

# Magasabb szintű formalizmus: Állapottérképek (statecharts)

dr. Majzik István  
BME Méréstechnika és Információs  
Rendszerek Tanszék

# Modellek a formális ellenőrzéshez

Mivel nyújt többet egy magasabb szintű formalizmus?  
Hogyan használható szoftver szintézisre és verifikációra?

**Mézői modellek**

**Magasabb szintű formalizmusok**  
**SC, PN, CPN, DFN**

**Alapszintű matematikai formalizmusok**  
**KS, LTS, KTS**

**Modell-  
transzformációk**



# Tartalomjegyzék

- Alapelemek
- Az állapottérkép szintaxisa
  - UML 2 statechart diagram
- Az állapottérkép szemantikája
  - UML 2 State Machine szemantika
  - (Más szemantika is lehet: pl. Harel-féle szemantika)
- Állapottérképek használata

# Mi az állapottérképek célja?

- **Állapot alapú, eseményvezérelt rendszerek viselkedésének megadására alkalmasak**
  - Egy állapotgép viselkedésének leírása
  - **Reaktív viselkedés:**  
Külső események hatására történő állapotváltást ír le
    - Pl. bejövő üzenet, jelzés, hívás, ...
  - **Akciók:** az állapotátmenetekhez rendelt tevékenységek, történések
    - Pl. értékadás, kimenő üzenet, ...
- **Szokásos használat:**
  - **Beágyazott rendszerek:** bejövő események feldolgozása (pl. robot vezérlése, vagyonvédelmi rendszer, ...)
  - **Protokollok:** üzenetek feldolgozása

# Alapfogalmak

- **Állapot, aktív állapot**
  - Adott feltételek teljesülése (pl. művelet végrehajtható)
  - Állapotváltozók adott értékei
- **Állapotátmenet**
  - **Állapot változása**
  - **Trigger esemény** válthatja ki
    - Trigger nélküli átmenet: „önmagától” következik be
  - **Őrfeltétel** rendelhető hozzá
    - Állapotátmenet csak akkor történhet meg, ha az őrfeltétel igaz
  - **Akció** rendelhető hozzá
    - Állapotátmenethez rendelt tevékenység, történés
- **Esemény**
  - Aszinkron történés, paramétere is lehetnek
  - Önálló elem, eseményosztály példánya
    - Öröklés: esemény attribútumok bővítése

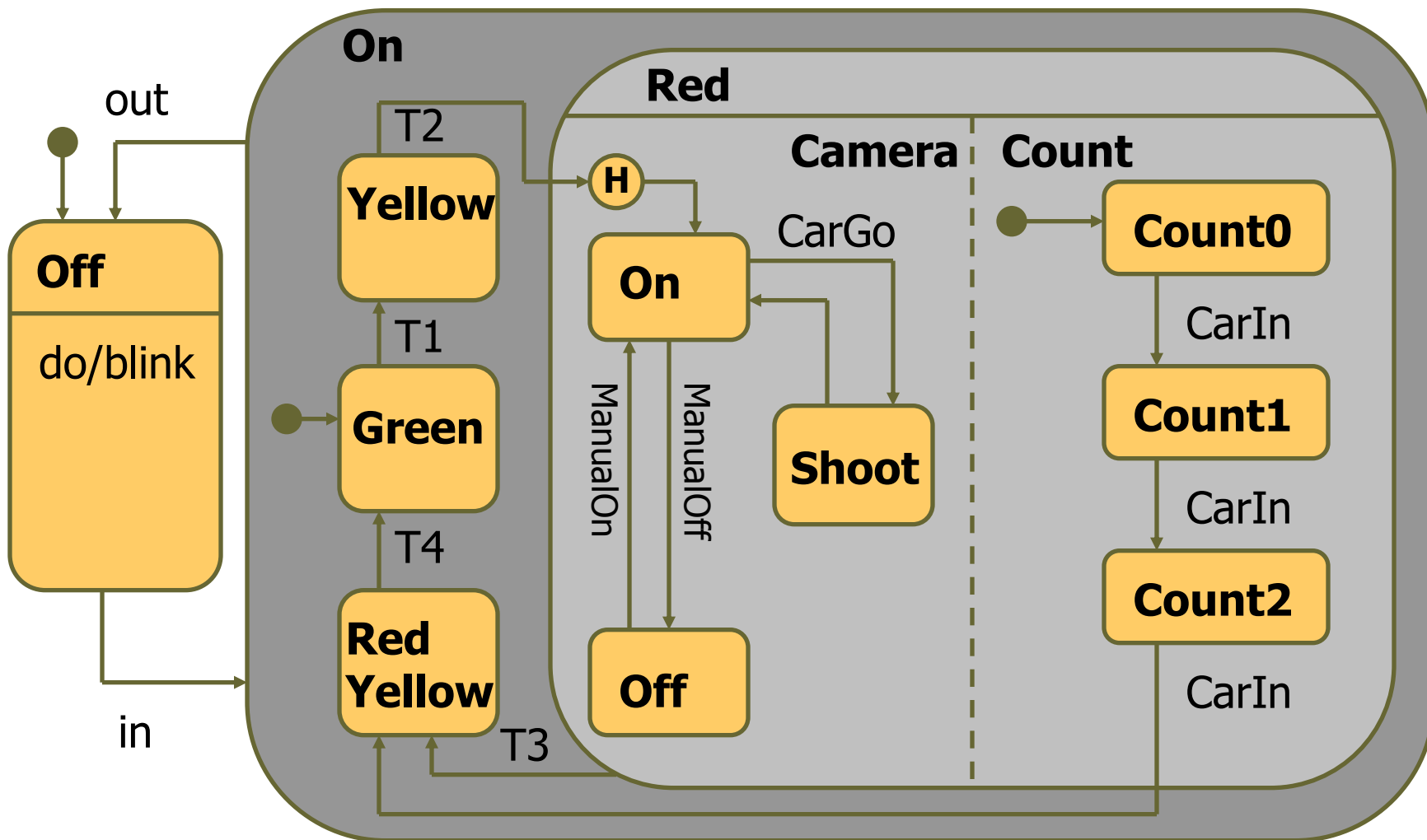
# Új igények a könnyebb használat érdekében

- **Állapotok finomítása: Állapothierarchia**
  - Szuperállapot: alállapotok közös tulajdonságaihoz
- **Konkurens viselkedés leírása**
  - Nem akarunk sorrendi kötöttséget megadni (egyidejűleg, vagy tetszőleges sorrendben végzett feldolgozás)
  - Többszálú / elosztott / párhuzamos végrehajtás esetén
- **Összetett állapotátmenetek**
  - Szétváló, egyesülő, feltételtől függő elágazó átmenet
- **Emlékezés: Visszatérés egy korábbi aktív állapotkonfigurációra**
  - Visszatérés adott feldolgozáshoz közbenső esemény után
  - Egy állapotfinomítási szinten vagy mélyebben is

# Állapotdiagramok és állapottérképek

- **Állapotdiagram:**
  - Egyszintű, egyszerű állapotok és átmenetek
    - Pl. UPPAAL esetén látott automaták leírása
- **Állapottérkép: az állapotdiagram kiterjesztése**
  - **Állapothierarchia:** állapotok finomítása
  - **Konkurens régiók:** konkurens viselkedés leírása
  - **Összetett átmenetek:** szétváló, egyesülő, feltételes
  - **Emlékezés:** Legutolsó aktív állapotkonfiguráció tárolása
  - Szintaktikai segédelemek
  - Ritkán használt (nem intuitív) kiegészítések
    - Késleltetett esemény
    - Szinkronizációs állapot
    - ...

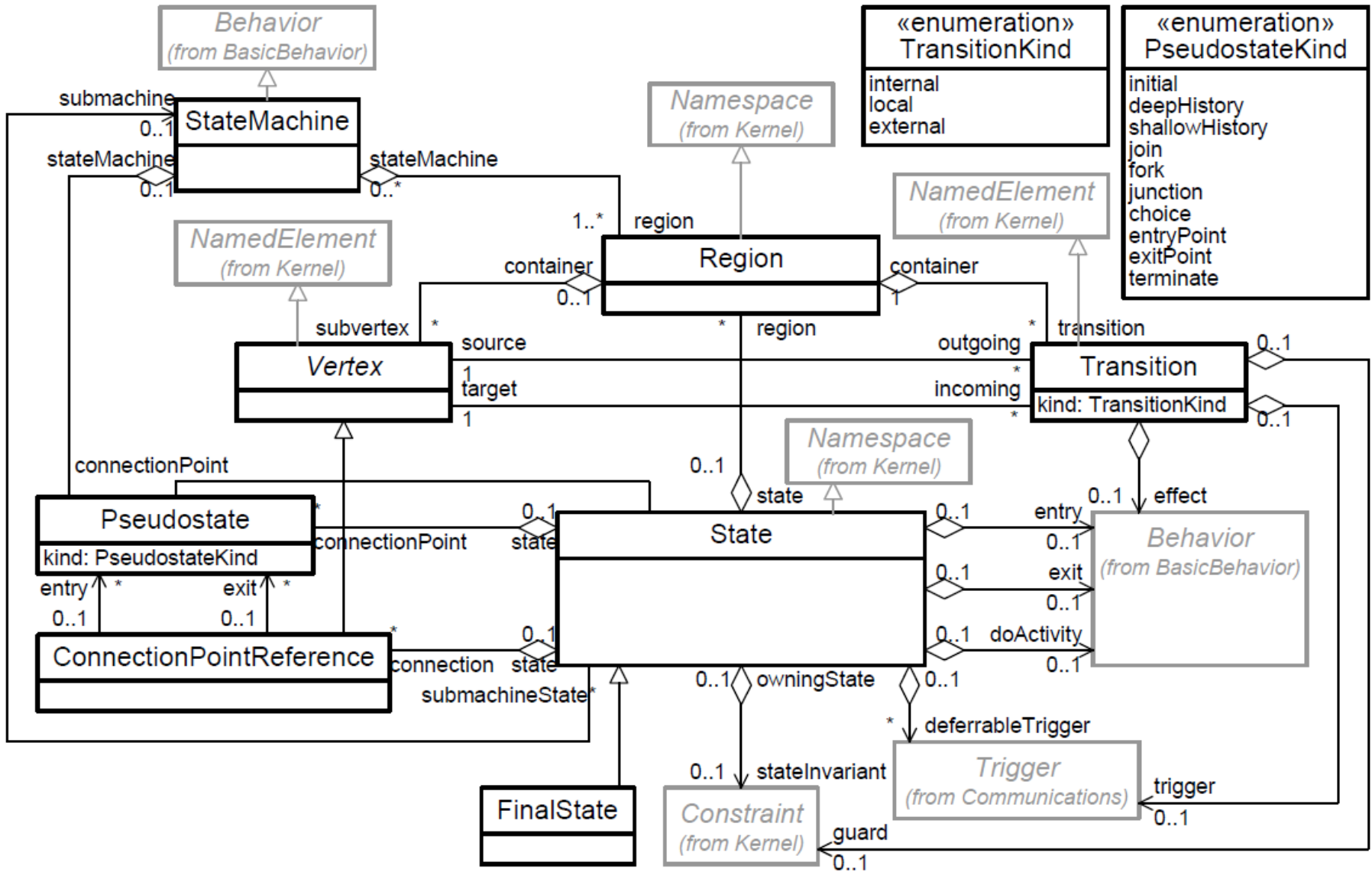
# Egy állapottérkép





# Az állapottérképek szintaxisa (UML szerinti szintaxis)

# UML State Machine metamodel



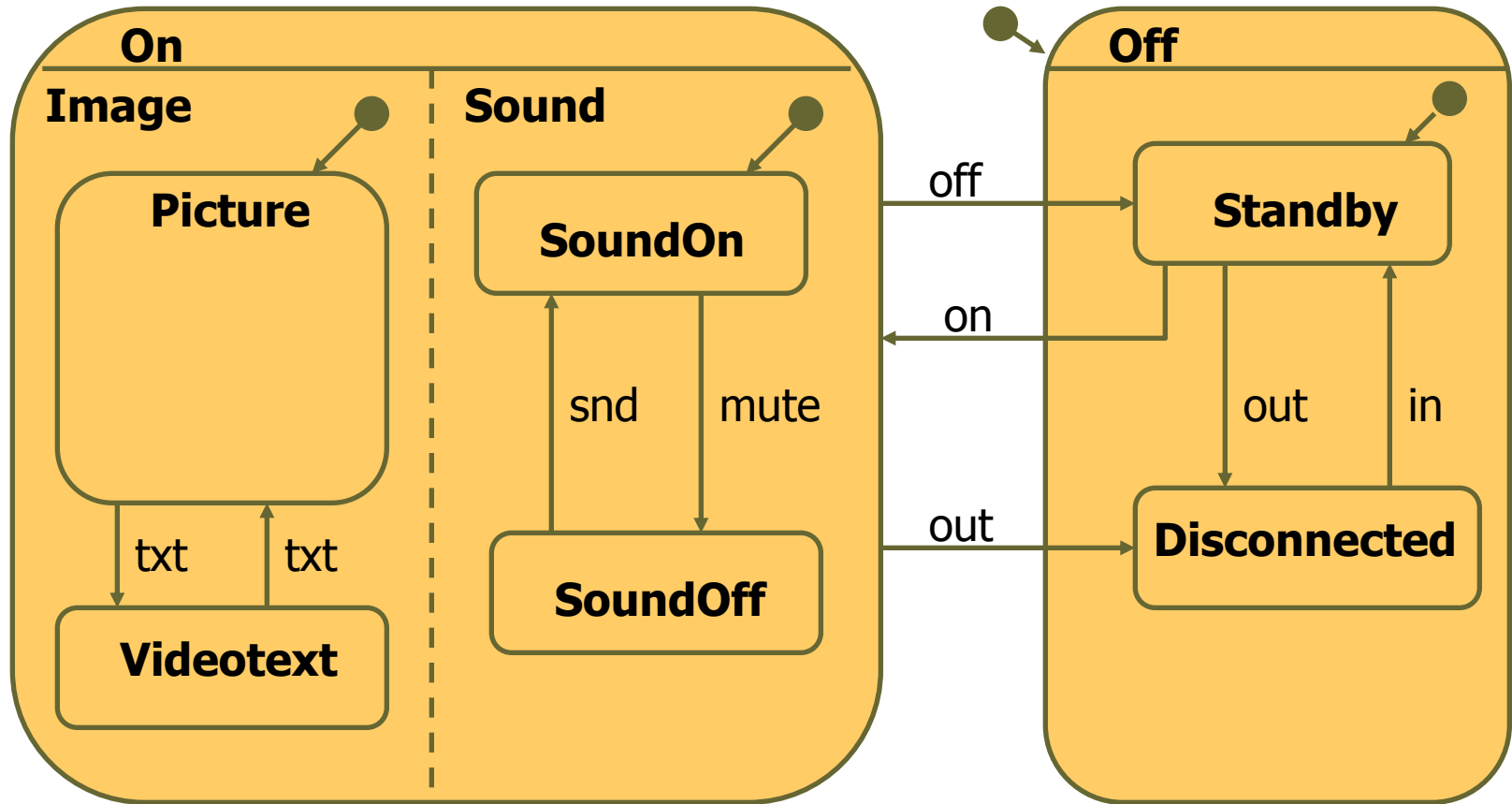
# Állapotok: Akciók és állapotfinomítás

- Állapotok: Alapszintű modellelem
- Állapotokhoz kötődő akciók:
  - Belépési akció (**entry** / ...)
  - Kilépési akció (**exit** / ...)
  - Belső aktivitások (**do** / ...)
- Állapotfinomítás
  - **Egyszerű** állapot: nincs finomítása
  - **OR jellegű finomítás**: alárendelt alállapotok
    - Ezek közül egyszerre egy állapot lehet aktív
  - **AND jellegű finomítás**: konkurens régiók
    - Egyidejűleg minden egyes régióban kell legyen aktív állapot!

