

A modellellenőrzés hatékony technikái: Az állapottér kezelése

Majzik István

BME Méréstechnika és Információs Rendszerek Tanszék

Ismétlés: Mit szeretnénk elérni?

- Alacsony szintű formalizmusok (KS, LTS, KTS, TA)
- Magasabb szintű formalizmusok

Temporális logikák:
HML, PLTL, CTL, CTL*

Rendszer modellje

Követelmény megadása

Automatikus
modellellenőrző

OK

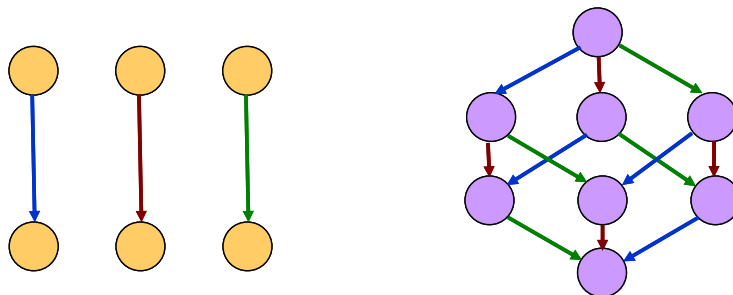
Ellenpélda

i

n

Ismétlés: A modellellenőrzés tanult technikái

- PLTL modell ellenőrzés:
 - Automata alapú megközelítés:
 - Szinkron szorzat automata konstruálása, elfogadó állapotok keresése
- CTL modell ellenőrzés:
 - Szemantika alapú módszer:
 - Állapotok iteratív címkézése (fixpont iteráció)
- Állapottér robbanás:
 - Egyszerűek az alapszintű modellek (állapot és átmenet)
 - Nagy méretű állapottér adódik (pl. elosztott rendszerek)



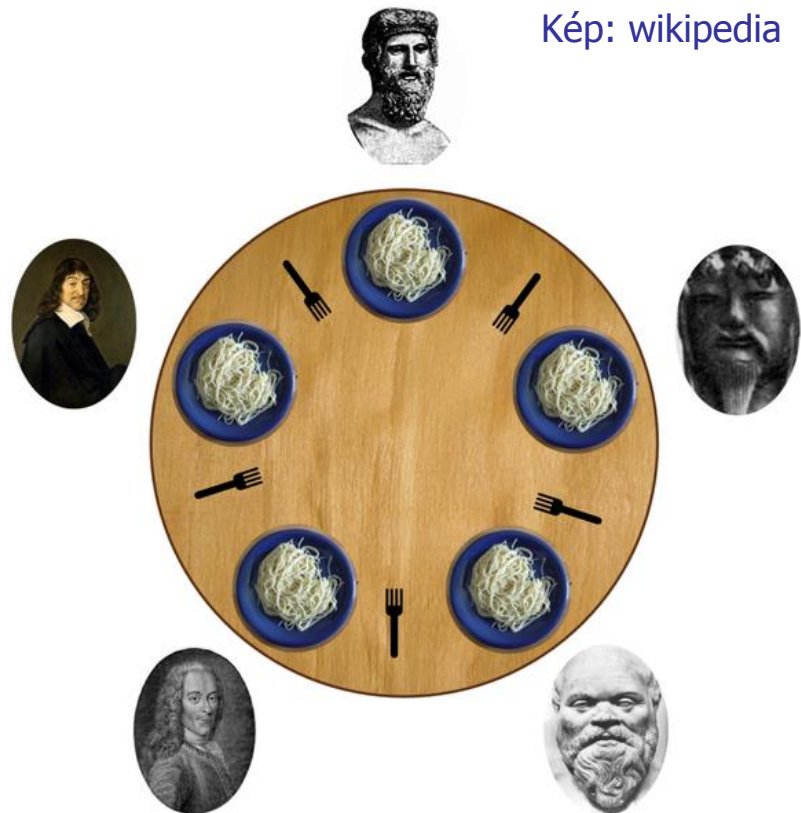
- Hogyan lehet nagy méretű modelleket ellenőrizni?
 - Ígélet: CTL modell ellenőrzés: 10^{20} állapot (egyres esetekben $>10^{100}$ állapot)

Egy jellegzetes példa: Étkező filozófusok

- Konkurens rendszer
 - Holtpont kialakulhat
 - Livelock kialakulhat
- Állapottér mérete gyorsan nő

Filozófusok száma	Állapottér mérete
16	$4,7 \cdot 10^{10}$
28	$4,8 \cdot 10^{18}$
...	...
200	$> 10^{40}$
1000	$> 10^{200}$
...	...

$$2^{64} = 1,8 \cdot 10^{19}$$



Okos (de nem feladat-specifikus) állapotér tárolással:
kb. 100 000 filozófus, azaz 10^{62900} állapotér is ellenőrizhető!

Előzetes áttekintés

- CTL modellellenőrzés: Szimbolikus technika
 - (Címkézett) állapothalmazok tárolása és manipulálása helyett Boole függvényeken végzett műveletek
 - A Boole függvények hatékony tárolása ROBDD alkalmazásával
 - Első ilyen modellellenőrök: SMV, nuSMV
- LTL modellellenőrzés: Részleges rendezés
 - A lehetséges útvonalak közül reprezentatív útvonalak kiválasztása az adott követelmény ellenőrzéséhez
 - Bemutatott technika: SPIN modellellenőrő alapja
- Invariánsok modellellenőrzése: Korlátos modellellenőrzés
 - Logikai függvények igazságának keresése SAT technikával
 - Adott mélységig folytatható modell ellenőrzés:
Korlátos hosszúságú ellenpéldák keresése
- Általános módszer problémaméret csökkentésre: Absztrakció

Szimbolikus modellellenőrzés a CTL esetén

Ismétlés: CTL modellellenőrzés állapot címkézéssel

- Az iteráció halmazműveletekkel történik

- Kezdőhalmaz: Előző lépések alapján
- Inkrementális bővítés a Z halmazhoz tartozó (már címkézett) állapotok megelőző állapotain:

$$\text{pre}_E(Z) = \{s \in S \mid \text{létezik olyan } s', \text{ hogy } (s, s') \in R \text{ és } s' \in Z\}$$

$$\text{pre}_A(Z) = \{s \in S \mid \text{minden } s'\text{-re, ahol } (s, s') \in R: s' \in Z\}$$

- Példa: $E(P \cup Q)$ iterációja:

- Kezdőhalmaz: $X_0 = \{s \mid Q \in L(s)\}$
- Iteráció: $X_{i+1} = X_i \cup (\text{pre}_E(X_i) \cap \{s \mid P \in L(s)\})$

Eddig
címkézettek és ..

.. megelőző
állapotaik közül amelyek ...

