

# Ověřování modelů II

Radek Mařík

ČVUT FEL, K13133

December 12, 2010



- 1 Temporální logiky
  - LTL logika
- 2 UPPAAL detaily
  - Jazyk modelů
  - Vlastnosti ověřování modelů
  - Čas v UPPAAL
- 3 UPPAAL příklady
  - Přejezd vlaků přes most



# LTL syntaxe <sup>[Voj10]</sup>

- LTL je sublogikou CTL\*
- Povoluje pouze formule tvaru  $A\varphi$ , ve kterých stavové podformule jsou atomickými výroky
- LTL formule se vytváří dle následující gramatiky:
  - $\varphi ::= A\psi$  ( $A$  se často vynechává)
  - $\psi ::= p \mid \neg\psi \mid \psi \vee \psi \mid \psi \wedge \psi \mid X\psi \mid F\psi \mid G\psi \mid \psi U\psi \mid \psi R\psi$ ,
  - kde  $p \in AP$ .
- LTL se vyjadřuje o specifických cestách v dané Kripkeho struktuře
  - tj. ignoruje větvení



# LTL, CTL, CTL\* [Voj10]

- LTL a CTL nelze vůči sobě porovnat:
  - CTL nemůže např. vyjádřit LTL formuli  $A(FGp)$
  - LTL nemůže např. vyjádřit CTL formuli  $AG(EFp)$
- CTL\* pokrývá jak LTL, tak i CTL
  - disjunkce  $(A(FGp)) \vee (AG(EFp))$  se nedá vyjádřit ani v LTL, ani v CTL.



# Podmínky nad hodinami <sup>[BDL05]</sup>

- $C$  ... množina hodin
- $B(C)$  ... množina konjunkcí nad jednoduchými podmínkami typu
  - $x \bowtie c$
  - $x - y \bowtie c$
  - kde
    - $x, y \in C$ ,
    - $c \in \mathbb{N}$ ,
    - $\bowtie \in \{<, \leq, =, \geq, >\}$



# Dotazovací jazyk <sup>[BDL05]</sup>

- **Stavové formule** ... popisují individuální stavy.
- **Běhové formule** ... vyhodnocují se podél cest a stop modelu.
  - dosažitelnost,
  - bezpečnost,
  - živost.



# Stavové formule <sup>[BDL05]</sup>

- výraz, který lze vyhodnotit pro daný stav, aniž by bylo nutné analyzovat chování modelu.
- nadmnožinou stráží, tj. nemá žádný postranní efekt,
- na rozdíl od stráží, použití disjunkcí není omezeno.
- Test, zda proces je v dané pozici  $\dots P.\ell$ 
  - $P \dots$  proces
  - $\ell \dots$  pozice
- **zablokování (deadlock)  $\dots$** 
  - speciální stavová formule, která je splněna pro všechny zablokované stavy,
  - Stav je zablokovaný, jestliže neexistuje žádný akční přechod z daného stavu či jakéhokoliv jeho zpožděného následníka.



# Dosažitelnost <sup>[BDL05]</sup>

- nejjednodušší vlastnost,
- požaduje, zda-li existuje možnost, že daná stavová formule  $\varphi$  je splněná v každém dosažitelném stavu.
- tj. existuje cesta z počátečního stavu taková, že  $\varphi$  bude jednou splněná podél této cesty.
- kontrola základních vlastností modelu
  - že platí alespoň základní chování
  - příklad komunikačního protokolu s jedním vysílačem a jedním přijímačem
    - je vůbec možné odeslat zprávu vysílačem
    - zpráva má nadějí být přijmuta přijímačem.
- v UPPAAL:  $E[] \varphi$