**print\_job**

entry / init()  
exit / reset()  
do / poll()  
job / print()

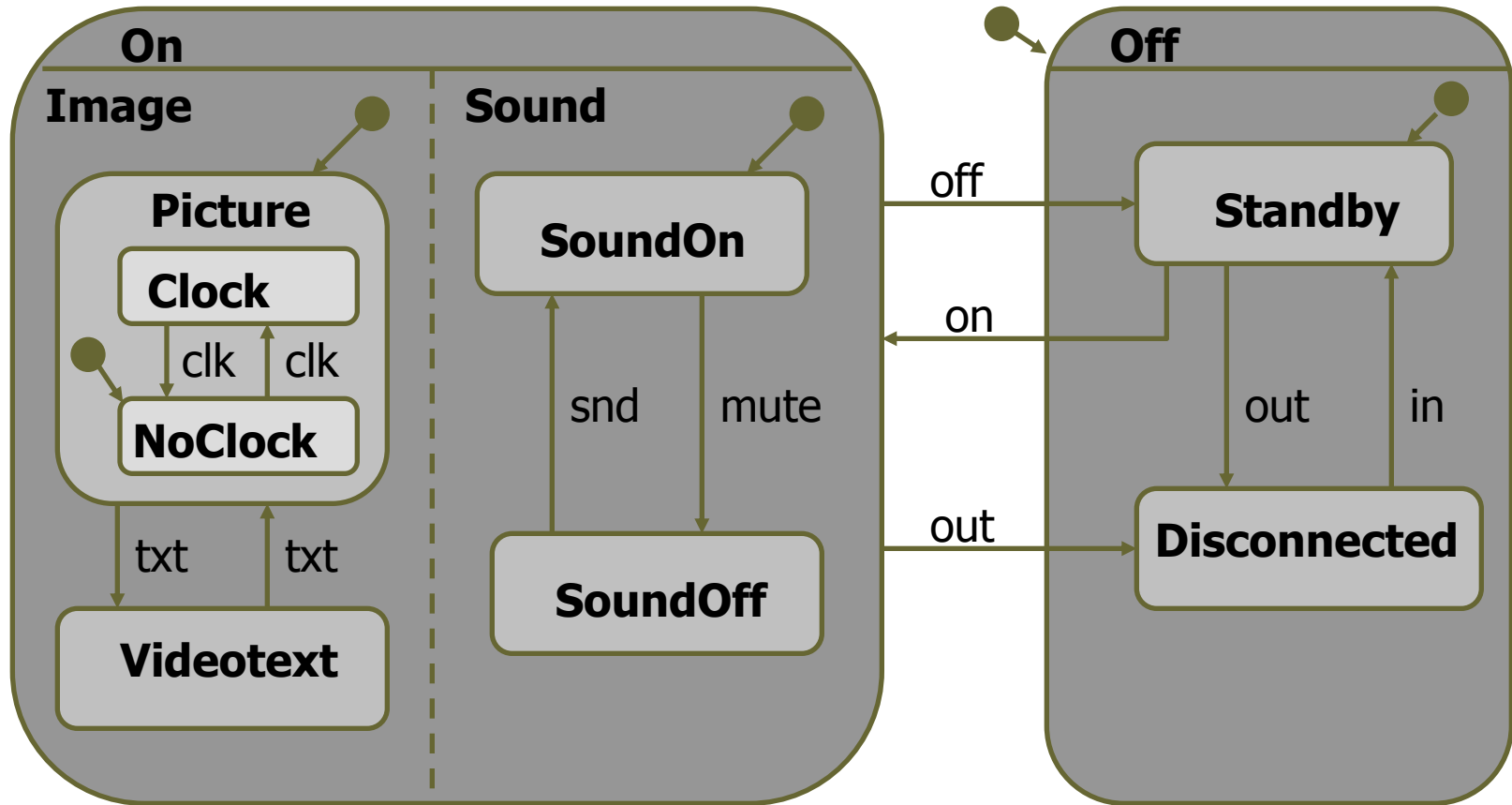
# Példa: Állapotfinomítás



AND jellegű finomítás

OR jellegű finomítás

# Példa: Állapotfinomítás

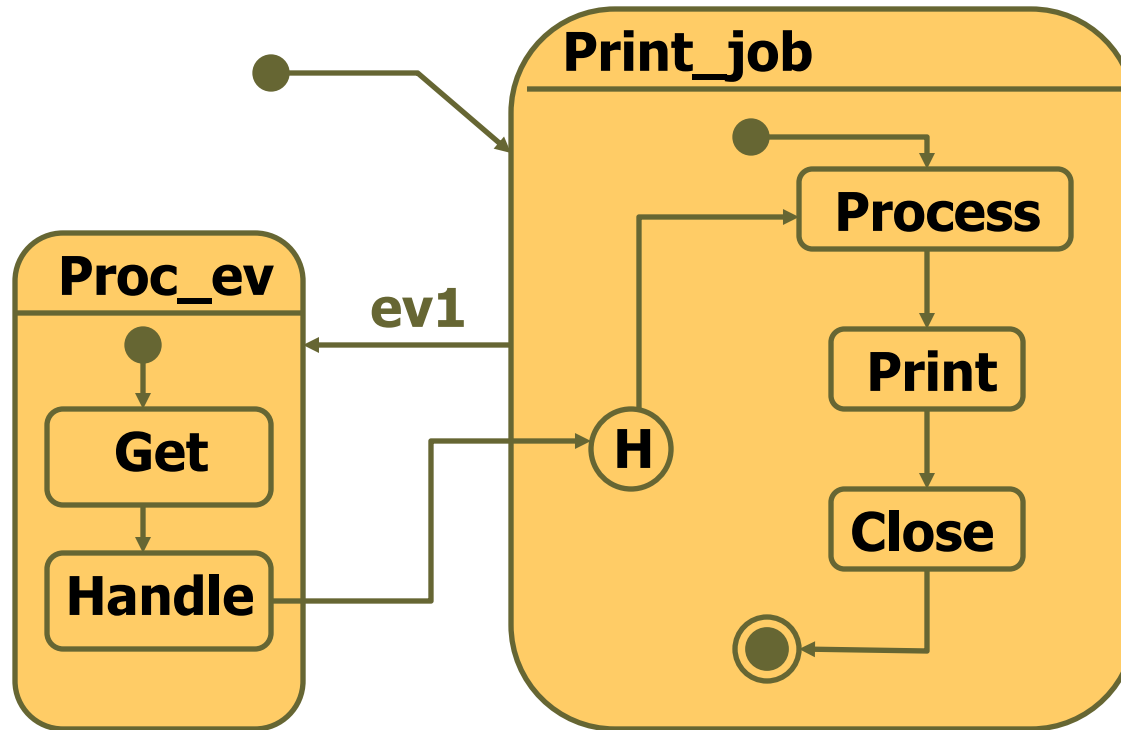


# Pszeudo-állapotok

- **Kezdőállapot** jelzés: régióba való belépéskor lesz aktív
  - Minden OR finomításban egy
  - Minden AND régióban egy
- **Végállapot** jelzés: állapotgép terminálás
- **Emlékező** állapotok (history state)
  - A legutolsó aktív állapotkonfigurációt „tárolja”
    - **Egyszerű** emlékező állapot: csak az adott finomítási szinten
    - **Mélyen emlékező** állapot: a mélyebb finomítási szinteket is
  - Mit jelent az emlékező állapothoz húzott **bemenő** átmenet?
    - Tüzelésekor a „tárolt” állapotkonfigurációba kerül az objektum
    - Az emlékező állapot egy „hivatkozás” a tárolt állapotkonfigurációra
  - Mit jelent az emlékező állapotból húzott **kimenő** átmenet?
    - Alapértelmezett „tárolt” állapotot jelöl ki arra az esetre, ha előzőleg még nem volt aktív állapot

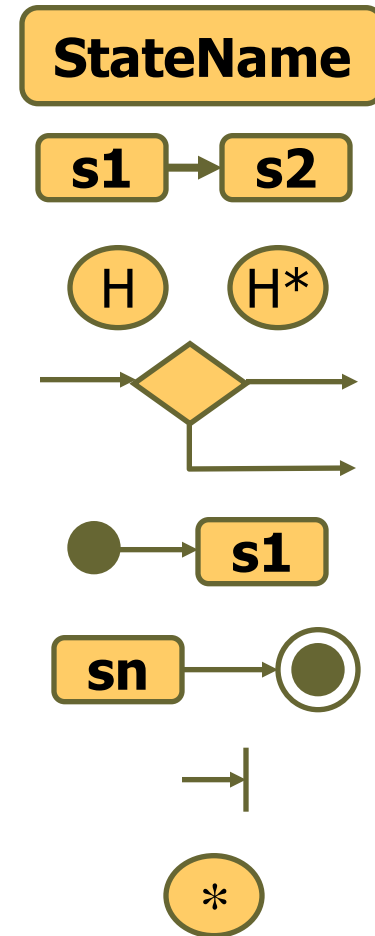


# Példa: Emlékező állapot



# Állapottérképek elemei

- Állapot
- Állapotátmenet
- Emlékező állapot
- Feltétel
- Kezdőállapot
- Végállapot
- Állapotcsonk
- (Szinkronizáció)





# (Állapot)átmenetek

- Állapotátmenetek megadása
- Szintaxis:

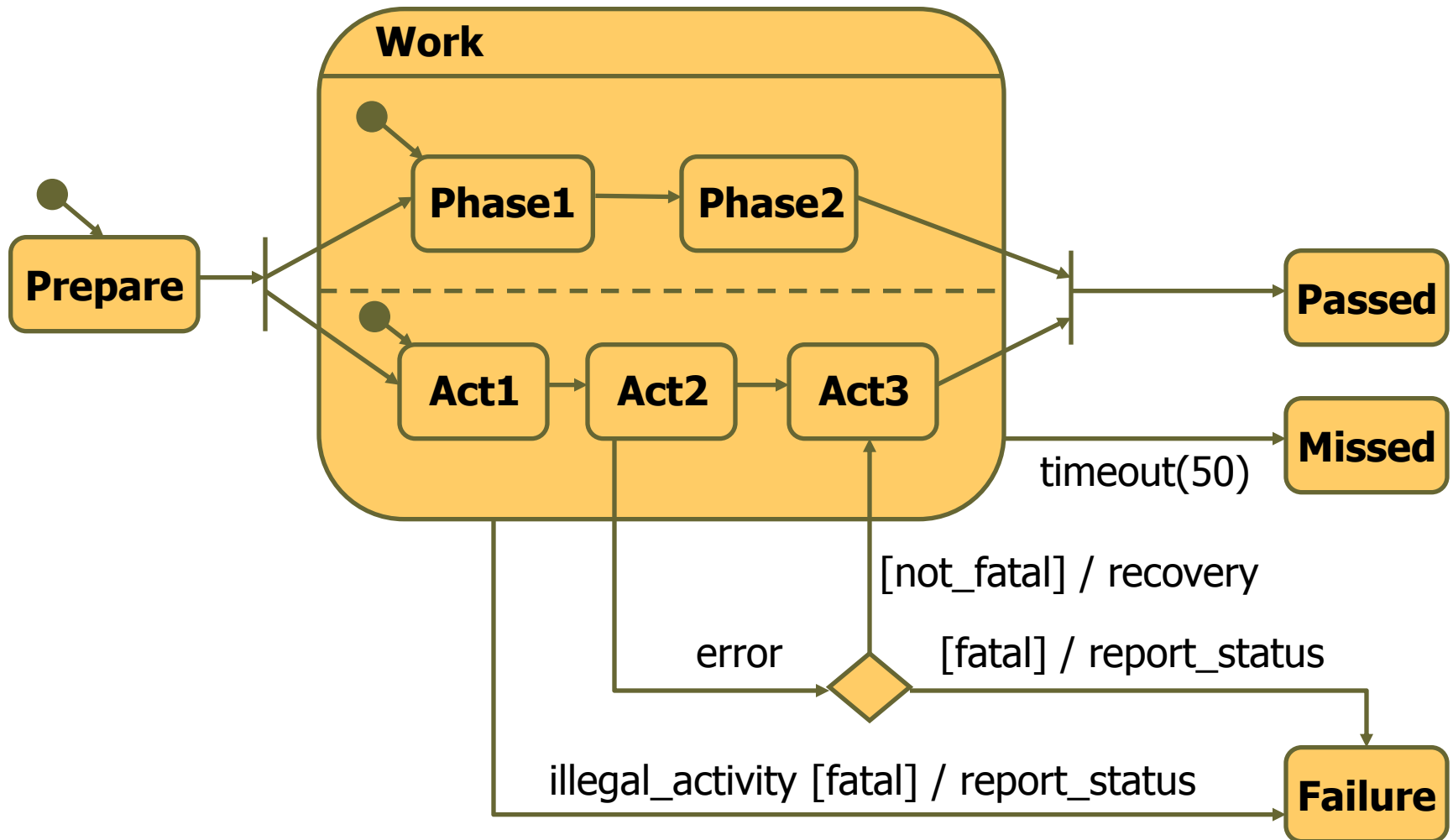
**trigger [guard] / action**

- **trigger**: kiváltó esemény
- **guard**: az átmenet őrfeltétele
  - Predikátum az állapotváltozók és esemény paraméterek felhasználásával
  - Állapotra való hivatkozás is lehet: `is_in(state)`
- **action**: akció (művelet)
  - akció szemantika: művelet részletezése