... P-vel
címkézettek

- Iteráció vége: Ha $X_{i+1} = X_i$, azaz nem bővül a halmaz

Ismétlés: CTL modellellenőrzés fixpont kereséssel

- **Sat(EF p) számítása: lfp $\tau(z)$**
 - ahol $\tau(z) = \text{Sat}(p) \cup \text{pre}_E(z)$
 - ahol $\text{pre}_E(z) = \{s \mid \exists t: (s, s') \in R \text{ és } s' \in z\}$
- **Kleene tétele alapján lfp $\tau(z)$ számítása:**
 - $z_0 = \emptyset$
 - $z_1 = \tau(z_0) = \tau(\emptyset) = \text{Sat}(p) \cup \text{pre}_E(\emptyset)$
 - ...
 - $z_{i+1} = \tau(z_i) = \text{Sat}(p) \cup \text{pre}_E(z_i)$
 - ...
 - folytatás amíg $z_{i+1} = z_i$ és itt $z_i = \text{lfp } \tau(z) = \text{Sat}(EF p)$

A szimbolikus modellellenőrzés alapötlete

- Állapothalmazok tárolása állapot felsorolás helyett logikai függvények formájában
 - Állapotok „kódolása” Boole logikai vektorokkal
 - S állapottér kódolásához $n = \lceil \log_2 |S| \rceil$ bit elég, azaz ha teljesül $2^n \geq |S|$
 - Állapothalmaz „kódolása” n -változós Boole függvényekkel
 - Akkor és csak akkor igaz egy-egy bitvektor behelyettesítésére, ha a bitvektor által kódolt állapot az adott állapothalmazban van
- Karakterisztikus függvény: $C: \{0,1\}^n \rightarrow \{0,1\}$
 - A karakterisztikus függvényekkel fogunk dolgozni a halmazok helyett
- Elméleti alap: Stone-tétel
 - Minden véges Boole-algebra izomorf egy véges S halmaz részhalmazainak algebrájával
 - $(2^S, \cap, \cup, \emptyset, S)$ izomorf $(F_n, \vee, \wedge, 0, 1)$
 - F_n az n -változós logikai függvények $\{0,1\}$ felett
 - 2^{2^n} féle n -változós logikai függvény van, $2^{|S|}$ a részhalmazok száma

Karakterisztikus függvények

- s állapotra: $C_s(x_1, x_2, \dots, x_n)$

Legyen az s „kódolása” (u_1, u_2, \dots, u_n) vektor, itt $u_i \in \{0, 1\}$

Ekkor $C_s(x_1, x_2, \dots, x_n)$ csak az (u_1, u_2, \dots, u_n) esetén adjon 1 értéket

$C_s(x_1, x_2, \dots, x_n)$ konstruálása: \wedge operátorral

- x_i szerepel, ha $u_i=1$
- $\neg x_i$ szerepel, ha $u_i=0$

Példa: $(0, 1)$ kódolású s állapotra: $C_s(x_1, x_2) = \neg x_1 \wedge x_2$

- $Y \subseteq S$ állapothalmazra: $C_Y(x_1, x_2, \dots, x_n)$

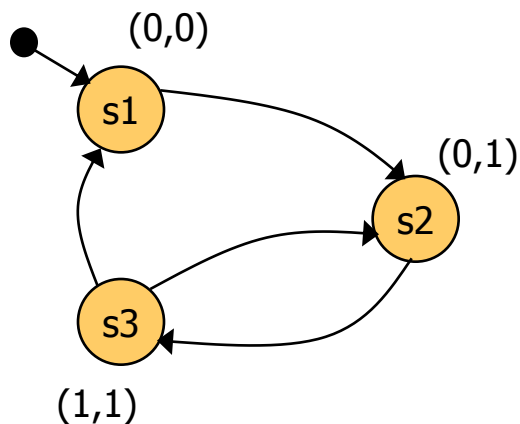
$C_Y(x_1, x_2, \dots, x_n)$ a.cs.a. legyen igaz egy (u_1, u_2, \dots, u_n) behelyettesítésre, ha $(u_1, u_2, \dots, u_n) \in Y$

$C_Y(x_1, x_2, \dots, x_n)$ konstruálása: $C_Y(x_1, x_2, \dots, x_n) = \bigvee_{s \in Y} C_s(x_1, x_2, \dots, x_n)$

- Állapothalmazokra általában:

$$C_{Y \cup W} = C_Y \vee C_W, \quad C_{Y \cap W} = C_Y \wedge C_W$$

Példa: Állapotok karakterisztikus függvénye



Változók: x, y

Állapotok karakterisztikus függvényei:

s1 állapot:

$$C_{s1}(x,y) = (\neg x \wedge \neg y)$$

s2 állapot:

$$C_{s2}(x,y) = (\neg x \wedge y)$$

s3 állapot:

$$C_{s3}(x,y) = (x \wedge y)$$

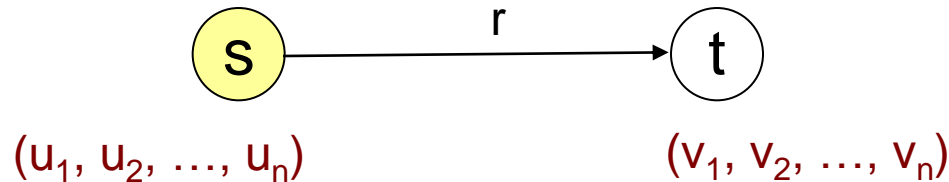
Állapothalmaz karakterisztikus függvénye:

{s1,s2} állapothalmaz:

$$C_{\{s1,s2\}} = C_{s1} \vee C_{s2} = (\neg x \wedge \neg y) \vee (\neg x \wedge y)$$

Karakterisztikus függvények (folytatás)

- Állapotátmenetekre: C_r



$r=(s,t)$ állapotátmenet, ahol $s=(u_1, u_2, \dots, u_n)$ és $t=(v_1, v_2, \dots, v_n)$

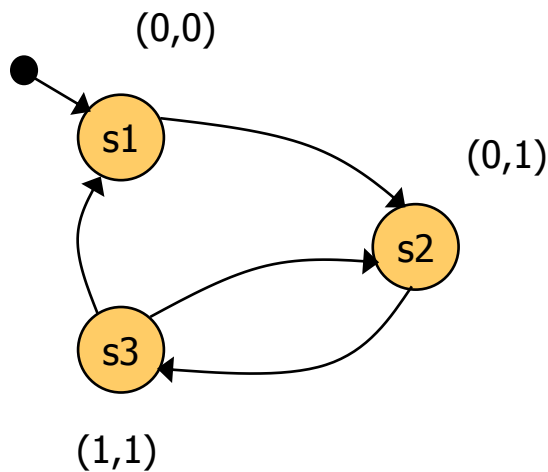
Karakterisztikus függvény $C_r(x_1, x_2, \dots, x_n, x'_1, x'_2, \dots, x'_n)$ alakban;
„vesszős” változók jelzik a cél állapotot

C_r a.cs.a. legyen igaz, ha $x_i=u_i$ és $x'_i=v_i$ a behelyettesítés

C_r konstruálása:

$$C_r = C_s(x_1, x_2, \dots, x_n) \wedge C_t(x'_1, x'_2, \dots, x'_n)$$

Példa: Állapotátmenetek karakterisztikus függvénye



s1 állapot:

$$C_{s1}(x,y) = (\neg x \wedge \neg y)$$

s2 állapot:

$$C_{s2}(x,y) = (\neg x \wedge y)$$

$(s1,s2) \in R$ állapotátmenet:

$$C_{(s1,s2)} = (\neg x \wedge \neg y) \wedge (\neg x' \wedge y')$$

Állapotátmeneti reláció:

$$\begin{aligned} R(x,y,x',y') = & (\neg x \wedge \neg y \wedge \neg x' \wedge y') \vee \\ & \vee (\neg x \wedge y \wedge x' \wedge y') \vee \\ & \vee (x \wedge y \wedge \neg x' \wedge y') \vee \\ & \vee (x \wedge y \wedge \neg x' \wedge \neg y') \end{aligned}$$

Karakterisztikus függvények (folytatás)

- $\text{pre}_E(z)$ képzése: $\text{pre}_E(z) = \{s \mid \exists t: (s,t) \in R \text{ és } t \in z\}$
z reprezentációja: C_z

