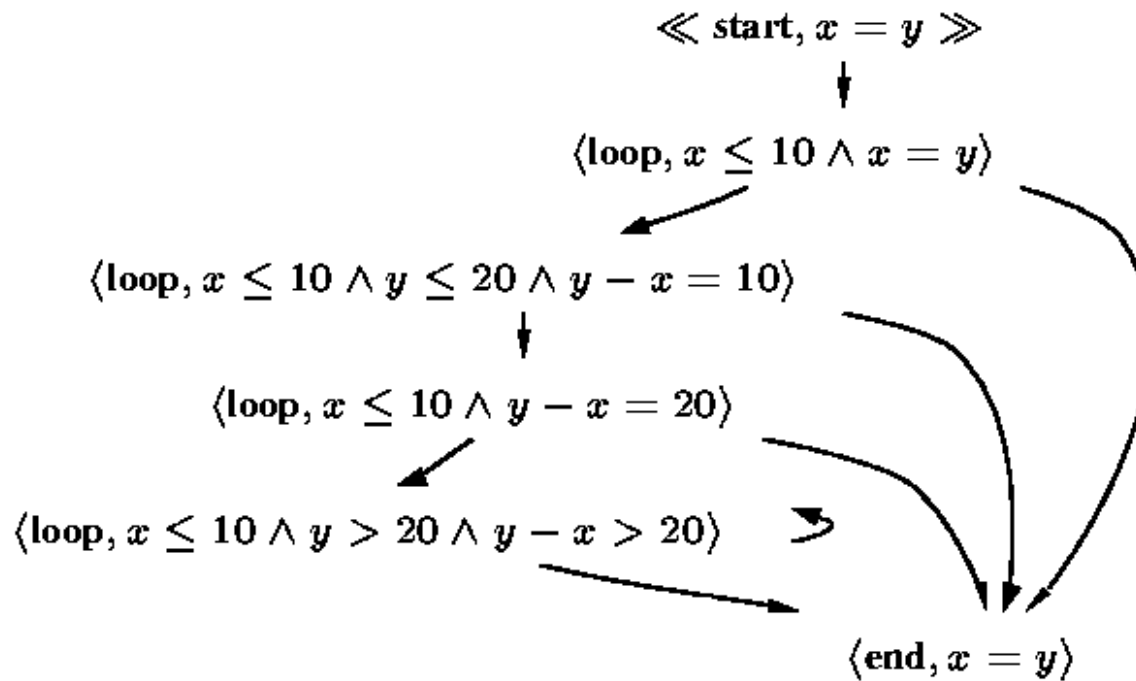
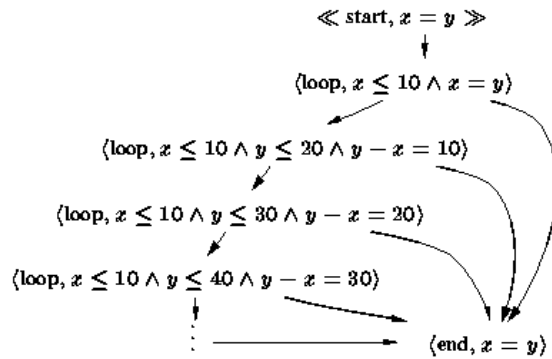
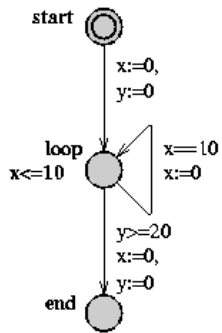
$R(\mathcal{A})$  ma  $> 50$  stanów !

$Z(\mathcal{A})$  o nieskończenie wielu stanach



[Bengtsson, Yi 2004]

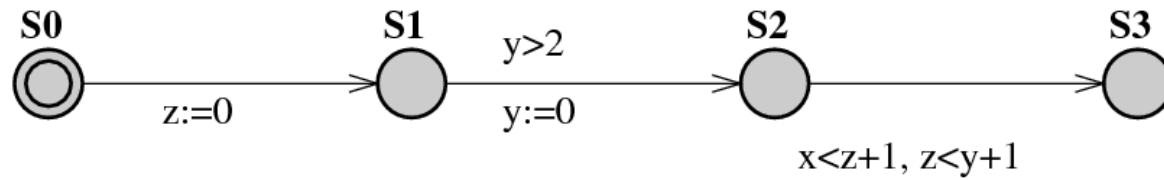
# Przykład – po znormalizowaniu



[Bengtsson, Yi 2004]

normalizacja nie zawsze jest poprawna! (dozory różnicowe)

# Niepoprawność normalizacji



[Bengtsson, Yi 2004]

$$\langle S_2, x - y > 2 \wedge x > 2 \rangle \xrightarrow{\text{normalizacja}} \langle S_2, x - y > 1 \wedge x > 1 \rangle$$



# I. Logiki czasowe

## M(A)

- stany:  $\langle q, v \rangle \in Q \times (\mathbb{R}^+)^c$
- stany pocz.:  $\langle q_0, v_0 \rangle$
- tranzycje:  $\langle q, v \rangle \overset{t}{\rightsquigarrow} \langle q, v + t \rangle$        $\langle q, v \rangle \overset{a}{\rightarrow} \langle q', v' \rangle$
- $L(\langle q, v \rangle) = L(q) \cup \{\psi : v \models \psi\}$

**determinizm:**  $s \overset{t}{\rightsquigarrow} s', s \overset{t}{\rightsquigarrow} s'' \implies s' = s''$

**gęstość:**  $s \overset{t_1+t_2}{\rightsquigarrow} s' \iff \exists s''. s \overset{t_1}{\rightsquigarrow} s'' \overset{t_2}{\rightsquigarrow} s'$

Rozszerzamy CTL\*<sub>-X</sub>

formuły stanowe:

$s \models \phi$

$$\phi ::= p \mid \neg\phi \mid \phi_1 \wedge \phi_2 \mid \mathbf{E} \psi$$

formuły ścieżkowe:

$\Pi \models \psi$

$$\psi ::= \phi \mid \neg\psi \mid \psi_1 \wedge \psi_2 \mid \psi_1 \mathbf{U}_I \psi_2$$

 $I$  – przedział

$$\text{np. } \prec c, \quad \prec \in \{<, \leq, >, \geq, =\}$$

$$M \models \phi \quad M(\mathcal{A}) \models \phi \quad \mathcal{A} \models \phi$$

ścieżka:  $\Pi = s_0 \xrightarrow{t_0} s'_0 \xrightarrow{a_0} s_1 \xrightarrow{t_1} s'_1 \xrightarrow{a_1} \dots$  ( $\sum_i t_i$  nieogr.)

sygnał:  $\Pi = \cdot \xrightarrow{a_0} t_0 \xrightarrow{a_1} t_0 + t_1 \dots$

$s_0 \models \phi_1 \mathbf{U}_I \phi_2$  wtw gdy  $\exists \Pi$  j. w.,  $t \in I$ .

