

Alapszintű formalizmusok.  
Hennessy-Milner logika.  
Lineáris temporális logika  
és modellellenőrzése

Majzik István

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem  
Méréstechnika és Információs Rendszerek Tanszék

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

# Tartalomjegyzék

- Alapszintű formalizmusok
- Temporális követelmények
- A Hennessy-Milner logika
  - Modellellenőrzés a tabló módszerrel
- A PLTL lineáris temporális logika
  - Operátorok
  - Modellellenőrzés automata-elméleti alapon
  - A modellellenőrzés komplexitása

# Alapszintű formalizmusok (áttekintés)

- Kripke-struktúrák (KS)
  - Állapotok, állapotátmenetek
  - Állapotok lokális tulajdonságai mint címkék
- Címkézett tranzíciós rendszerek (LTS)
  - Állapotok, állapotátmenetek
  - Állapotok lokális tulajdonságai mint címkék
- Kripke tranzíciós rendszerek (KTS)
  - Állapotok, állapotátmenetek
  - Állapotok és lokális tulajdonságai mint címkék
- Automaták
  - (Elfogadó) automaták véges hosszúságú szavakon
  - Büchi automaták végtelen hosszúságú szavakon

# 1. Kripke-struktúra

KS, Kripke-structure:

- **Állapotok** tulajdonságait fejezzük ki:  
címkézés atomi kijelentésekkel
- Egy állapothoz sok címke rendelhető

Alkalmazás: Algoritmusok leírása

$KS = (S, R, L)$  és  $AP$ , ahol

$AP = \{P, Q, R, \dots\}$  atomi kijelentések halmaza (specifikus)

$S = \{s_1, s_2, s_3, \dots, s_n\}$  állapotok halmaza

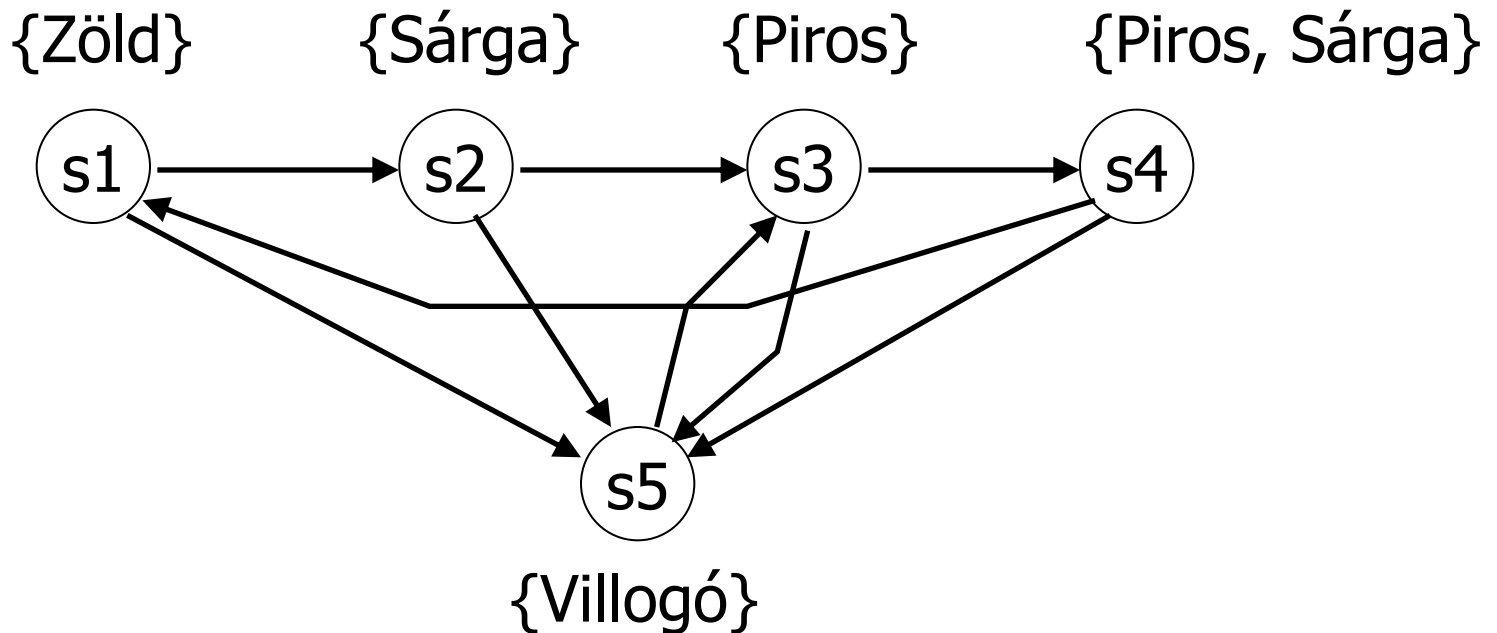
$R \subseteq S \times S$ : állapotátmeneti reláció

$L: S \rightarrow 2^{AP}$  állapotok címkézése atomi kijelentésekkel

# Kripke-struktúra példa

## Közlekedési lámpa vezérlője

- $AP = \{\text{Zöld}, \text{Sárga}, \text{Piros}, \text{Villogó}\}$
- $S = \{s1, s2, s3, s4, s5\}$



## 2. Címkezett tranzíciós rendszer

LTS, Labeled Transition System:

- **Állapotátmenetek** tulajdonságait fejezzük ki: címkezés akciókkal
- Egy átmeneten csak egy akció szerepelhet

Alkalmazás: Kommunikáció, protokollok modellezése

$LTS = (S, Act, \rightarrow)$ , ahol

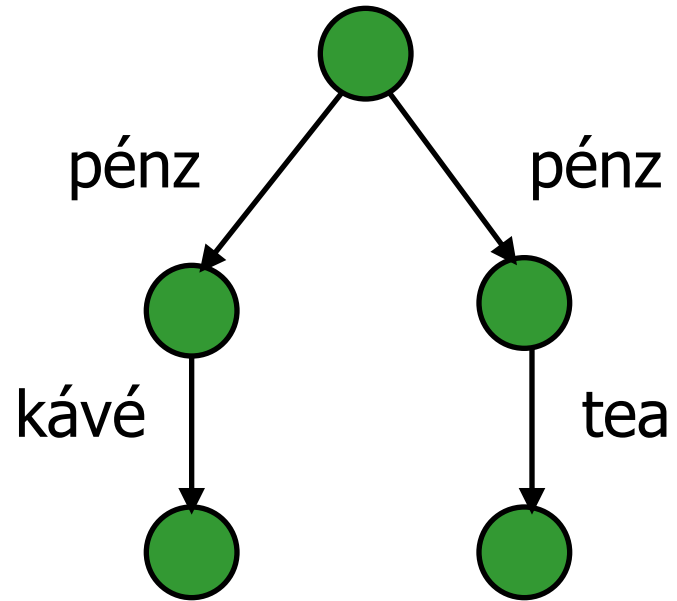
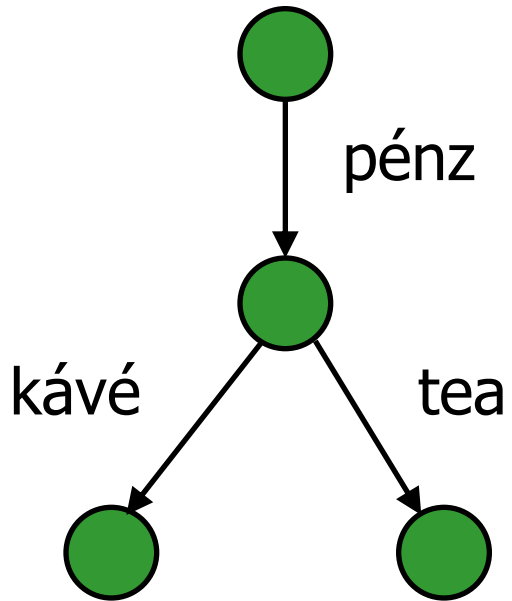
$S = \{s_1, s_2, \dots, s_n\}$  állapotok halmaza

$Act = \{a, b, c, \dots\}$  akciók (címkék) halmaza

$\rightarrow \subseteq S \times Act \times S$  címkezett tranzíciók.

Tranzíciók szokásos jelölése:  $s_1 \xrightarrow{a} s_2$

# LTS példák



### 3. Kripke tranzíciós rendszer

KTS, Kripke Transition System:

- Állapotok és átmenetek tulajdonságait is kifejezzük: címkézés atomi kijelentésekkel és akciókkal
- Egy állapothoz sok címke rendelhető, egy átmenethez egy címke rendelhető

$KTS = (S, \rightarrow, L)$  és  $AP, Act$ , ahol

$AP = \{P, Q, R, \dots\}$  atomi kijelentések halmaza (specifikus)

$Act = \{a, b, c, \dots\}$  akciók halmaza

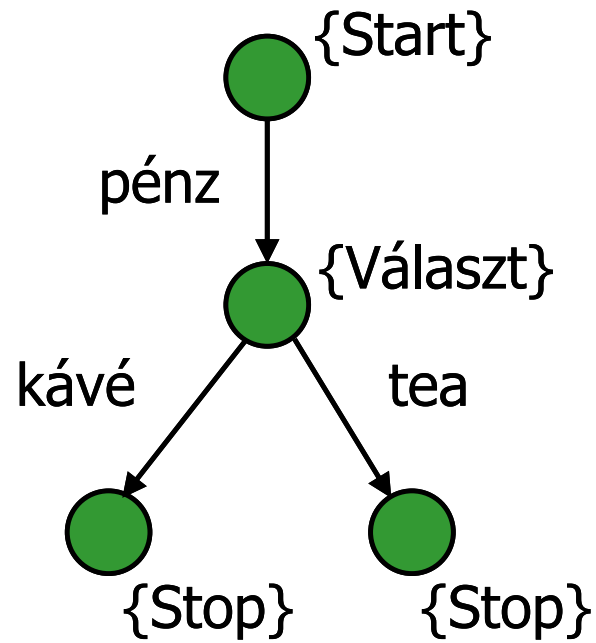
$S = \{s_1, s_2, s_3, \dots, s_n\}$  állapotok halmaza