R reprezentációja: $C_R = \bigvee_{r \in R} C_r$

$\text{pre}_E(z)$: kikeresni a z-beli állapotokra az előzőeket

$$C_{\text{pre}_E(z)} = \exists_{x'_1, x'_2, \dots, x'_n} C_R \wedge C'_z$$

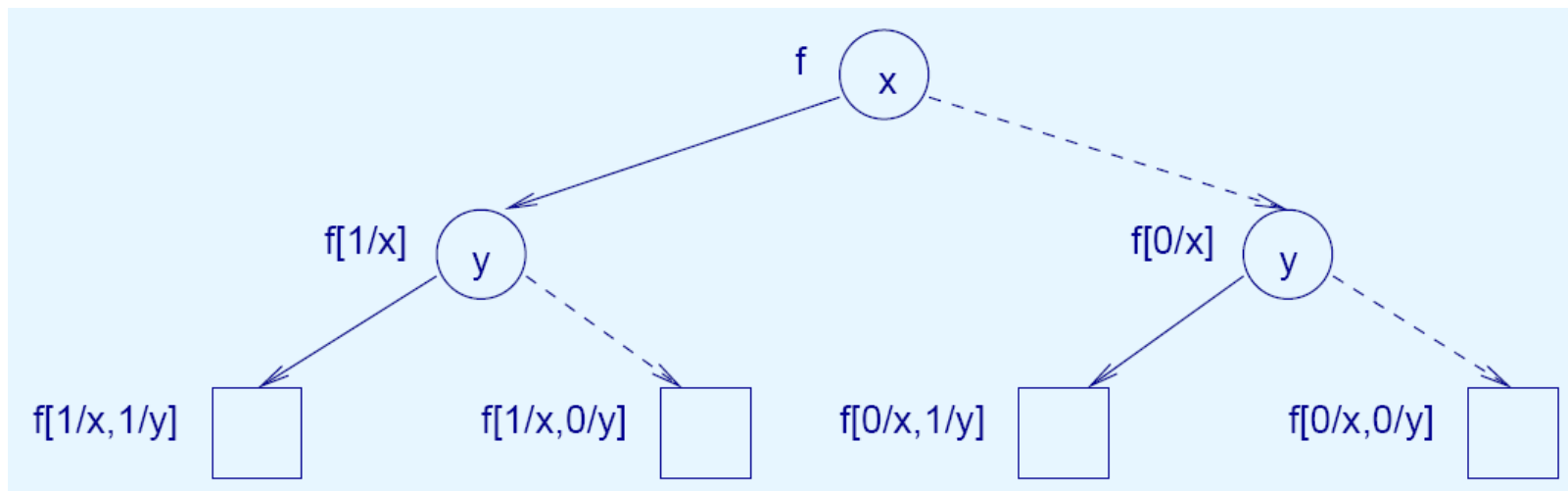
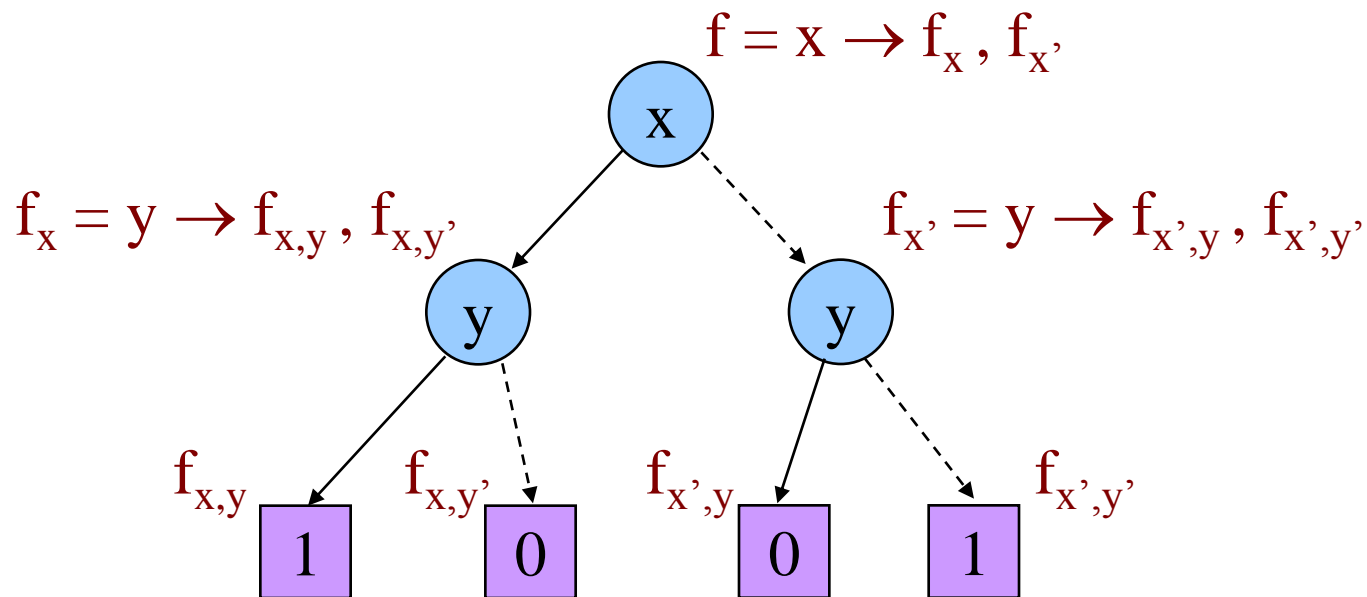
ahol $\exists_x C = C[1/x] \vee C[0/x]$ „egzisztenciális absztrakció”

- Eddig: Modellellenőrzés állapothalmaz műveletekkel:
visszavezetve logikai függvényeken végzett műveletekre
 - Halmazok uniója: Függvények \vee kapcsolata
 - Halmazok metszete: Függvények \wedge kapcsolata
 - $\text{pre}_E(Z)$ képzése: Összetett művelet (egzisztenciális absztrakció)

