

Időt kezelő modellek és temporális logikák

Valósídejű rendszerek
követelményeinek formalizálása és ellenőrzése

Majzik István

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Méréstechnika és Információs Rendszerek Tanszék

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

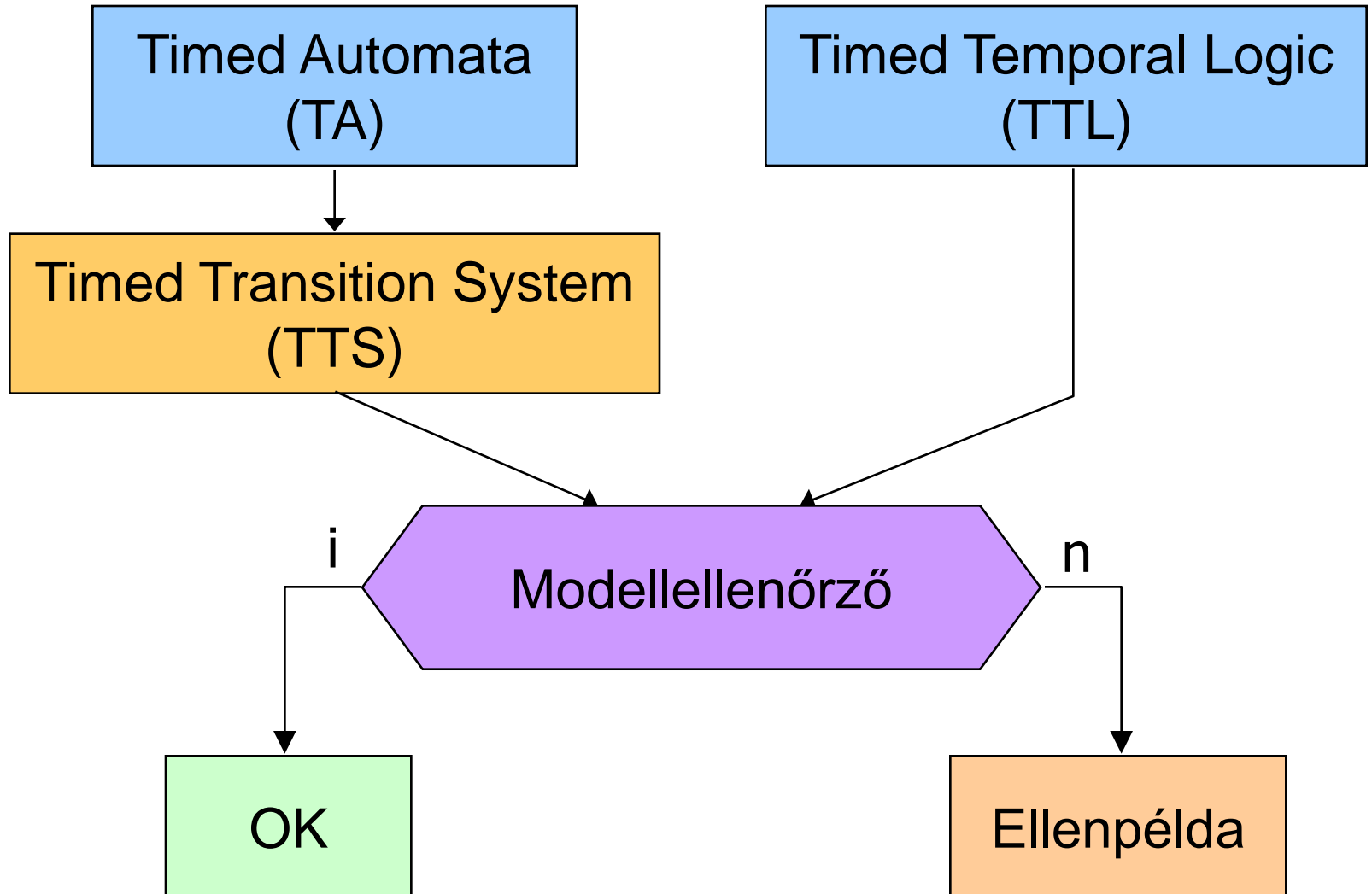
Valós idejű rendszerek modellezése

- Véges állapotú automata alapú leírások
 - Állapot-alapú, eseményvezérelt rendszerekhez
- Valós idejű órák az idő információ kifejezésére
 - **Idő telik** az állapotokban ill. az állapotátmenetek mentén
 - **Feltételek** az idő függvényében: Óra értékétől függően
 - **Relatív időmérés**: Óra resetelésével
- Tipikus ellenőrizendő követelmények
 - Adott időn belül adott tulajdonságú állapotba kerüljünk (határidő követelmény teljesítése)
 - Pl. kérésre adott időn belül válasz érkezzon
 - Adott idő után bizonyos tulajdonságú állapotba kerüljünk
 - Minden, adott időn belül elérhető állapotban igaz legyen egy adott tulajdonság

Megközelítés

- Mérnöki modell → Alapszintű formális modell
 - Az alapszintű formális modell mint a mérnöki modell „szemantikája” (leképezés a formalizáláshoz)
 - Modell ellenőrzés végrehajtása a formális modellen
- Minta:
 - UML állapottérkép → Kripke-struktúra (KS), ezen CTL követelmények
- Valós idejű modell ellenőrzéshez:
 - Timed Automata (TA) → Timed Transition System (TTS) ezen pedig Timed Temporal Logic (TL)

Modellellenőrzés



Alapszintű modell: Timed Transition System (TTS)

- Jelölések (állapotok és átmenetek tulajdonságai):
 - Atomi kijelentések: $AP = \{P, Q, \dots\}$
 - Atomi akciók: $Act = \{a, b, c, \dots\}$
 - Késleltetés akciók: $\Delta = \{\varepsilon(d) \mid d \in R_{\geq 0}\}$
- TTS definíció: $TTS = (S, s_0, \rightarrow, V)$ ahol
 - S állapotok halmaza
 - s_0 kezdőállapot
 - $\rightarrow \subseteq S \times L \times S$, ahol $L \in Act \cup \Delta$ (késleltetés is mint címke)
 - $V: S \rightarrow 2^{AP}$ állapotok címkézése



Mérnöki modell: Timed Automata (TA)

- Automata + órák
 - Konkurens (rendszer)órák
 - Azonos ütemben (rátával) haladnak
 - Értékük hozzáférhető feltételekben, invariánsokban
 - Resetelhetőek akciókban, egymástól függetlenül
- Jelölések:
 - $C = \{x, y, z, \dots\}$ órák
 - $B(C)$ óra-kifejezések, egy óra-kifejezés g -vel jelölve
 - Szintaxis: $g ::= x \sim n \mid x - y \sim n \mid g \wedge g$
ahol $\sim \in \{\leq, \geq, =, <, >\}$,
és n természetes szám (konstans)