# Bezpečnost <sup>[BDL05]</sup>

- něco špatného nikdy nenastane
- příklad modelu jaderné elektrárny
  - provozní teplota je vždy (invariantně) pod určitým prahem,
  - nikdy nedojde k roztavení nádoby
- varianta: něco není možné, aby vůbec nastalo
- příklad hraní hry
  - bezpečný stav je takový, že pokud můžeme ještě hru, pak už neexistuje možnost, abychom ji prohráli.
- v UPPAAL:
  - formuluje se pozitivně
  - nechť  $\varphi$  je stavová formule
  - $A[]\varphi \equiv \neg E\Diamond\neg\varphi \dots \varphi$  by měla být pravdivá ve všech dosažitelných stavech
  - $E[]\varphi \dots$  existuje maximální cesta, podél které  $\varphi$  je vždy pravdivá



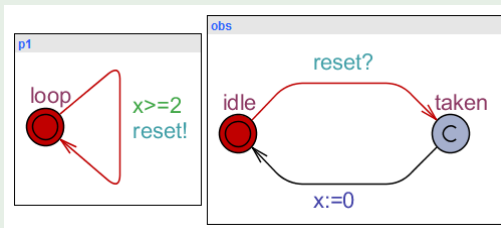
- něco jednoho dne určitě nastane
- příklady
  - stisknutí tlačítka *on* na dálkovém ovladači způsobí, že se televize jednou zapne.
  - v modelu komunikačního protokolu:  
jakákoliv vyslaná zpráva bude jednou přijmuta.
- v UPPAAL:
  - $A \langle \rangle \varphi \equiv \neg E \Box \neg \varphi \dots \varphi$  bude vždy jednou splněna
  - $\varphi \dashrightarrow \psi \equiv A \Box (\varphi \Rightarrow A \Diamond \psi) \dots$   
kdykoliv je splněna  $\varphi$ , potom bude jednou splněna i  $\psi$



# Pozorovatel <sup>[BDL05]</sup>

- přidatý automat
- detekuje události, aniž by bylo nutné měnit vlastní model

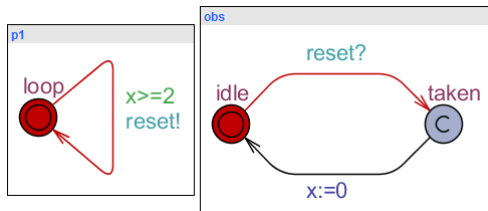
## Příklad



- detekce resetování hodin
- navíc resetování hodin (`x:=0`)



# Výchozí varianta příkladu <sup>[BDL05]</sup>



```
// Place global declarations here.
clock x;
chan reset;
```

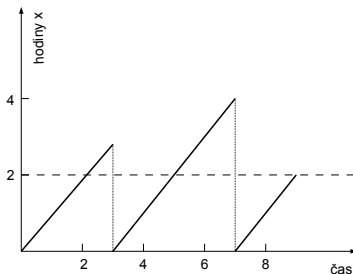
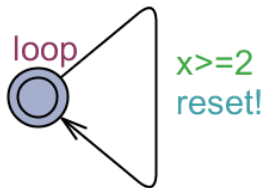
```
// Place template instantiations here.
p1 = P1();
obs = Obs();

// List one or more processes to be comp
system p1, obs;
```

- Cílem je zůstat v pozici, pokud platí podmínka na hodinách a poté opustit pozici
- Varianta 1: bez invariantu



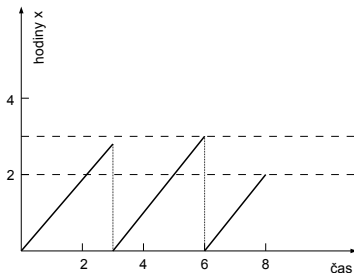
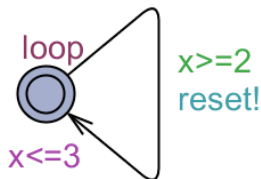
# 1. varianta příkladu <sup>[BDL05]</sup>



- Cílem je zůstat v pozici, pokud platí podmínka na hodinách a poté opustit pozici
- Varianta 1: bez invariantu
- $A[]$  obs.taken imply  $x \geq 2$
- $E<>$  obs.idle and  $x > 3$