# Átmenetek specialitásai

- Time-out mint trigger:
  - Fennáll, ha az objektum az átmenethez tartozó kiindulási állapotban tartózkodik végig az adott időintervallumban
- Összetett átmenetek:
  - Szétváló (fork): konkurens régiókban lévő állapotokba való együttes belépés
  - Egyesülő (join): konkurens régiókban lévő állapotokból való együttes kilépés
  - Elágazó (condition): több, őrfeltételtől függő átmenet egyszerűsített jelölése (szegmensek)
- Állapothierarchián átívelő átmenetek
  - Megengedett (bár nem elegáns)

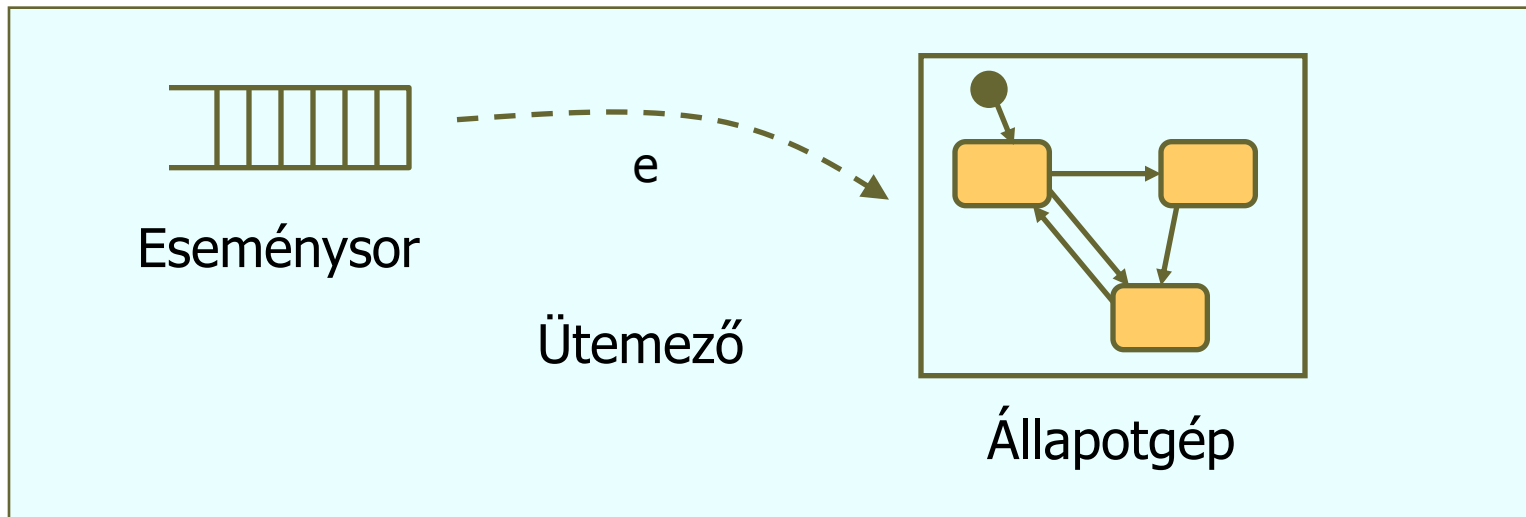
# Példa: Állapotátmenetek



# Az állapottérképek informális szemantikája (UML szerinti szemantika)

# Szemantika: Hogyan működik?

- Alapelemek:
  - **Állapotgép:** Az állapottérkép írja le a viselkedését
  - **Eseménysor + Ütemező:** „Futtató rendszer”  
(az állapotgép szempontjából külső elemek)



# Mit ad meg a szemantika?

Mit tesz az állapotgép egy esemény hatására

→ állapotgép egy **lépése**

- **Állapotátmenetek tüzelnek**

- Újdonság: egy esemény hatására több konkurens állapotátmenet tüzelhet

- **Állapotkonfiguráció változik**

- **Több aktív állapot lehet**

- Aktív állapot minden régiójában kell legyen egy aktív állapot

- Aktív állapot OR finomításában kell legyen egy aktív állapot

- Egy OR finomításban illetve egy régióban csak egy aktív állapot lehet

- Rekurzívan érvényes

# A szemantika alaptulajdonságai

- Egyenként feldolgozott események
  - Az ütemező akkor küld újabb eseményt, ha az előző feldolgozása teljes egészében megtörtént
    - Stabil állapotkonfiguráció kialakult: nincs trigger nélküli átmenet
- Események teljes feldolgozása (run to completion)
  - Átmenetek maximális halmaza tüzel
    - Minden engedélyezett átmenet tüzel, kivéve ha ezt konfliktus megakadályozza
  - Ezek tüzelése után dolgozza fel a következő eseményt
- Az eseményfeldolgozás a szemantika lényege
  - Ez alapján lehet programkód alakjában megvalósítani az állapotgépet (forráskód generálás)

# Az eseményfeldolgozás lépései 1/4

- Külső feltétel: Ütemező a stabil konfigurációban lévő állapotgépnek egy eseményt juttat
- **Engedélyezett átmenetek:**
  - Kiindulási (forrás-) állapot aktív
  - A kiválasztott esemény az átmenet triggere
  - Az őrfeltételek teljesülnek

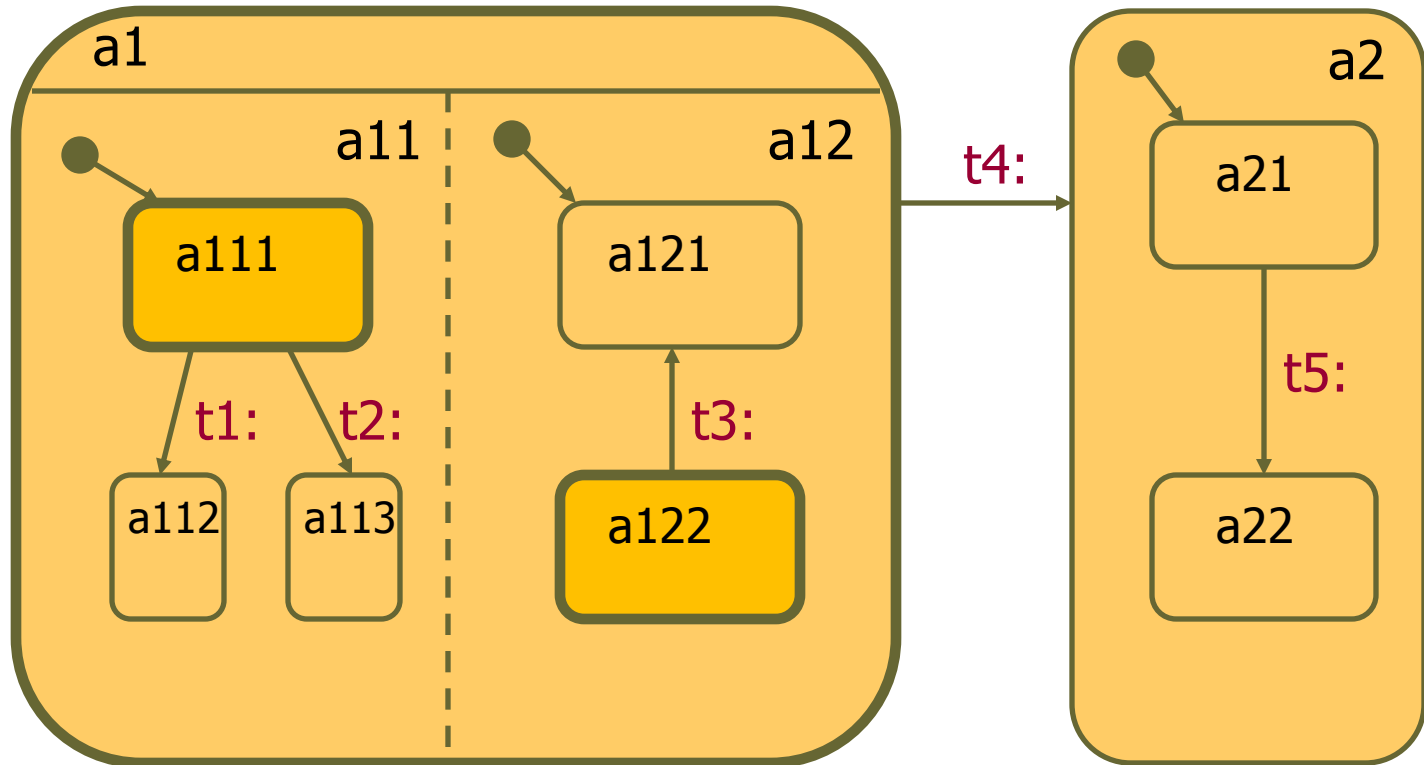
## Esetek az engedélyezett átmenetek száma alapján:

- Ha csak egy van: Tüzelhet!
- Ha nincs: Halasztott-e az esemény?
  - Igen: tárolás, új esemény kérése az ütemezőtől
  - Nem: esemény eldobható (hatás nélküli)...
- Ha több van: Tüzelő átmenetek **kiválasztása** szükséges
  - Befolyásol: A konfliktus



# Példa: Konfliktus

A  $t_1, \dots, t_5$  átmenetek ugyanazon  $e$  eseményre triggereltek.  
Melyek nem tüzelhetnek együtt?



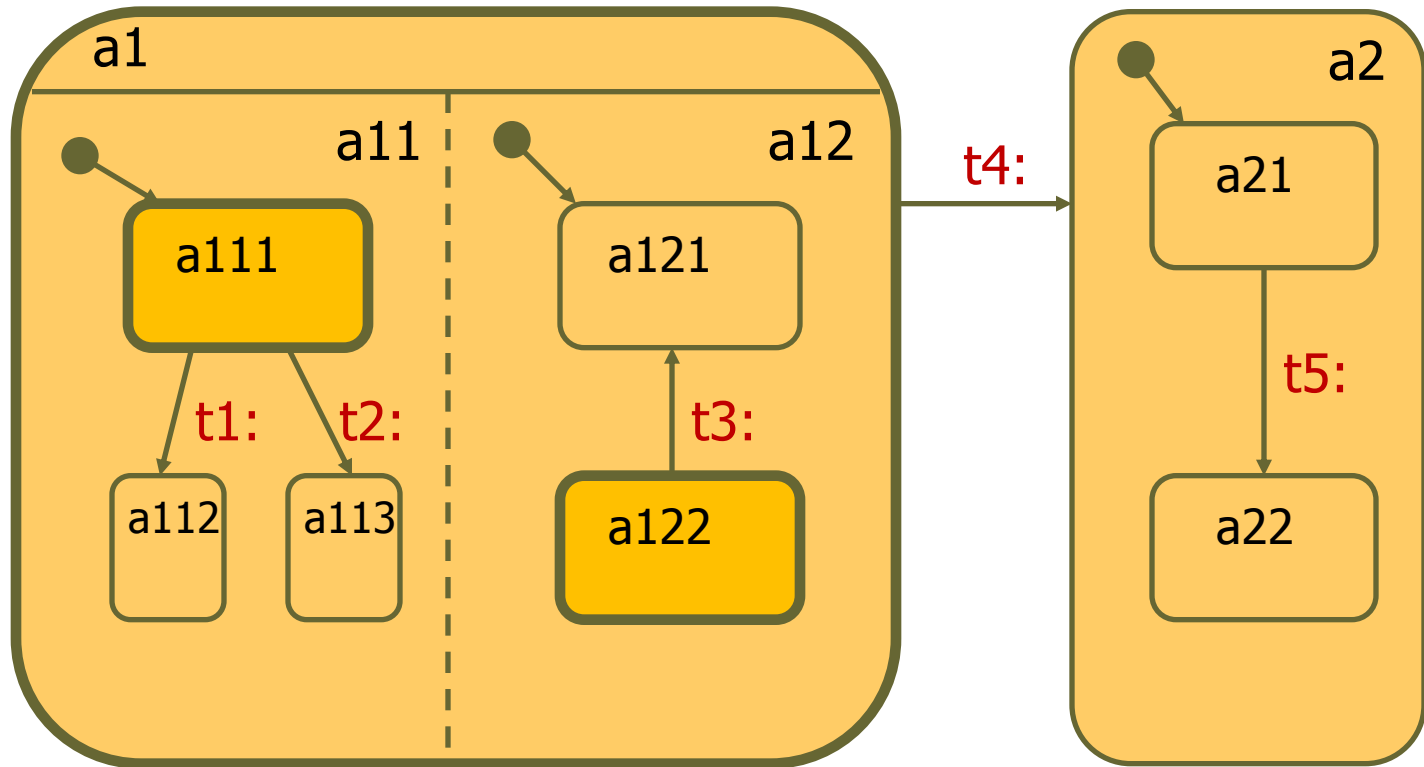
- Nem engedélyezett:  $t_5$  (forrásállapota nem aktív)
- Egyszerre nem tüzelhetnek:  $(t_1, t_2)$ ;  $(t_1, t_4)$ ;  $(t_2, t_4)$ ;  $(t_3, t_4)$
- Egyszerre is tüzelhetnek:  $(t_1, t_3)$ ;  $(t_2, t_3)$ ;

# Eseményfeldolgozás lépései 2/4

- **Tüzelő átmenetek kiválasztása:**
  - Maximális számú átmenet, nem lehet közöttük konfliktus
    - Konkurens átmenetek szimultán tüzelése
- **Konfliktusban lévő átmenetek:**
  - Ugyanazt az állapotot hagyják el, pontosabban az elhagyott állapothalmazok metszete nem üres
- **Konfliktus feloldása:**
  - **Prioritás alapján:** egy átmenet prioritása nagyobb, ha az átmenet kiindulási állapota az állapothierarchiában (finomításban) **alacsonyabb szintű**
    - OO koncepció: a finomítás „felüldefiniál”
  - **Véletlenszerű választás**, ha azonos prioritásúak

# Példa: Konfliktusfeloldás

A  $t_1, \dots, t_5$  átmenetek ugyanazon eseményre triggereltek.  
Melyek tüzelhetnek együtt?