TA definíció

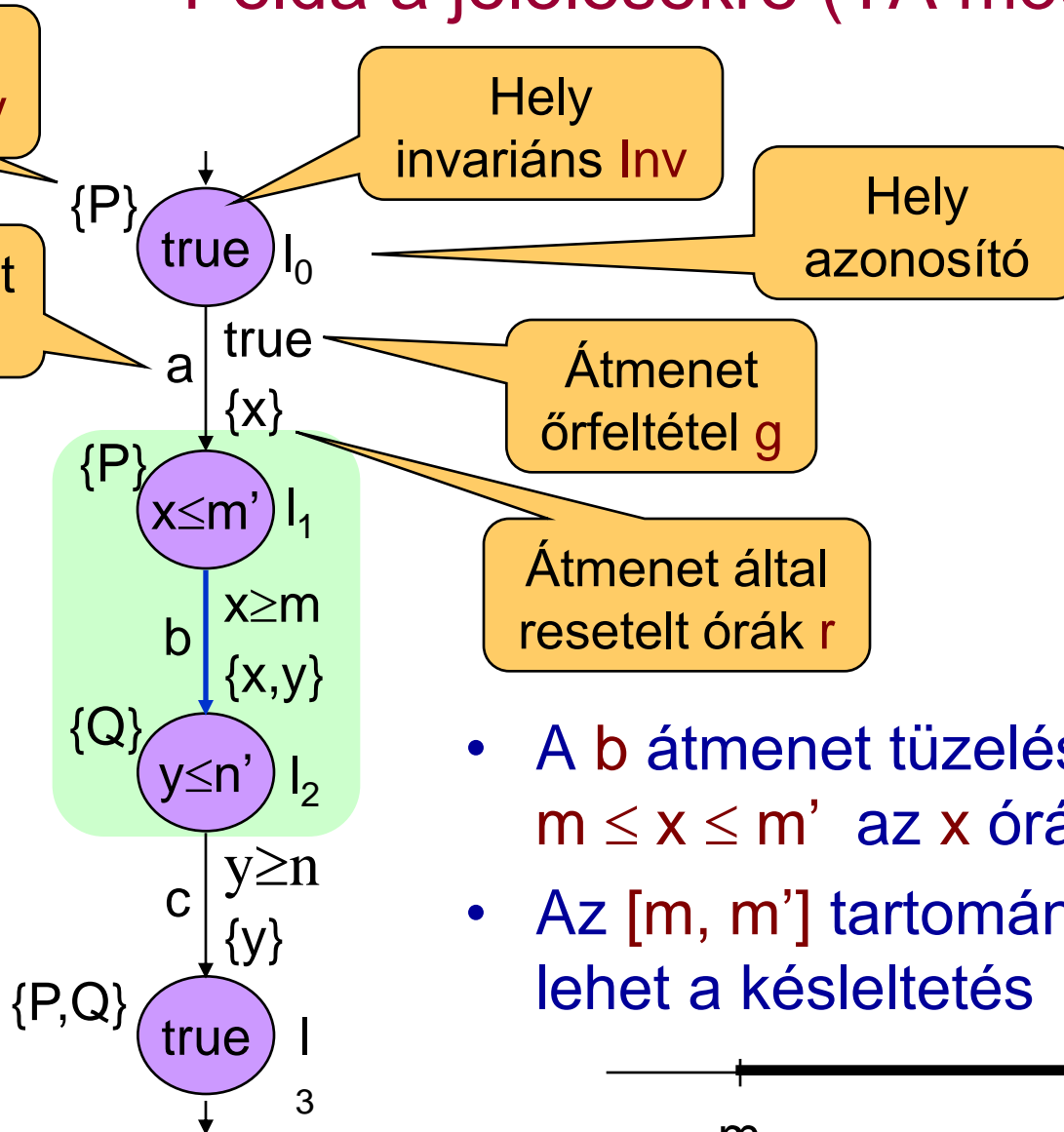
- Adott Act , AP , C mellett $TA=(N, I_0, E, Inv, V)$ ahol
 - N vezérlési helyek (állapotok részei lesznek)
 - $I_0 \in N$ kezdeti hely – itt indul a rendszer, 0 az órák értéke
 - $E \subseteq N \times B(C) \times Act \times 2^C \times N$ élek halmaza, ahol egy él

$$l \xrightarrow{g, a, r} l'$$

itt

- g : óra-kifejezés – ez mint engedélyező feltétel
- a : akció – tevékenység az élhez rendelve
- r : óra-halmaz – a resetelt órák halmaza
- $Inv: N \rightarrow B(C)$ óra-invariánsok
 - Eddig növekedhetnek az órák az adott vezérlési helyen
- $V: N \rightarrow 2^{AP}$ címkézés (a helyek tulajdonságai)

Példa a jelölésekre (TA modell)

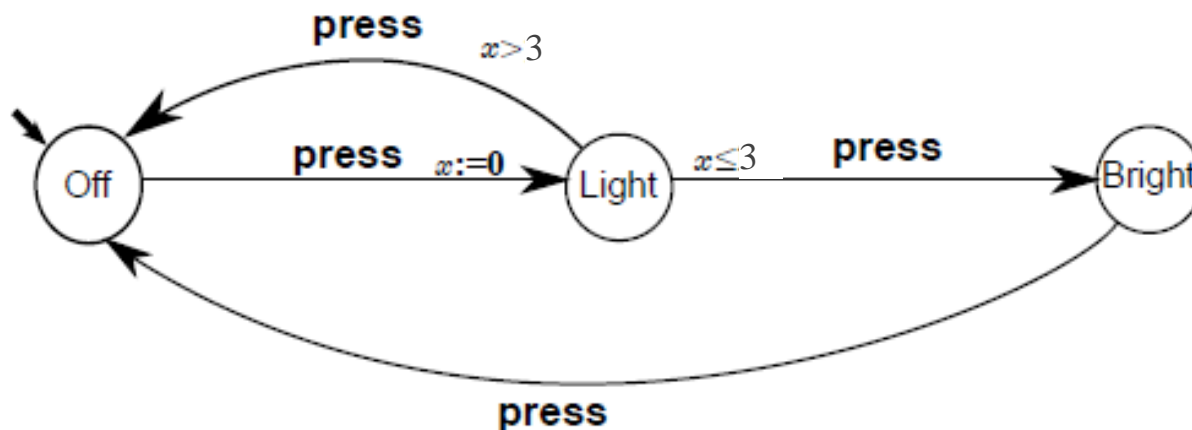


- A b átmenet tüzelésének feltétele: $m \leq x \leq m'$ az x órára
- Az $[m, m']$ tartományban bárhol lehet a késleltetés

Egy egyszerű gyakorlati példa (TA modell)