$$\Pi^t \models \phi_2 \wedge \forall 0 < t' < t. \Pi^{t'} \models \phi_1$$

**Uwaga:** kwantyfikacja po  $t \in \mathbb{R}^+$

TLTL (MTL):

$$\mathbf{G} (p \implies \mathbf{F}_{=1} q)$$

$$\mathbf{F}_{\leq 10} p \wedge \mathbf{F}_{\geq 5} p$$

$$\mathbf{F}_{\langle 5,10 \rangle} p$$

$$\mathbf{G} \mathbf{F}_{\leq 1} p$$

TCTL:

$$\mathbf{AG} (p \implies \mathbf{AF}_{\leq 3} q)$$

$$\mathbf{AG} (p \implies \mathbf{AF} q \wedge x \leq 3)$$

$\phi \in \dots$	$M \models \phi$	spełnialność $\phi$
LTL	PSPACE	PSPACE
CTL	P	EXPTIME

$\phi \in \dots$	$M(\mathcal{A}) \models \phi$	spełnialność $\phi$
TLTL (MTL)	nierozstrzygalna	nierozstrzygalna
TCTL	PSPACE	nierozstrzygalna

- TLTL: punktualność (MITL)
- TLTL: słowa skończone lub  $\omega$ -słowa
- TLTL: semantyka punktowa
- TCTL: 1 lub 2 zegary

TLTL:

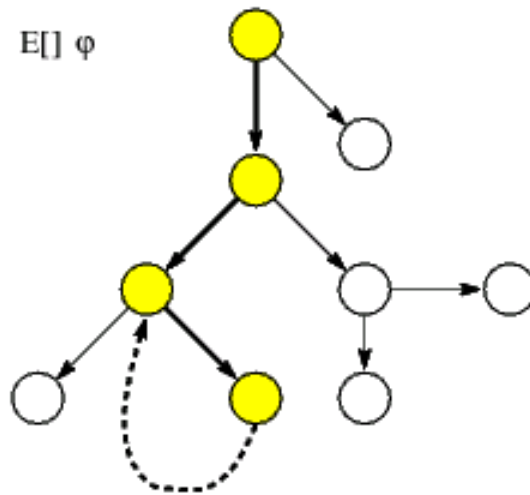
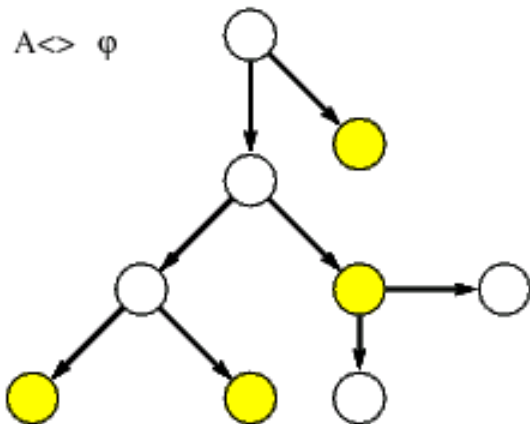
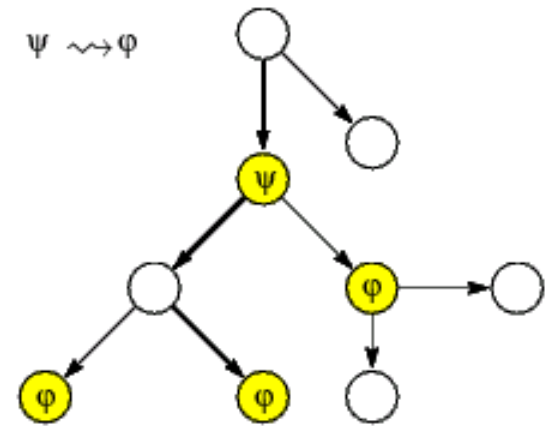
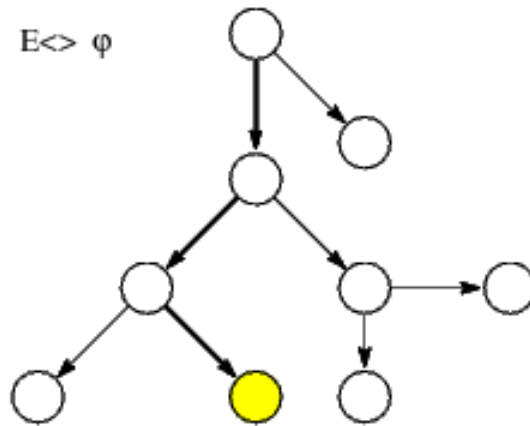
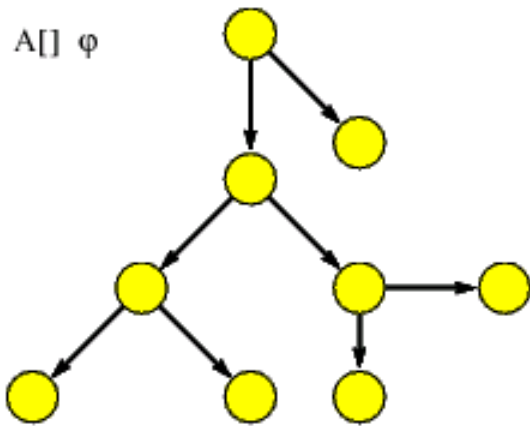
$$\mathbf{G} (p \implies x. \mathbf{F} (q \wedge y. \mathbf{F} (r \wedge y < 5 \wedge x \leq 10)))$$

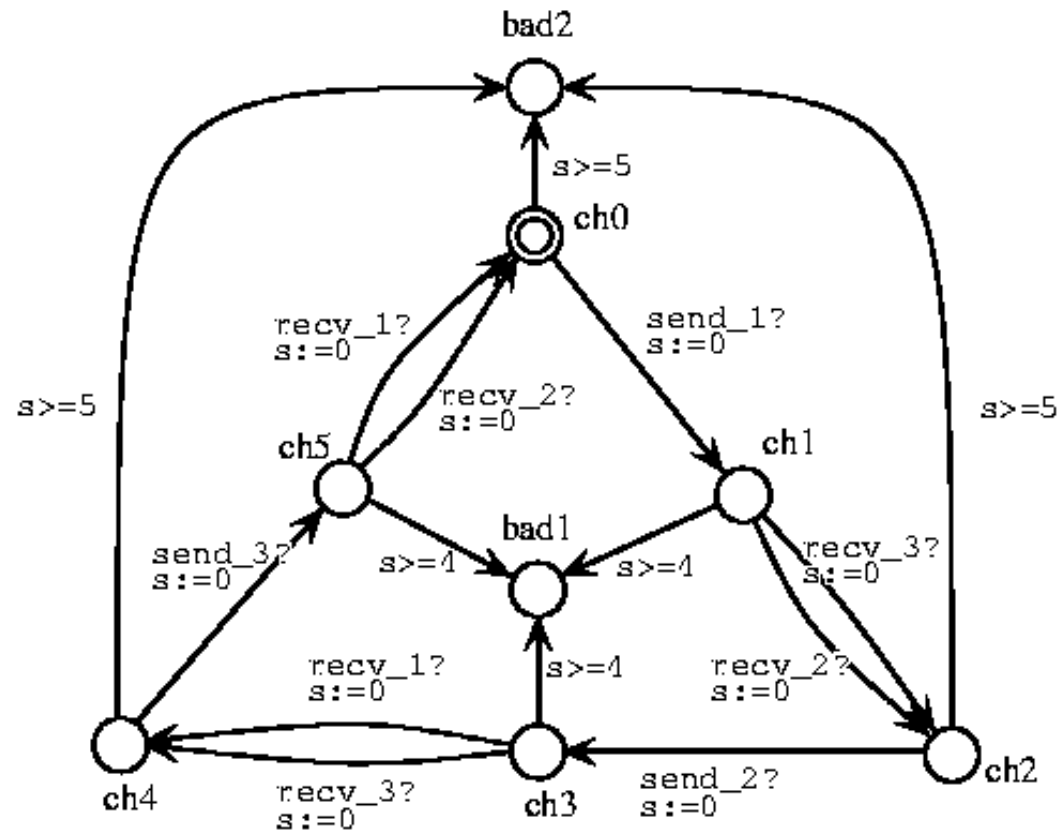
$$x. \mathbf{F} (p \wedge x \leq 1 \wedge \mathbf{G} (x \leq 1 \implies p))$$