$\rightarrow \subseteq S \times Act \times S$  tranzíció reláció

$L: S \rightarrow 2^{AP}$  állapotok címkézése atomi kijelentésekkel



# KTS példa



## 4. Automaták véges szavakon

- $A=(\Sigma, S, S_0, \rho, F)$  ahol
  - $\Sigma$  az ábécé,  $S$  állapotok,  $S_0$  kezdőállapotok
  - $\rho$  az állapotátmeneti reláció,  $\rho: S \times \Sigma \rightarrow 2^S$
  - $F$  az elfogadó állapotok halmaza.
- Az automata futása:
  - Egy beérkező  $w=(a_0, a_1, a_2, \dots a_n)$  betűsorozat hatására egy  $r=(s_0, s_1, s_2, \dots s_n)$  állapotsorozat
  - $r$  elfogadó futás:  $s_n \in F$
  - Egy  $w$  szót elfogad az automata, ha létezik rá elfogadó futás
- $L(A)=\{ w \in \Sigma^* \mid w \text{ elfogadott} \}$   
az automata által elfogadott nyelv

# Automaták végtelen hosszúságú szavakon

- Nem ellenőrizhető, hogy a végállapot elfogadó-e
- Büchi elfogadási kritérium:
  - Egy beérkező  $w=(a_0, a_1, a_2, \dots)$  betűsorozat hatására egy  $r=(s_0, s_1, s_2, \dots)$  végtelen állapotsorozat
  - $\text{lim}(r)=\{s \mid s \text{ előfordul végtelenül sokszor,}$   
azaz nincs olyan  $j$ , hogy  $\forall k>j:s \neq s_k\}$
  - Elfogadó futás:  $\text{lim}(r) \cap F \neq \emptyset$
  - Egy  $w$  szót elfogad az automata,  
ha létezik rá elfogadó futás  
(azaz végtelen sokszor érint elfogadó állapotot)
- $L(A)=\{w \in \Sigma^* \mid w \text{ elfogadott}\}$   
az automata által elfogadott nyelv

# Tartalomjegyzék

- Alapszintű formalizmusok
- **Temporális követelmények**
- A Hennessy-Milner logika
  - Modellellenőrzés a tabló módszerrel
- A PLTL lineáris temporális logika
  - Operátorok
  - Modellellenőrzés automata-elméleti alapon
  - A modellellenőrzés komplexitása

# Motiváció: 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

i

OK

n

Ellenpélda

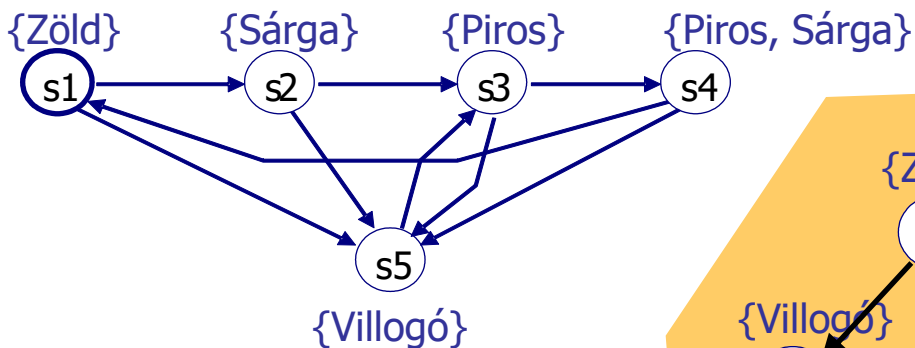
# Tipikus követelmények

- **Biztonsági követelmények:**
  - Veszélyes, nemkívánatos helyzetek elkerülését fogalmazzák meg
    - Pl. holtpon, jogosulatlan hozzáférés, veszélyes állapot elkerülése
  - Invariáns jellegű tulajdonság, univerzális kvantor az elérhető állapotokon („mindig ...”)
  - Ha egy állapotsorozat nem teljesíti, akkor nem is egészíthető ki úgy, hogy teljesítse
- **Élőségi követelmények:**
  - Kívánatos helyzetek elérését írják elő
    - Pl. eredmény, válasz, kiszolgálás bekövetkezik
  - Egzisztenciális kvantor az állapotokon („létezik ...”)
  - Ha egy állapotsorozat nem teljesíti, akkor elvileg kiegészíthető úgy, hogy teljesítse

# Követelmények leíró nyelve

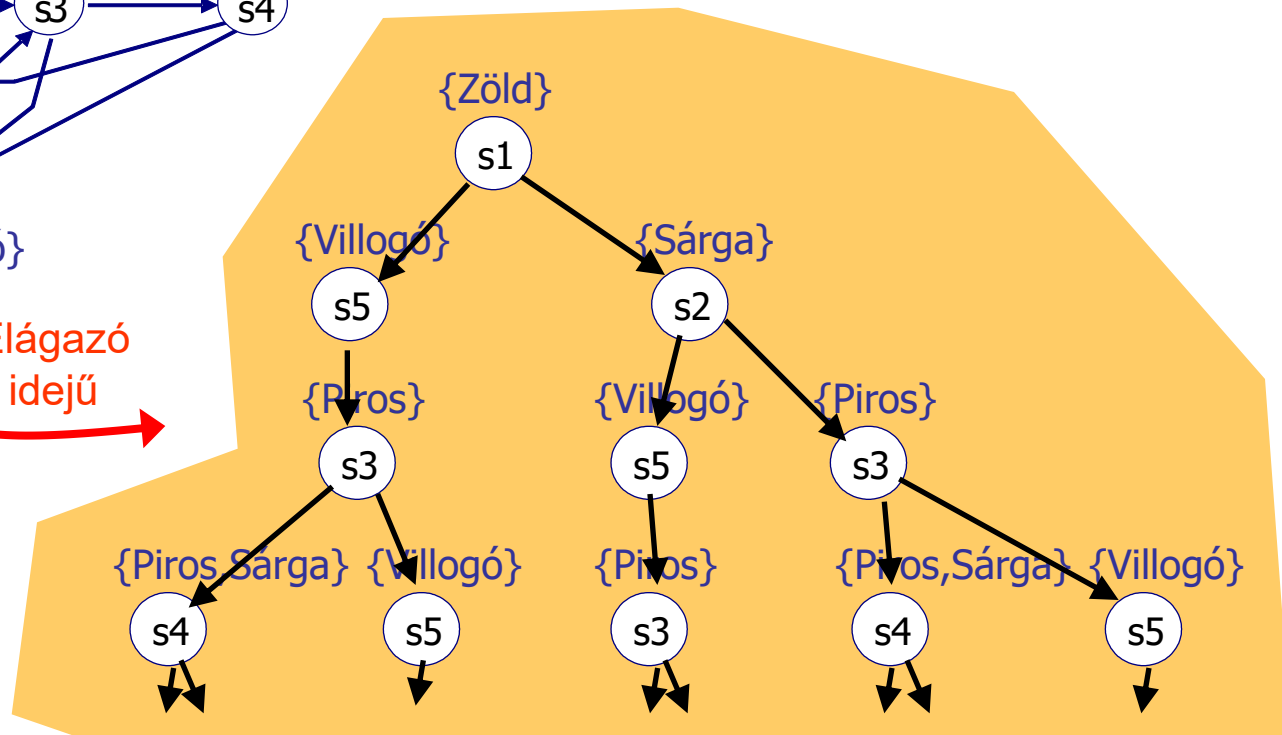
- **Elérhetőség:** Több állapot bekövetkezési sorrendjére vonatkozó követelmények
  - **Megfeleltethető a logikai időnek:**
    - Jelen időpillanat: Aktuális állapot
    - Következő időpillanat(ok): Rákövetkező állapot(ok)
  - **Temporális operátorok** (logikai időbeli, sorrendi operátorok) használhatók a követelmények kifejezésére
- **Temporális logikák:**
  - Formális rendszer arra, hogy kijelentések igazságának logikai időbeli változását vizsgálhassuk
  - Temporális operátorok: „mindig”, „valamikor”, „mielőtt”, „addig, amíg”, „azelőtt, hogy”, ...

# Lineáris és elágazó idejű temporális logikák

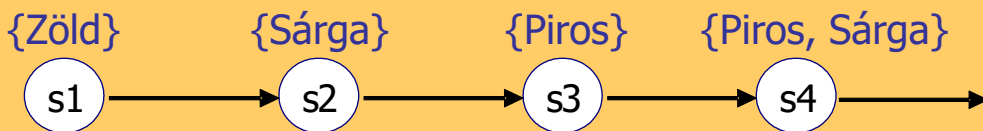


Elágazó idejű

Lineáris idejű



Logikai idő  
elágazó idővonalak  
mentén



Logikai idő mint idővonal (egy-egy lefutás)



# Modellellenőrzés

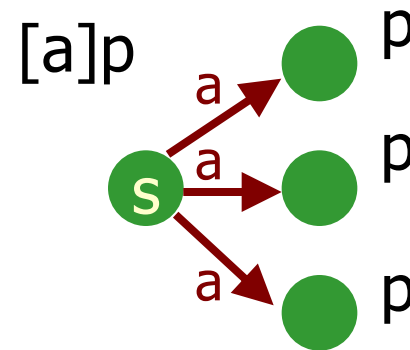
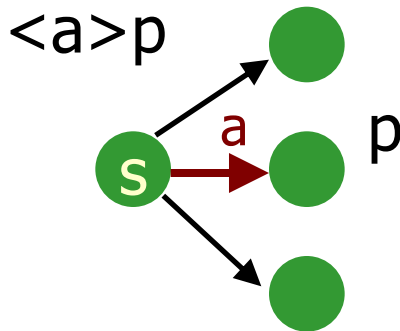
- Annak vizsgálata, hogy egy  $p$  temporális logikai kifejezés igaz-e az  $M$  modellen
- Fajtái:
  - Lokális:  $M$  adott kezdőállapotára
  - Globális: Minden (kezdő)állapot keresése, ami esetén  $p$  igaz lesz
- Technikák:
  - Szemantikán alapuló: Az operátorok szemantikája alapján „keresés” az állapot térben
  - Automata-elméleti: Visszavezetés az automata-elmélet eredményeire
  - Tabló módszer: Bizonyításkereséssel (a kifejezés felbontásával) kideríteni, hol lehet igaz a kifejezés

# Tartalomjegyzék

- Alapszintű formalizmusok
- Temporális követelmények
- **A Hennessy-Milner logika**
  - Modellellenőrzés a tabló módszerrel
- A PLTL lineáris temporális logika
  - Operátorok
  - Modellellenőrzés automata-elméleti alapon
  - A modellellenőrzés komplexitása

# A Hennessy-Milner logika

- LTS-en értelmezett egyszerű logika
- **Véges akciószekvenciák** (mint tulajdonságok) megadására alkalmas (pl. teszt lefutása)
- Szintaxis:  
 $HML ::= true \mid false \mid p \wedge q \mid p \vee q \mid [a]p \mid \langle a \rangle p$
- A temporális operátorok intuitív jelentése:



# Hennessey-Milner logika szemantikája

$T=(S, \text{Act}, \rightarrow)$  LTS-en értelmezett

Jelölés:  $T, s \models p$  jelentése:  $T$  LTS  $s$  állapota esetén igaz  $p$

- **H1:**  $T, s \models \text{true}$ ,  $T, s \not\models \text{false}$
- **H2:**  $T, s \models p \wedge q$  a.cs.a.  $T, s \models p$  és  $T, s \models q$   
 $T, s \models p \vee q$  a.cs.a.  $T, s \models p$  vagy  $T, s \models q$
- **H3:**  $T, s \models [a]p$  a.cs.a.  $\forall s'$  ahol  $s \xrightarrow{a} s'$ :  $s' \models p$
- **H4:**  $T, s \models \langle a \rangle p$  a.cs.a.  $\exists s'$ :  $s \xrightarrow{a} s'$  és  $s' \models p$

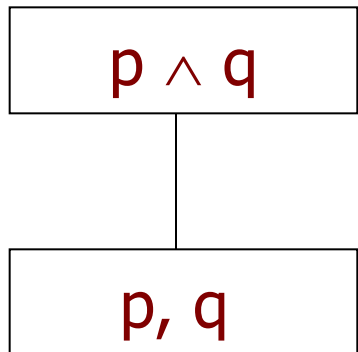
HML példák:

- $\langle a \rangle \text{true}$ : igaz, ha létezik  $a$ -val címkézett kimenő átmenet
- $[a] \text{false}$ : igaz, ha nincs  $a$ -val címkézett kimenő átmenet
- $\langle a \rangle \langle b \rangle \langle c \rangle \text{true}$ : igaz, ha létezik az  $a, b, c$  szekvencia

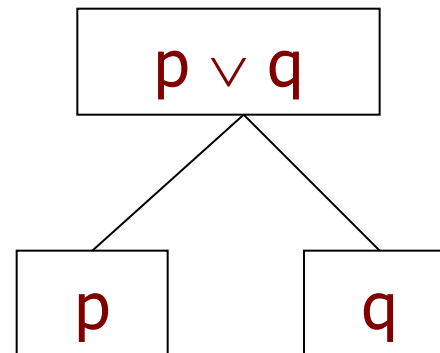
HML alapú modellellenőrzés: Tabló módszerrel

# A tábló módszer bevezetése (Boole logika)

- A matematikai logika egy módszere
  - Arra a kérdésre válaszol, igazzá tehető-e egy adott kifejezés
- Tábló: Egy logikai kifejezés felbontása fa struktúrában
  - Csomópontok: (Rész-)kifejezések, amiket igazzá kell tenni
  - Élek: Rész-kifejezések viszonya (tábló konstrukciós szabály)
- A konstrukció előtt a kifejezést **negált normál formára** kell hozni (Id. de Morgan): Negálás csak változók előtt lehet
- Tábló konstrukciós szabályok Boole logika esetén:



$$\frac{p \wedge q}{p, q}$$



$$\frac{p \vee q}{p | q}$$

# A tábló kiértékelése

- Egy ág (felbontás) terminálása: Csak (ponált vagy negált) változók maradhatnak a csomópontban
  - Ezek igaz vagy hamis értéket kaphatnak
- Egy ág terminálása után:
  - „Ellentmondásos” ág: Ugyanazon változó ponált és negált formában is előfordul, így nem lehet érvényes behelyettesítés
    - Pl.  $p, \neg p, q$  esetén ellentmondás
  - „Sikerés” ág: Nincs ellentmondás, a kezdeti kifejezés az ág végén található behelyettesítéssel igazzá tehető
    - Pl:  $p, \neg q$  esetén:  $p$  igaz,  $q$  hamis a behelyettesítés
- A fa nem ellentmondásos ágai jelölik ki, hol igaz a kifejezés
  - Modellellenőrzésben: Ellenpéldát keresünk
  - Ezért a negált kifejezést bontjuk fel
    - A negált kifejezésen sikeres ág ellenpéldát ad
    - Ha minden ág ellentmondásos, akkor az eredeti kifejezés igaz!

## Egy példa (Boole logika)

- Vizsgálandó kifejezés:  $\neg ((X \wedge Y) \rightarrow (X \vee Y))$
- Az implikáció kifejtése:  $\neg (\neg(X \wedge Y) \vee (X \vee Y))$
- Negált normál forma:  
 $(X \wedge Y) \wedge \neg(X \vee Y)$   
 $(X \wedge Y) \wedge (\neg X \wedge \neg Y)$
- Tabló konstruálás:

Ellentmondásos ág

$$(X \wedge Y) \wedge (\neg X \wedge \neg Y)$$

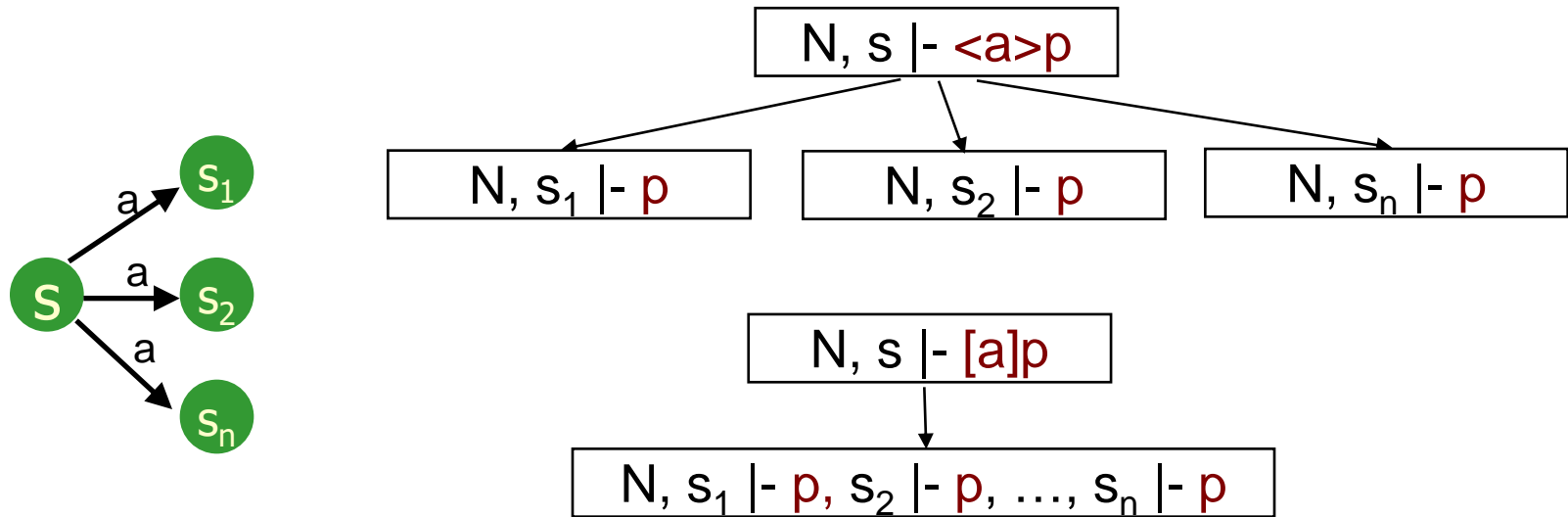
$$X \wedge Y, \neg X \wedge \neg Y$$

$$X, Y, \neg X, \neg Y$$

- Itt minden ág ellentmondásos
  - A kiindulásként használt kifejezés nem lehet igaz

# Modellellenőrzés HML esetén

- Felbontási szabályok HML temporális operátorok esetén:



ahol  $\{s_1, s_2, \dots, s_n\} = \{s' \mid s \xrightarrow{a} s'\}$

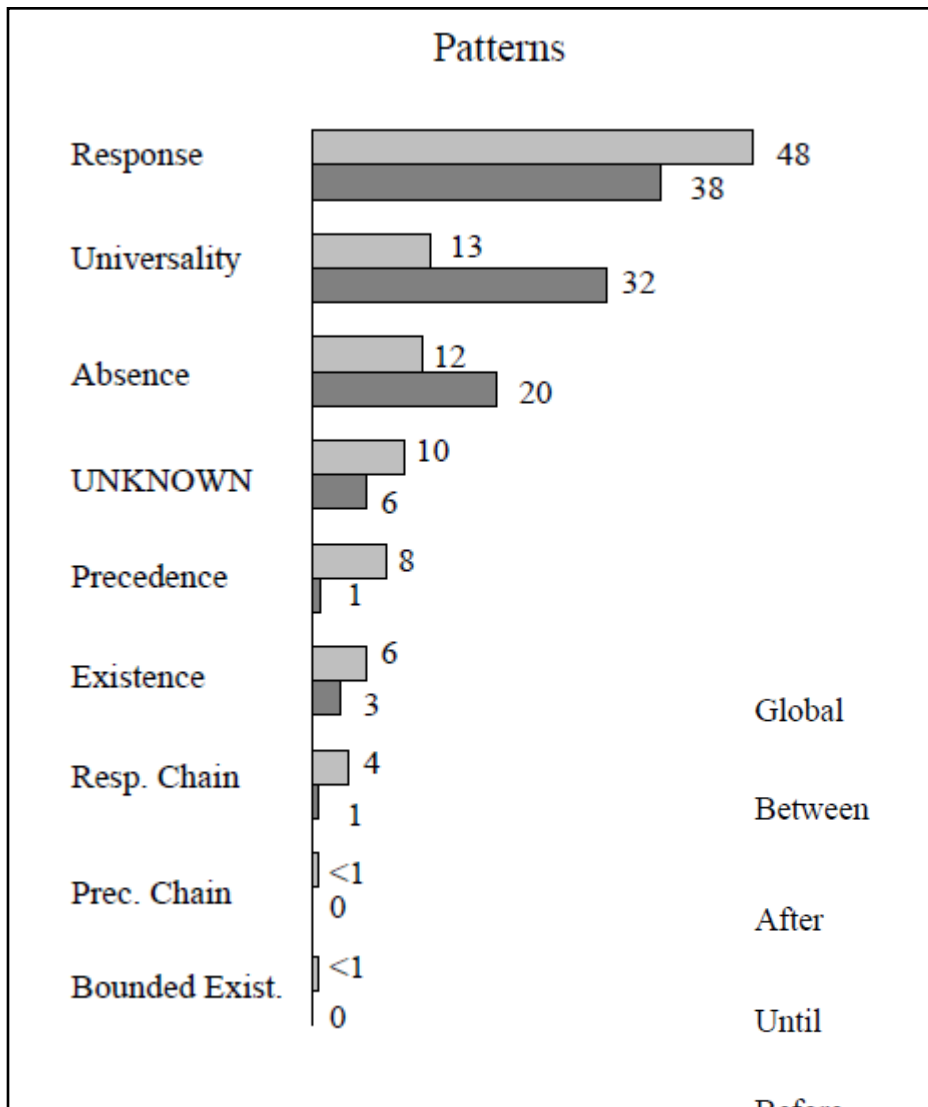
- A **modell állapottere** alapján történik a felbontás!
- Sikeres ág:  $s \mid - \text{true}$  vagy  $s \mid - [a]p$ , ahol nincs  $a$  átmenet
- Ha a bemenet negált kifejezés: A sikeres ág ellenpélda



