

# Sztochasztikus temporális logikák

## Teljesítmény és szolgáltatásbiztonság jellemzők formalizálása és ellenőrzése

Majzik István

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Méréstechnika és Információs Rendszerek Tanszék

<http://www.mit.bme.hu/~majzik/>

### Motiváció: QoS, SLA formalizálása

- Nem tisztán elérhetőségi jellegű követelmények
  - QoS: Quality of Service
  - SLA: Service Level Agreement
- Jellemzők a követelményekre:
  - Adott szolgáltatási szintek **valószínűségei**
    - Példa: Rendelkezésre állás, mint aszimptotikus valószínűség
  - Szolgáltatási szintek fenntartásának (kihagyásának) **időtartama**
    - Példa: Javítási idő maximuma
- Példák összetett QoS követelményekre:
  - Annak a valószínűsége legfeljebb 20%, hogy a hiba utáni helyreállítás több mint 15 időegységet vegyen igénybe.
  - Annak a valószínűsége kisebb 10%-nál, hogy 85 időegység alatt a szolgáltatási szint Minimum alá csökken.
  - Annak a valószínűsége, hogy Minimum szolgáltatási szint elérése esetén 5 időegységen belül Premium szint nyújtható, több mint 70%.

# Milyen modellek használhatók?

- Teljesítmény- és megbízhatóság modellezés:

- Sztochasztikus Petri-hálók
- Sztochasztikus processz algebrák
- Sztochasztikus aktivitás hálók

Tevékenységekhez exp. eloszlású időzítés rendelése a kezelhetőség érdekében

Ezekből folytonos idejű Markov lánc képzése és megoldása (mint alacsony szintű formalizmus)

- Állandósult állapotbeli analízis (steady-state) – valsz.
- Tranziens analízis (transient measures) – valsz. időfv.

- Megoldási módok:

- Analitikus („képlettel”)
- Numerikus („iterálva”)
- Szimulációval („kimérve”)

Folytonos idő  
Diszkrét állapotok  
Állapotátmeneti gyakoriság

## Markov folyamatok

- Olyan sztochasztikus folyamat, amelyik kielégíti a Markov tulajdonságot:

$$P\{X(t)=x \mid X(t_n)=x_n, X(t_{n-1})=x_{n-1}, \dots, X(t_0)=x_0\} = P\{X(t)=x \mid X(t_n)=x_n\}$$

minden  $t > t_n > t_{n-1} > \dots > t_0$  esetén

- Informálisan:

- A jövőbeli viselkedés ( $t$ -ben) csak az aktuális állapottól ( $t_n$ -ben) függ, és nem függ a korábbi állapotoktól
- A Markov folyamatnak nincs „emlékezete” a korábbi állapotokról

- Diszkrét állapotterű Markov folyamatok: Markov láncok

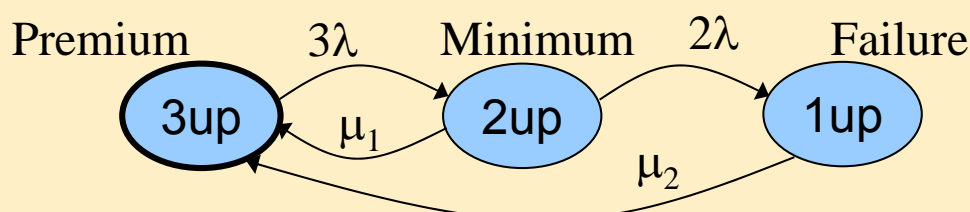
- Diszkrét állapotokban való tartózkodás idejével (tartási idő) jellemezhetők a trajektóriák
- Tartási idő negatív exponenciális eloszlású
  - Az egyetlen eloszlásfüggvény, ami a Markov tulajdonságot teljesíti
  - Bármely időpillanatban a maradék tartási idő nem függ attól, hogy eddig mennyi időt töltött a folyamat az adott állapotban