TCTL:

$$\mathbf{EF} x. (p \wedge \mathbf{EF} (q \wedge \mathbf{EF} (r \wedge x < 5)))$$







```

PASSED:= {}
WAIT:= {(l0, D0)}
repeat
  begin
    get (l, D) from WAIT
    if (l, D) ⊨ φ then return “YES”
    else if D ⊈ D' for all (l, D') ∈ PASSED then
      begin
        add (l, D) to PASSED      (*)
        NEXT:={ (ls, Ds) : (l, D) ~> (ls, Ds) ∧ Ds ≠ ∅ }
        for all (ls', Ds') in NEXT do
          put (ls', Ds') to WAIT
        end
      end
    end
  until WAIT={ }
return “NO”

```

[Bengtsson, Yi 2004]

# II. DBMs

# Difference-Bound Matrix

DBM = reprezentacja strefy

$$x_i - x_j \prec_{ij} c_{ij}$$

$$\prec_{ij} \in \{<, \leq\}$$

$$x_i - x_j \prec_{ij} c_{ij}$$

$$\mapsto -c_{ji} \prec_{ji} x_i - x_j \prec_{ij} c_{ij}$$

$$x_j - x_i \prec_{ji} c_{ji}$$

$$x_i - 0 \prec_{i0} c_{i0}$$

$$\mapsto -c_{0i} \prec_{0i} x_i \prec_{i0} c_{i0}$$

$$0 - x_i \prec_{0i} c_{0i}$$

strefa:

$$\{x < 20, y \leq 20, y - x = 10, \dots\}$$

$$\{x - 0 < 20, y - 0 \leq 20, y - x \leq 10, x - y \leq -10, 0 - z < 5\}$$

macierz ją reprezentująca:

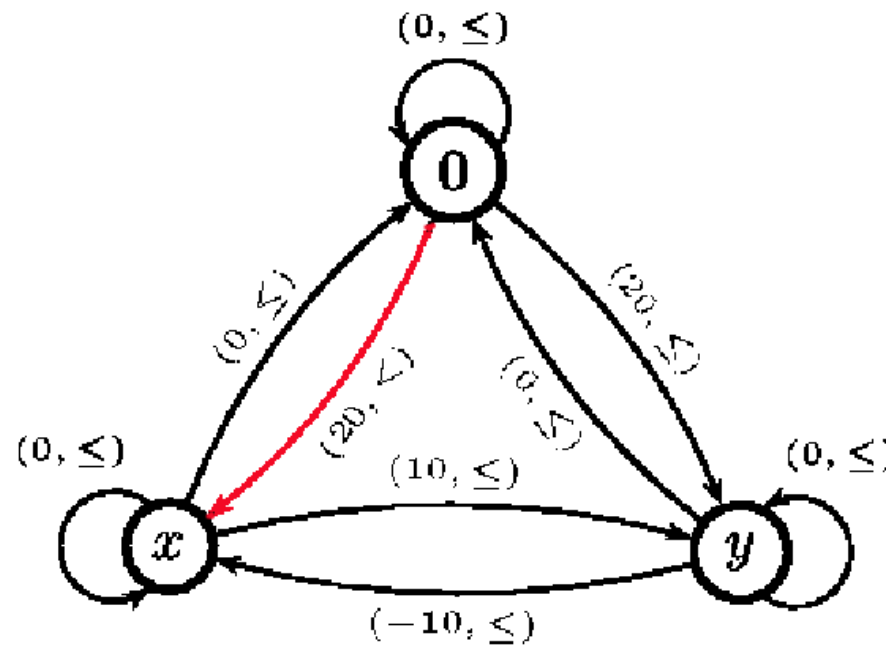
$$\begin{pmatrix} (0, \leq) & (0, \leq) & (0, \leq) & (5, <) \\ (20, <) & (0, \leq) & (-10, \leq) & \infty \\ (20, \leq) & (10, \leq) & (0, \leq) & \infty \\ \infty & \infty & \infty & (0, \leq) \end{pmatrix}$$

[Bengtsson, Yi 2004]

strefa:

$$\{x - 0 < 20, y - 0 \leq 20, y - x \leq 10, x - y \leq -10\}$$

graf ją reprezentujący:

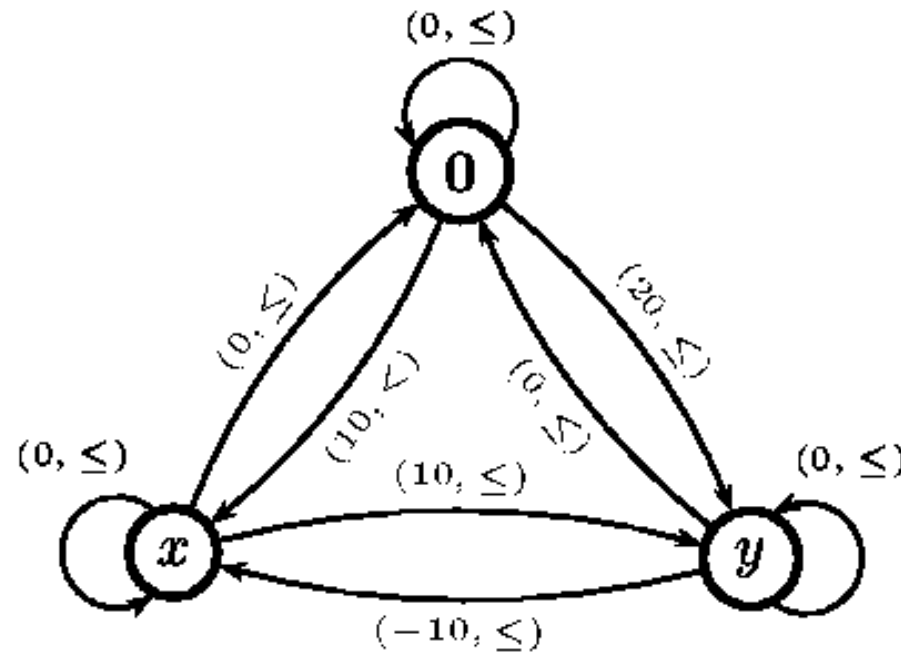


[Bengtsson, Yi 2004]

strefa:

$$\{x - 0 < 20, y - 0 \leq 20, y - x \leq 10, x - y \leq -10\}$$

graf **kanoniczny** ją reprezentujący:



[Bengtsson, Yi 2004]



$$x_i - x_j \prec_{ij} c_{ij}$$

$$\prec_{ij} \in \{<, \leq\}$$

$$\begin{aligned} c'_{ij} &:= c_{ij} + c_{jk} \\ \prec'_{ik} &:= \begin{cases} \leq & \text{gdy } \prec_{ij} = \leq \wedge \prec_{jk} = \leq \\ < & \text{w p.p.} \end{cases} \end{aligned}$$

jeśli  $\langle c'_{ik}, \prec'_{ik} \rangle$  **silniejsze niż**  $\langle c_{ik}, \prec_{ik} \rangle$  to zastąp  
(  $\infty$  jest zawsze **słabsze** )