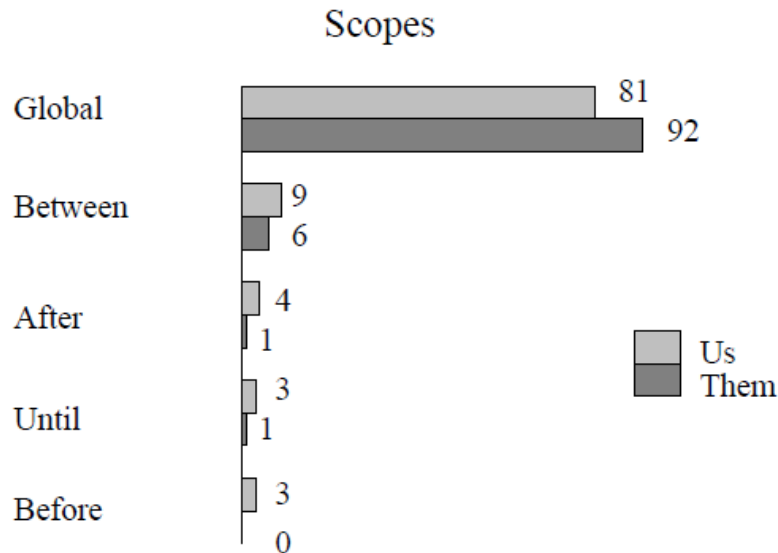
# Tartalomjegyzék

- Alapszintű formalizmusok
- Temporális követelmények
- A Hennessy-Milner logika
  - Modellellenőrzés a tabló módszerrel
- **A PLTL lineáris temporális logika**
  - **Motiváció**
  - **Operátorok**
  - Modellellenőrzés automata-elméleti alapon
  - A modellellenőrzés komplexitása

# Biztonsági követelmények formalizálása

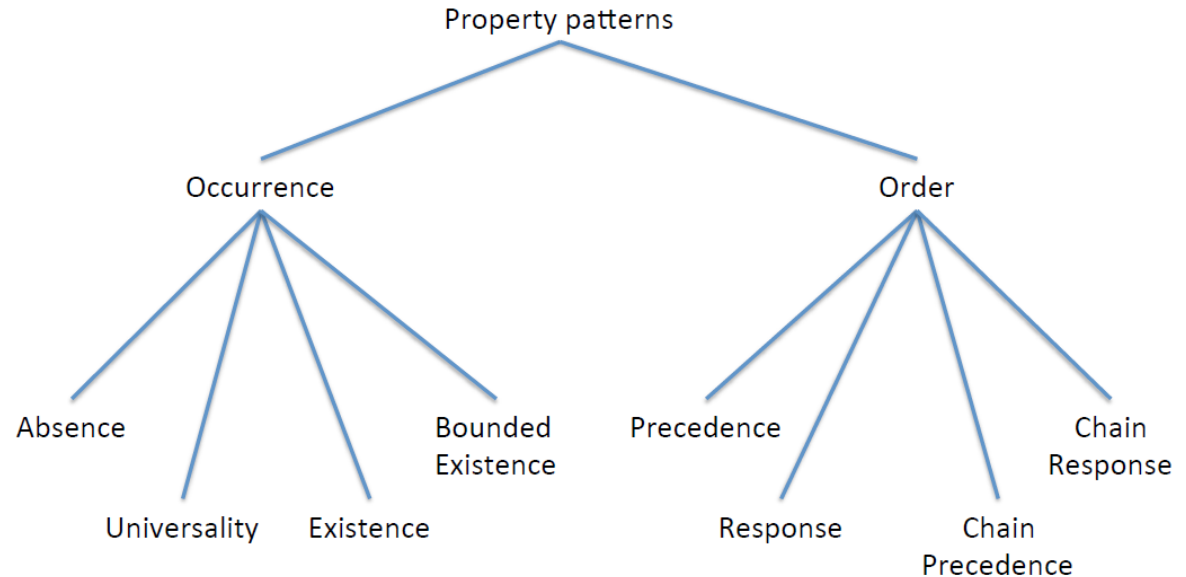


A biztonsági követelmények jelentős hányada meghatározott mintákra illeszkedik

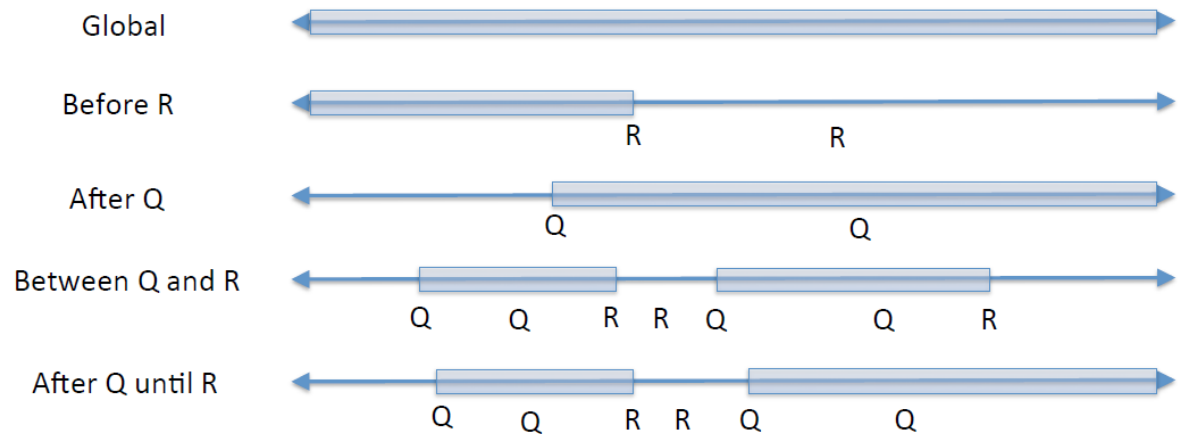


# Követelmény minták

Minták  
(sorrendi  
előírás):



Hatókörök  
(további  
kijelentésekhez  
képest):



## Példák a minták megjelenésére

- **Response minta Global hatókörben:**
  - A végrehajtás során bármikor ha **Request** kérés következik be, akkor vagy egy **Reply** vagy egy **Reject** válasznak kell következnie
- **Precedence minta After hatókörben:**
  - A **NormalMode** állapot bekövetkezése után a **ResourceGranted** állapot meg kell előznie a **ResourceRequest** állapotnak

# Előzetes: Követelmény minták formalizálása

Universality within <b>scope</b>	Property in LTL	Meaning of LTL operators
Event P occurs in each step of the execution <b>globally</b> .	$G P$	Globally P
Event P occurs in each step of the execution <b>before event Q</b> .	$F Q \rightarrow (P U Q)$	Eventually Q implies (P Until Q)
Event P occurs in each step of the execution <b>after event Q</b> .	$G (Q \rightarrow G P)$	Globally (Q implies Globally P)
Event P occurs in each step of the execution <b>between events Q and R</b> .	$G ((Q \wedge \neg R \wedge F R) \rightarrow (P U R))$	Globally ((Q and not R and Eventually R) implies (P Until R))

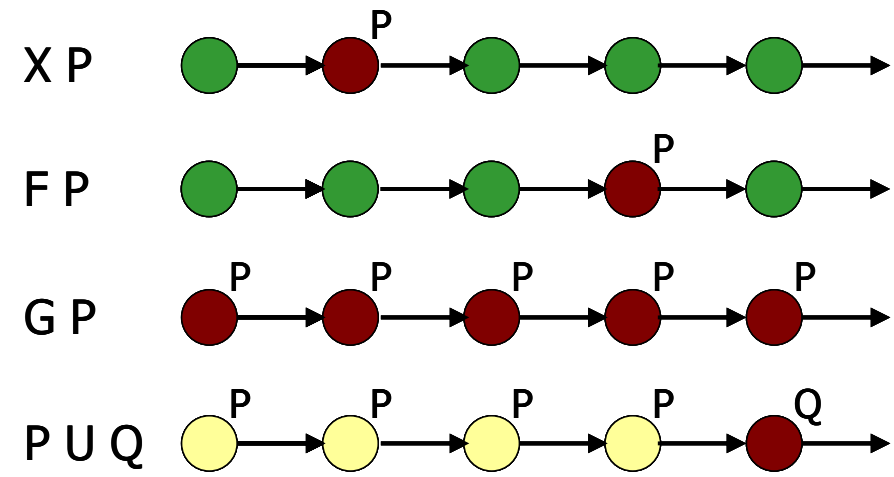
Existence within <b>scope</b>	Property in LTL
Event P occurs in the execution <b>globally</b> .	$F P$
Event P occurs in the execution <b>before event Q</b> .	$\neg Q W (P \wedge \neg Q)$
Event P occurs in the execution <b>after event Q</b> .	$G (\neg Q) \vee F (Q \wedge F P)$
Event P occurs in the execution <b>between events Q and R</b> .	$G (((Q \wedge \neg R) \wedge (F R)) \rightarrow (\neg R W (P \wedge \neg R)))$

# PLTL: Egy lineáris idejű temporális logika

## PLTL (Propositional Linear Time Temporal Logic)

$p, q, r, \dots$  kifejezések konstruálása:

- Atomi kijelentések (AP elemei):  $P, Q, \dots$
- Boole logikai operátorok:  $\wedge, \vee, \neg, \Rightarrow$   
 $\wedge$ : ÉS,  $\vee$ : VAGY,  $\neg$ : Negálás,  $\Rightarrow$ : Implikáció
- Temporális operátorok:  $X, F, G, U$   
informálisan:



# PLTL formális szintaxis

Az érvényes PLTL kifejezések halmaza a következő szabályokkal képezhető:

- **L1:** Minden **P** atomi kijelentés egy kifejezés.
- **L2:** Ha **p** és **q** egy-egy kifejezés, akkor  **$p \wedge q$**  illetve  **$\neg p$**  is
- **L3:** Ha **p** és **q** egy-egy kifejezés, akkor  **$p \cup q$**  illetve  **$X p$**  is

BNF:  $PLTL ::= P \mid \neg p \mid p \wedge p \mid X p \mid p \cup p$

Operátorok precedenciája növekvő sorrendben:

$\equiv, \Rightarrow, \vee, \wedge, \neg, (X, U)$

„Kifejezhető” temporális operátorok:

<b>F p</b> jelentése <b><math>true \cup p</math></b>	<b>p WB q</b> jelentése <b><math>\neg((\neg p) \cup q)</math></b>
<b>G p</b> jelentése <b><math>\neg F(\neg p)</math></b>	<b>p B q</b> jelentése <b><math>\neg((\neg p) \cup q) \wedge F q</math></b>

# PLTL szemantika

## Jelölések:

- $M=(S, R, L)$  Kripke-struktúra
- $\pi=(s_0, s_1, s_2, \dots)$  az  $M$  egy útvonala, ahol  $s_0$  a kezdőállapot és  $\forall i \geq 0: (s_i, s_{i+1}) \in R$
- $\pi^i=(s_i, s_{i+1}, s_{i+2}, \dots)$  a  $\pi$  útvonal szuffixe  $i$ -től.
- $M, \pi \models p$  jelentése: az  $M$  modellben a  $\pi$  útvonalon igaz  $p$ .

## Formális szemantika a szintaxis alapján képzett kifejezésekhez:

- **L1:**  $M, \pi \models P$  a.cs.a.  $P \in L(s_0)$
- **L2:**  $M, \pi \models p \wedge q$  a.cs.a.  $M, \pi \models p$  és  $M, \pi \models q$   
 $M, \pi \models \neg q$  a.cs.a.  $M, \pi \models q$  nem igaz.
- **L3:**  $M, \pi \models (p \cup q)$  a.cs.a.  
 $\exists j \geq 0 : (\pi^j \models q \text{ valamint } \forall 0 \leq k < j : \pi^k \models p)$   
 $M, \pi \models X p$  a.cs.a.  $\pi^1 \models p$



# Egy példa



- $M, \pi_2 \models F (\text{Villogó} \Rightarrow X \text{Piros})$ ,  
mert van olyan szuffix, hogy  $\text{Villogó} \Rightarrow X \text{Piros}$  igaz



## Példa: Klímaberendezés működése

$AP = \{\text{Kikapcsolva, Bekapcsolva, Elromlott, GyengénHűt, ErősenHűt, Fűt, Szellőztet}\}$

- A klímát be lehet kapcsolni (csak egyszer?):  
 $F$  (Bekapcsolva)
- A klíma előbb-utóbb mindig elromlik:  
 $G F$  (Elromlott)
- Ha a klíma elromlik, mindig megjavítják:  
 $G (\text{Elromlott} \Rightarrow F (\neg \text{Elromlott}))$
- Ha a klíma elromlott, nem fűthet:  
 $G (\neg (\text{Elromlott} \wedge \text{Fűt}))$

## Példa: Klímaberendezés (folytatás)

$AP = \{\text{Kikapcsolva, Bekapcsolva, Elromlott, GyengénHűt, ErősenHűt, Fűt, Szellőztet}\}$

- A klíma csak úgy romolhat el, ha be volt kapcsolva:

$G ( X \text{ Elromlott} \Rightarrow \text{Bekapcsolva} )$

- A fűtési fázis befejezésekor szellőztetni kell:

$G ((\text{Fűt} \wedge X(\neg \text{Fűt})) \Rightarrow X (\text{Szellőztet}))$

de el is romolhat:

$G ((\text{Fűt} \wedge X(\neg \text{Fűt})) \Rightarrow X (\text{Szellőztet} \vee \text{Elromlott}))$

- Szellőztetés után mindaddig nem hűthet erősen, míg egy gyenge hűtéssel nem próbálkozott:

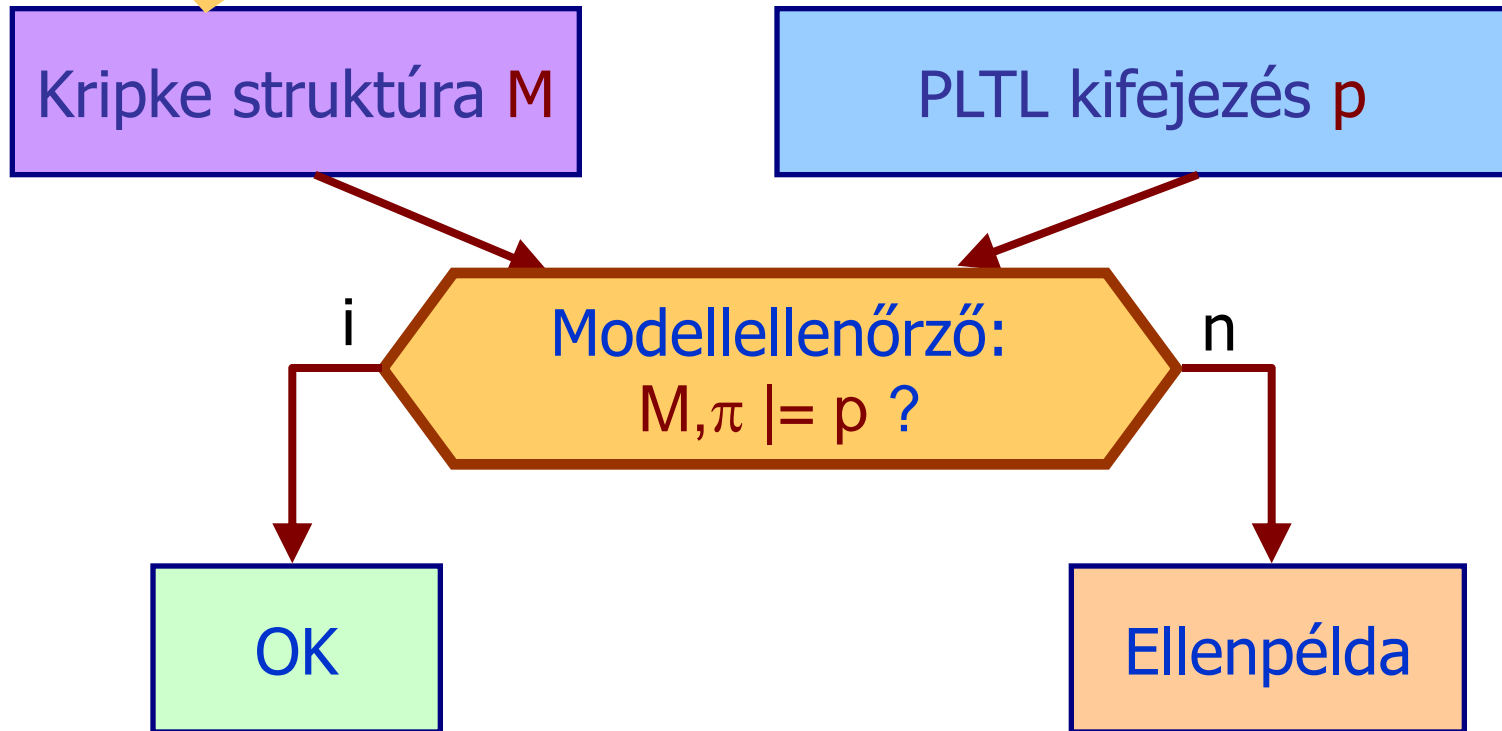
$G ((\text{Szellőztet} \wedge X(\neg \text{Szellőztet})) \Rightarrow X(\neg \text{ErősenHűt} \cup \text{GyengénHűt}))$

# Tartalomjegyzék

- Alapszintű formalizmusok
- Temporális követelmények
- A Hennessy-Milner logika
  - Modellellenőrzés a tabló módszerrel
- **A PLTL lineáris temporális logika**
  - Operátorok
  - **Modellellenőrzés automata-elméleti alapon**
  - A modellellenőrzés komplexitása