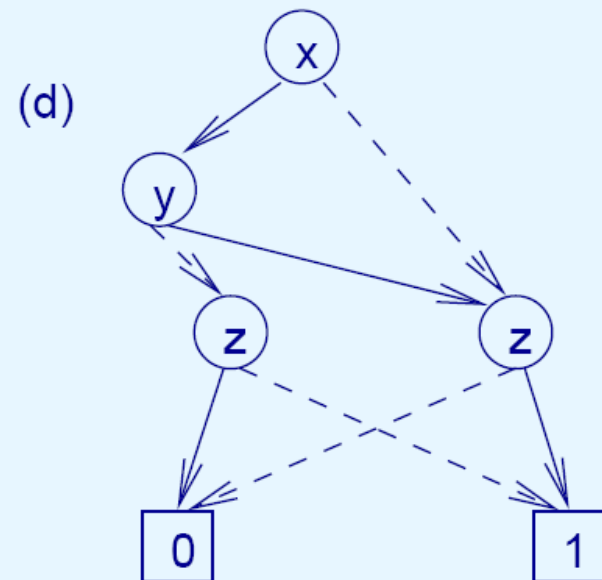
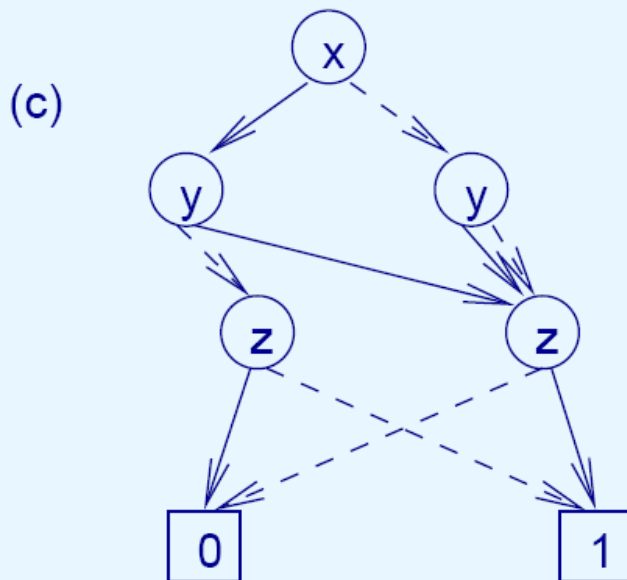
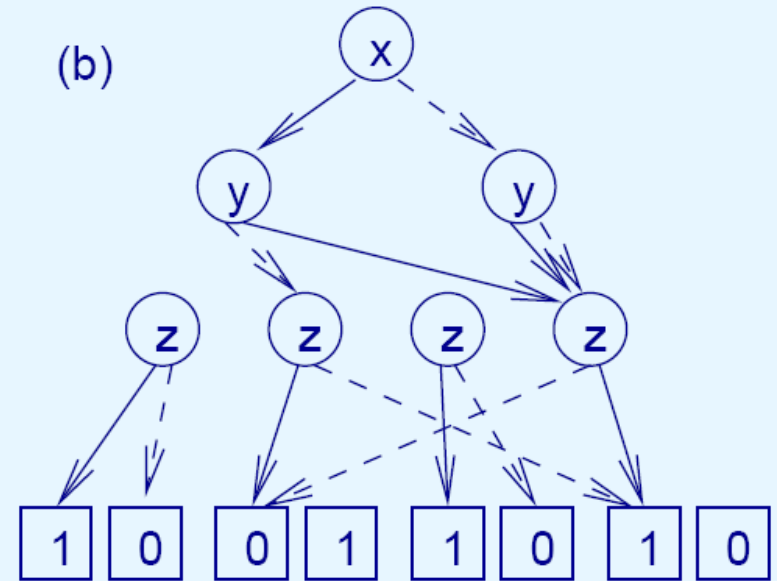
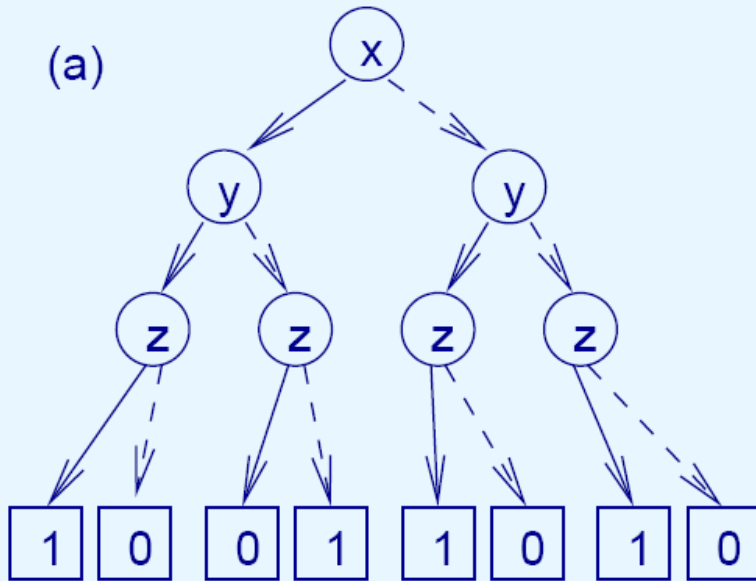
Logikai függvények reprezentációja

- Kanonikus forma: ROBDD
 - Redukált, rendezett, bináris döntési diagram
- Lépések: Bináris döntési fa, BDD, OBDD, ROBDD
 - Bináris döntési fa: Shannon-felbontás
 - „if-then-else” operátor: $x \rightarrow x_1, x_0 = (x \wedge x_1) \vee (\neg x \wedge x_0)$
 - felbontás: $f = x \rightarrow f[1/x], f[0/x]$
 - más jelölés: $f(x, y, z, \dots) = x \rightarrow f_x(y, z, \dots), f_{x'}(y, z, \dots)$
 - BDD: azonos részfák összevonva
 - OBDD: minden ágon azonos változó sorrendezés
 - ROBDD: szükségtelen csomópontok redukálása
 - Ha mindkét ág ugyanahhoz a csomóponthoz vezet

Példa: Bináris döntési fa $f(x,y)$ függvényre

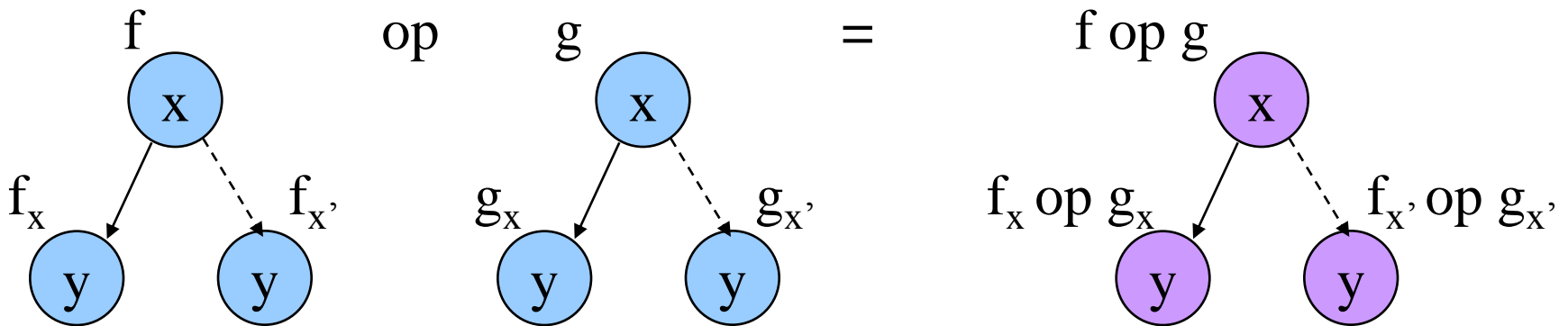


Bináris döntési fa redukálása



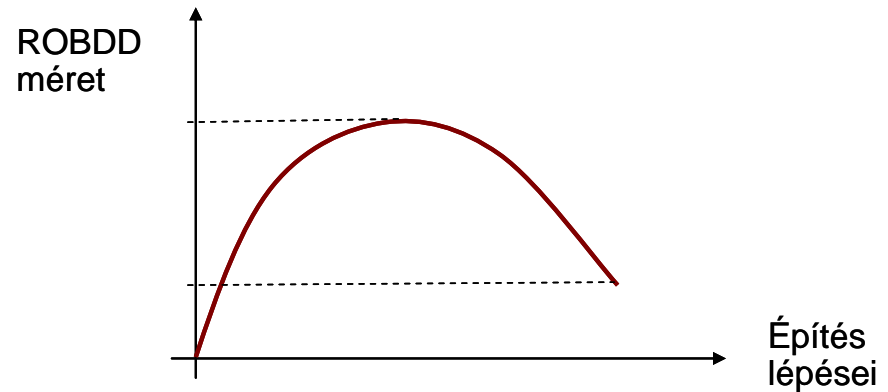
ROBDD használat

- Generálás: Id. jegyzet (+ Formális módszerek tárgya)
 - Rekurzív felbontás és azonos részfák figyelése
- Műveletek ROBDD által reprezentált fv-ekkel:
 - $f \text{ op } g = (x \rightarrow f_x, f_{x'}) \text{ op } (x \rightarrow g_x, g_{x'}) = x \rightarrow (f_x \text{ op } g_x), (f_{x'} \text{ op } g_{x'})$
 - $f \text{ op } g = (x \rightarrow f_x, f_{x'}) \text{ op } g = x \rightarrow (f_x \text{ op } g), (f_{x'} \text{ op } g)$
 - $f \text{ op } g = f \text{ op } (x \rightarrow g_x, g_{x'}) = x \rightarrow (f \text{ op } g_x), (f \text{ op } g_{x'})$