Czas  $\mathcal{O}(n^3)$

## Operacje na strefach (macierzach):

–  $D \neq \emptyset$  ?  $\iff$  nie ma cyklu  $< 0$

$$-c_{ji} \prec_{ji} x_i - x_j \prec_{ij} c_{ij} \qquad -c_{ji} \prec' c_{ij}$$

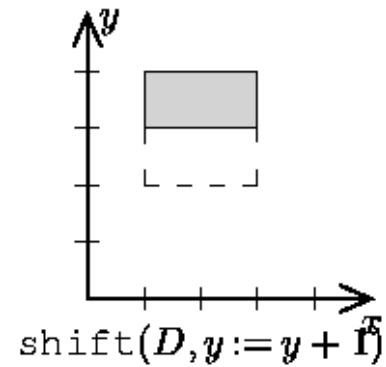
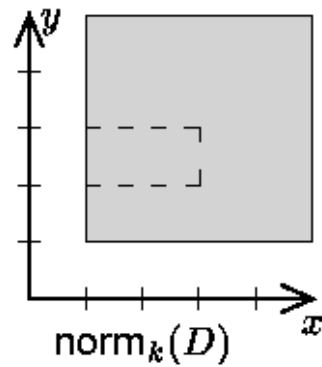
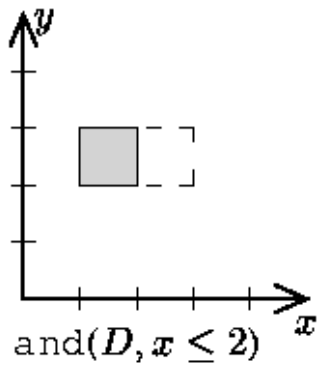
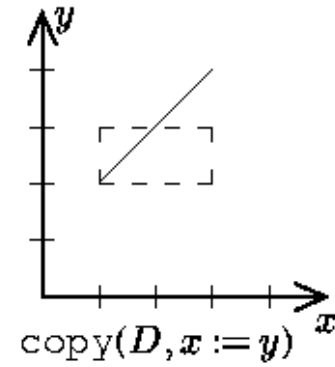
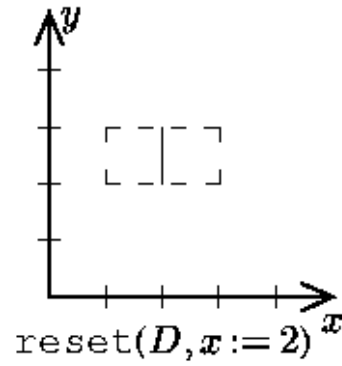
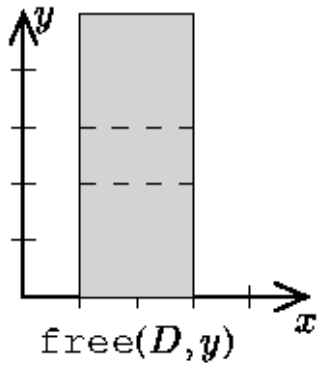
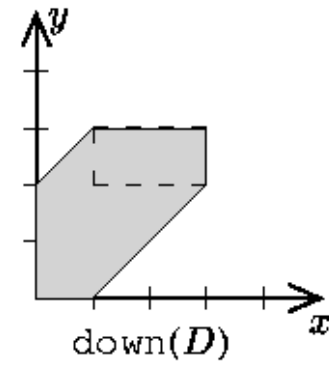
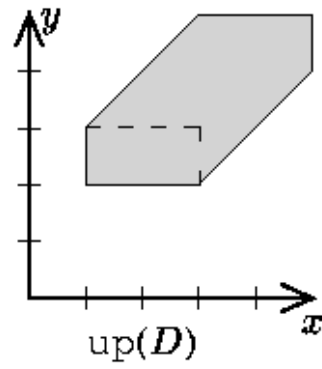
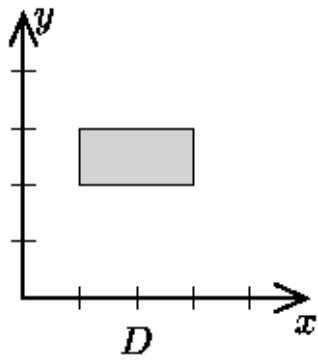
–  $D \subseteq D'$  ?

–  $D \rightsquigarrow \text{up}(D) \quad \text{down}(D)$

–  $D \wedge \psi \quad D_1 \wedge D_2$

–  $D[C' := 0]$

– ...



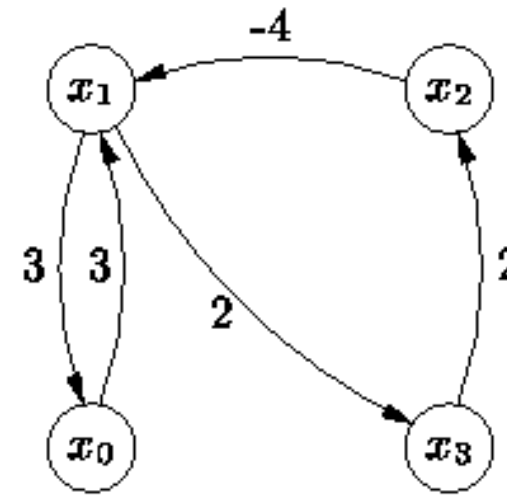
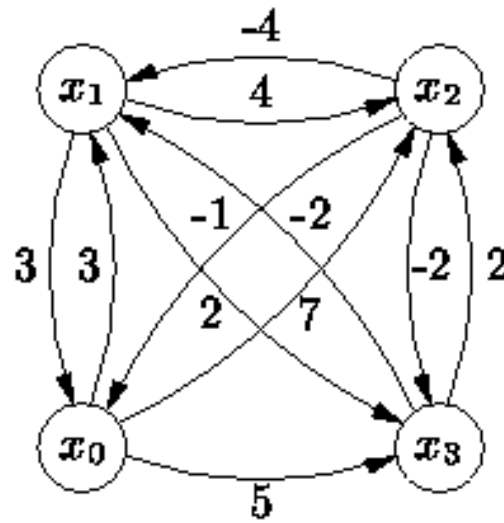
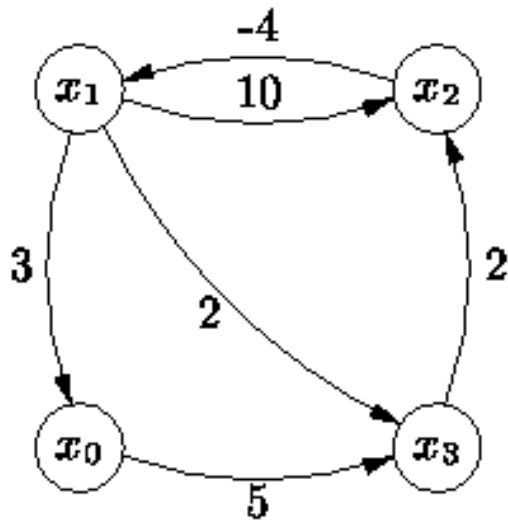
[Bengtsson, Yi 2004]