- Villanykapcsoló

- Kikapcsolt állapotban egy lenyomásra a halvány világítás bekapcsol
- Ezután 3 másodpercen belüli újabb lenyomásra a fényes világítás bekapcsol, ezen időn túli lenyomásra kikapcsol
- A fényes világítás állapotából lenyomásra mindig kikapcsol

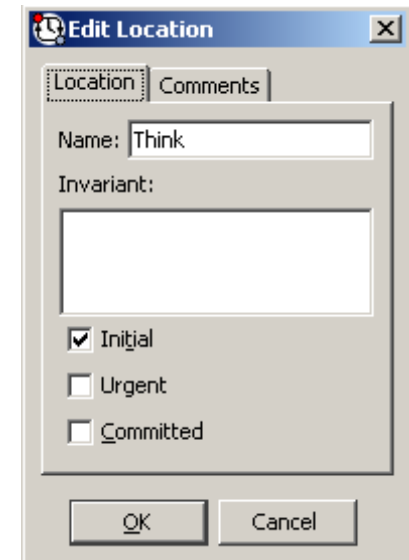
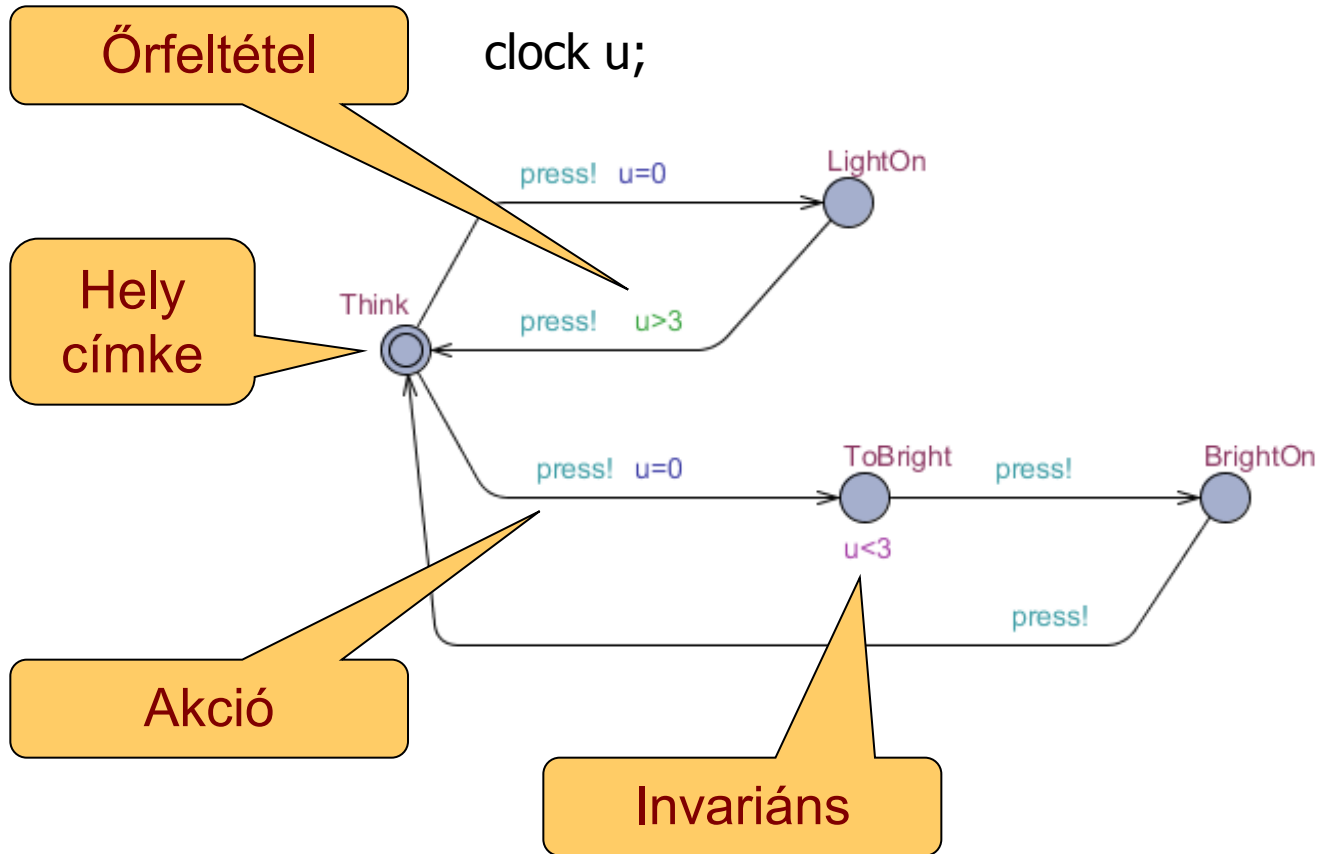


Időzített automaták kiterjesztése az UPPAAL eszközben

Kiterjesztések 1: Változók

- Egész értékű **változók** használata
 - Változók értékadása akciókban
 - Változók hivatkozhatók őrfeltételekben
- **Óra változók: Azonos rátával haladó konkurens órák**
 - Óra változó nullázása (resetelés) akciókban
 - Óra változók hivatkozhatók őrfeltételekben
 - Óra változók hivatkozhatók invariánsokban

Időzített automata az Uppaal eszközben



Kiterjesztések 2: Szinkronizált automaták

- Automaták hálózata (párhuzamos kompozíció)

- Szinkronizáció az egyes automaták között:

Együttlépő átmenetek (randevú)

- Modellezhető: Szinkron kommunikáció (üzenet küldés és fogadás csak együtt valósulhat meg)
- Erre építve aszinkron kommunikáció is leírható

- Akció kiterjesztések:

- Csatornák definiálása (szinkron csatorna)

- Üzenetküldés: **!** operátor a csatornára

Üzenetfogadás: **?** operátor a csatornára

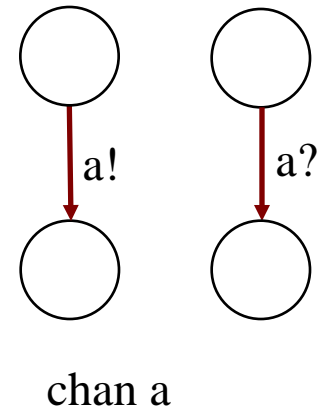
- Pl: az **a** nevű csatorna esetén **a!** és **a?** akció

- Paraméterezhető csatornák

- Pl. **a[id]** egy **id** paraméter esetén

- Rendszermodell: Processzek

- Automaták „példányosítása” (paraméterekkel)