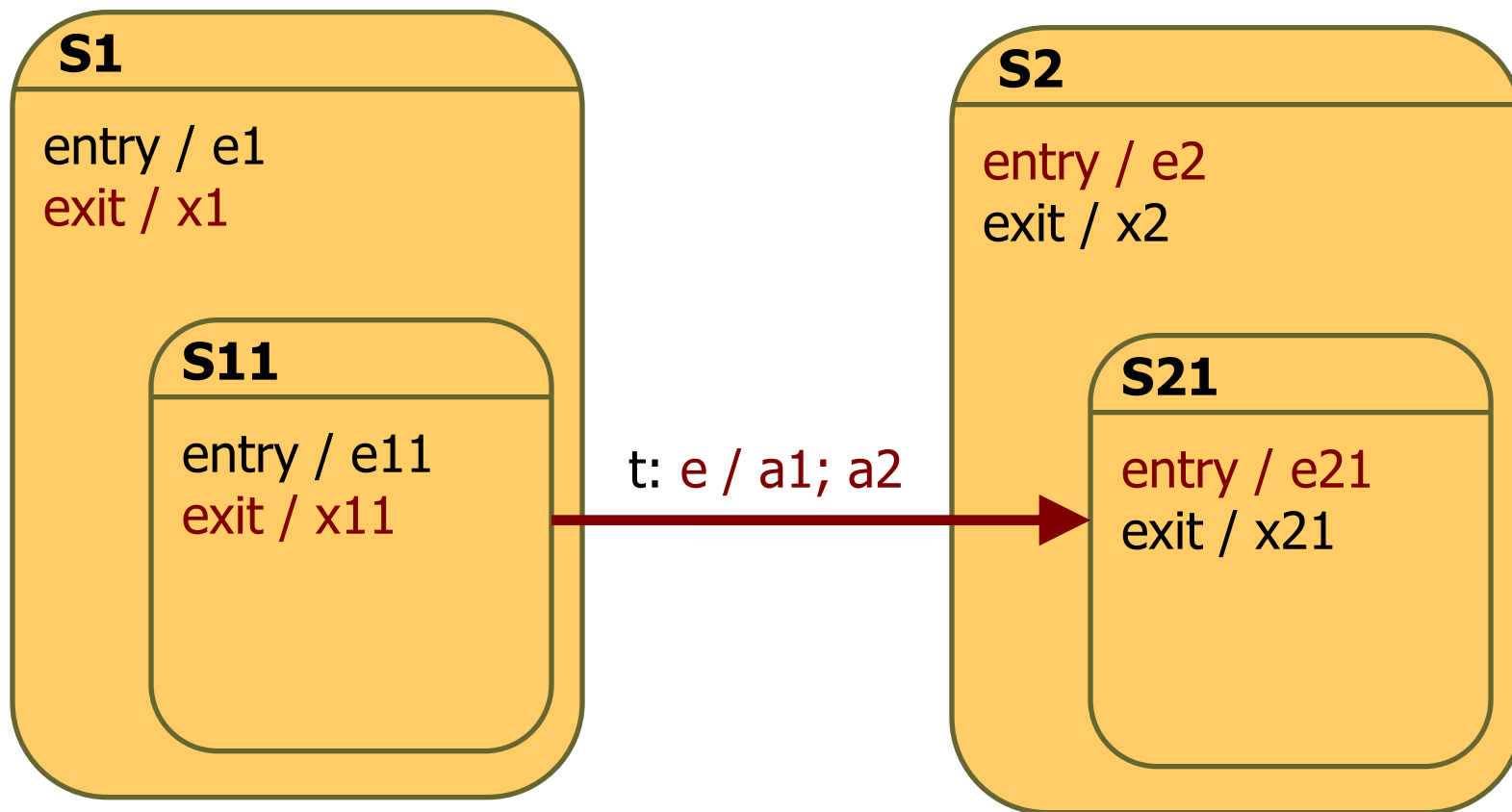


- Nagyobb prioritású  $t_4$ -nél:  $t_1$ ,  $t_2$  és  $t_3$
- Tüzelhet:  $(t_1, t_3)$  vagy  $(t_2, t_3)$

# Eseményfeldolgozás lépései 3/4

- Kiválasztott átmenetek **tüzelnek**:
  - Sorrend véletlenszerű (nincs köztük konfliktus)
  - Akcióik közötti sorrend is véletlenszerű
- Egy átmenet tüzelése és akciói:
  1. Kiindulási állapotok **elhagyása**
    - Alacsonyabb hierarchiaszinten először
    - Kilépési akciók végrehajtása (**exit** akciók)
  2. Átmenetek akcióinak **végrehajtása**
  3. Célállapotokba való **belépés** → új konfiguráció
    - Magasabb hierarchiaszinten először
    - Belépési akciók végrehajtása (**entry** akciók)

# Példa: Akciók sorrendezése

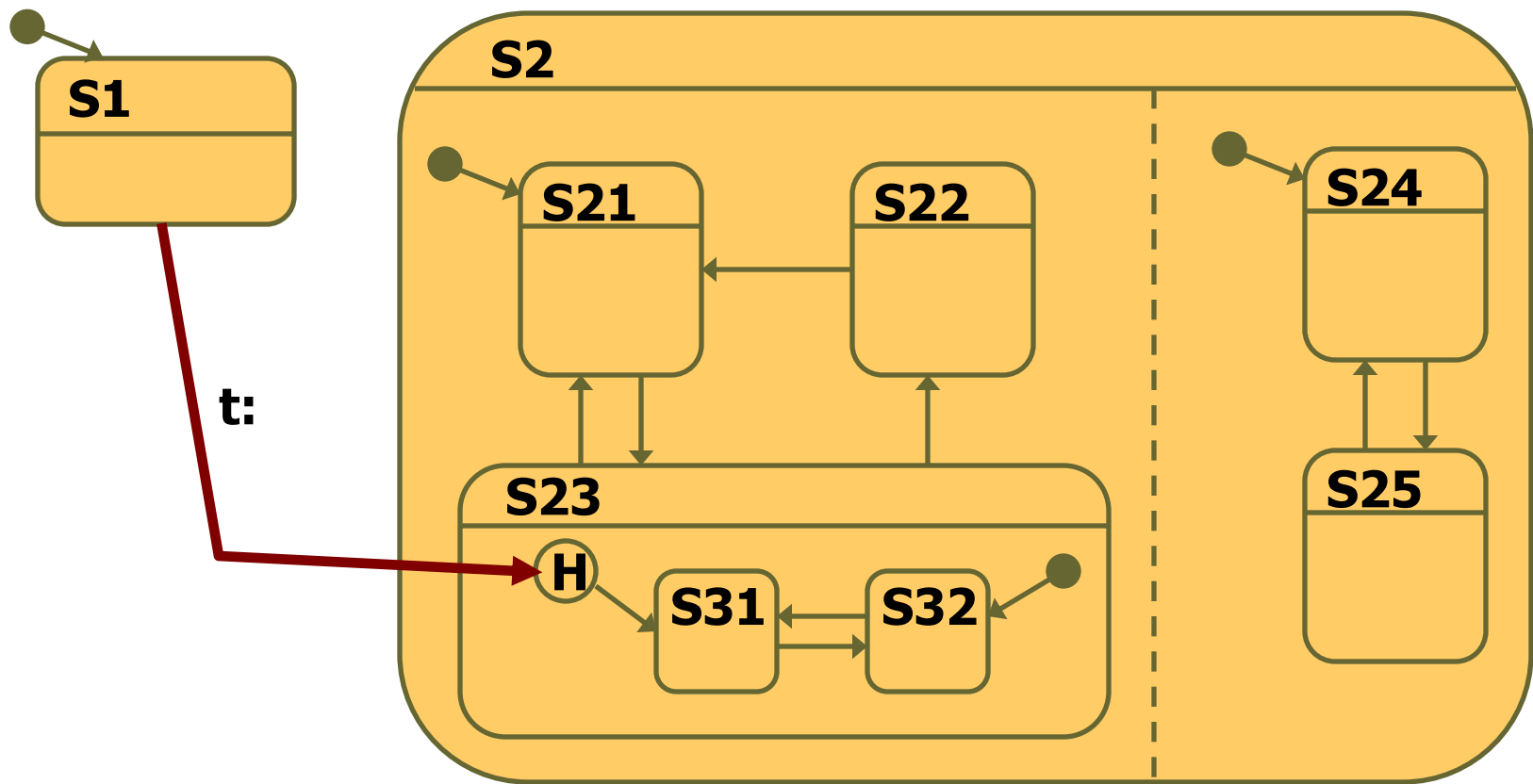


Akciók sorrendje: x11; x1; a1; a2; e2; e21

# Eseményfeldolgozás lépései 4/4

- **Belépés új konfigurációba** különféle jellegű célállapotok esetén:
  - **Ha egyszerű (nem finomított) a célállapot:**
    - Új konfiguráció része lesz
    - Ős állapotai (amelyek finomításában szerepel) is aktívak lesznek
    - Aktívvá váló ős állapotok minden régiójában lesz aktív állapot (kezdőállapot jelöli ki)
  - **Ha OR finomítása van a célállapotnak:**
    - A finomításban a kezdőállapot jelöli ki az aktív állapotot
  - **Ha AND finomítása van a célállapotnak:**
    - Minden régiójában kell legyen aktív állapot (kezdőállapot jelöli ki)
  - **Ha emlékező állapot:**
    - Az utoljára elhagyott állapotkonfiguráció lesz újra aktív
    - Ha nem volt még ilyen: a kimenő él határozza meg
  - **Ha nem stabil az állapot: azonnali továbblépés**

# Példa: Belépés konkurens állapotba



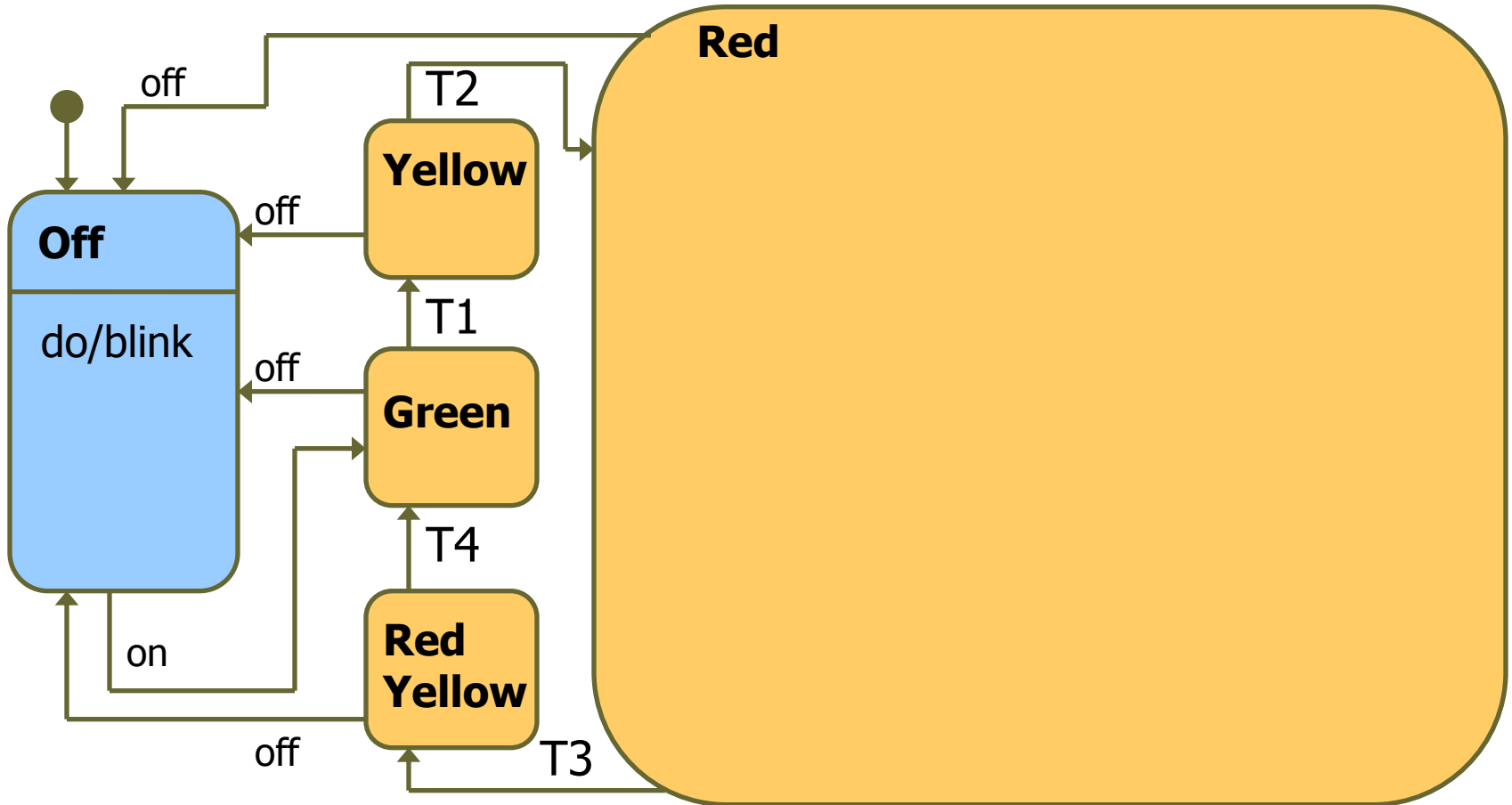
A **t** átmenet tüzelése után mi lesz az új állapotkonfiguráció?