# Folytonos idejű Markov láncok (CTMC)

- CTMC: Continuous Time Markov Chain
  - Folytonos idő paraméter, diszkrét állapot tér
- Jelölések, tulajdonságok:
  - Diszkrét állapotok:  $s_0, s_1, \dots, s_n$
  - Állapotátmeneti valószínűség:  $Q_{ij}(t_{n-1}, t_n) = P\{S(t_n)=s_j \mid S(t_{n-1})=s_i\}$
  - Homogén Markov-folyamat:  $Q_{ij}(t, t+\Delta t) = Q_{ij}(\Delta t)$ 
    - Állapotátmeneti valószínűség nem változik az idő függvényében
  - Állapotátmeneti intenzitás (ráta):
$$R_{ij}(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{1}{\Delta t} Q_{ij}(\Delta t)$$
  - Állapot elhagyás összesített rátája:  $E(s) = \sum_{s' \in S} R_{s, s'}$
  - Állapot tartási ideje:  $P\{s\text{-ben marad } t \text{ ideig}\} = e^{-E(s)t}$

## Példa: Megbízhatósági modellezés Markov láncokkal

- Architektúra: Triple Modular Redundancy
  - Állapotok jellemzése a szolgáltatás szempontjából:
    - 3 egység jó (3up): Premium
    - 2 egység jó (2up): Minimum
    - 1 vagy kevesebb egység jó (1up): Failure
  - Állapotátmenetek (exponenciális eloszlású időzítés):
    - Egy egység meghibásodása:  $\lambda$  meghibásodási tényező
    - Egy egység javítása:  $\mu_1$  javítási tényező
    - Teljes rendszer javítása:  $\mu_2$  javítási tényező



## Folytonos idejű Markov-láncok (jelölések)

- CTMC=(S,R)

S állapotok

R:  $S \times S \rightarrow R_{\geq 0}$  állapotátmeneti gyakoriság (ráta) mátrix

- $P\{s\text{-ből } s'\text{-be megy át } t \text{ időn belül}\} = 1 - e^{-R(s,s')t}$
- $\underline{E}(s) = \sum_{s' \in S} R(s,s')$  állapot elhagyás összesített gyakorisága
- $P\{s \text{ állapot elhagyása } t \text{ időn belül}\} = 1 - e^{-E(s)t}$
- Q = R - diag(E) „infinitezimális generátormátrix”

- Útvonal:

$\sigma = s_0, t_0, s_1, t_1, \dots$  útvonal ( $t_i$  időpontban lép ki  $s_i$ -ből)

$\sigma@t$  az állapot a  $t$  időpillanatban

Path(s) az s-ből induló útvonalak halmaza

Prob(s,  $\sigma$ ) egy útvonal bejárásának valószínűsége

## Markov-láncok megoldása

- Tranziens valószínűségek:

- $\pi(s,s',t) = P\{\sigma \in \text{Path}(s) \mid \sigma@t=s'\}$  annak valószínűsége, hogy s-ből indulva a  $t$  időpillanatban  $s'$ -ben tartózkodik
- $\underline{\pi}(s,t)$  – s-ből indulva az állapotok valószínűsége  $t$  időpillanatban
- CTMC tranziens megoldása:

$$\frac{d\underline{\pi}(s,t)}{dt} = \underline{\pi}(s,t)\underline{Q}$$

Itt kb.: Van javítás minden állapotból (nincs nyelő)

- Állandósult állapot (véges állapotú és irreducibilis CTMC):

- $\pi(s,s') = \lim_{t \rightarrow \infty} \pi(s,s',t)$  - s-ből indulva az állapotok valószínűsége
- $\underline{\pi}(s)$  az állapotok valószínűsége (sorvektor)
- $\pi(s,S') = \sum_{s' \in S'} \pi(s,s')$  egy állapothalmaz valószínűsége
- CTMC állandósult állapotbeli megoldása:

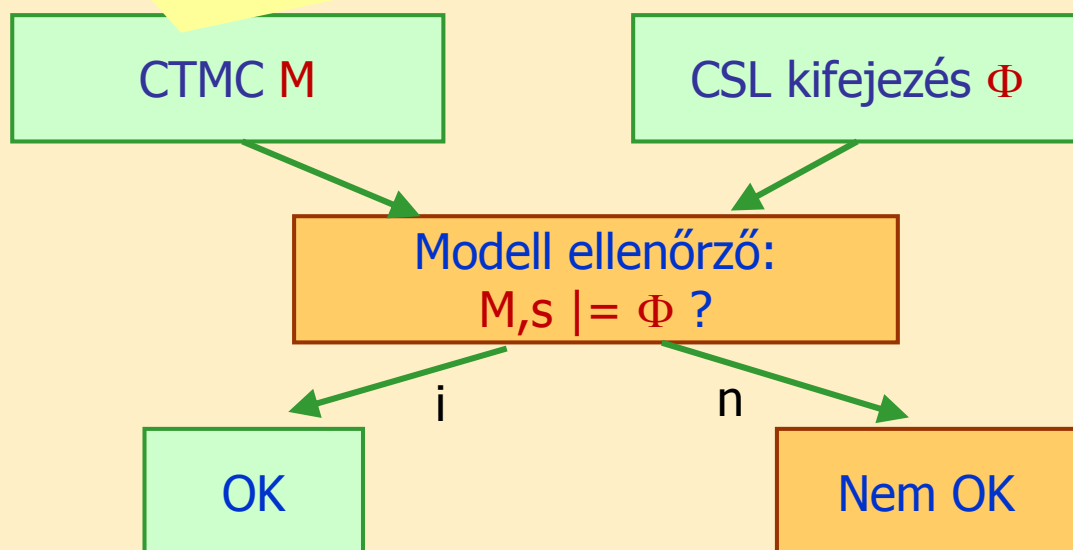
$$\underline{\pi}(s)\underline{Q} = 0 \quad \text{ahol} \quad \sum_{s'} \pi(s,s') = 1$$

## Hogyan formalizálhatók a követelmények?

- Modell: CTMC, egyszerű állapot-alapú formalizmus
  - Állapotokban való tartózkodás valószínűsége (állandósult állapotban, illetve időfüggvénnyel)
  - Állapot elhagyás gyakorisága (ráta)
- CTL analógia: Állapot- illetve útvonal kifejezések
  - Állapotban értelmezett útvonal kvantorok: A, E
  - Útvonalon értelmezett operátorok: F, G, X, U
- CSL: Continuous Stochastic Logic
  - Állapotokra és útvonalakra vonatkozó valószínűségi kifejezések és időtartamok megadása
  - Modell ellenőrzés „gombnyomásra” a CTMC alapján

## Modell ellenőrzés

Származtatható sztochasztikus modellekből  
(SPN, SPA, SRN)



# Continuous Stochastic Logic: Szintaxis

- Kiterjesztések a CTL-hez képest:
  - Valószínűségi operátorok:
    - Állandósult állapotban: állapot-kifejezések által megadott állapot-halmazokban való tartózkodás valószínűsége
    - Útvonal-kifejezések által megadott útvonal bejárásának valószínűsége (tranzienst analízis)
  - Időtartományok megadása:
    - Útvonal kvantorokhoz időintervallum megadása: az adott időintervallumon belüli bekövetkezés (X, U)
- Jelölések:
  - I intervallum, pl.  $[0, 12)$ ,  $[15, \infty)$
  - p valószínűség
  - $\sim$  az összehasonlítás operátora, pl.  $\geq$ ,  $\leq$ ,  $<$ ,  $>$