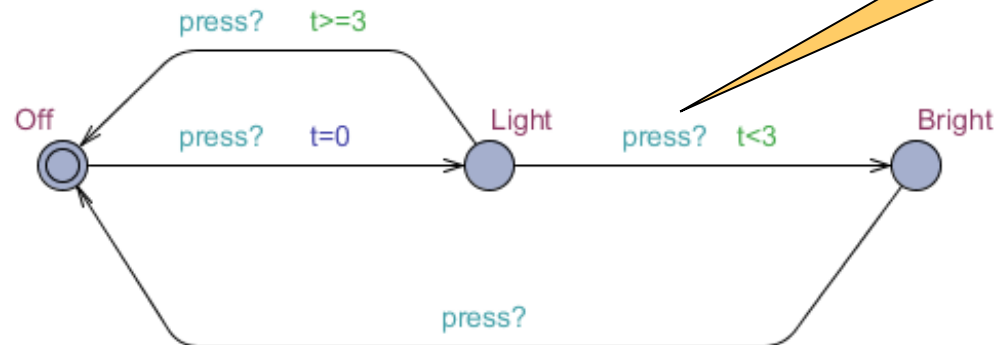


Példa óraváltozókra és szinkronizálásra

Deklarációk:

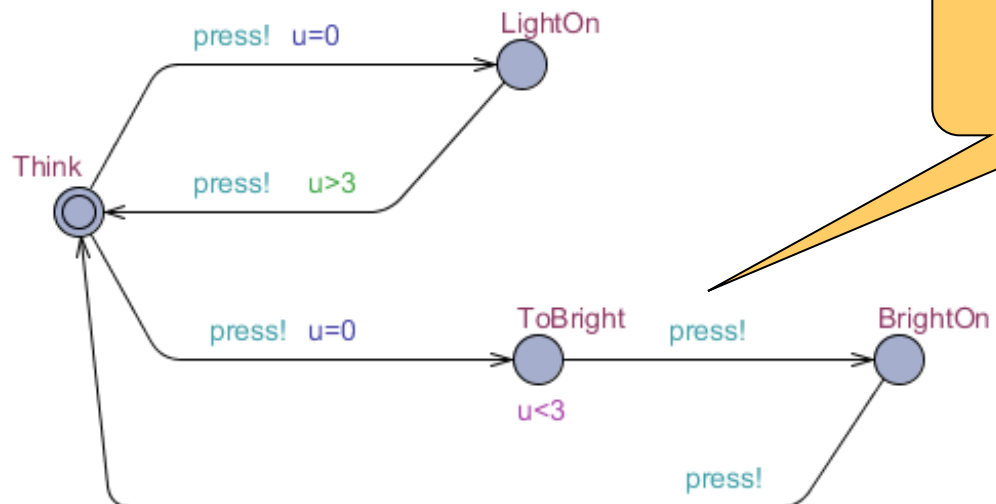
```
clock t, u;  
chan press;
```

Kapcsoló:



„Üzenet fogadás”

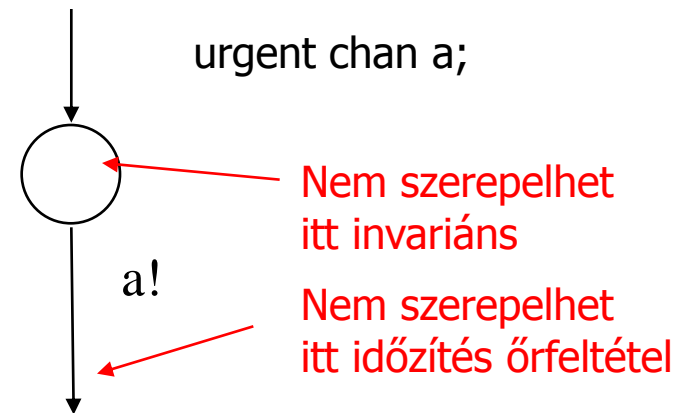
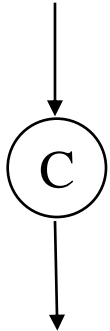
Felhasználó:



„Üzenet küldés”

További lehetőségek

- **Committed** állapot: Atomi végrehajtást ír elő
 - A kimenő átmenet végrehajtása előtt más automata átmenete nem lehet végrehajtva:
bemenő és kimenő átmenet egy atomi műveletként végrehajtva
- **Urgent** állapot: késleltetés korlátozása
 - Nem telhet idő az adott állapotban, ha enélkül lehetséges a kilépés
- **Urgent csatorna:**
Nem enged késleltetést
 - Korlátozások az állapot invariánsok és őrfeltételek használatára



Az UPPAAL eszköz

- Fejlesztése (1999-től):
 - Uppsala University, Svédország
 - Aalborg University, Dánia
- Web lap (információk, letöltés, példák):
<http://www.uppaal.org/>
- Kapcsolódó eszközök:
 - CoVer: Test generation with specified coverage
 - CORA: Planning and scheduling (costs)
 - TRON: On-line testing
 - TIGA: Timed games
 - Port: Verification of component based systems

TA szemantikája (1)

- Jelölések a szemantikához:
 - $u: C \rightarrow R_{\geq 0}$ óra-hozzárendelés
 - R^C a lehetséges óra-hozzárendelések halmaza C órahalmazhoz
 - $u \in R^C$ egy hozzárendelés, $u(x)$ egy x óra értéke
 - $u+d$ az óra-hozzárendelés növelése minden órára
 - Egy x óra esetén $u(x)+d$ lesz az új érték
 - uv : hozzárendelések egyesítése órahalmazokra, ahol $u \in R^C$, $v \in R^K$ és K, C függetlenek: $C \cap K = \emptyset$
 - $uv(x) = u(x)$ ha $x \in C$
 - $uv(x) = v(x)$ ha $x \in K$
 - $[C' \rightarrow 0]u$ minden $x \in C'$ órára 0 lesz a hozzárendelés, egyébként marad az eredeti
 - $g(u)$ egy g feltétel kiértékelése u hozzárendelés mellett
- *TA állapota*: (l, u) hely és óra-hozzárendelés

TA szemantikája (2)

- TA szemantikája egy $TTS=(S, s_0, \rightarrow, V)$ ahol
 - S állapotok mint TA állapotai (l,u) alakúak
 - $s_0 = (l_0, u_0)$ kezdőállapot
 - $\rightarrow \subseteq S \times L \times S$ definiálható a következőképpen:
 - $(l,u) \rightarrow^a (l',u')$ lehetséges, ha van r, g úgy, hogy

$l \xrightarrow{g, a, r} l'$ átmenet van helyek között,
 $g(u)$ örfeltétel igaz,
 $u' = [r \rightarrow 0]u$ az óra resetelés megtörténik