# Modellezési mintapélda

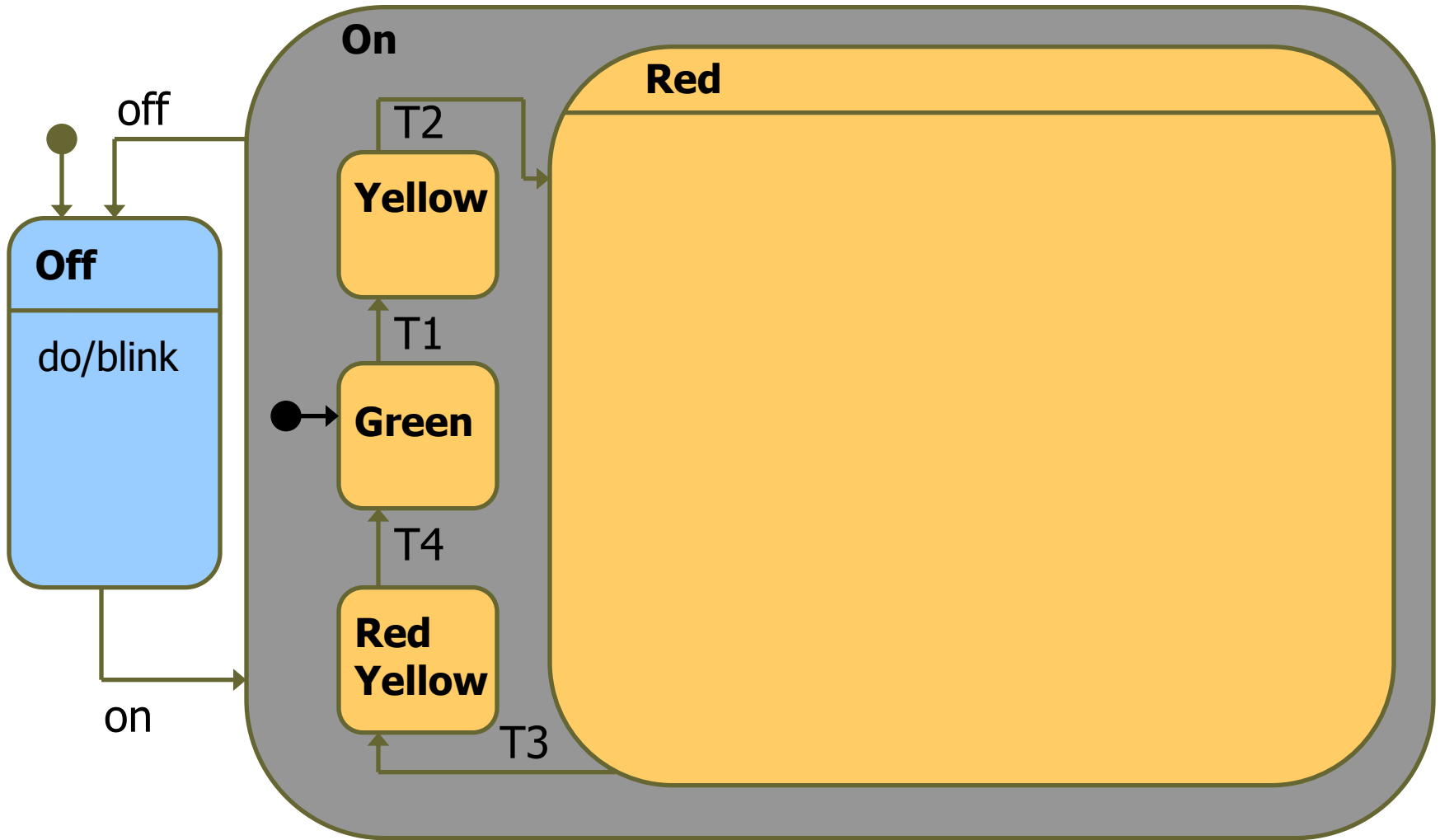
- Közlekedési lámpa vezérlője egy főútvonal és egy mellékútvonal kereszteződésében
  - Bekapcsoláskor: kezdetben főútvonal számára zöld
  - Kikapcsoláskor: villogó sárga
  - Zöld, sárga, piros váltás: időzítő eseményre
  - Főútvonalon 3 várakozó: időzítőtől függetlenül zöld jelzés szükséges
  - Főútvonalon tilosban áthajtók: fényképezés
    - Ez a funkció kézzel ki-be kapcsolható



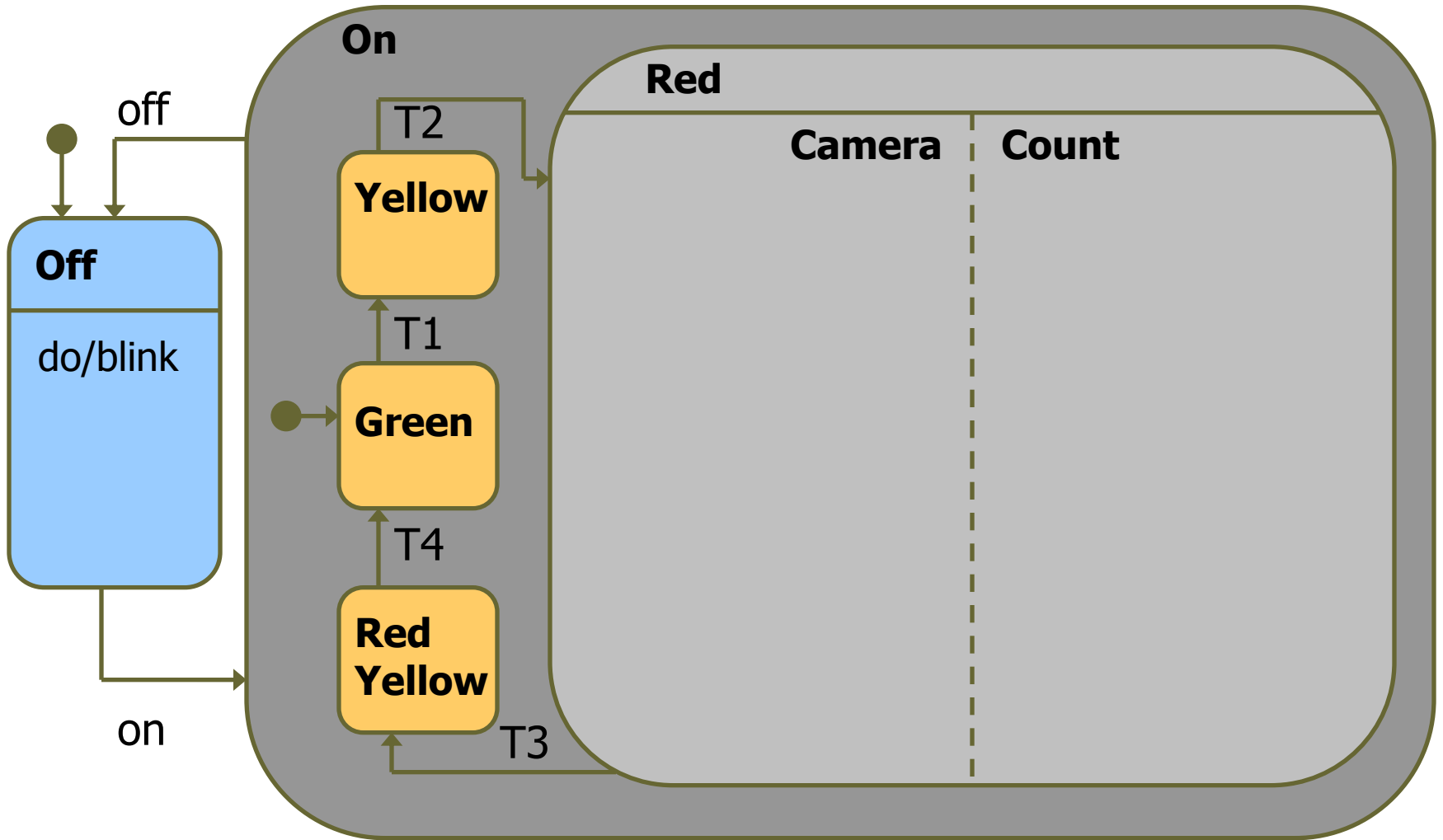
# 1. Lámpaváltás



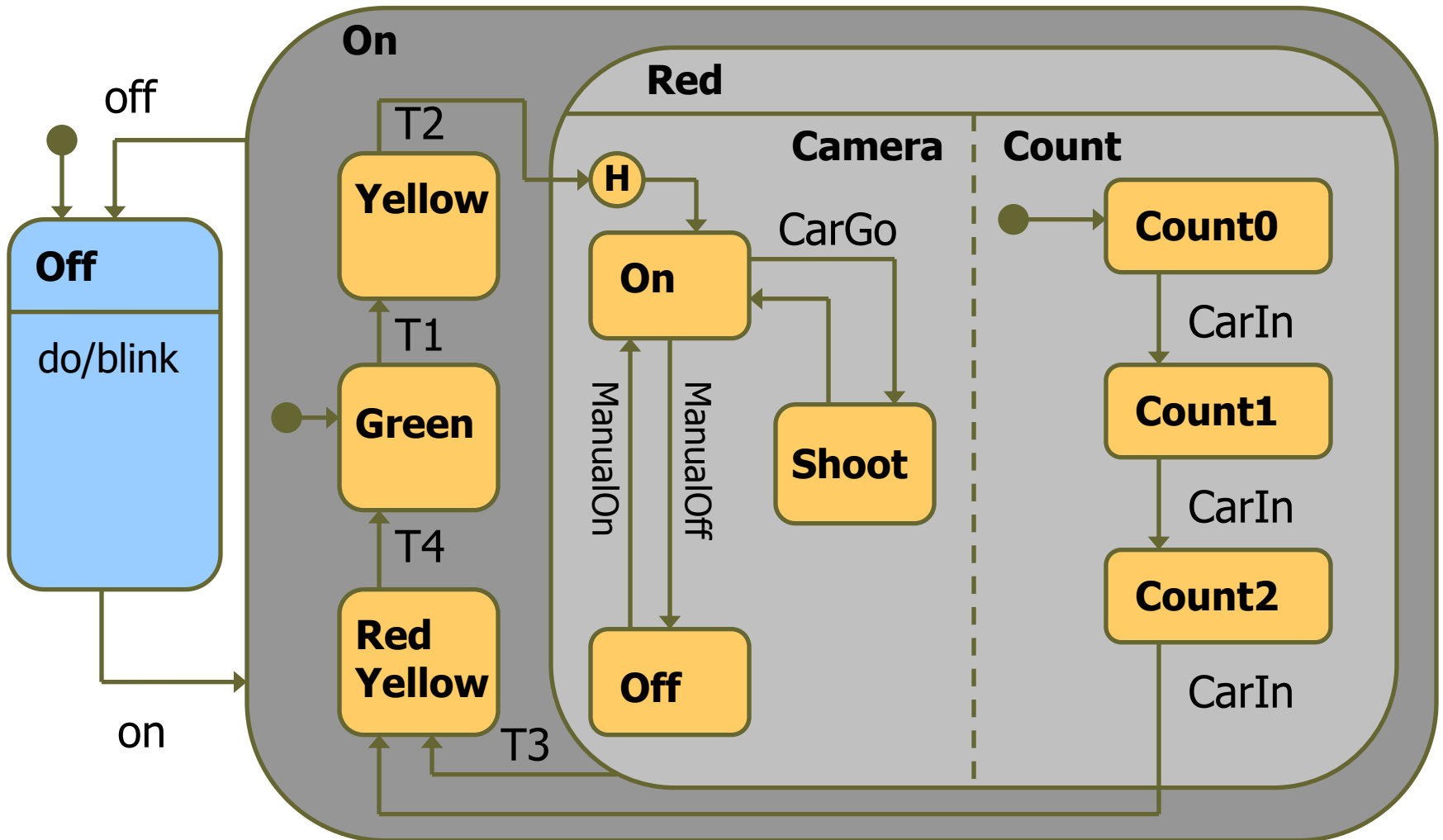
## 2. Állapothierarchia



# 3. Konkurens állapotok



# 4. Teljes vezérlő



# Állapottérképek szerepe az UML 2 esetén

- **Állapot alapú, eseményvezérelt működés leírása**
  - Aktív objektumok viselkedésének leírása
- **Felhasználás:**
  - Viselkedés szintű kódgenerálás
  - Viselkedés verifikációja
- **Akciók formalizálása: UML 2 Action Semantics**
  - Metódushívás
  - Attribútum olvasás, írás
  - ... (sokféle művelet)
  - Színezett Petri-hálókhöz (ld. később) hasonlító alapelvek

# Állapottérképek alapjai (összefoglalás)

- Kiterjesztések
- Állapottérkép szintaxis
  - Állapothierarchia, konkurens régiók, emlékező állapotok
  - Összetett átmenetek
- Állapottérkép (nem formális) szemantika
  - Átmenetek engedélyezettsége
  - Tüzelő átmenetek kiválasztása
  - Átmenetek tüzelése
  - Új állapotkonfiguráció kialakulása
- Állapottérkép eszközök
  - UML 2 támogató eszközök
  - Yakindu Statechart Tools ([statecharts.org](http://statecharts.org))
  - Quantum Programming ([state-machine.com](http://state-machine.com))

# Mit kezdhetünk az állapottérképekkel?

- **Forráskód generálása**
  - Több megvalósítási minta
- **Modellellenőrzés**
  - PLTL „testreszabható” állapottérkép modellekre
  - Alsóbb szintű modellre való leképzéssel is ellenőrizhető
- **Tesztek generálása**
  - Modellellenőrzővel megvalósítható (ld. korábban)
- **Futási idejű verifikáció: Monitor kód generálása**
  - Állapottérkép mint referencia  
(helyes vezérlési folyamat megadása az ellenőrzéshez)

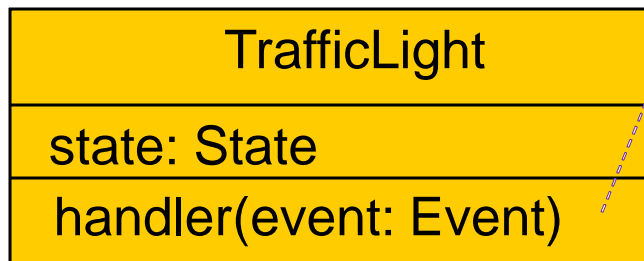
# Forráskód szintézis állapotterkép specifikáció alapján



# Megvalósítási minták

- Cél:
  - Vezérlési struktúra szintézise
  - Akciók részletezése: Akció nyelv szükséges
- Többféle megvalósítási minta
  - Kettős elágazás
  - State, Hierarchical State Machine
  - Extended Hierarchical Automata
- Különbségek
  - Állapottérkép elemkészlet támogatása
  - Memóriafooglalás
  - Sebesség (eseményfeldolgozás, vezérlési struktúra)

