

Técnicas de especificación dinámica

- Describir un SRT. Con sus propiedades, atributos y relaciones
- Bueno cuando hay tiempo.

Dinámicas \rightarrow CU, bu, de

- Cambios q ocurren a lo largo del tiempo.

- Sistema en 1 punto hacen q' tiene q cambiar.

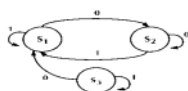
for \neq 1 for \neq
for \neq for \neq

DTE \rightarrow Máquina de estado finito.

Sistema es Conjunto de estados, donde sistema reacciona a eventos externos/interinos

$$f(s_i, c_j) = s_k$$

Máquinas de Estado Finito



$f(s1, 0) = s2$
$f(s1, 1) = s3$
$f(s2, 0) = s2$
$f(s2, 1) = s1$
$f(s3, 0) = s1$
$f(s3, 1) = s3$

Formalmente, un autómata finito (AF) puede ser descrito como una 5-tupla (S, I, T, s, A) donde:

- S es un alfabeto;
- S es un conjunto de estados;
- T es la función de transición;
- s es el estado inicial;
- A es un conjunto de estados de aceptación o finales.

Construcción de un DTE

- 1- Identificar los estados
- 2- Si hay un estado complejo se puede explotar
- 3- Desde el estado inicial, se identifican los cambios de estado con flechas
- 4- Se analizan las condiciones y las acciones para pasar de un estado a otro
- 5- Se verifica la consistencia:

Se han definido todos los estados

Se pueden avanzar todos los estados

Se pueden salir de todos los estados

En cada estado, el sistema responde a todas las condiciones posibles (normales y anormales)

for \neq for \neq for \neq