## CSL állapot-kifejezések

- Jelölés:
  - $\Phi$  állapot-kifejezések (ezek alkotják a CSL kifejezéseket)
  - $\varphi$  útvonal-kifejezések
- $\Phi ::= P \mid \neg\Phi \mid \Phi \vee \Phi \mid S_{\sim p}(\Phi) \mid P_{\sim p}(\varphi)$ 
  - $S_{\sim p}(\Phi)$  - állandósult állapotban az olyan állapotokban való tartózkodás valószínűsége  $\sim p$ , ahol  $\Phi$  igaz  
 $P\{\text{olyan állapotban tartózkodik, ahol } \Phi \text{ igaz}\} \sim p$ 
    - Példa:  $S_{>0,8}(\text{Minimum} \vee \text{Premium})$
  - $P_{\sim p}(\varphi)$  - olyan utak bejárásának valószínűsége  $\sim p$ , amelyeken  $\varphi$  igaz  
 $P\{\text{olyan utat jár be, ahol } \varphi \text{ igaz}\} \sim p$ 
    - Példa:  $P_{>0,7}(\text{true} \cup \text{Premium})$

## CSL útvonal-kifejezések

- $\varphi ::= X^I \Phi \mid \Phi \cup^I \Phi$ 
  - $X^I \Phi$  - a következő állapotot a  $t \in I$  időpillanatban érjük el, és ebben a következő állapotban igaz  $\Phi$ 
    - Példa:  $X^{[0,10]} \text{Premium}$
  - $\Phi_1 \cup^I \Phi_2$  – az útvonal mentén igaz  $\Phi_1$  amíg  $\Phi_2$  igaz nem lesz a  $t \in I$  időpillanatban
    - Példa:  $\text{Minimum} \cup^{[5,10]} \text{Premium}$
- Rövidítések:
  - $E \varphi = P_{>0}(\varphi)$
  - $A \varphi = P_{\geq 1}(\varphi)$
  - $F^I \Phi = \text{true} \cup^I \Phi$
  - $X \Phi = X^I \Phi, \quad \Phi_1 \cup \Phi_2 = \Phi_1 \cup^I \Phi_2 \quad \text{ahol } I = [0, \infty)$

## CSL szemantika

- $M = (S, \underline{R}, L)$  egy CTMC az állapotok címkézésével
  - $L: S \rightarrow 2^{AP}$  állapot címkézés

### Alap operátorok:

- $M, s \models P \quad \text{a.cs.a.} \quad P \in L(s)$
- $M, s \models \neg \Phi \quad \text{a.cs.a.} \quad \text{nem igaz } M, s \models \Phi$
- $M, s \models \Phi_1 \vee \Phi_2 \quad \text{a.cs.a.} \quad M, s \models \Phi_1 \quad \text{vagy} \quad M, s \models \Phi_2$

### Állapot kvantorok:

- $M, s \models S_{\sim p}(\Phi) \quad \text{a.cs.a.} \quad \pi(s, \text{Sat}(\Phi)) \sim p,$

s-ből indulva  $\text{Sat}(\Phi)$  áll. állapotban való tartózkodás vsz.  $\sim p$

azaz  $s \in \text{Sat}(S_{\sim p}(\Phi)) \quad \text{a.cs.a.} \quad \sum_{s' \in \text{Sat}(\Phi)} \pi(s, s') \sim p$

- $M, s \models P_{\sim p}(\varphi) \quad \text{a.cs.a.} \quad \text{Prob}(s, \sigma \mid \sigma \models \varphi) \sim p,$

$\sigma \models \varphi$  útvonal bejárás vsz.  $\sim p$

azaz  $s \in \text{Sat}(P_{\sim p}(\varphi)) \quad \text{a.cs.a.} \quad \sum_{\substack{\sigma \in \text{Path}(s) \\ \sigma \models \varphi}} \text{Prob}(s, \sigma) \sim p$

## CSL szemantika (folytatás)

- Útvonal kvantorok:

- $M, \sigma \models X^1 \Phi$  a.cs.a.

$$\exists s_1: M, s_1 \models \Phi \text{ és } t_0 \in I$$

- $M, \sigma \models \Phi_1 U^1 \Phi_2$  a.cs.a.