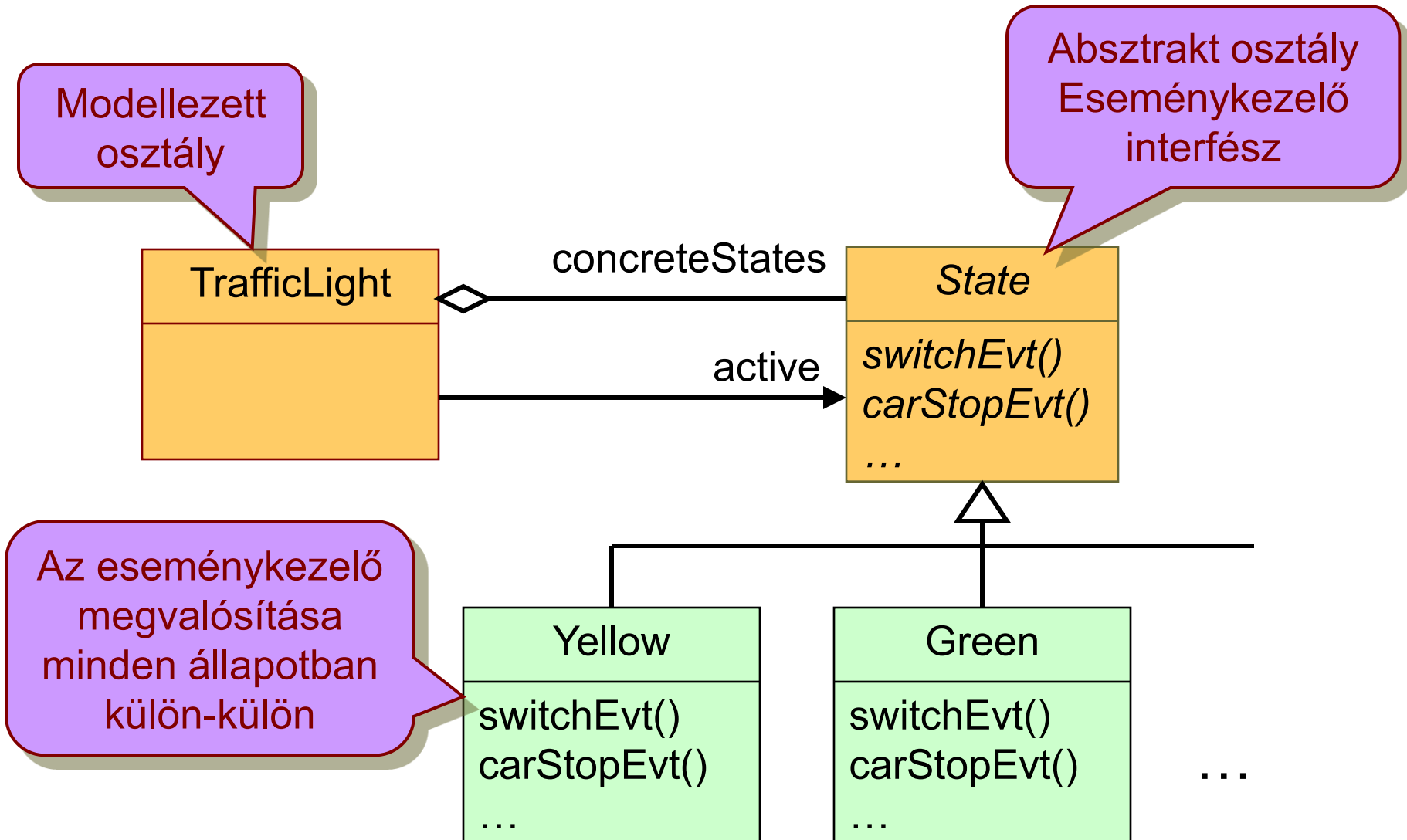
# „Kettős elágazás” megvalósítási minta



```
switch (state) {  
  case GREEN:  
    switch (event) {  
      case tGreen:  
        /* Yellow - entry */  
        state = YELLOW;  
        break;  
      ...  
    }  
    ...  
}
```

- Egyszerű és hatékony
- Állapothierarchiát és konkurens viselkedést nem támogat

# A „State” megvalósítási minta (Gamma, 1994)

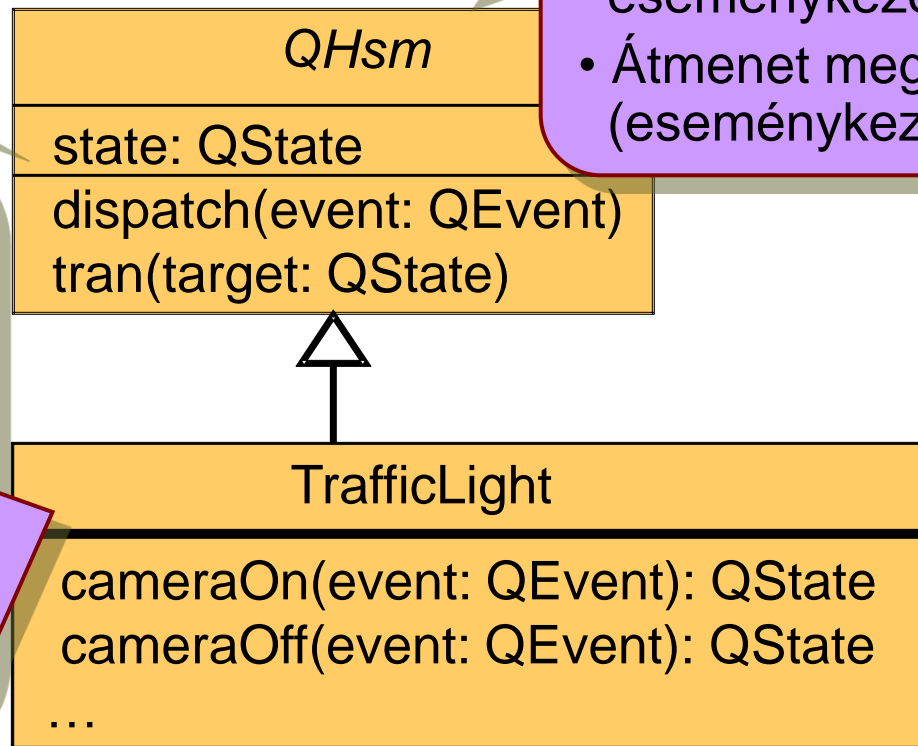


# „Hierarchikus állapotgép” minta (Samek, 2002)

Tagfüggvény pointer

Eseménykezelők

- Minden **állapothoz** külön metódus
- Az esemény **feldolgozása** (tran: eseménykezelő váltás), vagy **továbbítása** a hierarchiában fel



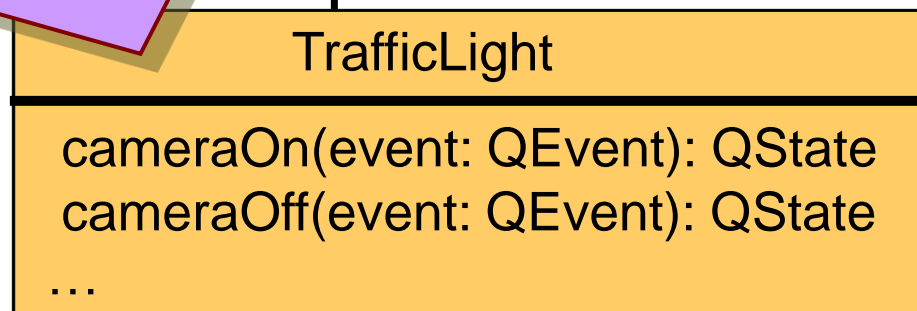
Absztrakt osztály

- Felső szintű eseménykezelő
- Átmenet megvalósítása (eseménykezelő váltás)

- OR jellegű finomítást (állapothierarchia) támogat
- Konkurens viselkedést nem támogat

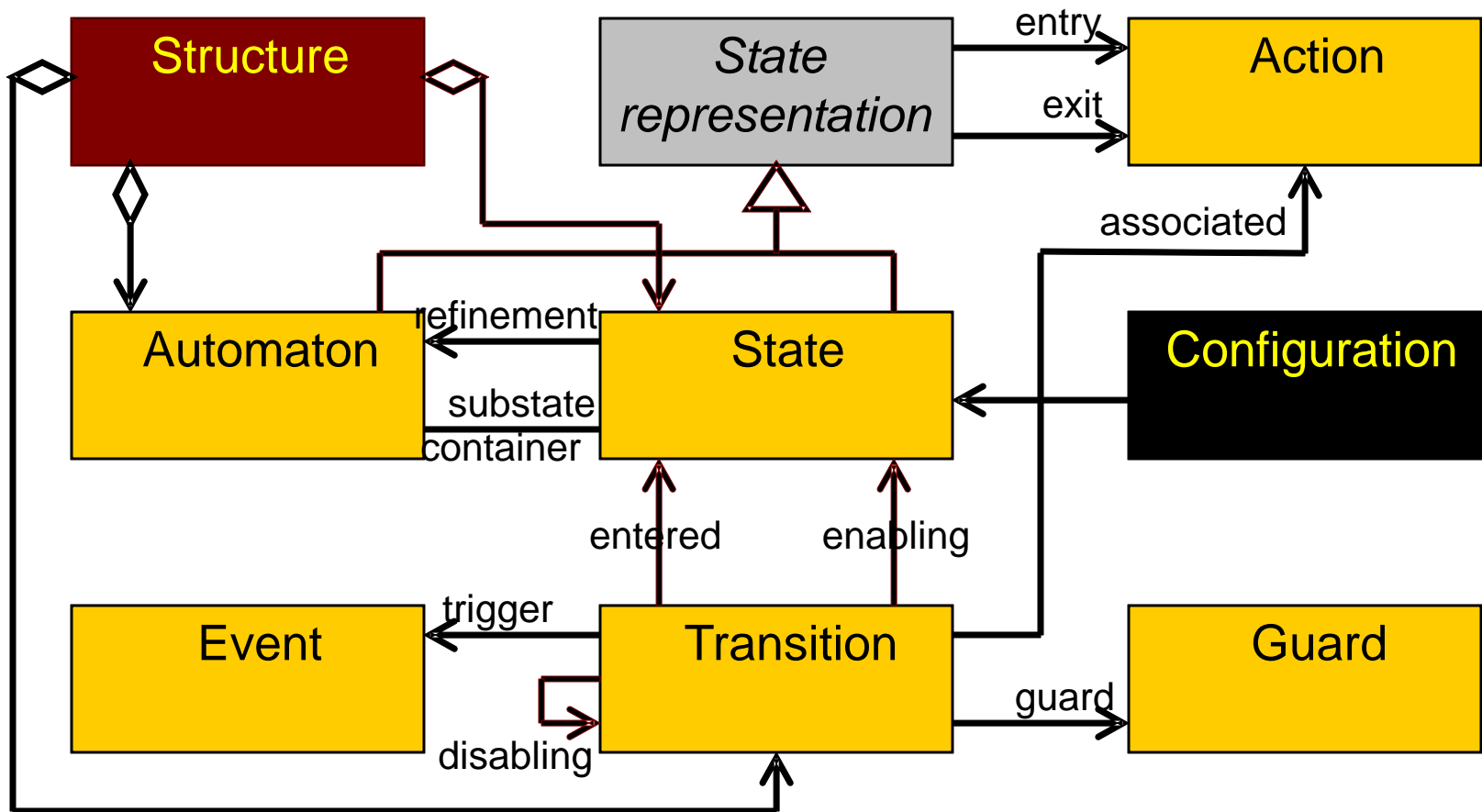
# „Hierarchikus állapotgép” minta (Samek, 2002)

```
QState TrafficLight_CameraOn (TrafficLight *me, QEvent const *e) {  
    switch (e->sig) {          /* demultiplex events based on signal */  
        case ManualOff:  
            tran(TrafficLight_CameraOff); /* target state */  
            return 0; /* event handled */  
        ...  
    }  
    return (QState)TrafficLight_Red; /* designate the superstate */  
}
```



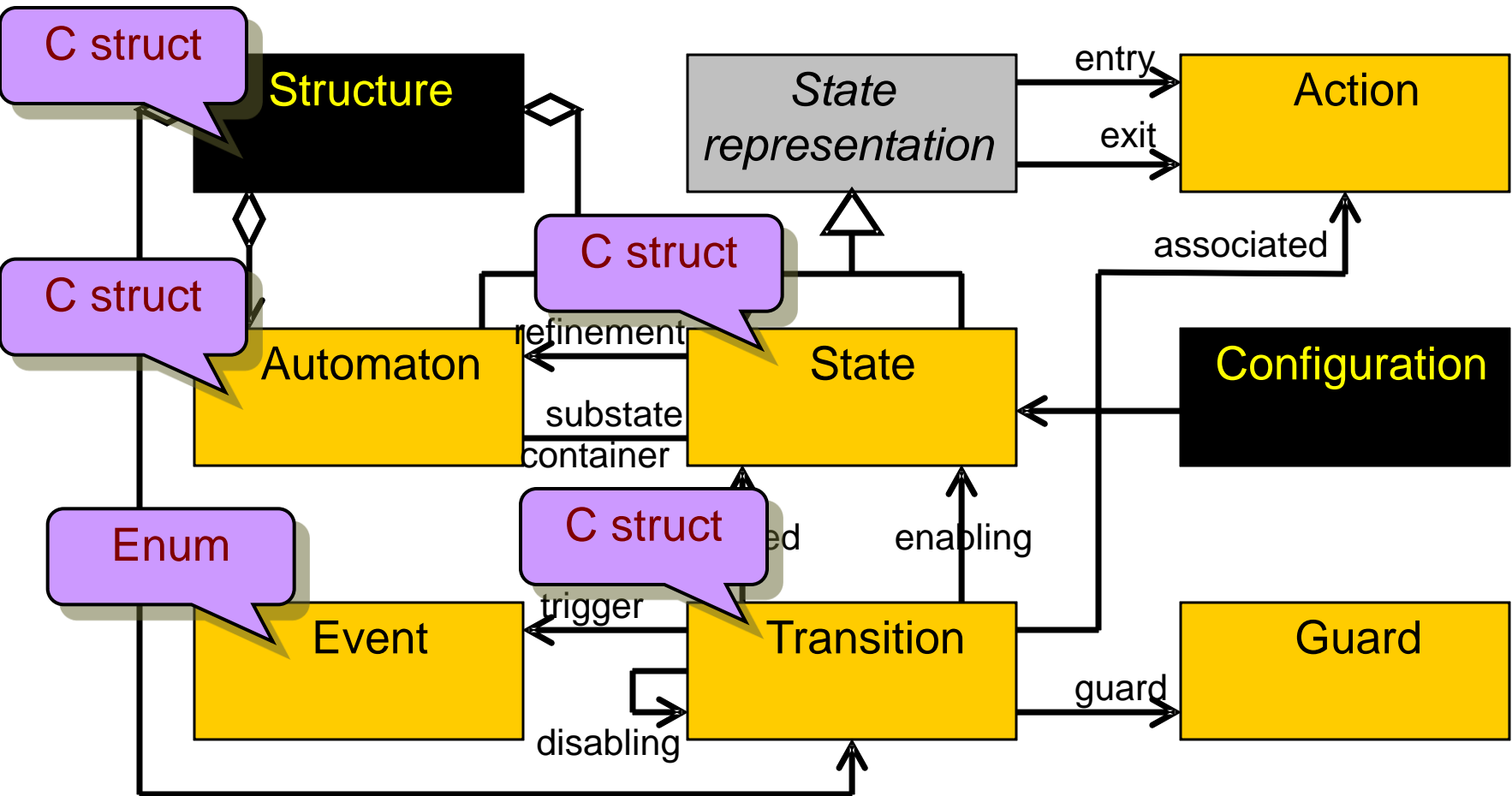
- OR jellegű finomítást (állapothierarchia) támogat
- Konkurens viselkedést nem támogat