## Operacje na strefach c.d.:

- $D_1 \vee D_2$

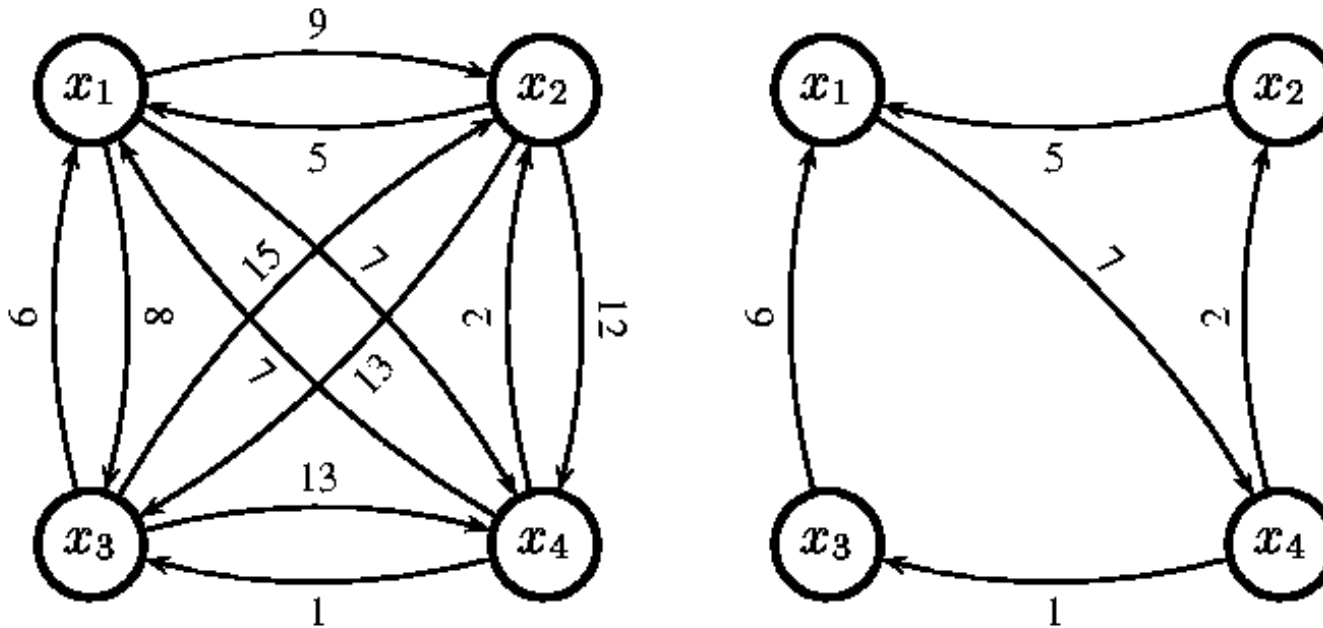
- ...

# Reprezentacja minimalna



kanoniczność reprezentacji

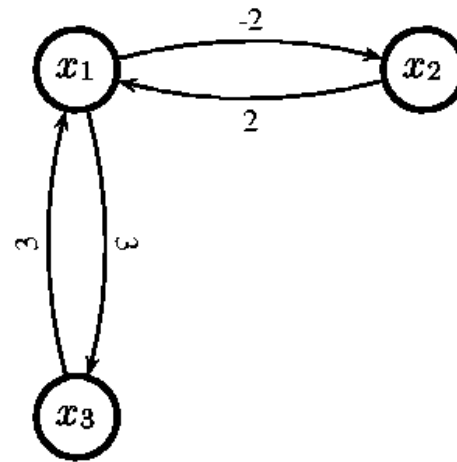
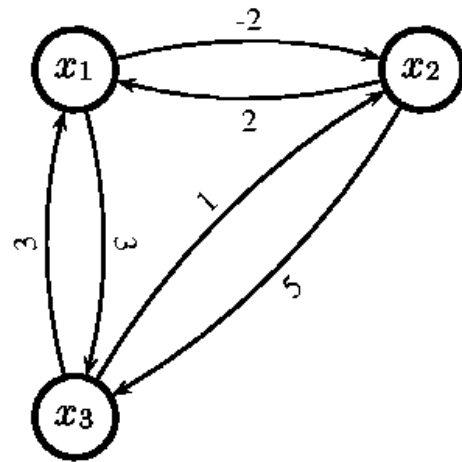
# Reprezentacja minimalna



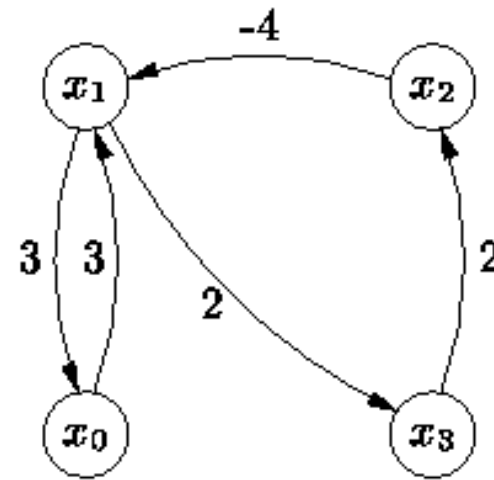
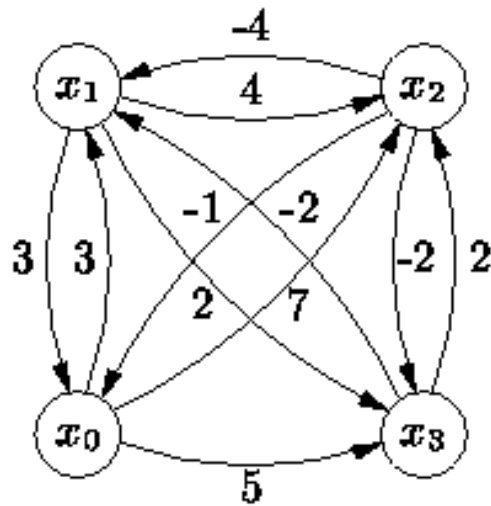
[Bengtsson, Yi 2004]

- eliminacja krawędzi nadmiarowych, gdy nie ma 0-cykli
- usunięcie krawędzi nadmiarowej nie wpływa na pozostałe

# Reprezentacja minimalna (0-cykle)



[Bengtsson, Yi 2004]



# III. CDDs



```

PASSED:= {}
WAIT:= {(l0, D0)}
repeat
  begin
    get (l, D) from WAIT
    if (l, D) ⊨ φ then return “YES”
    else if D ⊈ D' for all (l, D') ∈ PASSED then
      begin
        add (l, D) to PASSED      (*)
        NEXT:={ (ls, Ds) : (l, D) ~→ (ls, Ds) ∧ Ds ≠ ∅ }
        for all (ls', Ds') in NEXT do
          put (ls', Ds') to WAIT
        end
      end
    end
  until WAIT={ }
return “NO”