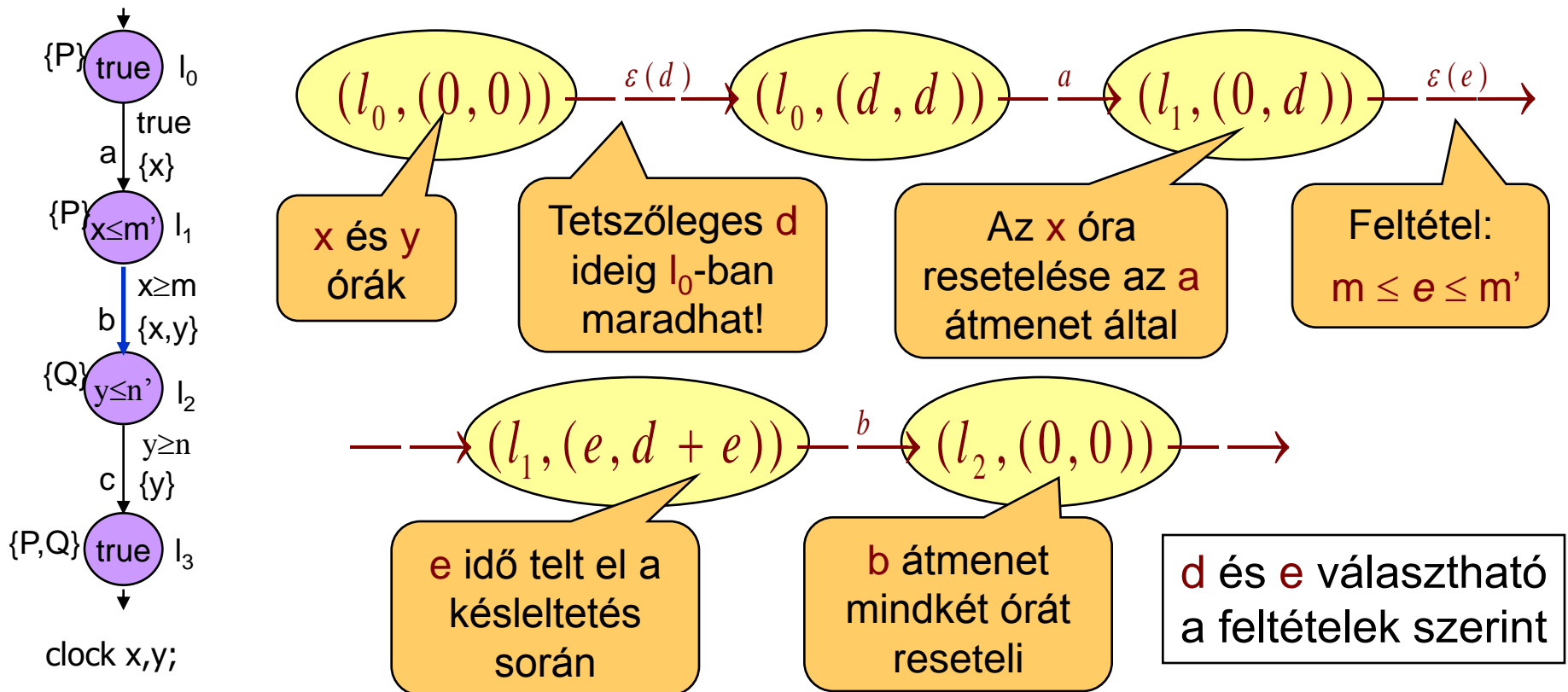
- $(l,u) \rightarrow^{\varepsilon(d)} (l',u')$ lehetséges, ha

$l = l'$ csomópont nem változik,
 $u' = u + d$ eltelik d idő,
 $Inv(u')$ óra-invariáns teljesül

- $V(l,u) = V(l)$ az állapotok címkézése

Példa a TA szemantikájára

- Egy TA esetén a szemantika egy TTS *halmaz!*
 - Ld. késleltetések értékei tartományokban (őrfeltételek és invariánsok szerint)
- Egy lehetséges TTS az előbbi TA esetén:



TA-k párhuzamos kompozíciója

- TA kompozíció: Automaták hálózata
 - Szinkronizáció az egyes automaták között
 - Együttlépő átmenetek
 - Tipikusan szinkron kommunikáció: Üzenet küldés és fogadás
 - Kompozíció általános meghatározása:
 - Milyen átmenetekre írjuk elő az együttlépést
 - Leírható: f szinkronizációs függvénnyel, ami akciókon (így implicit az átmeneteken) értelmezett
 - $TA_1 \mid_f TA_2$ kompozíció:
 - Szemantikája TTS-sel fejezhető ki
 - Előtte: TTS-ek kompozícióját kell áttekinteni

TTS-ek párhuzamos kompozíciója

- **Paraméter: Szinkronizációs függvény f**
 - $f: (\text{Act} \cup \{0\}) \times (\text{Act} \cup \{0\}) \rightarrow \text{Act}$
ahol 0 a hiányzó akció helye (helyben maradáskor is)
- **Kompozíció: $\text{TTS}_1 \mid_f \text{TTS}_2 = \text{TTS}_0$,**
ahol $\text{TTS}_1 = (S_1, s_{1,0}, \rightarrow_1, V_1)$, $\text{TTS}_2 = (S_2, s_{2,0}, \rightarrow_2, V_2)$
és $\text{TTS}_0 = (S, s_0, \rightarrow, V)$
 - $s_1 \mid_f s_2 \in S$ (a kompozíció szerint összeállított párok)
 - $s_0 = s_{1,0} \mid_f s_{2,0} \in S$ (kezdőállapot)
 - \rightarrow induktívan definiálható:
 - $s_1 \mid_f s_2 \xrightarrow{e} s'_1 \mid_f s'_2$ ha $s_1 \xrightarrow{a_1} s'_1$ és $s_2 \xrightarrow{b_2} s'_2$ és $f(a,b)=e$
 - $s_1 \mid_f s_2 \xrightarrow{\varepsilon(d)} s'_1 \mid_f s'_2$ ha $s_1 \xrightarrow{\varepsilon(d)} s'_1$ és $s_2 \xrightarrow{\varepsilon(d)} s'_2$
 - $V(s_1 \mid_f s_2) = V_1(s_1) \cup V_2(s_2)$