$$\exists t \in I: (\sigma @ t \models \Phi_2 \text{ és } \forall u \in [0, t): \sigma @ u \models \Phi_1)$$

## CSL modell ellenőrzés

- $S_{\sim p}(\Phi)$  esetén:

- Állandósult állapotbeli CTMC megoldásból származik

- $X^1 \Phi$  esetén:

- CTMC tranziens megoldás (következő állapotba lépés)

- $P_{\sim p}(\varphi)$  illetve  $\Phi_1 U^1 \Phi_2$  esetén:

- Tranziens megoldás kell, de időintervallumokra
- Általános: Volterra integrál-egyenlet megoldása

$$\int_0^t \sum_{s' \in S} \mathbf{R}(s, s') \cdot e^{-\mathbf{E}(s) \cdot x} \cdot Prob(s', \Phi U^{[0, t-x]} \Psi) dx$$

- Egyszerűsítés: CTMC és követelmény átalakítás úgy, hogy elég legyen t-re egy tranziens analízis

- Átalakítás:  $M \rightarrow M', \Phi \rightarrow \Phi'$

- Bizonyítandó:  $M, s \models \Phi$  ekvivalens  $M', s \models \Phi'$



## Az egyszerűsítés illusztrálása $\Phi_1 \ U^{[0,t)} \ \Phi_2$ esetén

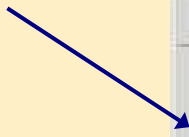
- Célkitűzés:  $\Phi_1 \ U^{[0,t)} \ \Phi_2$  ellenőrzése M modellen
- A modell átalakítása M-ről M'-re:
  - $\Phi_2$  -t teljesítő állapotok ( $\Phi_1$  teljesítése mentén, t előtt) elérése után a viselkedés nem érdekes, így minden  $\Phi_2$  tulajdonságú állapot nyelő lesz M'-ben
  - $\neg (\Phi_1 \vee \Phi_2)$  esetén, tehát ha egyiket sem teljesíti, akkor a további viselkedés nem érdekes, így ezek is nyelők lesznek M'-ben
- A követelmény átalakítása M' esetén:
  - Bizonyítható tétel:  
 $M, s \models \Phi_1 \ U^{[0,t)} \ \Phi_2$  ellenőrzése ekvivalens  
 $M', s \models \text{true} \ U^{[t,t]} \ \Phi_2$  ellenőrzésével;  
itt t-re tranziens analízis elég az ellenőrzéshez!

## CSL modell ellenőrzők

- ETMCC: Erlangen-Twente Markov Chain Checker (E|-MC<sup>2</sup>)
  - Az első megvalósítás
  - Markov-láncok
  - Sztochasztikus processz algebrák
- PRISM: Probabilistic Symbolic Model Checker
  - GreatSPN kiterjesztés
  - BDD alapú reprezentációval kombinálva
- MRMC Markov Reward Model Checker
  - Diszkrét idejű Markov-lánc is használható
  - CSRL: CSL kiterjesztése reward hozzárendeléssel
  - Reward: Költség/haszon megadása
    - Állapothoz: Rate reward (integrálható időtartamra)
    - Átmenetekhez: Impulse reward (összegezhető tüzelésekre)

# ETMCC

CSL kifejezések



# PRISM

Properties list: /data/private/luser/prism-examples/cluster/cluster.csl

Properties

- S=? [ "premium" ]
- S=? [ !"minimum" ]
- P>=1 [ true U "premium" ]
- P=? [ true U<=T !"minimum" ]
- P=? [ true U[T,T] !"minimum" {"!"minimum"}{max} ]
- P=? [ true U<=T "premium" {"!"minimum"}{min} ]
- P=? [ "minimum" U<=T "premium" {"!"minimum"}{min} ]
- P=? [ !"minimum" U>=T "minimum" {"!"minimum"}{max} ]
- R=? [ I=T {"!"minimum"}{min} ]
- R=? [ C<=T ]
- R=? [ C<=T ]

Constants

Name	Type	Value
T	double	

Labels

Name	Definition
minimum	(left_n>=k&Ttoleft_n)(right_n>=k&Tori...
premium	(left_n>=left_mx&Ttoleft_n)(right_n>=r...