# A modellellenőrzés feladata

Ha nincs útvonal megadva, akkor a kezdőállapotból induló minden útra ellenőriz

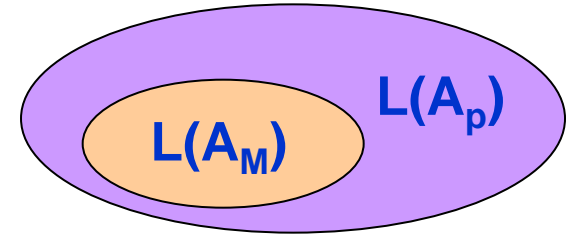


# Az automata alapú megközelítés

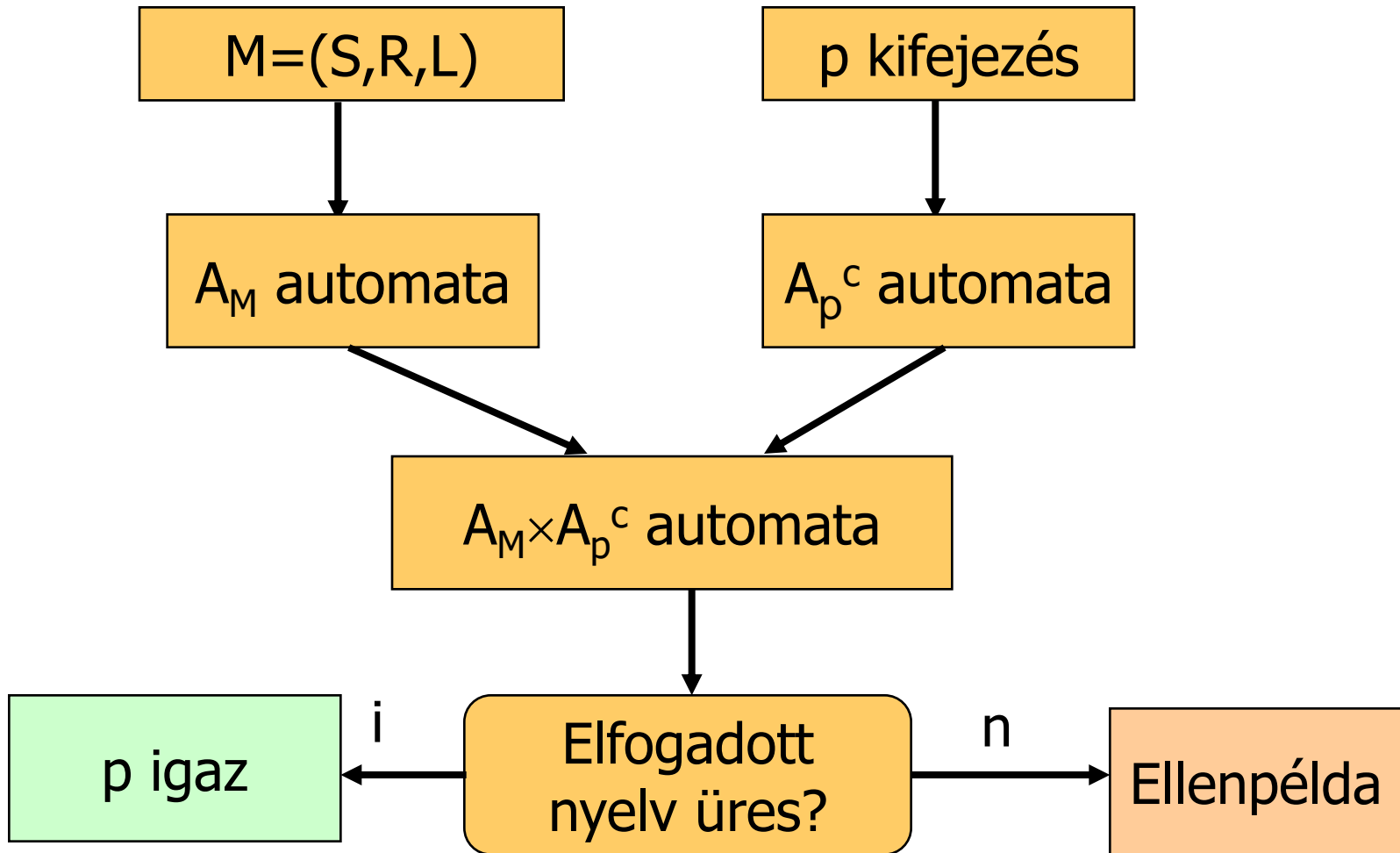
- $A=(\Sigma, S, S_0, \rho, F)$  automata formalizmus használata
  - Betűk a  $2^{AP}$  ábécéből
    - A KS egy  $s$  állapothoz  $L(s)$  betű tartozik
    - Pl. {Piros, Sárga} az ábécé egy betűje a példában
  - A  $\pi=(s_0, s_1, s_2, \dots, s_n)$  útvonal egy szót azonosít:  
 $(L(s_0), L(s_1), L(s_2), \dots, L(s_n))$
- Két automatát kell konstruálni:
  - $M=(S,R,L)$  alapján egy  $A_M$  automata konstruálható, amely azokat és csakis azokat a szavakat fogadja el, amelyek megfelelnek  $M$  útjainak.
  - $p$  kifejezés alapján egy  $A_p$  automata konstruálható, amely azokat és csakis azokat a szavakat fogadja el, amelyek olyan utakhoz tartoznak, ahol  $p$  igaz.

# Modellellenőrzés az automatákkal

- Kérdés:  $L(A_M) \subseteq L(A_p)$ , vagyis a „modell” nyelv része-e a „tulajdonság” nyelvnek?
  - Ha igen, akkor  $M, \pi \models p$
- A kérdés átalakítása:
  - Nyelvek metszetének üressége:  $L(A_M) \cap L(A_p)^c = 0$ , itt  $L(A_p)^c$  a komplementer nyelv
  - A „modell automata” és a „komplementer tulajdonság automata”  $A_M \times A_p^c$  szinkron szorzatát képezve, az általa elfogadott nyelv üres-e?
    - Ha üres, akkor  $M, \pi \models p$  teljesül.
    - Az elfogadott nyelv üres, ha nincs elérhető elfogadó állapot.
    - $A_p^c$  konstruálása: teljesen definiált és determinisztikus esetben az elfogadó és nem elfogadó állapotok felcserélése
- Folyamatosan működő rendszerek:
  - Automaták végtelen hosszúságú szavakon
  - Büchi elfogadási kritérium: gyakorlatilag cikluskeresésre vezet



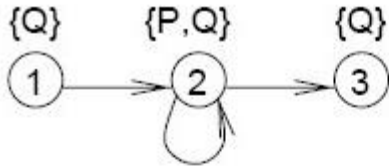
# Az automata alapú modellellenőrzés



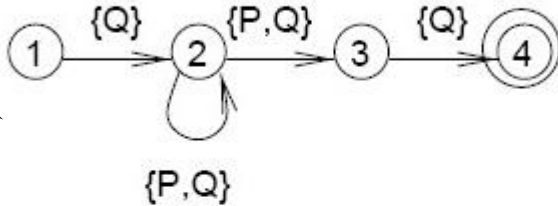


# Példa: $F P \wedge G Q$ ellenőrzése

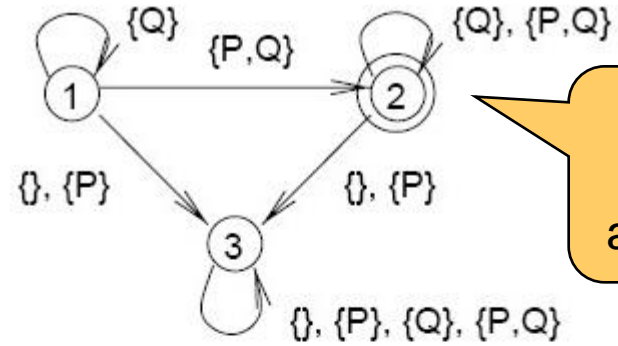
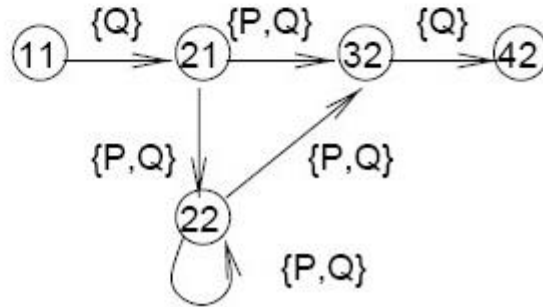
M  
modell



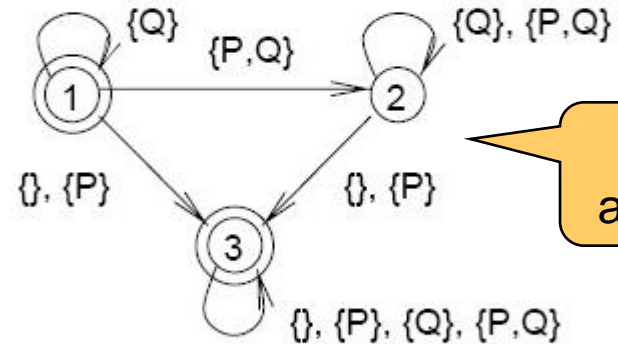
$A_M$   
automata



$A_M$  és  $A_p^c$   
automaták  
szinkron  
szorzata



Legyen  
ez az  $A_p$   
automata



$A_p^c$   
automata

Nincs  
elfogadó  
állapot:  
Nincs  
ellenpélda

## „On-the-fly” modellellenőrzés

- Szinkron szorzat automata konstruálása:
  - Az ellenőrizendő kifejezés által vezérelten történik: ahogyan az  $A_p$  automata új állapota előáll, úgy kell  $A_M$  állapotait „előkeresni”
  - Nem szükséges hozzá a modell állapottér **előzetes teljes generálása** (pl. egy konkurens, magasabb szintű modellből való származtatás esetén)
  - Modell és tulajdonság automata szimultán előállítás

## $A_M$ konstruálása $M$ alapján

- Címkék áthelyezése a kimenő élekre
- Elfogadó állapot konstruálása és behúzása a végállapotoktól (ahonnan nincs kimenő él)
- Az automata:

$$A_M = (2^{AP}, S \cup \{s_f\}, \{s_0\}, \rho, \{s_f\})$$

ahol az állapotátmeneti reláció:

$$\rho = \{ (s, L(s), t) \mid (s, t) \in R \} \cup \\ \{ (s, L(s), s_f) \mid \text{nincs } t, \text{ hogy } (s, t) \in R \}$$

# $A_p$ konstruálása (1)

- $A_p$  automata: csak olyan utak, amelyeken  $p$  teljesül
- Ötlet: A **tabló módszerrel** kifejtetni a kifejezéseket, és ennek során meghatározni  $A_p$  állapotait és átmeneteit
  - Meghatározni, milyen címkézés kell legyen egy **adott állapotban** (az aktuális állapotra vonatkozó, Boole-logikai felbontás alapján)
  - Meghatározni, mi vonatkozik a **következő állapotból** induló útvonal szuffixre (azaz a rákövetkező állapotokra vonatkozó részkifejezések meghatározása a temporális operátorok felbontása alapján)
  - A következő állapotokban folytatni az ottani kifejezések felbontását
- Először: Negált normál formára hozás
  - Boole operátorokra: Id. de Morgan szabályok
  - Temporális operátorokra:
    - $\neg(X p) = X (\neg p)$  azonosság használható
    - $\neg(p U q)$  esetén az R „release” operátor bevezetése:  
 $\neg(p U q) = (\neg p) R (\neg q)$ , ebből  $p R q = q \wedge (p \vee X (p R q))$