TA párhuzamos kompozíció szemantikája

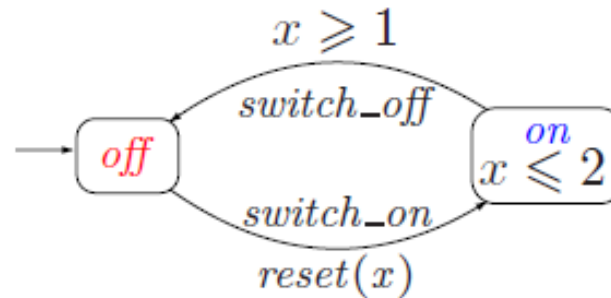
- $TA_1 \mid_f TA_2$ szemantikája $TTS_1 \mid_f TTS_2$ ahol
 - TA_1 szemantikája TTS_1 , TA_2 szemantikája TTS_2
 - $TA_1 \mid_f TA_2$ egy jelölés automaták hálózatára (nem egy konkrét automata!)
 - Bár konstruálható olyan $TA_1 \otimes TA_2$ szorzat automata, hogy $TA_1 \otimes TA_2$ szemantikája $TTS_{TA_1 \otimes TA_2} \sim TTS_1 \mid_f TTS_2$ azaz biszimuláció ekvivalens (ld. később)
 - $TA_1 \otimes TA_2$ szorzat automata: állapotok: párosítás, invariánsok: konjunkció, órák: unió, élek: szinkronizálható élek
- UPPAAL esetén az f szinkronizációs fv:
 - $f(a!, a?)$ együttes akció ($a!$ „küldés” és $a?$ „fogadás”)
 - $f(a, 0)$ egyik automata akciója
 - $f(0, a)$ egyik automata akciója

Érdekességek időzített rendszerek modellezésében

- Nem realiztikus végrehajtási útvonalak:
Megnehezítik az ellenőrzést
 - **Idő konvergencia** (time convergence): Végtelen késleltetés sorozat egy konkrét időponthoz konvergál
 - **Időzár** (timelock): Megáll az idő haladása
 - **Zeno** tulajdonság (zenoness): Végtelen sok akció végrehajtható véges idő alatt
- **Kezelésük:**
 - Az idő konvergenciára a modellellenőrzés során kell figyelni (lehetséges, de nem „fair” útvonalként kizárva)
 - Az időzár és a zeno tulajdonság a modell megfelelő kialakításával elkerülhetők

Idő konvergencia (time convergence)

- Példa modell:



- Példa útvonal:

$$\langle \textit{off}, 0 \rangle \xrightarrow{2^{-1}} \langle \textit{off}, 1-2^{-1} \rangle \xrightarrow{2^{-2}} \langle \textit{off}, 1-2^{-2} \rangle \xrightarrow{2^{-3}} \langle \textit{off}, 1-2^{-3} \rangle \dots$$

- Idő konvergens útvonal általánosan:

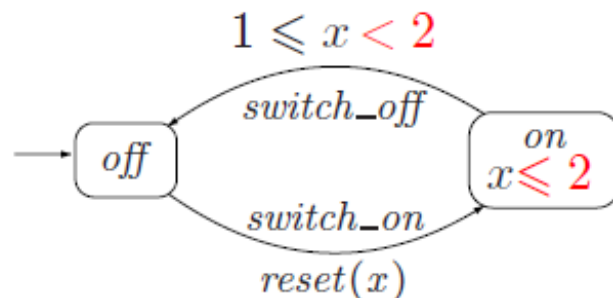
- Végtelen d_1, d_2, \dots késleltetés sorozat,
ahol $d_1+d_2+\dots$ összege d (konstans)

- Idő divergens útvonal:

- Nem konstans végrehajtási idő (késleltetések összege)

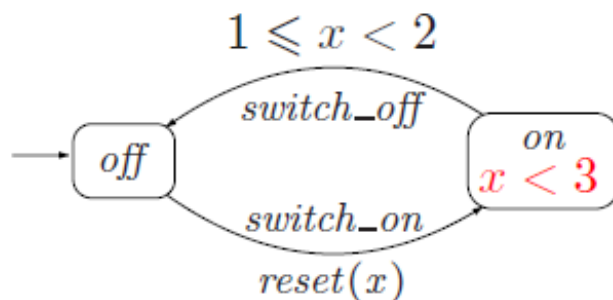
Időzár (timelock)

- Egy állapot időzárnak tekinthető, ha nincs belőle divergens útvonal
 - A kimenő útvonalakon nem „telhet tovább” az idő (a végtelenségig)
 - Terminális állapot
 - A végállapot nem feltétlenül jelent időzárat (pl. az invariáns true)
- Egy automata, ahol van időzár:
 - (on, 2) elérhető, és nincs belőle divergens útvonal



Időzár konvergens útvonallal

- A modell:

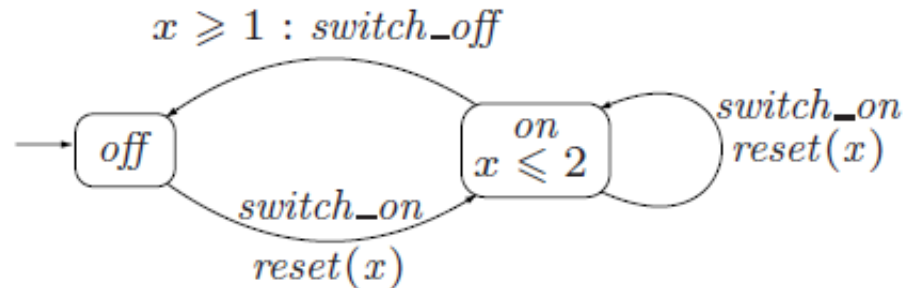


- Konvergens útvonal:

$\langle on, 2 \rangle \langle on, 2.9 \rangle \langle on, 2.99 \rangle \langle on, 2.999 \rangle \langle on, 2.9999 \rangle \dots$

Zeno tulajdonság

- Zeno útvonal:
 - Idő-konvergens, ugyanakkor
 - végtelenül sok $a \in \text{Act}$ akció végrehajtható
- Példa modell:



- Zeno útvonalak:

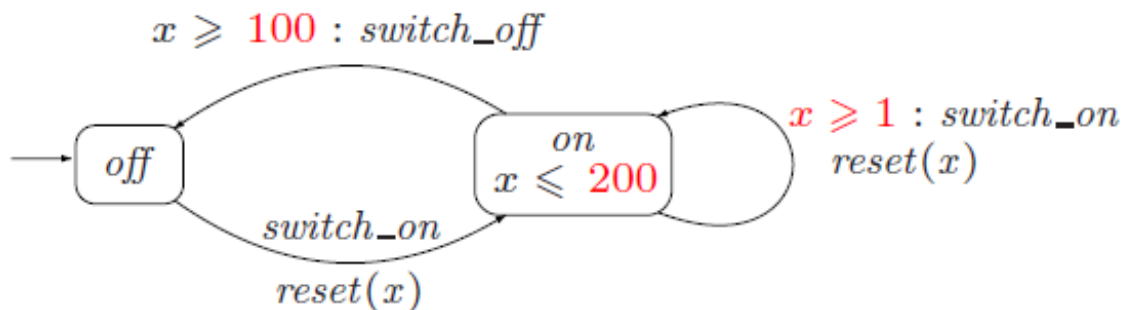
$$\langle \text{off}, 0 \rangle \xrightarrow{\text{sw_on}} \langle \text{on}, 0 \rangle \xrightarrow{\text{sw_on}} \langle \text{on}, 0 \rangle \xrightarrow{\text{sw_on}} \langle \text{on}, 0 \rangle \xrightarrow{\text{sw_on}} \dots$$

$$\langle \text{off}, 0 \rangle \xrightarrow{\text{sw_on}} \langle \text{on}, 0 \rangle \xrightarrow{0.5} \langle \text{on}, 0.5 \rangle \xrightarrow{\text{sw_on}} \langle \text{on}, 0 \rangle \xrightarrow{0.25} \langle \text{on}, 0.25 \rangle \xrightarrow{\text{sw_on}} \dots$$