# „Kiterjesztett hierarchikus automata” minta



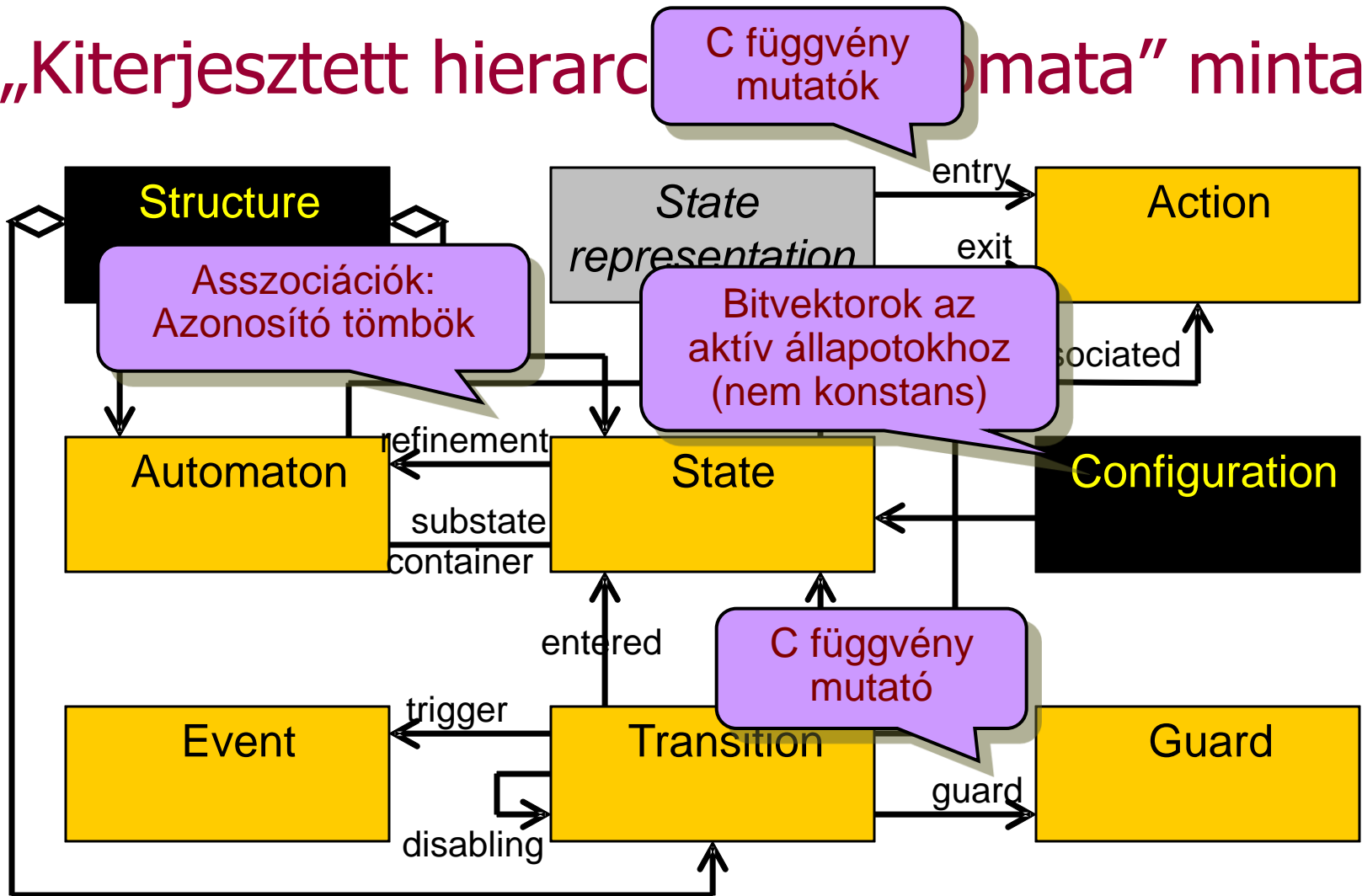
- A statikus struktúra a hierarchikus automata **metamodellje** alapján
  - <<ordered>> asszociációk (sorrend kötött a modell alapján)
  - Pl. belépési sorrend, akció sorrend, ...
- Konfiguráció: aktív állapotok kijelölése

# „Kiterjesztett hierarchikus automata” minta



- Megvalósítás ANSI C-ben:
  - C struktúrák

# „Kiterjesztett hierarchia” mintája



- Megvalósítás ANSI C-ben:
  - Függvény mutatók
  - Azonosító tömbök



# „Kiterjesztett hierarchikus automata” megvalósítása

- Közös „interpreter” funkció
  - Formális szemantikán alapul
    - Állapot belépés: előre kiszámolva
    - Állapot kilépés: rekurzív függvénnel (pl. konkurens régióból is)
  - Paraméterek:
    - Statikus struktúra: osztályonként egy
    - Konfiguráció: példányonként egy-egy
    - Feldolgozandó esemény
  - Visszatérési érték: Új állapotkonfiguráció
- Statikus struktúra (pl. TrafficLight)
  - Állapotok azonosítóval hivatkozhatók pointer helyett; méret csökkenthető

# Összefoglaló

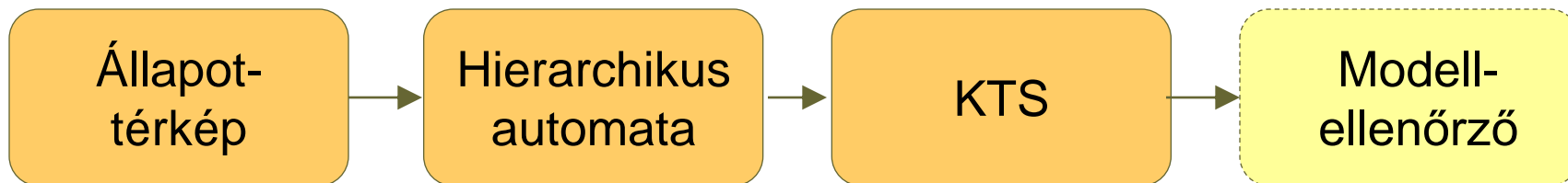
- Néhány kódgenerálási lehetőség állapotterkép modellek alapján
  - Kettős elágazás
  - „State” megvalósítási minta
  - „Hierarchikus állapotgép” (HSM) minta
  - „Kiterjesztett hierarchikus automata” (EHA) minta
- A modellelemek megvalósítása C-ben

Állapottérképek egy formális szemantikája:  
Leképezés KTS-re  
hierarchikus automatákon keresztül  
(kiegészítő anyag)

# Modellek a formális ellenőrzéshez



# Szemantika hozzárendelés leképezéssel

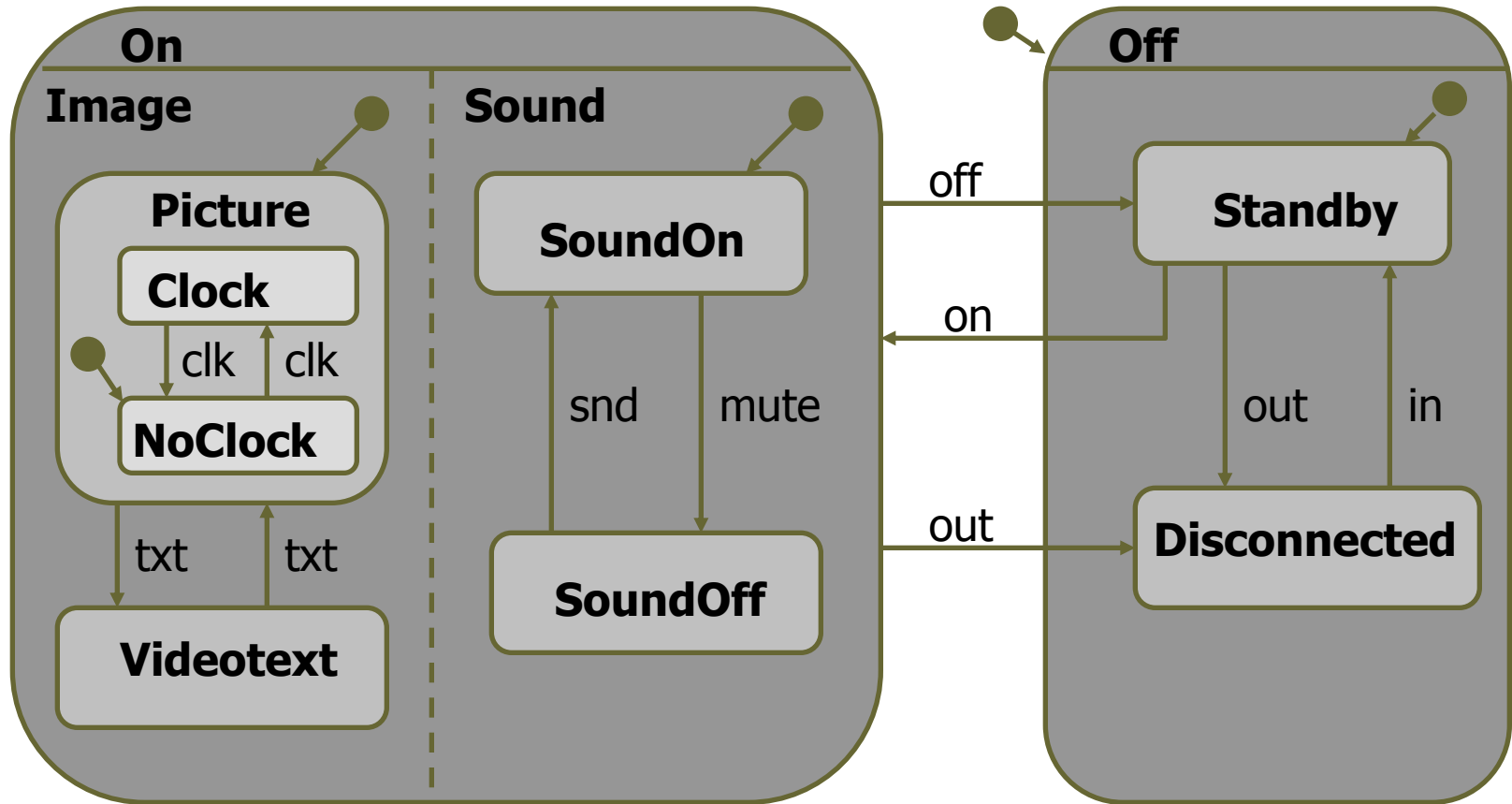


- **Hierarchikus automata:**
  - Absztrakt szintaxis az UML állapottérképekhez
  - Szintaktikai transzformáció
- **Kripke tranzíciós rendszer**
  - UML állapottérkép formális szemantikája
  - Formális verifikációra alkalmas formalizmus
- **Modellellenőrzés**
  - A formális szemantika egy felhasználása

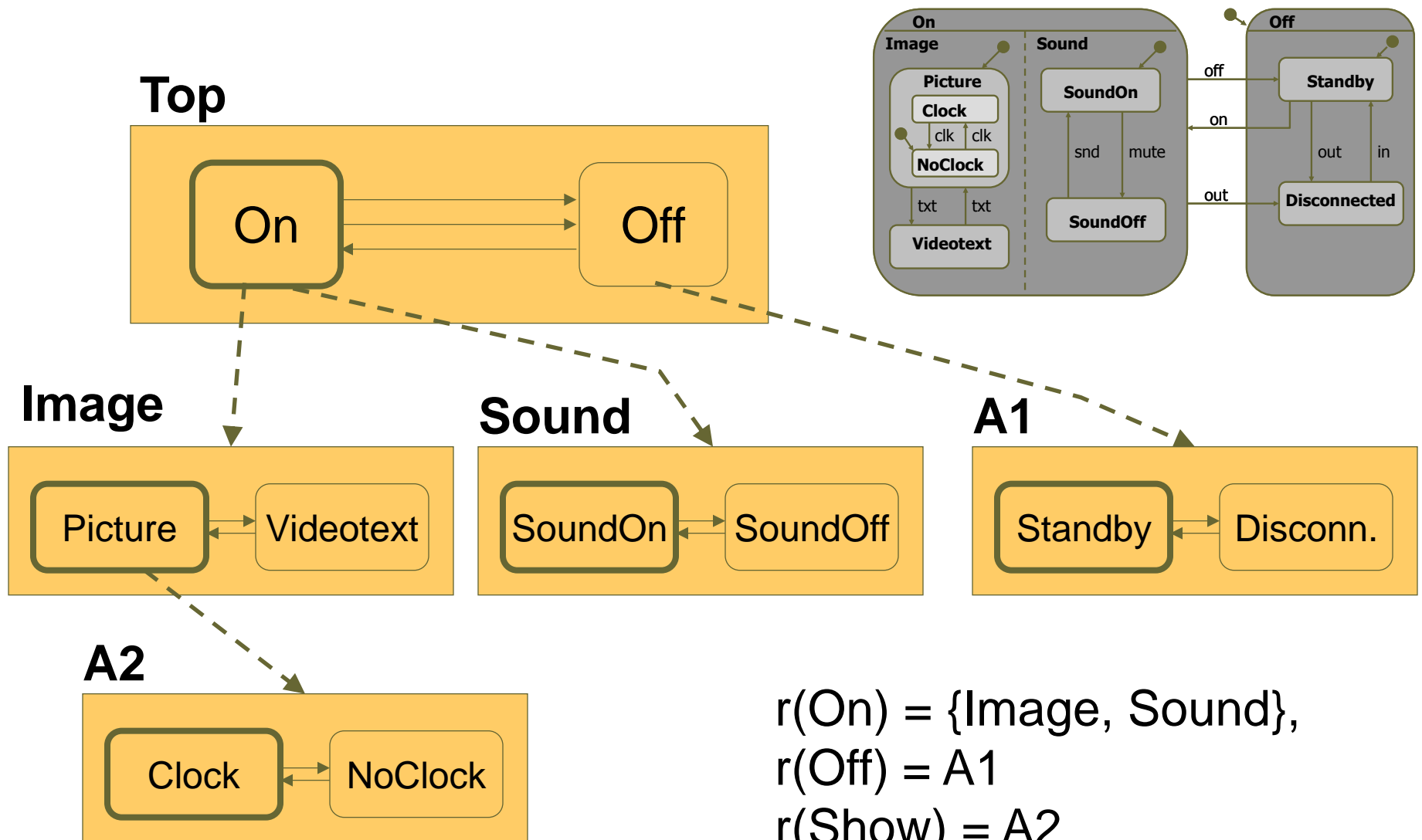
# Hierarchikus automata

- Szekvenciális automata:  $A = (S, \text{Act}, T)$ 
  - $S$  állapotok halmaza,  $s_0 \in S$  kezdőállapot
  - $\text{Act}$  az állapotátmenetek címkéi (trigger, akció, ...)
  - $T$  az állapotátmenetek  $T \subseteq S \times \text{Act} \times S$
- Hierarchikus automata:  $HA = (F, E, r, B)$ 
  - $F$  szekvenciális automaták halmaza
  - $E$  események halmaza
  - $r$  finomítási reláció
  - $B$  címkék halmaza