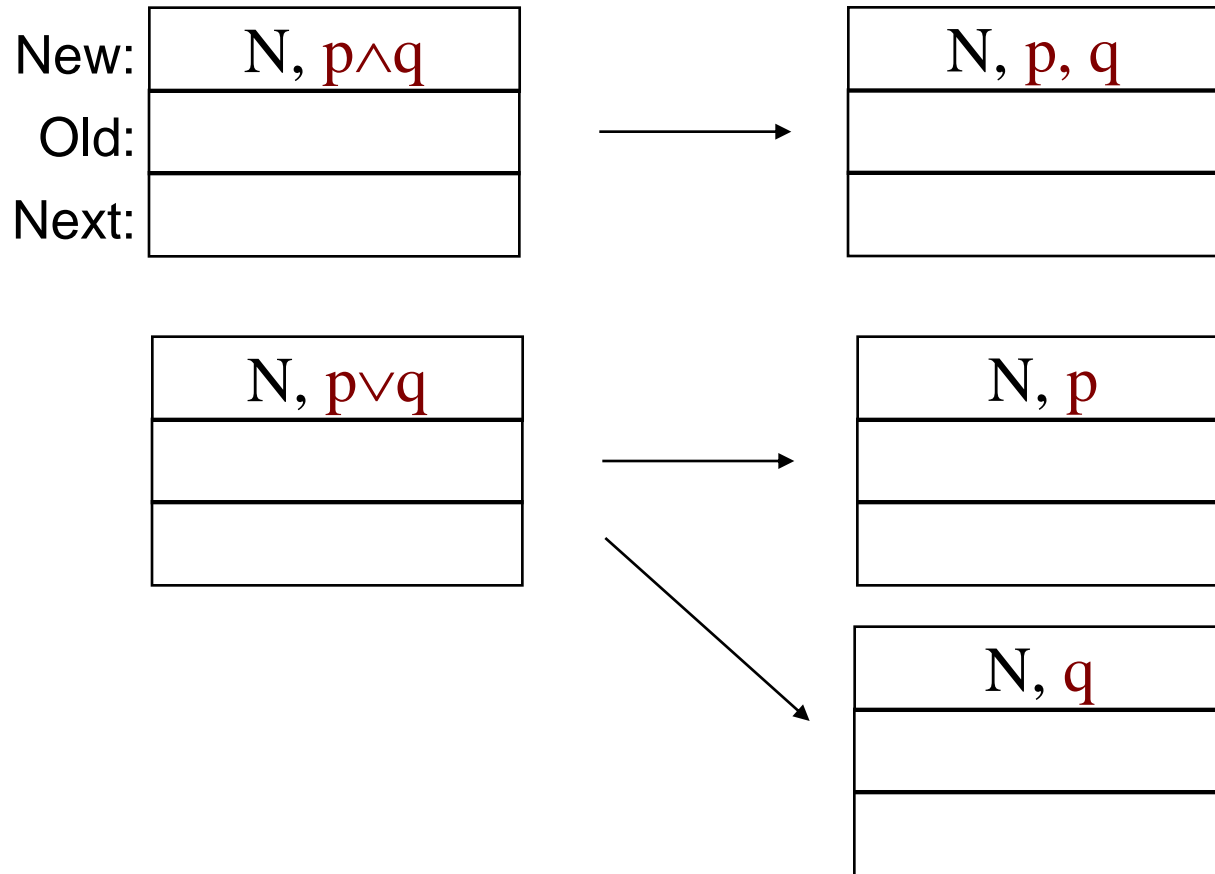
## $A_p$ konstruálása (2)

- A táblához használt adatstruktúra (rekord):
  - **New**: aktuális felbontandó kifejezés (kifejezéslista)
  - **Old**: felbontott kifejezés (állapot címkét határozza meg)
  - **Next**: következő állapotra vonatkozó kifejezés (átmeneteket határozza meg)

New:	N, p
Old:	
Next:	

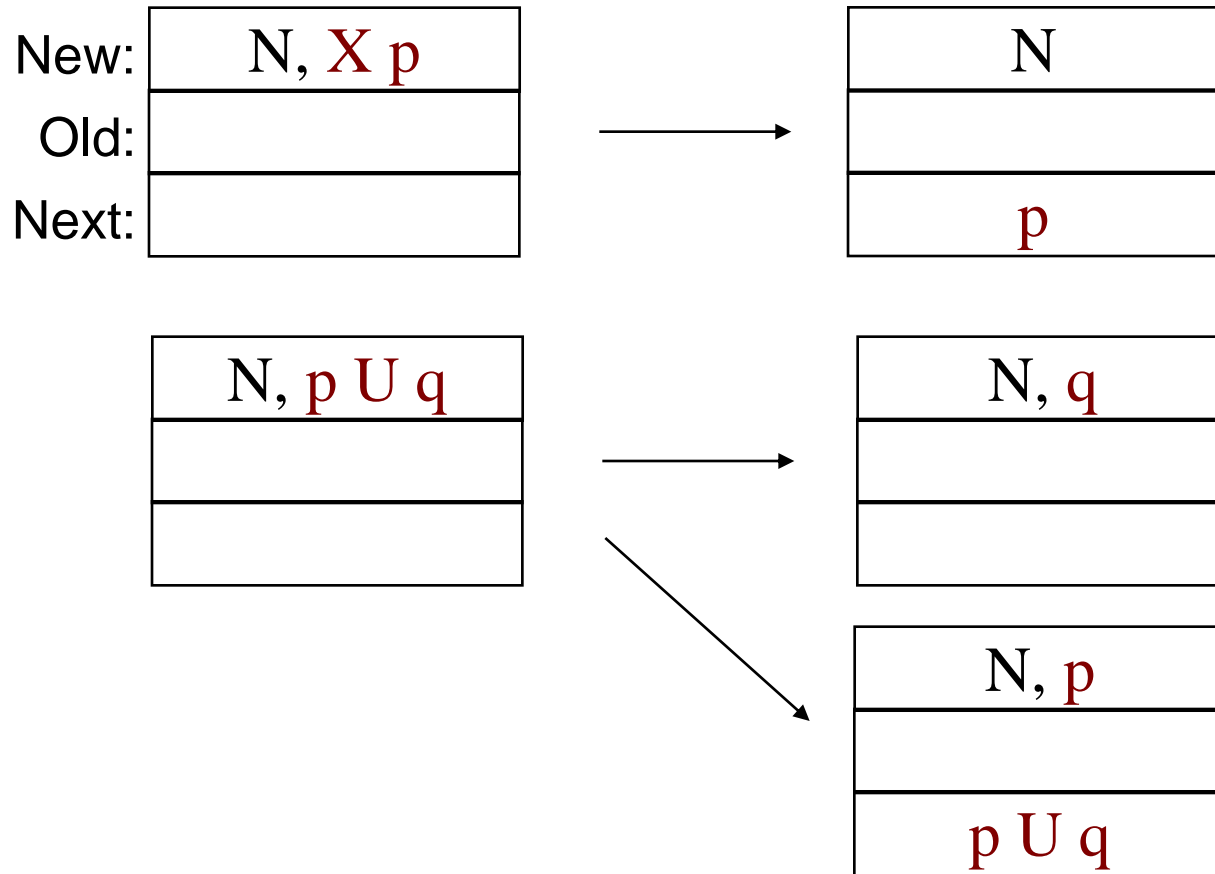
# $A_p$ konstruálása (3)

- A felbontási szabályok  $\wedge$  és  $\vee$  esetén:



# $A_p$ konstruálása (4)

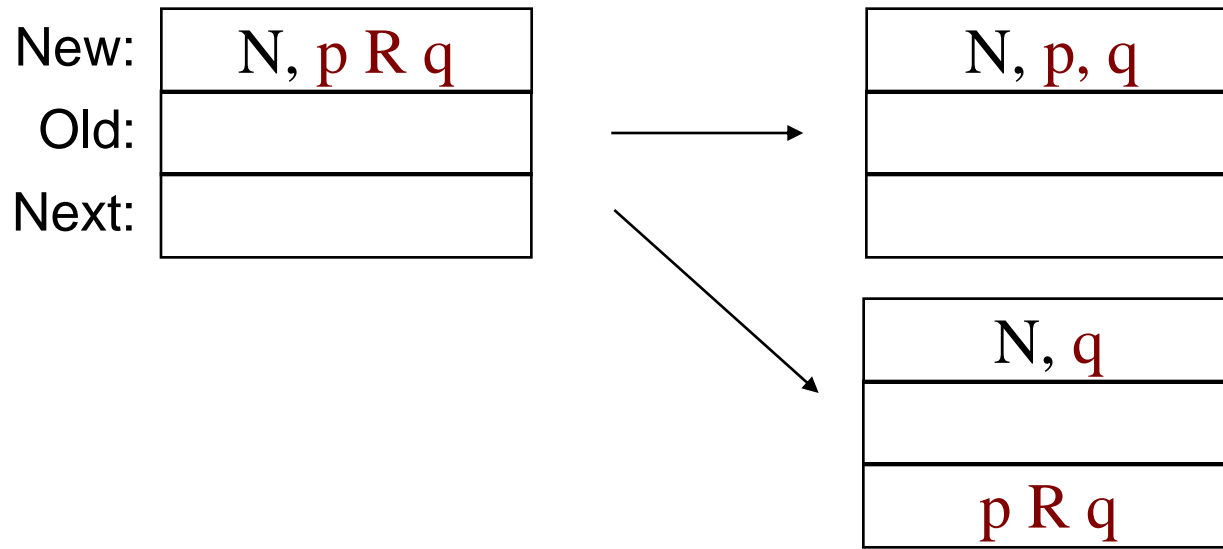
- A felbontási szabályok  $X$  és  $U$  esetén:



mivel  $p U q = q \vee (p \wedge X(p U q))$

## $A_p$ konstruálása (5)

- A felbontási szabályok  $R$  esetén:



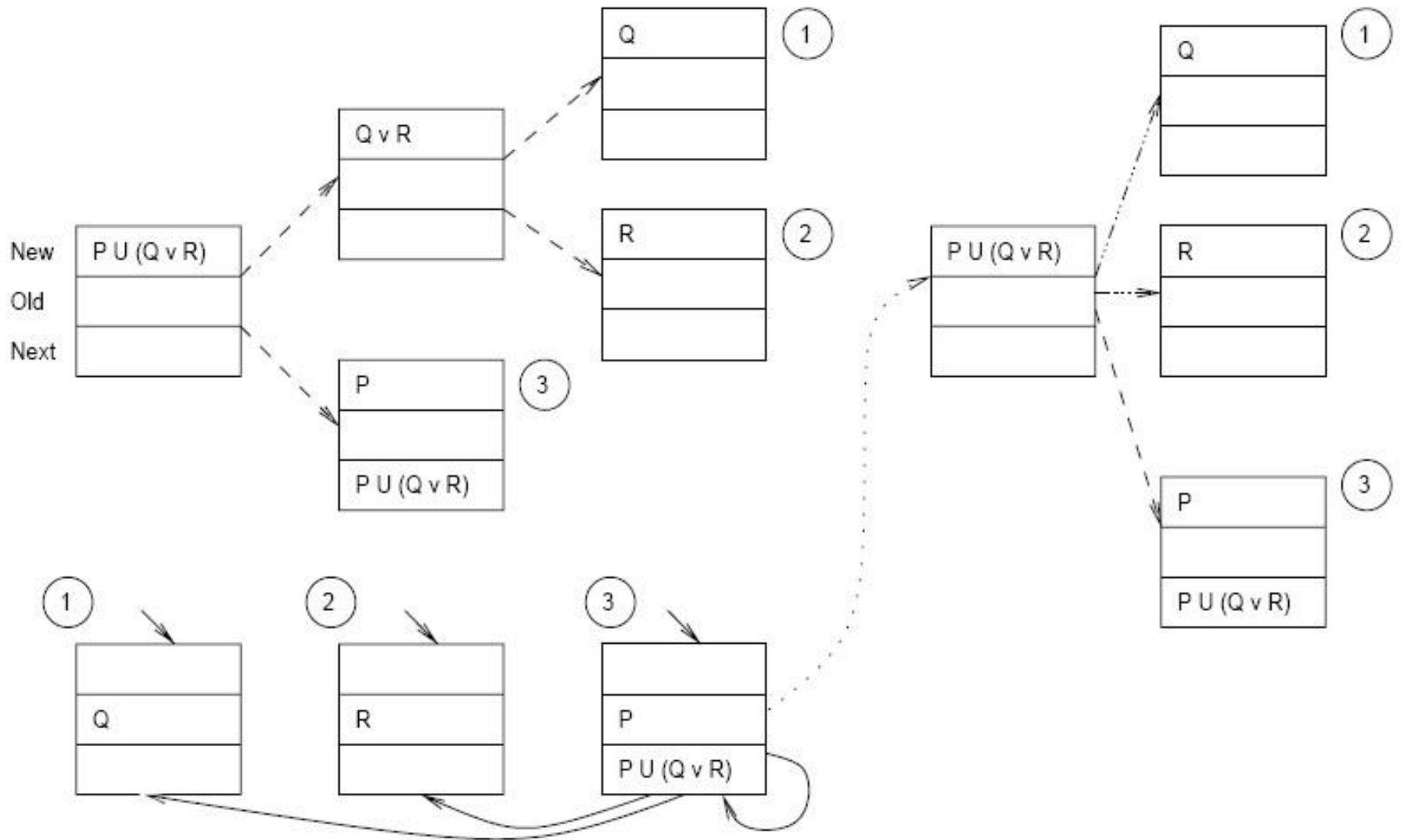
mivel  $p R q = q \wedge (p \vee X(p R q))$



## $A_p$ konstruálása (6)

- A tábló egy csomópontjából az  $A_p$  automata egy állapota lesz, ha:
  - a csomópont New mezőjében csak **atomi kijelentések maradnak** (ezeket átírjuk az Old mezőbe a címkézés meghatározásához),
  - és  $A_p$ -nek még nincs olyan felvett állapota, aminek Old mezőjében ugyanilyen kijelentések már vannak (egyébként ugyanazt az állapotot kaptuk)
- $A_p$  egy **s** állapotának létrehozásakor:
  - A Next mezőben lévő kifejezés alapján **új felbontás indítása**, a Next mező New-ba való átírásával (mivel ez a **következő állaptra** vonatkozott!)
  - A Next mezőben lévő kifejezés alapján indított új felbontással előálló **új állapotokhoz** átmenetet kell majd húzni **s**-ből
- Összegezve:
  - $A_p$  állapotok létrejönnek, ha New tovább nem bontható
  - $A_p$  egy átmenete létrejön a Next mező felbontása alapján adódó állapotokhoz (következő állapotot határozza meg)

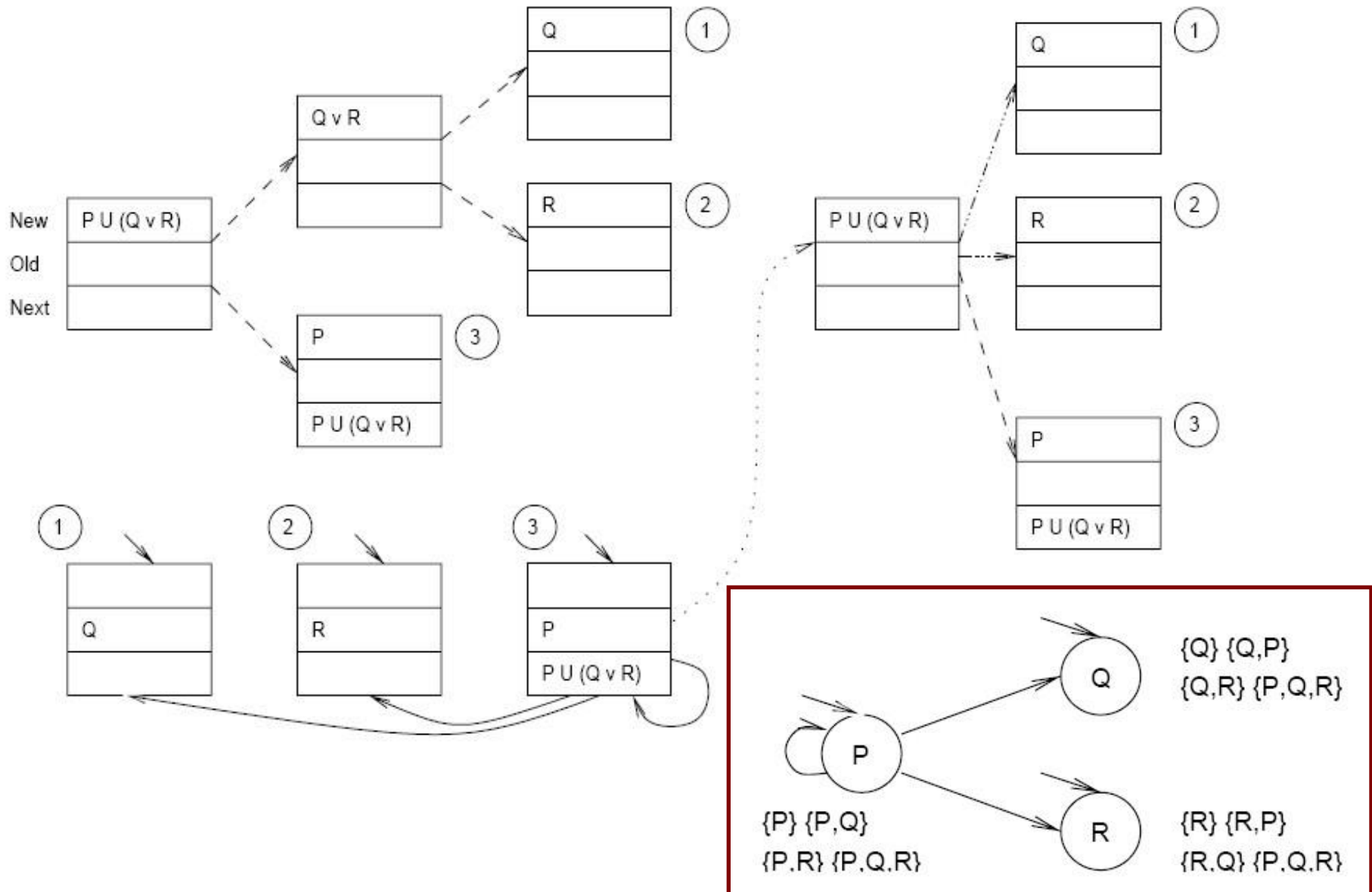
# Példa: $P \cup (Q \vee R)$



## $A_p$ konstruálása (7)

- További elemek  $A_p$ -ben:
    - Kezdőállapot(ok):
      - Az első felbontás alapján
    - Elfogadó állapotok:
      - Ahol a Next mező üres volt (nincs további feltétel)
    - Állapotok címkézése: Az AP olyan részhalmazai, amelyek **kompatibilisek** az Old mezőben lévő kijelentés-halmazzal:
      - Minden atomi kijelentés benne, ami az Old-ban is
      - Nincs olyan atomi kijelentés benne, aminek negáltja van Old-ban
- mivel minden **megengedett** viselkedést le kell írni!

# Példa: $P \cup (Q \vee R)$



# Tartalomjegyzék

- Alapszintű formalizmusok
- Temporális követelmények
- A Hennessy-Milner logika
  - Modellellenőrzés a tabló módszerrel
- **A PLTL lineáris temporális logika**
  - Operátorok
  - Modellellenőrzés automata-elméleti alapon
  - **A modellellenőrzés komplexitása**

# A PLTL modellellenőrzés komplexitása

- $M=(S,R,L)$  struktúrán a  $p$  kifejezés modell-ellenőrzésének **worst case időkomplexitása:**  
 $O(|S|^2 \times 2^{|p|})$ 
  - Itt  $|S|$  az állapotok száma,  $|p|$  az operátorok száma
  - $|S|^2$  a modell automata átmeneteinek száma (max. négyzetes, átlagos esetben csak lineáris)
  - $2^{|p|}$  a tulajdonság automata átmeneteinek száma: a tábló során ennyi a rész-kifejezések (mint lehetséges felbontandó kifejezések) maximális száma
    - Az exponenciális komplexitás riasztó, de
      - általában a PLTL kifejezés rövid,
      - a komplexitás  $S$  mérete miatt lesz nagy
  - $O(|S|^2 \times 2^{|p|})$  a szinkron szorzat automata állapotterének méretéből adódik (elfogadó állapot vagy ciklus keresése)

# A SPIN modellellenőrző

The screenshot shows the SPIN model checker interface. At the top, the title bar reads "Linear Time Temporal Logic Formulae". Below it, the "Formula:" field contains the expression `<>[]oneLeader`. To the right of this field is a "Load..." button. Below the formula field is a row of "Operators:" with buttons for `[]`, `<>`, `U`, `->`, `and`, `or`, and `no`. Below the operators is a section for "Property holds" with two radio buttons:  "All Executions (desired behavior)" and  "No Executions (error behavior)". Below this is a scrollable area for "Notes/History". At the bottom is a "Symbol Definitions:" section containing the following code:

```
#define elected          (nr_leaders > 0)
#define noLeader      (nr_leaders == 0)
#define oneLeader     (nr_leaders == 1)
```

Three red callout boxes provide additional information:

- A callout pointing to the formula field contains the text: "PLTL operátorok jelölése: F megfelelője <> G megfelelője []".
- A callout pointing to the operators field contains the text: "Útvonalak kezelése".
- A callout pointing to the symbol definitions section contains the text: "Címkék a modell állapotváltozói segítségével definiálhatók".

Miért nincs X operátor?  
Ld. később (részleges rendezés)

Címkék a modell  
állapotváltozói  
segítségével  
definiálhatók