Vannak késleltetések, de 1-et nem éri el ezek összege:
 $0,5 + 0,25 + 0,125 + \dots$

A zeno tulajdonság elkerülése

- Az előző példa esetén:
 - (Minimális) késleltetés az egymás utáni `switch_on` akciók között
- A módosított példa modell:
 - Minimális késleltetés 1 egység (egész óra esetén)
 - Arányában megnövelve a vezérlés-specifikus késleltetés



Időzített logika (Timed TL) bevezetése

- **Elvárások:**
 - Órák használata
 - **Rekurzió** megengedett
 - Elégséges a TA-n megfogalmazható leggyakoribb követelményekhez
 - Eldönthető a kifejezések igazsága
- **Jelölések:**
 - **K** óra-halmaz (formula-órák)
 - A modell óráival azonos rátával haladnak, de külön hivatkozhatók
 - **Id** azonosítók (formulában értékadáshoz; rekurzió lehet!)
 - $Z \in Id$ változó
 - $D(Z)$ hozzárendelés Z változóhoz, $D(Z)=\varphi$, más alakban $Z:=\varphi$ (rekurzióhoz használandó)

TL szintaxis

- $\varphi ::= P \mid c \mid \varphi \wedge \varphi \mid \varphi \vee \varphi \mid \exists \varphi \mid \forall \varphi \mid \langle a \rangle \varphi \mid [a] \varphi \mid x \text{ in } \varphi \mid x+n \sim y+m \mid Z$

ahol $P \in AP$, $c \in B(K)$, $a \in Act$, $x \in K$, és $Z \in Id$, $m, n \in \mathbb{N}$

- Temporális operátorok informálisan:
 - $\exists \varphi$ – létezik olyan késleltetés, hogy φ igaz lesz
 - $\forall \varphi$ – minden késleltetésre φ igaz lesz
 - $x \text{ in } \varphi$ – x resetelésével φ igaz lesz
 - $x+n \sim y+m$ – óra-kifejezések összevetése
- TL értelmezhető (igazsága megállapítható) TA szemantikája, azaz TTS-ek felett
 - $s: (l, u)$ lesznek a TTS állapotok TA-ból
 - (s, v) jelölés TTS-beli állapotra és formula-órára, $v \in \mathbb{R}^K$

TL szemantika (1)

- $(s,v) \models P$ a.cs.a. $P \in V(s)$
azaz P az állapot címkéi között van
- $(s,v) \models c$ a.cs.a. $c(v)$ igaz,
azaz a v által meghatározott óra-hozzárendelés esetén igaz a c óra-kifejezés
- $(s,v) \models \varphi_1 \wedge \varphi_2$ a.cs.a. $(s,v) \models \varphi_1$ és $(s,v) \models \varphi_2$
- $(s,v) \models \varphi_1 \vee \varphi_2$ a.cs.a. $(s,v) \models \varphi_1$ vagy $(s,v) \models \varphi_2$
- $(s,v) \models \exists \varphi$ a.cs.a. $\exists d, s': s \xrightarrow{\varepsilon(d)} s'$ és $(s', v+d) \models \varphi$
azaz létezik olyan, (s,v) -ből késleltetéssel elérhető állapot, ahol igaz φ
- $(s,v) \models \forall \varphi$ a.cs.a. $\forall d, s': s \xrightarrow{\varepsilon(d)} s' \Rightarrow (s', v+d) \models \varphi$
azaz minden, (s,v) -ből késleltetéssel elérhető állapotban igaz φ

TL szemantika (2)

- $(s,v) \models \langle a \rangle \varphi$ a.cs.a. $\exists s': s \xrightarrow{a} s'$ és $(s',v) \models \varphi$
azaz létezik olyan, (s,v) -ből a akcióval elérhető állapot,
ahol igaz φ
- $(s,v) \models [a]\varphi$ a.cs.a. $\forall s': s \xrightarrow{a} s' \Rightarrow (s',v) \models \varphi$
azaz minden, (s,v) -ből a akcióval elérhető állapotban
igaz φ
- $(s,v) \models x \text{ in } \varphi$ a.cs.a. $(s,v') \models \varphi$ ahol $v' = [\{x\} \rightarrow 0]v$
azaz x óra resetelésével igaz lesz φ
- $(s,v) \models x+n \sim y+m$ a.cs.a. $v(x)+n \sim v(y)+m$
azaz az óra-változók állása megfelelő
- $(s,v) \models Z$ a.cs.a. $(s,v) \models D(Z)$
azaz a Z -hez rendelt formula igaz

TL jellemzők

- Eredeti logika:

$\varphi ::= c \mid P \mid \varphi \wedge \varphi \mid \varphi \vee \varphi \mid \exists \varphi \mid \forall \varphi \mid \langle a \rangle \varphi \mid [a] \varphi \mid$
 $x \text{ in } \varphi \mid x+n \sim y+m \mid Z$

- Alacsony szintű, nagyon egyszerű operátorok

- Egzisztenciális és univerzális operátorok késleltetéssel illetve akcióval címkézett átmenetekre
- „Alap logika” (hasonló szerepű, mint a μ -kalkulus)
- Kifejezőképessége nagy (rekurzió is megengedett), de önmagában nehezen használható

- Tovább lépés:

- Összetett operátorok képzése az egyszerűbbekből
 - Közelebb állnak az intuíciónak és a gyakori követelményekhez: pl. invaráns, UNTIL, UNTIL_{<t}, BEFORE t
- Korlátozások bevezetése az egyes modellellenőrökben a hatékonyabb ellenőrzési algoritmusok érdekében
 - pl. UPPAAL, KRONOS

Hasznos kifejezések

- $INV(\varphi)$ invariáns, az a Z kifejezés

ahol $Z := \varphi \wedge \forall Z \wedge [Act]Z$

ahol $[Act]Z$ jelentése $[a_1]Z \wedge [a_2]Z \wedge \dots \wedge [a_n]Z$ minden $a_i \in Act$ -ra

A rekurzió miatt
kell Z bevezetése

Hasznos kifejezések

- $INV(\varphi)$ invariáns, az a Z kifejezés

ahol $Z := \varphi \wedge \forall Z \wedge [Act]Z$

ahol $[Act]Z$ jelentése $[a_1]Z \wedge [a_2]Z \wedge \dots \wedge [a_n]Z$ minden $a_i \in Act$ -ra