ROBDD mérete

- Tömör ábrázolásmód, pl. étkező filozófusok problémája:
 - 16 filozófus: $4,7 \cdot 10^{10}$ állapot, 747 ROBDD csomópont
 - 28 filozófus: $4,8 \cdot 10^{18}$ állapot, 1347 ROBDD csomópont
itt 63 bites állapottér címzés helyett ~21kB elég!
- Fontos a helyes sorrend megválasztása
 - Más sorrend nagyságrendbeli méretkülönbséget is jelenthet
 - Optimális sorrend „próba-szerencse” alapon derülhet ki
- Tárigény:
 - Ha egy konkurens rendszer modellje alapján folyamatosan építjük a ROBDD-t, akkor az építés közben sok ideiglenes csomópontot kell tárolnunk, amit később lehet redukálni

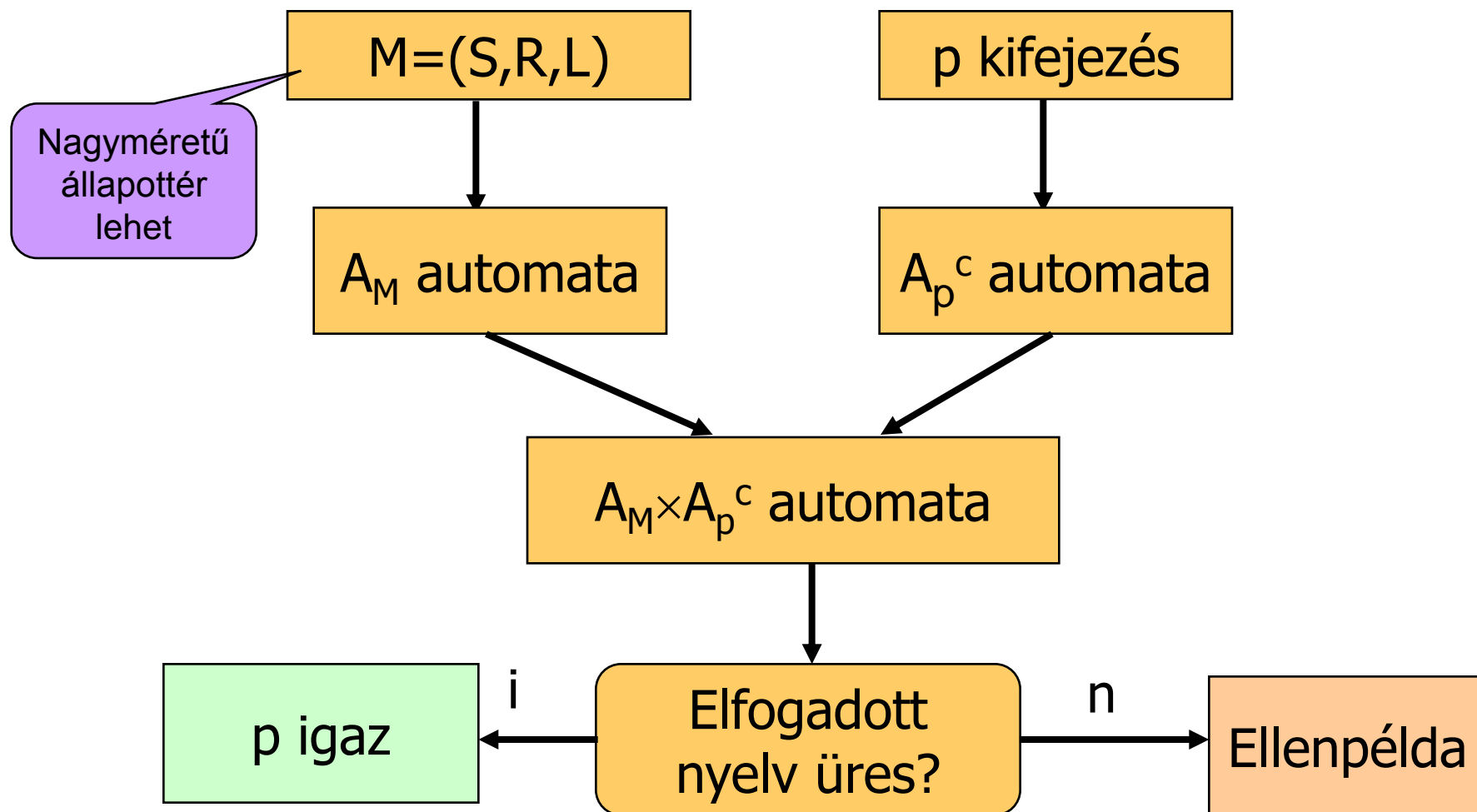


ROBDD és modellellenőrzés (összefoglalás)

- Modellellenőrzés: Állapothalmazokon műveletek
 - Iteratív $Sat(p)$ számítás
- Halmazműveletek leképezése karakterisztikus függvények műveleteire
 - „Állapotok kódolása”: Boole-függvények
- Karakterisztikus függvény műveleteinek leképezése ROBDD-ken végzett műveletekre
 - Közvetlenül az ROBDD reprezentáción

Részleges rendezés redukció
a PLTL modellellenőrzés során

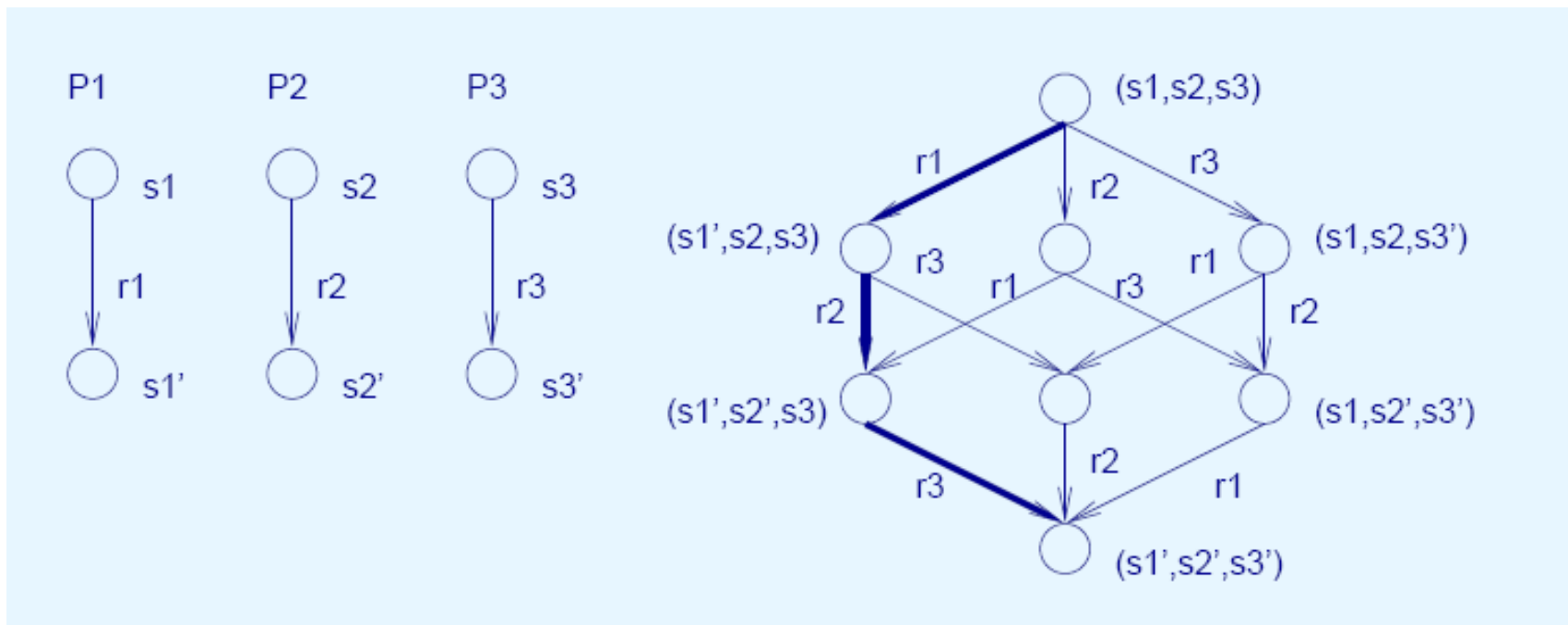
Ismétlés: Automata alapú PLTL modellellenőrzés