```

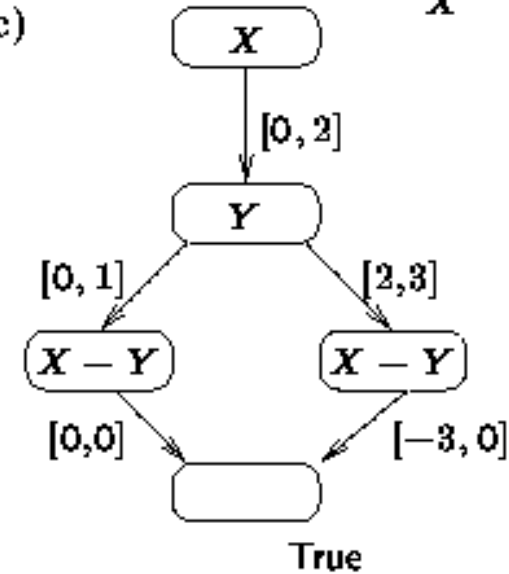
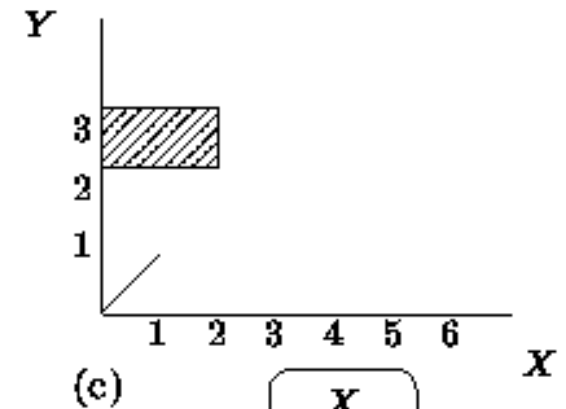
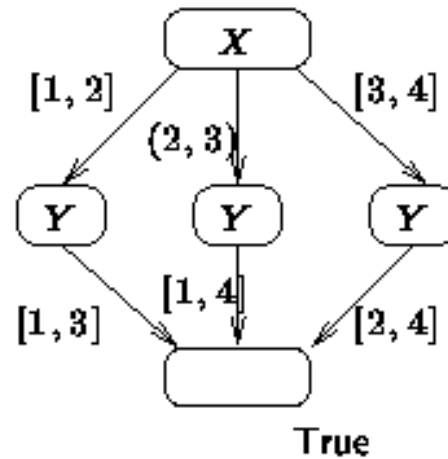
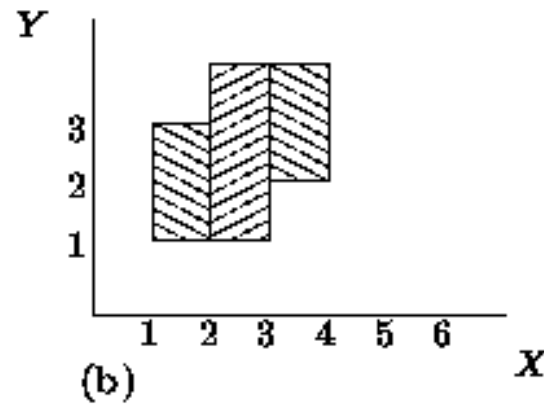
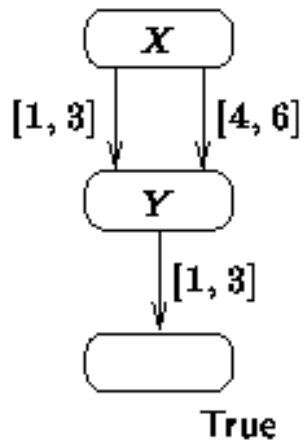
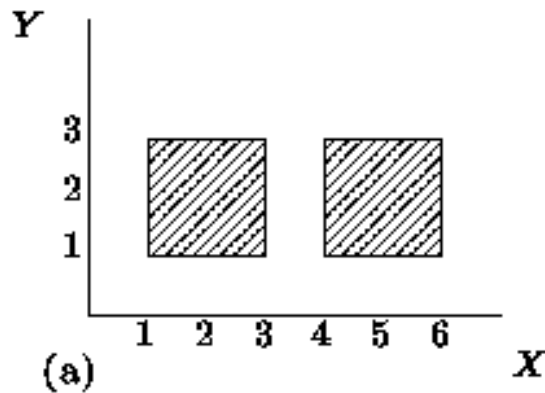
bardziej symbolicznie ?



## Różne czasowe adaptacje BDDs:

- IDD
- DDD
- CDD
- ...

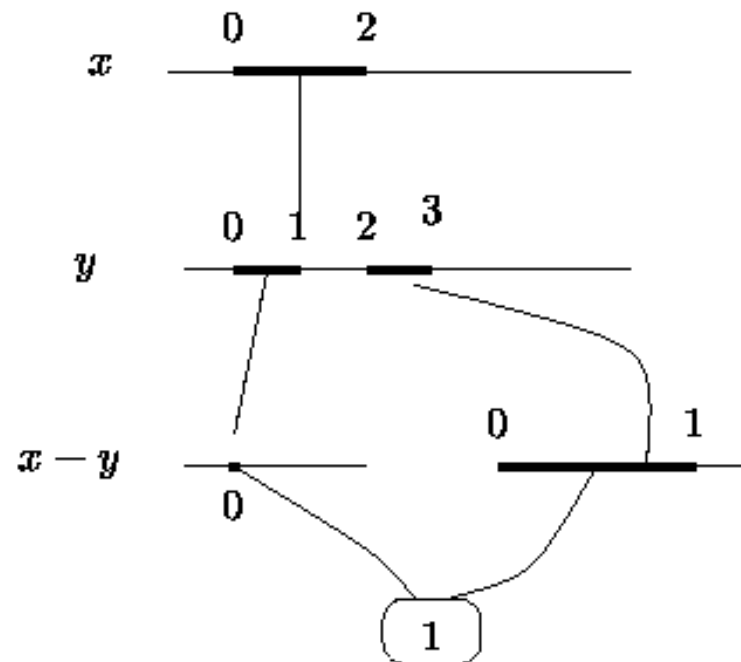
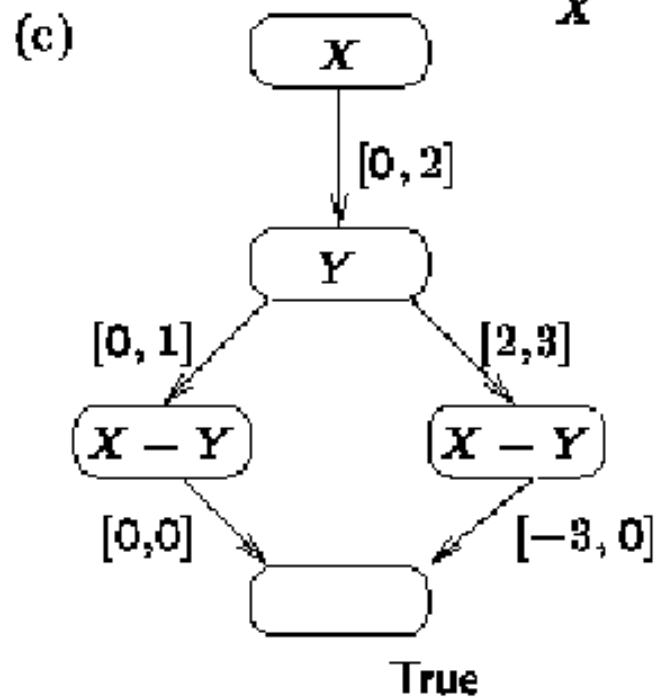
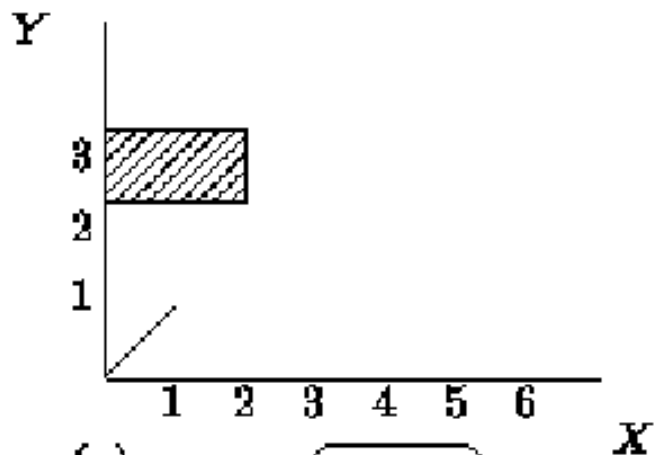
CDD = suma skończenie wielu stref