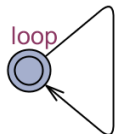
## 2. varianta příkladu <sup>[BDL05]</sup>



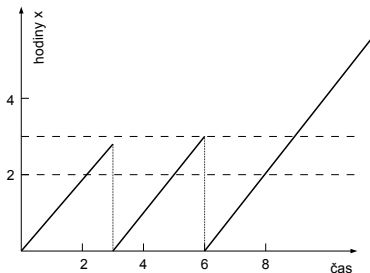
- Cílem je zůstat v pozici, pokud platí podmínka na hodinách a poté opustit pozici
- Varianta 2: s invariantem
- $A[]$  obs.taken imply  $(x \geq 2 \text{ and } x \leq 3)$
- $E<>$  obs.idle and  $x > 2$ 
  - $E<>$  obs.idle and  $x > 3$  ...neplatí
- $A[]$  obs.idle imply  $x \leq 3$



### 3. varianta příkladu <sup>[BDL05]</sup>



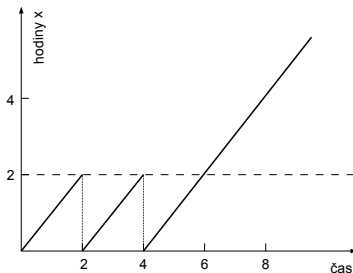
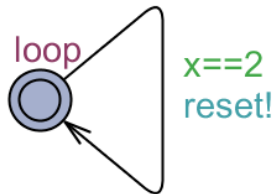
$x \geq 2$  and  $x \leq 3$   
reset!



- Cílem je zůstat v pozici, pokud platí podmínka na hodinách a poté opustit pozici
- Varianta 3: bez invariantu se stráží
- $A[]$   $x > 3$  imply not obs.taken ...zablokování
- $A[]$  not deadlock ...neplatí



## 4. varianta příkladu <sup>[BDL05]</sup>

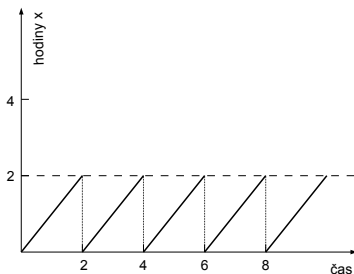
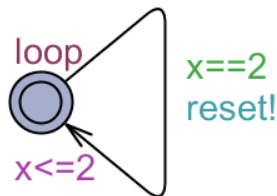


- Cílem je zůstat v pozici, pokud platí podmínka na hodinách a poté opustit pozici
- Varianta 4: bez invariantu se stráží s rovností
- `A[] x>2 imply not obs.taken ...zablokování`
- `A[] not deadlock ...neplatí`





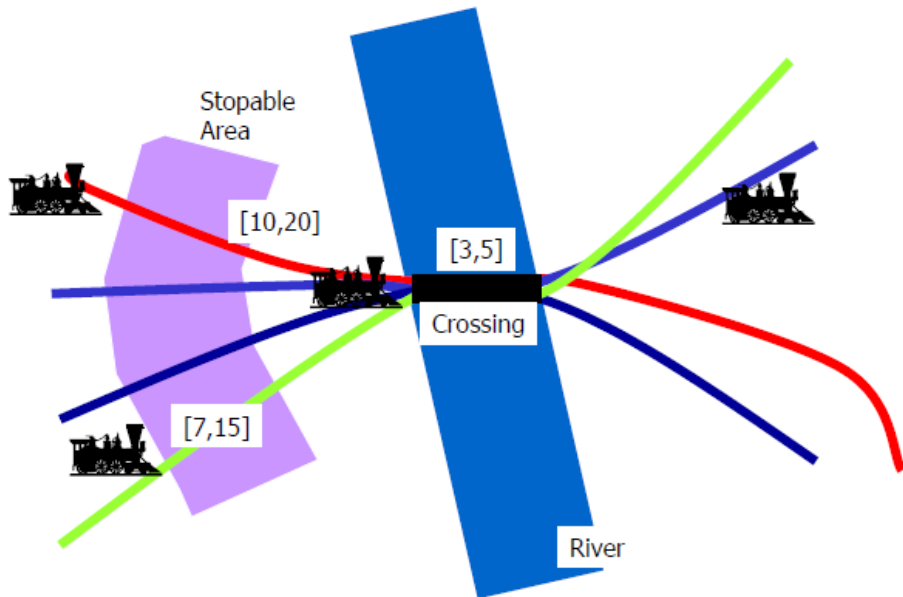
## 5. varianta příkladu <sup>[BDL05]</sup>