Részleges rendezés (partial order) redukció

- Elosztott rendszerek modellellenőrzése
 - Sok résztvevő, időnként interakciók
 - Akciók részben független, konkurens végrehajtása
 - A globális állapottér: minden lehetséges sorrend (átlapolt végrehajtás) felvétele → állapottér robbanás
- Az állapottér robbanás kezelésére:
 - A független akcióknak nem kell minden lehetséges sorrendjét figyelembe venni
 - Ha különböző sorrendű végrehajtások azonos állapotba vezetnek
 - Ha az ellenőrizendő követelmény erre nem érzékeny
 - Elég egy **reprezentatív sorrendet** felvenni
 - Így az állapottér mérete jelentősen csökkenthető

A részleges rendezés bemutatása



- Reprezentatív útvonal: $r_1 - r_2 - r_3$ sorrend
- 4 állapot tárolása elkerülhető

A modellellenőrzés

- Cél: PLTL modellellenőrzés a reprezentatív útvonalak alapján $M=(S, R, L)$ KS-en AP mellett
- A reprezentatív útvonalakat az állapottér felépítése közben (nem pedig a teljes állapottér felvétele után) szeretnénk kijelölni
- Alkalmazott jelölések:
 - $enabled(s)$ az s állapotban engedélyezett átmenetek
 - $ample(s) \subseteq enabled(s)$ az s állapotban a reprezentatív útvonal(ak) bejárásához választott átmenet(ek)

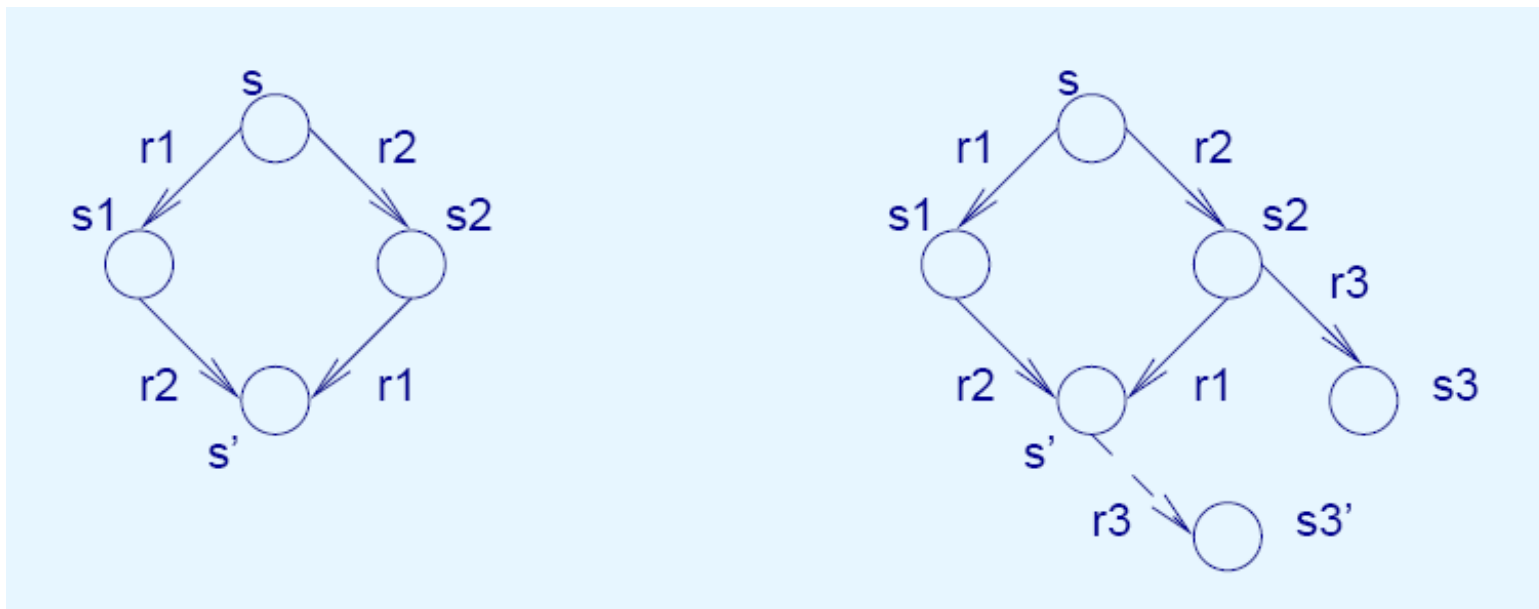
Kritériumok ample(s) kiválasztásához

- Lokális választás kellene
 - A teljes állapottér vizsgálata nélkül
 - A mélységi keresés (automata előállítás) során (DFS)
- Szükséges feltételek:
 - A modellellenőrzés helyessége
 - Az állapottér méretének csökkentése
 - Elfogadható számítási igény

Átmenetek tulajdonságai I.

- **Független átmenetek:** $I \subseteq R \times R$ reláció, ahol
 - A reláció szimmetrikus és antireflexív
 - Ha $(r1, r2) \in I$ akkor az átmenetek egymást nem tiltják le
 - Ha $r1, r2 \in \text{enabled}(s)$ akkor $r1 \in \text{enabled}(r2(s))$, valamint $r2 \in \text{enabled}(r1(s))$
 - Ha $(r1, r2) \in I$ akkor a különböző végrehajtási sorrend azonos állapothoz vezet
 - $r1(r2(s)) = r2(r1(s))$
- **Első ötlet:**
 - A független átmenetek közül elég az egyiket választani, és ezzel indítani a reprezentatív útvonalat
 - Problémák: Utak elhagyása, címkézés