[Larsen, Pearson, Weise, Yi 1999]

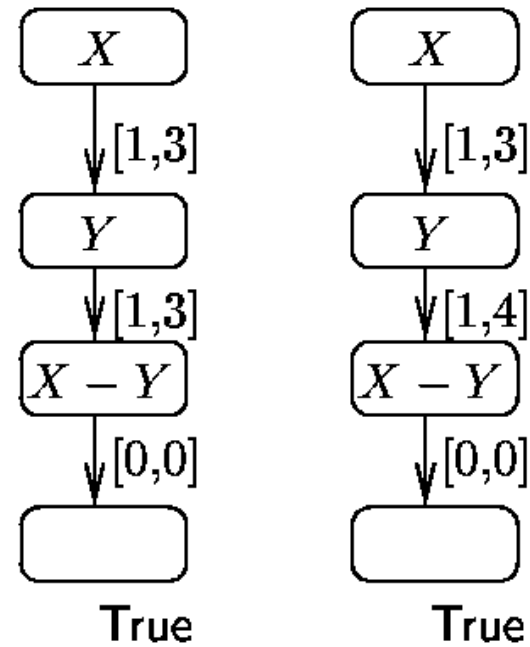
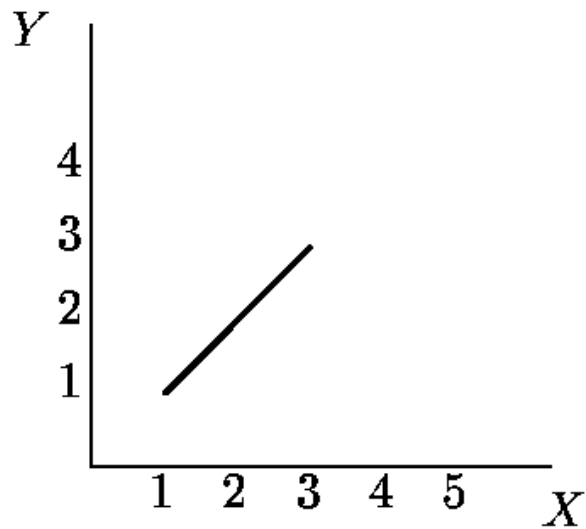
**CDD** (zamiast porządkowej definicji :)

- przestrzega porządku
- następniki wyznaczają podział  $\mathbb{R}$  na odcinki



[Larsen, Pearson, Weise, Yi 1999]

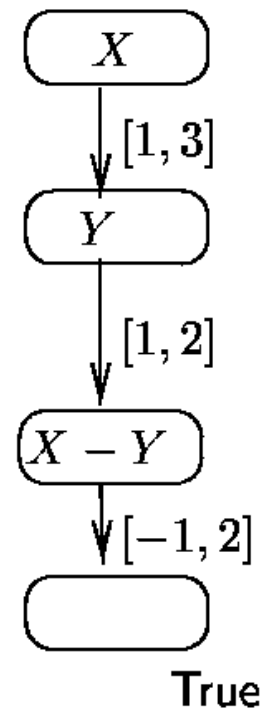
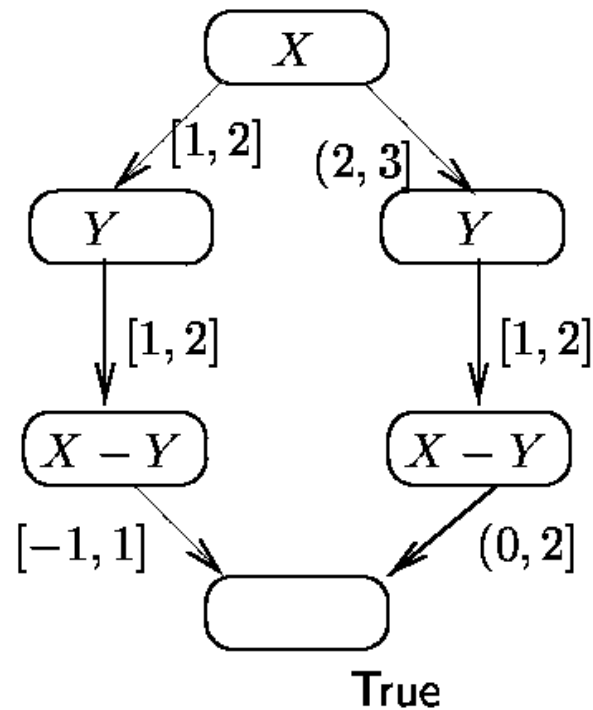
# Brak kanoniczności !



[Larsen, Pearson, Weise, Yi 1999]

Dodatkowe założenie:  
każda ścieżka jest „kanonicznym DBM'em”.

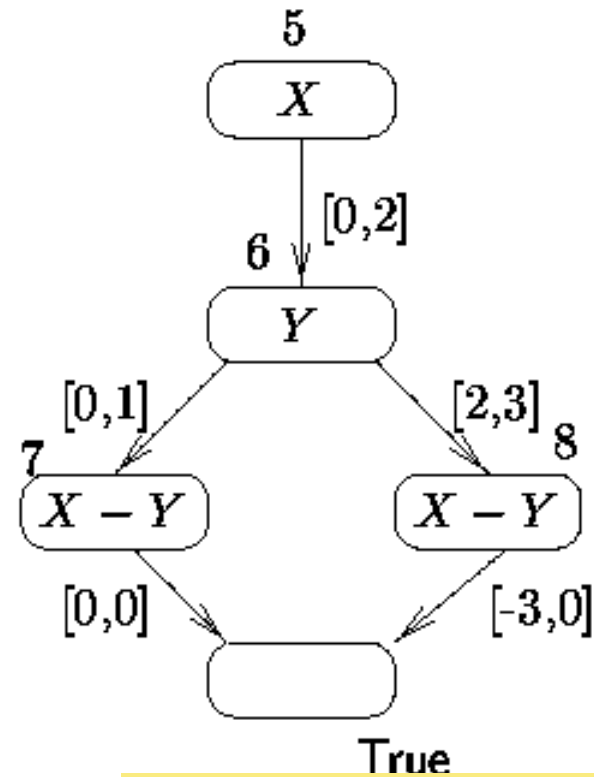
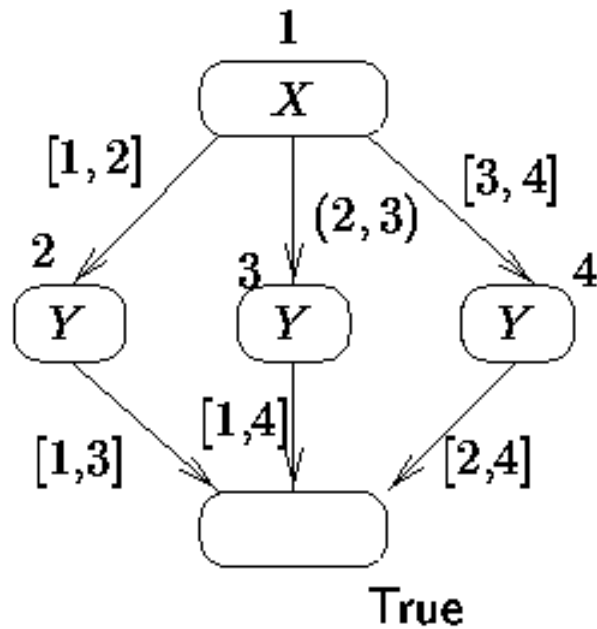
Wciąż brak kanoniczności !