- Cílem je zůstat v pozici, pokud platí podmínka na hodinách a poté opustit pozici
- Varianta 5: s invariantem a se stráží s rovností
- $A[]$  obs.taken imply  $x == 2$
- $E<>$  obs.idle and  $x > 2$  ...neplatí
- $A[]$  obs.idle imply  $x \leq 2$



# Myšlenka příkladu <sup>[BDL05]</sup>



# Slovní zadání příkladu <sup>[BDL05]</sup>

## Zadání

- řízení přístupu k mostu pro několik vlaků
- most jako kriticky sdílený zdroj může být přejížděn pouze jedním vlakem
- systém je definován jako několik vlaků a řadič
- vlak nemůže být zastaven okamžitě, rovněž rozjezd trvá dobu.



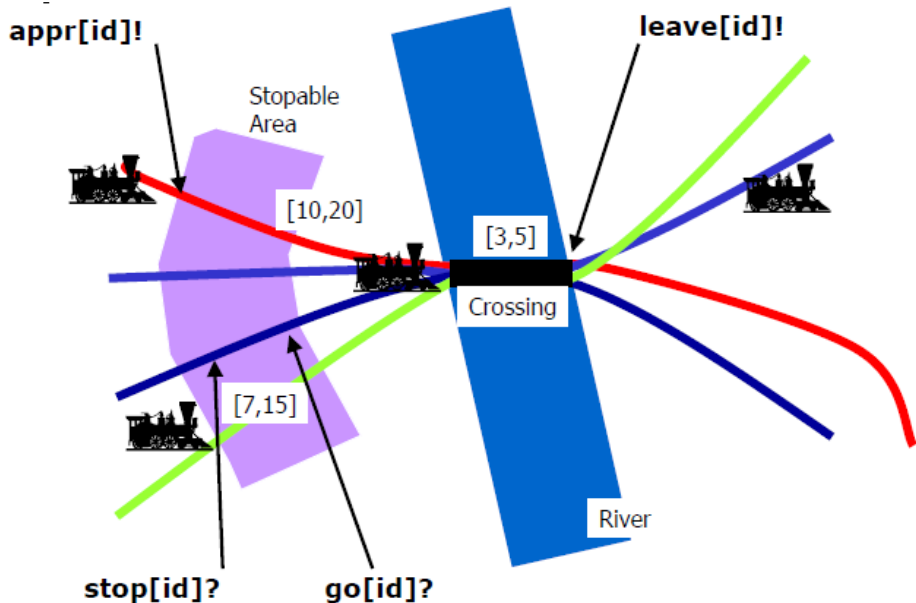
# Časování a komunikace <sup>[BDL05]</sup>