A rekurzió miatt
kell Z bevezetése

Minden, késleltetéssel
elérhető állapotban Z
újra igaz lesz

Minden, akcióval
elérhető állapotban Z
újra igaz lesz

Ezek együtt: Általános
„next” kifejezése

Hasznos kifejezések

- $INV(\varphi)$ invariáns, az a Z kifejezés

ahol $Z := \varphi \wedge \forall Z \wedge [Act]Z$

ahol $[Act]Z$ jelentése $[a_1]Z \wedge [a_2]Z \wedge \dots \wedge [a_n]Z$ minden $a_i \in Act$ -ra

- $\varphi_1 \text{ UNTIL } \varphi_2 \equiv Z$ „weak until”,

ahol $Z := \varphi_2 \vee (\varphi_1 \wedge \forall Z \wedge [Act]Z)$

Weak until: φ_2 nem feltétlenül kell teljesülnön

- $\varphi_1 \text{ UNTIL}_{<n} \varphi_2 \equiv x \text{ in } ((\varphi_1 \wedge x < n) \text{ UNTIL } \varphi_2)$

itt x resetelés után értékelendő ki, vagyis n relatív idő

- $\varphi \text{ BEFORE } n \equiv \text{true UNTIL}_{<n} \varphi$

- Példa: $at(l_i) \text{ BEFORE } t$ az l_i hely elérése t előtt

Itt jelölés: $at(l_i)$ – az l_i helyen van az automata

Hatékonyabb kiértékelés

- Eredeti logika:

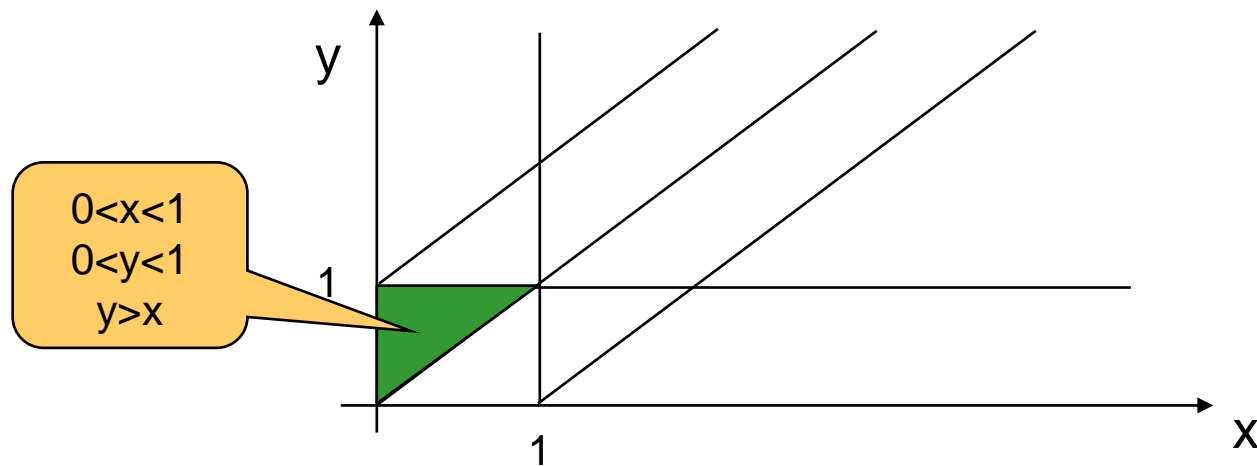
$\varphi ::= c \mid P \mid \varphi \wedge \varphi \mid \varphi \vee \varphi \mid \exists \varphi \mid \forall \varphi \mid \langle a \rangle \varphi \mid [a] \varphi \mid$
 $x \text{ in } \varphi \mid x+n \sim y+m \mid Z$

- Biztonsági és kötött élőségi kritériumok ellenőrzése
 - $\exists \varphi$ kihagyva (késleltetéseken egzisztenciális kvantor)
 - $\langle a \rangle$ kihagyva (akciókon egzisztenciális kvantor)
 - $c \vee \varphi$ alakú formulák
 - $P \vee \varphi$ alakú formulák

Invariáns, UNTIL, UNTIL_{<n}, BEFORE t kifejezhető

Modell ellenőrzés alapgondolata

- Régiók megállapítása, ahol azonosan értékelhetők ki a feltételek
 - A régiókon értelmezett a TL igazsága
 - Sokféle késleltetés tud igazzá tenni egy követelményt; ezeket az invariánsok és őrfeltételek határolják be;
 - Így alakulnak ki a régiók az óra-változókon
- Szemantika alapú modell ellenőrzés:
 - Kényszer-kielégítési problémára visszavezetve
 - Modellellenőrzés: Van-e olyan óra-hozzárendelés, hogy φ igaz?



UPPAAL modellellenőrző

- Temporális logika:
 - $\Phi ::= A[] \beta \mid E \langle \rangle \beta$
ahol $\beta ::= a \mid \beta \text{ and } \beta \mid \beta \text{ or } \beta \mid \beta \text{ implies } \beta \mid \text{not } \beta$
 - itt a lehet $A_i.l$ vagy $x_i \sim n$ alakú,
 - $A_i.l$ jelöli, hogy az A_i automata az l helyen van
 - Speciális operátor: $-->$ („leadsto”)
 - $a --> b$ egy rövidítés: $A[] (a \text{ implies } A \langle \rangle b)$
 - Speciális atomi kijelentés: deadlock
 - Arra az állapotra igaz, ahonnan nincs továbblépés
 - $A[] \text{not deadlock}$ jellegzetes kritérium

KRONOS modellellenőrző

- TA formalizmus használatos itt is
- TCTL temporális logika
 - $\exists \langle \rangle$ (EF-nek megfelelő)
 - $\forall []$ (AG-nek megfelelő)
 - $\exists \langle \rangle_{=1}$ (egy időegység alatt elérhető)
 - $\forall []_{\leq 5}$ (legfeljebb 5 időegység alatt elérhető)
- Érdekes követelmény (gyakran megjelenik):
 - $\forall [] \exists \langle \rangle_{=1} \text{ true}$
 - azaz minden állapotban igaz, hogy *telhet az idő* 1 egységet
 - a kritériumok nem azért teljesülnek, mert „megáll az idő”

Miről volt szó?

- Motiváció: Valós idejű rendszerek ellenőrzése
- Modellek
 - Timed Transition System (TTS)
 - Timed Automata (TA)
 - Leképezés: TA \rightarrow TTS
- Érdekességek valós idejű rendszerek modellezése során
 - Idő konvergencia, időzár, zeno tulajdonság
- Követelmények formalizálása
 - TL (Timed Temporal Logic)
- Modellellenőrzés
 - Korlátozások
 - Alapötlet