Független átmenetek - példa

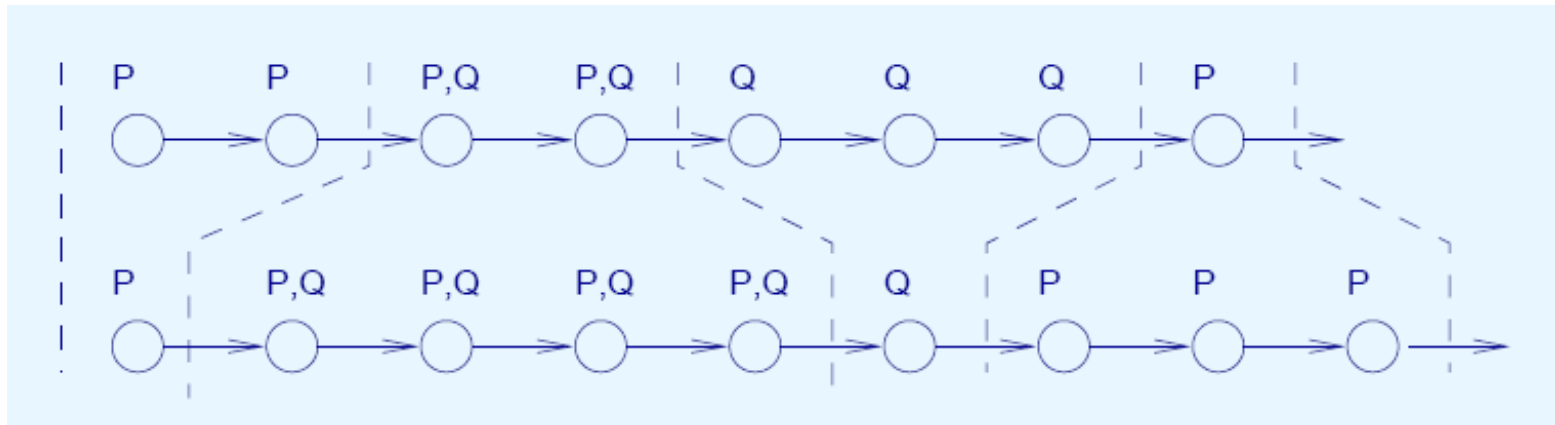


- Az ellenőrizendő követelmény teljesítése függhet az $r1$ vagy $r2$ választásától:
 - Ha $r1(s)$ illetve $r2(s)$ más címkéjű
 - Ha $r2(s)$ -ből induló utak kimaradnak, ha $r1$ -et választjuk

Átmenetek tulajdonságai II.

- Láthatatlan átmenet:
 - $r1=(s,s')$ láthatatlan, ha $L(s)=L(s')$
 - Az A_p tulajdonság-automata nem „látja” az átmenetet (ld. szinkron szorzat képzése a modellellenőrzés során)
- Stuttering (dadogó) blokk:
 - Azonosan címkézett állapotok véges szekvenciája
 - Láthatatlan átmenetek az állapotok között
- Stuttering ekvivalens útvonalak:
 - $\pi_1 \sim_{st} \pi_2$ ha azonos stuttering blokkok, azonos sorrendben fordulnak elő a két útvonalon
- Stuttering ekvivalens KS:
 - $M_1 \sim_{st} M_2$ ha a kezdőállapotok azonosan címkézettek, valamint minden M_1 -beli π_1 útvonalhoz van olyan π_2 útvonal M_2 -ben, hogy $\pi_1 \sim_{st} \pi_2$

Stuttering ekvivalens útvonalak - példa



- Absztrakció: Elvonatkoztatunk az azonosan címkézett állapotok számától egy-egy blokkban
 - De erre „érzékeny” az X operátor!
 - Ha nem használjuk az X operátort, akkor használható ez az absztrakció

A követelmények érzékenysége

- PLTL kifejezések tulajdonságai
 - Definíció: Egy p PLTL kifejezés **stuttering invariáns** (implicit A útvonal kvantorral):
Ha minden $\pi_1 \sim_{st} \pi_2$ útvonalpárra: $\pi_1 \models p$ a.cs.a. $\pi_2 \models p$
 - Stuttering ekvivalens útvonalak között nem tesz különbséget a stuttering invariáns kifejezés
 - Tehát: Egy útvonalat a tulajdonság ellenőrzése szempontjából reprezentálhat a vele stuttering ekvivalens útvonal
- Bizonyítható állítások:
 - Minden **PLTL_X** kifejezés stuttering invariáns
PLTL_X : az X operátor kimarad az operátorok közül!
 - Minden stuttering invariáns PLTL kifejezés felírható mint **PLTL_X** kifejezés

A részleges rendezés célkitűzése

- A $PLTL_x$ formulák nem különböztetik meg a stuttering ekvivalens Kripke struktúrákat
 - Cél: Úgy kell redukálni a Kripke-struktúrát, hogy stuttering ekvivalens legyen az eredeti és a redukált struktúra
 - Ezen a redukált struktúrán $PLTL_x$ követelmények ellenőrizhetők

Ezek után:

- Mik a feltételei olyan ample(s) választásnak, hogy (a reprezentatív útvonalak választásával) stuttering ekvivalens redukált struktúrát kapjunk?
 - 4 kritériumot dolgoztak ki
 - Bizonyítható: betartásukkal optimális redukció elérhető

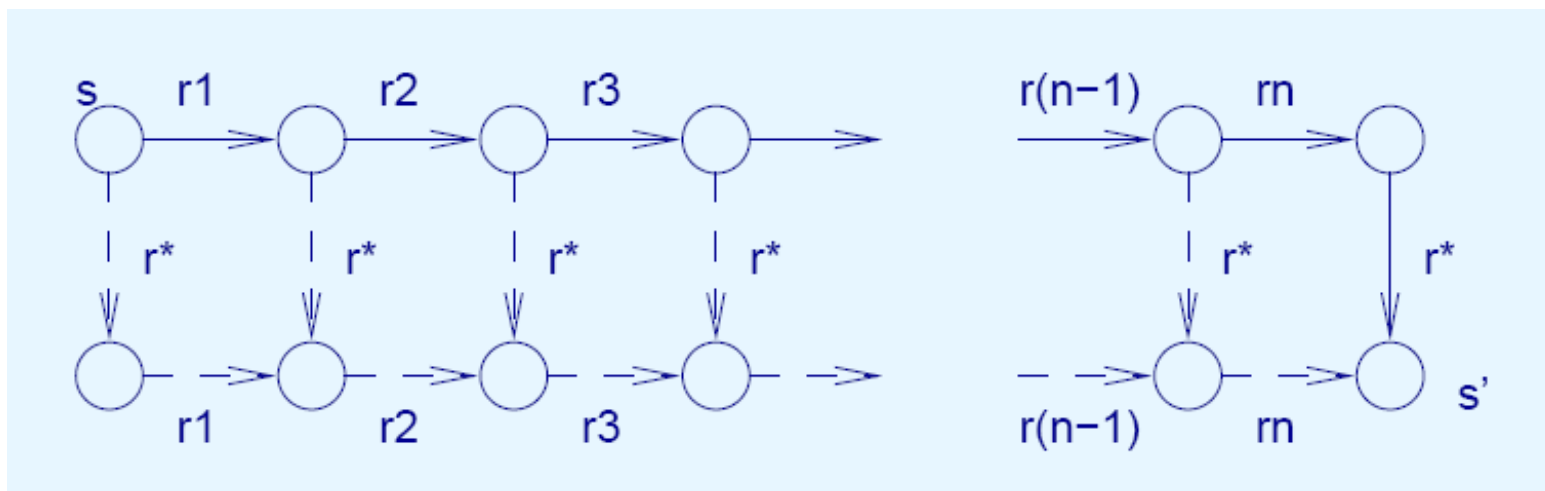
Reprezentatív átmenetek választásának kritériumai

- $C(0)$ $\text{ample}(s)=0$ a.cs.a. ha $\text{enabled}(s)=0$
 - Intuitív: nem akarunk deadlock szituációt, ha van továbblépés
- $C(1)$ A teljes (nem redukált) Kripke-struktúrában minden s -ből induló útvonalra igaz kell legyen:
Egy $\text{ample}(s)$ -belitől *függő* átmenet nem hajtható végre anélkül, hogy *előtte* egy $\text{ample}(s)$ -beli átmenetet végre ne hajtanánk.
- A feltételt a *következményein* keresztül próbáljuk meg értelmezni:
 - Első észrevétel: $C(1)$ alkalmazásával az $\text{enabled}(s) \setminus \text{ample}(s)$ halmazbeli (kimaradó) átmenetek függetlenek kell legyenek az $\text{ample}(s)$ -beli átmenetektől