[Larsen, Pearson, Weise, Yi 1999]

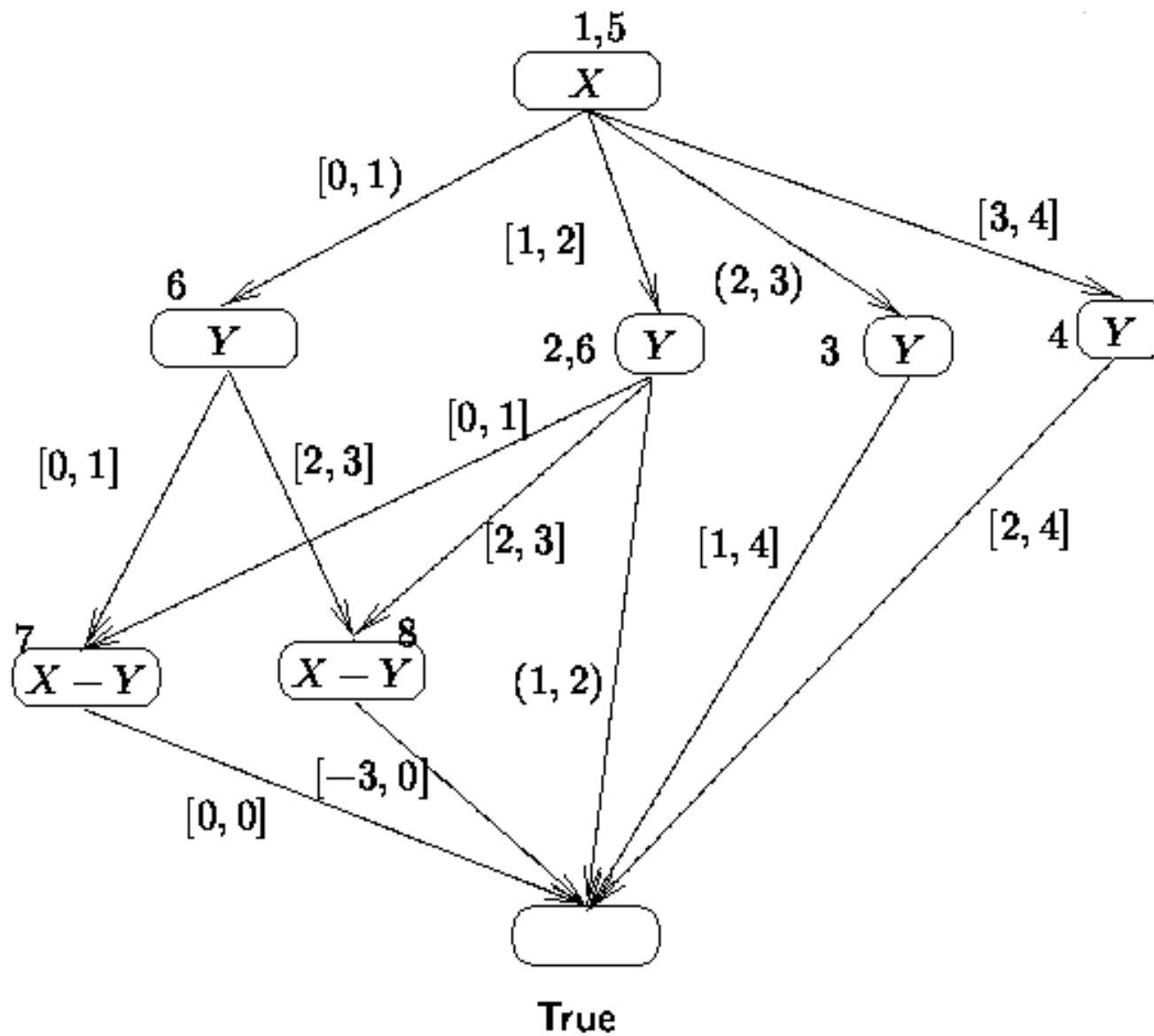
## Operacje na CDDs – przykład

$op(D_1, D_2)$



[Larsen, Pearson, Weise, Yi 1999]

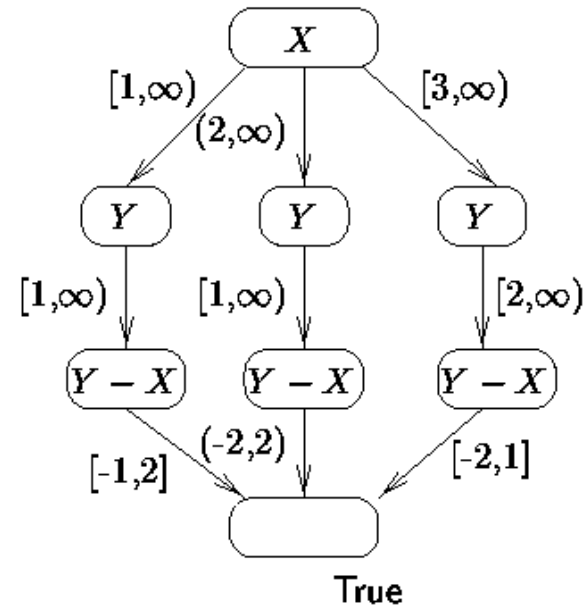
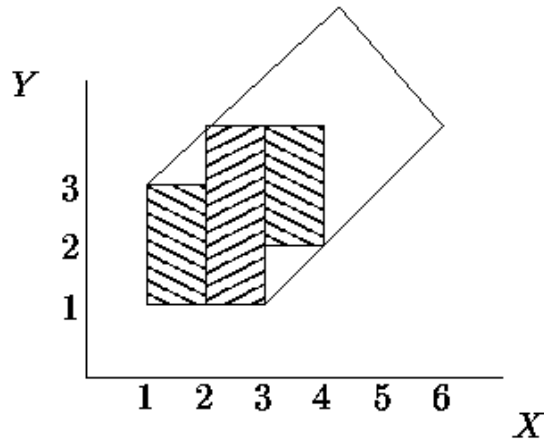




[Larsen, Pearson, Weise, Yi 1999]

## Operacije na CDDs

- $D_1 \subseteq D_2 \iff D_1 \cap \neg D_2 = \emptyset$
- $D^{\rightsquigarrow}$



[Larsen, Pearson, Weise, Yi 1999]

- $D[C' := 0]$