## Časová omezení a komunikace

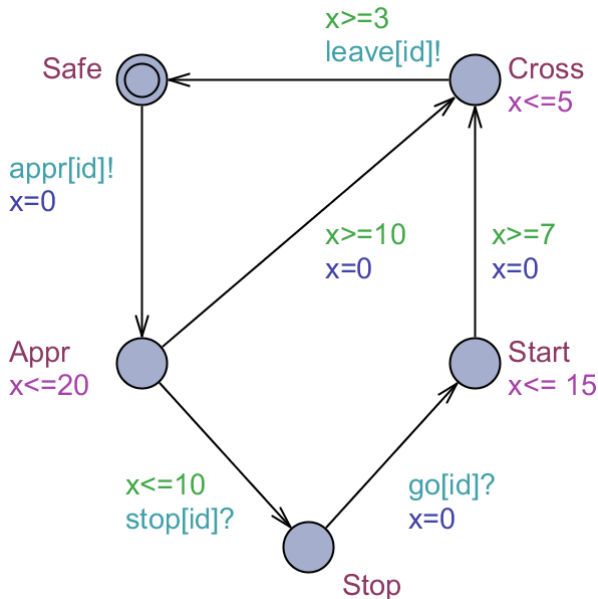
- při příjezdu k mostu vlak včas vyšle **appr!** signál
- poté vlak má 10 časových jednotek, aby přijal signál k zastavení
  - umožňuje bezpečné zastavení před mostem
- po těchto 10 časových jednotkách, trvá dalších 10 jednotek, než vlak dojede k mostu, pokud není zastaven
- jestliže je vlak zastaven, vlak se rozjede po té, co přijme signál **go!** z řadiče mostu
- když vlak opouští most, vyšle signál **leave!**



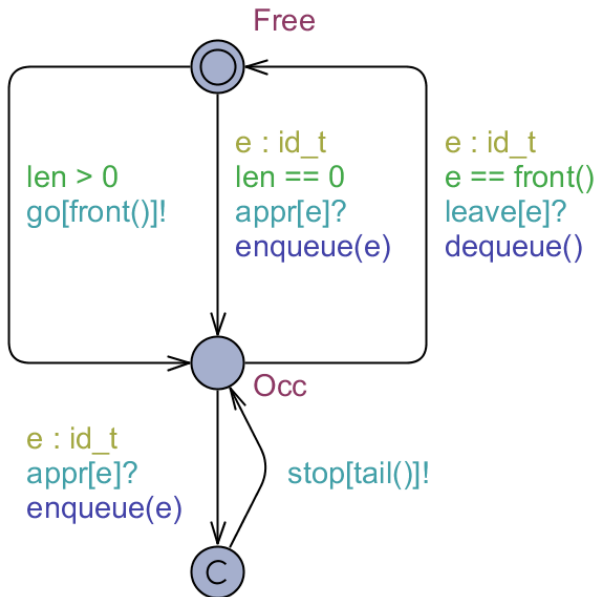
# Synchronizační signály [BDL05]



## Šablona vlaku [BDL05]



## Šablona řadiče mostu [BDL05]



# Ověření modelu <sup>[BDL05]</sup>

- `E<> Gate Occ`
- `E<> Train(0).Cross`
- `E<> Train(1).Cross`
- `E<> Train(0).Cross and Train(1).Stop`
- `E<> Train(0).Cross and (forall (i : id_t) i != 0  
    imply Train(i).Stop)`
- `A[] forall (i : id_t) forall (j : id_t) Train(i).Cross  
    && Train(j).Cross imply i == j`
- `A[] Gate.list[N] == 0`
- `Train(0).Appr --> Train(0).Cross`
- `Train(1).Appr --> Train(1).Cross`
- `Train(2).Appr --> Train(2).Cross`
- `Train(3).Appr --> Train(3).Cross`
- `Train(4).Appr --> Train(4).Cross`
- `Train(5).Appr --> Train(5).Cross`
- `A[] not deadlock`





# Literatura I



Gerd Behrmann, Alexandre David, and Kim G. Larsen.

A tutorial on UPPAAL, updated 25th october 2005.

Technical report, Department of Computer Science, Aalborg University, Denmark, October 2005.



Tomas Vojnar.

Formal analysis and verification.

Lecture handouts, <http://www.fit.vutbr.cz/study/courses/FAV/public/>, August 2010.