C(1) következményei

- Ha a reprezentatív átmeneteket C(0) és C(1) szerint választjuk, milyen utak maradnak ki **ample(s)** választással?
 - $r_1, r_2, \dots, r_n, r^*$, ... minta szerinti utak,
ahol r_1, r_2, \dots, r_n függetlenek **ample(s)**-től és $r^* \in \text{ample}(s)$
 - $r_1, r_2, \dots, r_j, \dots$ minta szerinti végtelen utak,
ahol r_1, r_2, \dots, r_n függetlenek **ample(s)**-től
- Az első eset elemzése:
 - $r_1, r_2, \dots, r_n, r^*$ és $r^*, r_1, r_2, \dots, r_n$ utak ugyanazt az állapotot érik el
 - Mivel r^* „előrehozható” a függetlenség definícióját alkalmazva
 - Az utóbbi út $r^* \in \text{ample}(s)$ átmenettel kezdődik, ezért lesz esély lefedni
 - $r_1, r_2, \dots, r_n, r^*$ tehát reprezentálható,
ha $r_1, r_2, \dots, r_n, r^* \sim_{st} r^*, r_1, r_2, \dots, r_n$
 - Ez a stuttering ekvivalencia akkor lesz igaz,
ha r^* láthatatlan átmenet
 - Ezt a C(2) kritérium biztosítja majd

Az első eset elemzése - példa



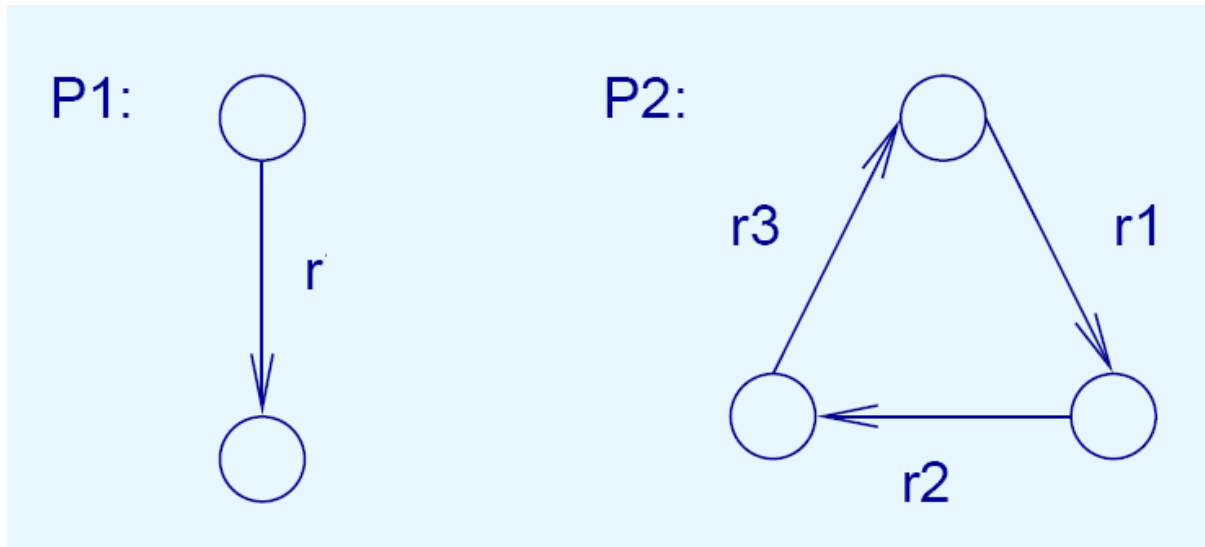
Itt r^* lépésenként „előrehozható”

- Mivel r_1, r_2, \dots, r_n függetlenek r^* -tól, a függetlenség definícióját alkalmazhatjuk

C(2) kritérium

- C(2) Ha $\text{ample}(s) \neq \text{enabled}(s)$, akkor minden $r \in \text{ample}(s)$ láthatatlan kell legyen.
 - Ez alapján az előbbi $r_1, r_2, \dots, r_n, r^* \sim_{\text{st}} r^*, r_1, r_2, \dots, r_n$ fennáll
 - Az első minta szerinti kimaradó utak reprezentálhatók
 - Azt is biztosítja, hogy $r_1, r_2, \dots, r_i, \dots \sim_{\text{st}} r^*, r_1, r_2, \dots, r_i, \dots$
 - A második minta szerinti kimaradó utak reprezentálhatók
- Még marad lehetőség, hogy kihagyjunk útvonalat:
 - Ha **ciklus** van láthatatlan átmenetekből egy résztvevő modelljében, egy másik résztvevő átmenete kimaradhat
 - Példa: Id. következő dia
 - Ennek elkerülése lesz: C(3) kritérium

Kimaradó eset - példa



- $r1, r2, r3$ *ciklus* az egyik résztvevő KS-ében
- Itt r független az $r1, r2, r3$ átmenetektől és nem láthatatlan, ugyanakkor $r1, r2, r3$ láthatatlanok és egymástól függenek
- Rendre $r1, r2, r3$ átmeneteket választva az `ample()` halmazba, a ciklus záródik és a másik résztvevő r átmenete kimarad
 - „Késleltetett” marad az átmenet választás **lokális döntései** miatt

C(3) kritérium

- C(3) Ciklus nem megengedett, ha olyan állapotot tartalmazna, amelyben egy r átmenet engedélyezett, de nincs benne a ciklus egy állapotának **ample()** halmazában sem.
 - Így nem lehetnek „kifelejtett” átmenetek
 - Gond: Egy adott s állapotban **lokálisan nem eldönthető** a kritérium teljesítése!
 - Csak globálisan (a teljes állapottérben) látható, hogy van-e ilyen ciklus
 - Közelítő megoldás javasolható

A gyakorlati alkalmazás szempontjai

- A kritériumok betartásának számításigénye:
 - C(0) lokálisan egyszerűen ellenőrizhető
 - C(2) lokálisan egyszerűen ellenőrizhető
 - C(1) az egész állapottér vizsgálatát igényelné!
 - Kompromisszum: Olyan **ample(s)** keresése, ami betartja C(1)-et, de nem a lehető legkisebb **ample(s)** (nem optimális a redukció)
 - Példa: Konkurens processzek átmeneteinek vizsgálata; ha P_i -ben lévő T_i átmenetektől csak független engedélyezett átmenetek vannak más processzekben, akkor **ample(s)= T_i** , ha ilyen nem található, akkor minden processzt ki kell bontani
 - A függőséget a nyelvi primitívek (kommunikáció) kijelölik
 - C(3) esetén cikluskeresés kellene a teljes állapottérben
 - Helyette C(3)' kritérium: Ha **ample(s)≠enabled(s)** akkor **ample(s)**-beli átmenet nem léphet a DFS során már érintett állapotba (azaz nem záródhat ciklus)
 - Így legalább egy állapot teljesen ki lesz bontva a ciklusban

A redukció hatékonysága

- Legjobb eset: Exponenciális állapottér-robbanás lineáris növekedéssé redukálható
 - PI. protokoll sok azonos viselkedésű résztvevővel
- Tipikus: A redukció lineáris a modell méretével
- Memória és futási idő nyereség: 10..90%
- Példa: Vezetőválasztási protokoll gyűrű struktúrában

Processzek száma	Redukció nélkül		Redukcióval	
	Állapotok	Időigény	Állapotok	Időigény
3	15 929	13,8 s	1 435	0,6 s
4	522 255	9,3 perc	8 475	3,5 s
5		>40 óra	57 555	28,7 s
6			434 083	4,1 perc

- Előny: A részleges rendezés nem igényel paraméterezést
 - PI. ROBDD esetén kritikus az állapotváltozók sorrendezése