Experiments

Property	Defined Const...	Progress	Status	Method
P=? [ true U[T... T=0.0:1.0E-...		860/860 (100%)	Done	Verification
P=? [ true U[T... N=3,T=0.0:1...		101/101 (100%)	Done	Simulation
P=? [ true U[T... N=3,T=0.0:1...		44/101 (43%)	Stopped	Verification
P=? [ true U<... N=3,T=0.0:1...		21/21 (100%)	Done	Verification
P=? [ true U<... N=3:1.5,T=0...		63/63 (100%)	Done	Verification

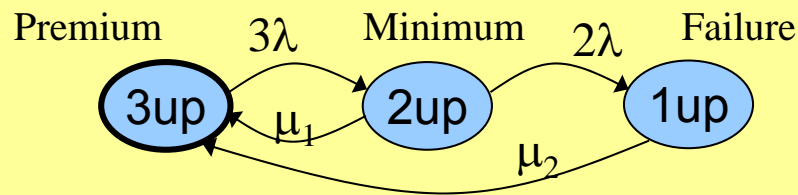
New Graph

Probability vs. T

Legend: N=3 (blue), N=4 (green), N=5 (red)

## CSL használata QoS formalizálására I.

TMR struktúra,  $AP=\{\text{Premium, Minimum, Failure}\}$



- **Követelmények:**

- Hosszú távon legalább 70% valószínűséggel Premium szolgáltatás:

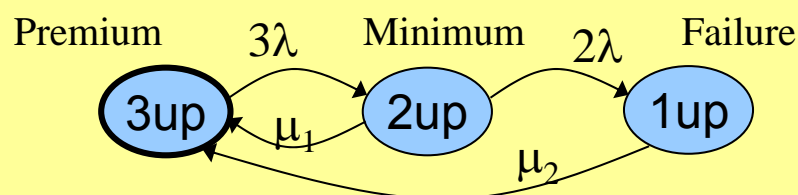
$$S_{\geq 0.7}(\text{Premium})$$

- Hosszú távon kisebb a valószínűsége 5%-nál, hogy Minimum alatti szolgáltatás lesz:

$$S_{< 0.05}(\text{Failure})$$

## CSL használata QoS formalizálására II.

TMR struktúra,  $AP=\{\text{Premium, Minimum, Failure}\}$



- **Követelmények:**

- Rendelkezésre állás nagyobb 99%-nál:

$$S_{\geq 0.99}(\text{Premium} \vee \text{Minimum})$$

- 20%-nál kisebb valószínűséggel lesz 10 időegység múlva hibás:

$$P_{< 0.2}(F^{[10,10]} \text{ Failure})$$

- Bármikor lehetőség van a Premium szolgáltatás szint visszaállítására:

$$P_{\geq 1}(F \text{ Premium}) = P_{\geq 1}(\text{true } U^{(0,\infty)} \text{ Premium})$$

## CSL használata QoS formalizálására III.

- Annak a valószínűsége kisebb 10%-nál, hogy 85 időegység alatt a szolgáltatási szint **Minimum** alá csökken:

$$P_{<0.1}(F^{[0,85]} \text{ Failure})$$

- Ha hibát észlelünk, akkor a hiba kisebb mint 30% valószínűséggel áll fenn 2 időegység múlva:

$$\text{Failure} \Rightarrow P_{<0.3}(F^{[2,2]} \text{ Failure})$$

- Annak a valószínűsége legfeljebb 20%, hogy a hiba utáni helyreállítás több mint 15 időegységet vegyen igénybe:

$$\text{Failure} \Rightarrow P_{\leq 0.2}(\text{Failure } U^{[15,\infty)} (\text{Minimum} \vee \text{Premium}))$$