# Példa: TV hierarchikus állapottérkép



# Példa: TV hierarchikus automata



$r(\text{On}) = \{\text{Image}, \text{Sound}\},$   
 $r(\text{Off}) = \text{A1}$   
 $r(\text{Show}) = \text{A2}$

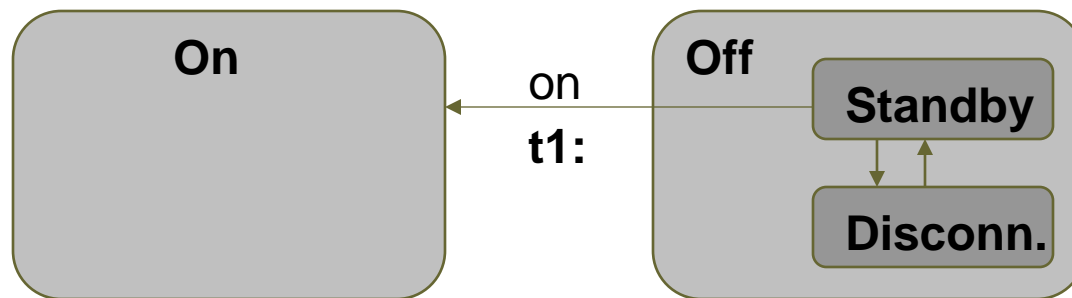


# A hierarchikus automata átmeneteinek címkéi

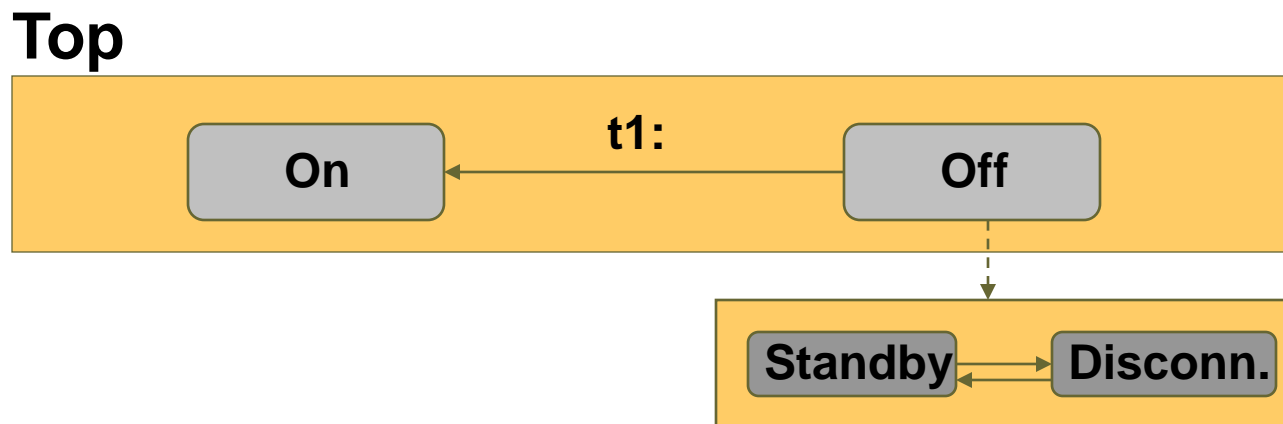
- Az állapotfinomítási hierarchián átívelő átmenetek:  
Legkisebb közös ős szintjére vannak hozva
  - Forrás állapotok (amiket elhagy) befoglalva
  - Cél állapotok (ahová belép) befoglalvaÍgy látszik, mit kell elhagyni és hová kell belépni  
Konfliktusok explicit megjelennek
- HA átmenet címkéjének elemei:
  - Eredeti forrás állapot (mélyebben lehet):  $SR(t)$
  - Eredeti cél állapot (mélyebben lehet):  $TD(t)$
  - Trigger esemény:  $TG(t)$
  - Akciók:  $AC(t)$
  - Örfeltétel:  $GD(t)$

# Példa: HA átmenetek címkéi

Állapottérkép  
részlet:



HA  
részlet:



**t1** címkéje: (eredeti forrás, cél, trigger, akció, őrfeltétel)

$(\{\text{Standby}\}, \emptyset, \text{on}, \emptyset, \emptyset)$

$\text{SR}(t) = \{\text{Standby}\}$

# Állapot-hierarchia és prioritás

- Konfliktusok meghatározása:
  - HA modellben az átmenet forrásának jelölése:  $SRC(t)$
  - $t_1$  és  $t_2$  átmenetek konfliktusban vannak, ha a finomítási hierarchiában (fában) azonos út mentén vannak, azaz  $SRC(t_1) = SRC(t_2)$  vagy  $SRC(t_1) \in r^*(SRC(t_2))$  vagy  $SRC(t_2) \in r^*(SRC(t_1))$  itt  $r^*$  reláció kiterjesztett az alatta lévő teljes hierarchiára
- Állapotátmenetek prioritása:
  - A mélyebben lévő  $SR(t)$  lehet a meghatározó
  - Ha nincs  $SR(t)$  akkor  $SRC(t)$ , egyébként  $SR(t)$  határozza meg:  
$$\{s \mid s \in SRC(t) \text{ ha } SR(t)=0\} \cup SR(t)$$

# Prioritás kezelése

- Egy állapotátmenet tüzelésének feltétele:
  - Nincs nagyobb prioritású engedélyezett átmenet a többi szekvenciális automatában
- HA hierarchia alsóbb szintjein:
  - Nagyobb prioritású átmenetek vannak
- HA hierarchia felsőbb szintjein:  
**SR** miatt lehet nagyobb prioritású átmenet!
  - Bevezetett jelölés:  $A \uparrow P$ ,  
 $P$  a „felülről származó”, de nagyobb prioritású engedélyezett átmenetek halmaza,  
mint **kényszer** az  $A$  automata tüzelésekor

# A környezet modellezése

## Lehetőségek:

- **Zárt rendszer:**
  - A környezetet is modellezzük
  - Csak állapotgép(ek) állít(anak) elő új eseményeket
- **Nyitott rendszer:**
  - A környezetet nem modellezzük
  - Érkeznek „külső” események, amiknek a forrása nincs a modellben

## Továbbiakban:

- Zárt rendszerrel foglalkozunk
- Adatkezeléstől eltekintünk (csak események)
- Emlékező állapotok nincsenek

# Szemantika: Kripke tranzíciós rendszer

KTS = (S,  $\rightarrow$ , L) és Act

- S állapotok halmaza: (C,Q)
  - C: állapotkonfigurációk („top” HA-tól indulva lefelé)
  - Q: eseménysor állapotok
  - s0 kezdőállapot: (C0, Q0)  
kezdő állapotkonfiguráció és eseménysor
- L állapot címkézés:
  - C állapotkonfigurációkhoz összegyűjtve
- $\rightarrow$  átmenet reláció (lépés): (C,Q)  $\rightarrow$  (C',Q')
  - (1)  $Q'' = \text{remove}(e, Q)$
  - (2) 
$$\frac{\text{Top} \uparrow \emptyset :: (C, \{e\}) \rightarrow^T (C', Q')}{(C, Q) \rightarrow (C', \text{join}(Q', Q''))}$$

# Szabálykészlet

- Kripke-struktúra  $\rightarrow$  relációjának megadása:  
HA  $\rightarrow^T$  relációja segítségével történt
  - T-ben lévő átmenetek tüzelnek a HA-ban
  - Mely átmenetek lesznek T-ben?
- HA  $\rightarrow^T$  relációjának megadása:  
A szekvenciális automaták tüzelése 3 szabály szerint történhet:
  - Lépés („progress”)
  - Kompozíció („composition”)
  - Henyélés („stuttering”)

# 1. A lépés szabálya

- Egy  $A \uparrow P$  automata  $t$  átmenete lokálisan tüzel
- Feltételek:
  - A  $t$  átmenet az automatában engedélyezett:  $SR(t)$ ,  $SRC(t)$  az aktuális konfiguráció része
  - Nincs sem az  $SRC(t)$  alatt lévő HA-kban, sem  $P$ -ben (a felső szintű automatákban) nagyobb prioritású engedélyezett átmenet
- Következmény:  $A \uparrow P :: (C, \{e\}) \rightarrow^T (C', Q')$ 
  - $T$  tüzelő átmenetek:  $T = \{t\}$
  - $C'$  új konfiguráció:  $t$  és  $TD(t)$  határozza meg
  - $Q'$  új események:  $AC(t)$



## 2. A kompozíció szabálya

- Egy  $A \uparrow P$  automata nem tüzel, hanem „összefogja” az alacsonyabb szintű automaták tüzeléseit
- Feltételek:
  - Az alatta lévő  $A_i$  HA-k tüzelnek:  
 $A_i \uparrow P' :: (C, \{e\}) \rightarrow^{T_i} (C_i', Q_i')$
  - Vagy ha  $\cup T_i = \emptyset$ , akkor lokálisan sem tüzel ( $P$  miatt)
- Következmények:
  - Tüzelő átmenetek:  $T = \cup_j T_j$
  - Új konfiguráció:  $\{s\} \cup_j C_j'$  ( $s$  az eredeti állapot)
  - Új eseménysor:  $\text{join\_all}_j (Q_j')$

### 3. A henyélés szabálya

- Egy  $A \uparrow P$  automata nem tüzel, állapota nem változik
- Feltételek:
  - Minden lokálisan engedélyezett átmenetnél van nagyobb prioritású  $P$ -ben, vagy
  - Nincs alsóbb szintű automata, amit összefoghat
- Következmények:
  - Tüzelő átmenetek:  $T = \emptyset$
  - Új állapot: marad a régi...
  - Új eseménysor: nincs új generált esemény

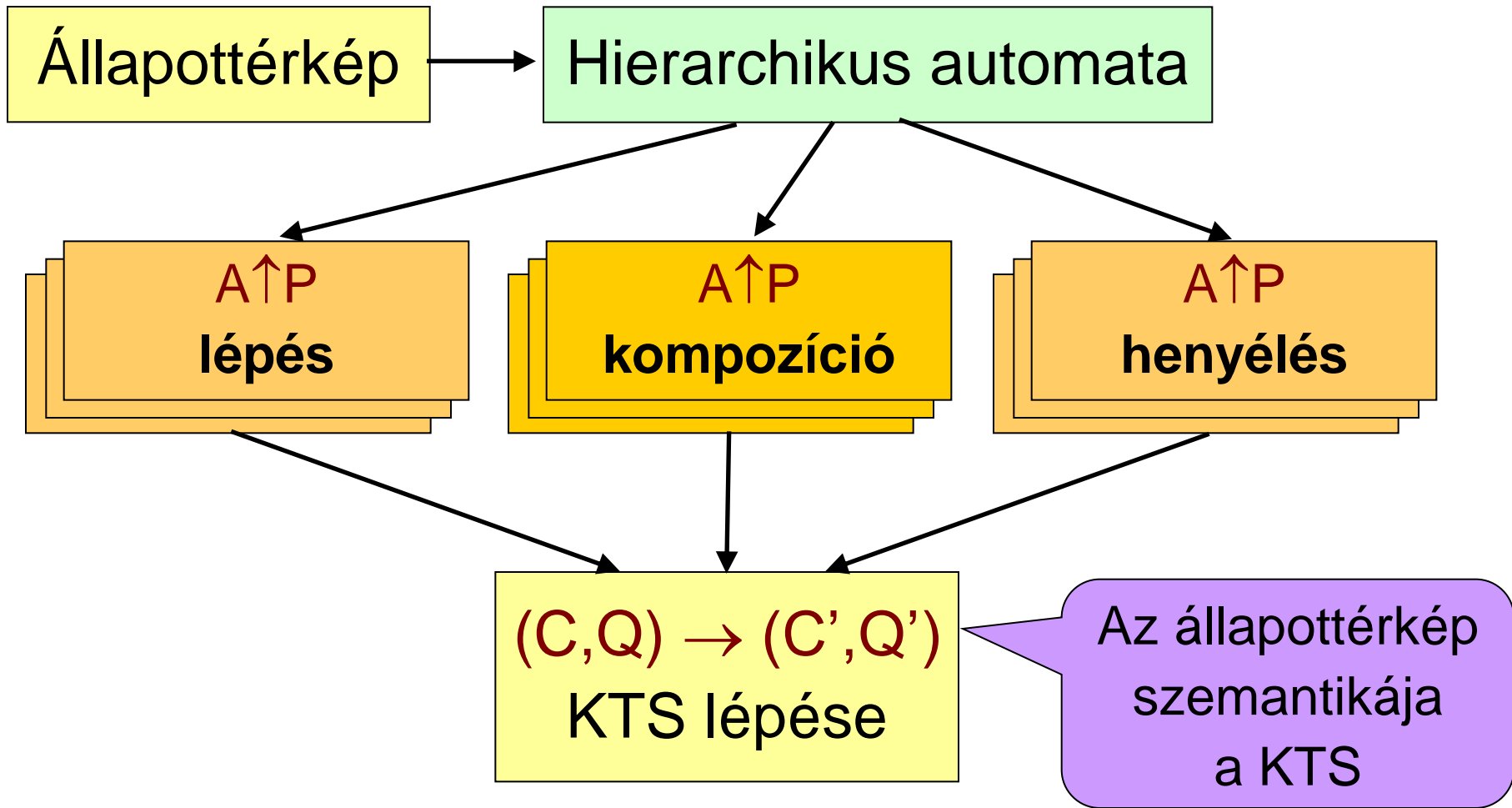
# Szabályok használata

Rekurzív jellegű feltételek:

- Kompozíció szabálya
- Egy adott automata tüzelése függ
  - Hierarchiában alatta elhelyezkedő HA-któl: van-e engedélyezett átmenetük
  - Hierarchiában fölötte elhelyezkedő HA-któl; **P** mint "felülről származó" kényszer (ld. kompozíció)

Minden átmenet tüzel, amire van érvényes szabály

# A szabályok áttekintése



KTS:  $((C, Q), \rightarrow, L)$