Cours du 12 octobre 2017

27

LTL- (premier fragment)

Syntaxe: $P \in AP$ $\Phi, \psi ::= P | \neg \Phi | \Phi \lor \psi | \Phi \land \psi | \mathbf{X} \Phi | \mathbf{F} \Phi | \mathbf{X}^{-1} \Phi | \mathbf{F}^{-1} \Phi$

LTL- (premier fragment)

Syntaxe: $P \in AP$ $\phi, \psi ::= P | \neg \phi | \phi \lor \psi | \phi \land \psi | \mathbf{X} \phi | \mathbf{F} \phi | \mathbf{X}^{-1} \phi | \mathbf{F}^{-1} \phi$

X φ : demain φ

F φ: un jour dans le futur φ

 $X^{-1} \phi$: hier ϕ

F-1 φ: un jour dans le passé φ

→ on interprète les formule de LTL- sur une position i le long d'une exécution p d'un STE.

$$\rho = s_0 \ s_1 \ s_2 \ s_3 \dots s_{i+1} \dots$$
+L pour les val. des AP.

passé futur

présent

LTL-

$$\mathbf{S} = (Q, Act, \rightarrow, q_0, AP, L)$$

ρ,i ⊨ φ est désormais défini!

Et
$$\mathbf{S} \models \varphi$$
?

Rappel:

Avec les logiques de temps linéaire, le <u>comportement</u> d'un système est vu comme l'ensemble de ses exécutions prises séparément.

$$S \models \varphi$$
 si et seulement si $\rho, 0 \models \varphi \quad \forall \rho \in Exec(q_0)$

Exemples de formules

Comparer $\mathbf{F} \mathsf{P} \wedge \mathbf{F} \mathsf{P}'$ et $\mathbf{F} (\mathsf{P} \wedge \mathsf{P}')$

$$\rho, i \models \mathbf{F} \ P \land \mathbf{F} \ P' \\
\rho \downarrow \downarrow \downarrow \downarrow \\
\rho \downarrow \downarrow \downarrow$$

$$\downarrow \downarrow \downarrow \downarrow \downarrow$$

Exemples de formules

$$\rho, i \models \neg \mathbf{F} \neg \phi$$
 ??

 $0 12$
 ϕ

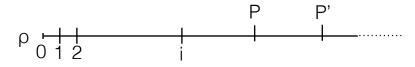
- \rightarrow φ est vrai pour tous les états i, i+1, i+2,...
- « toujours dans le futur »

ρ| | | | 012

On le note: $\mathbf{G} \phi = \neg \mathbf{F} \neg \phi$

Exemples de formules

$$\rho, i \models \mathbf{F} (P \land \mathbf{F} P')$$
 ?

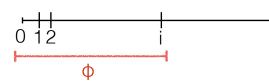


$$\rho, i \models \mathbf{F} (P \land \mathbf{X} P')$$
 ?



Exemples de formules

$$\rho, i \models \neg F^{-1} \neg \phi$$
 ??



- → φ est vrai pour tous les états du passé: i, i-1, i-2...
- « toujours dans le passé »

On le note: $G^{-1} \varphi = \neg F^{-1} \neg \varphi$

Exemples de formules

$$\rho, i \vDash \neg X \varphi$$
 $\Leftrightarrow \rho, i \vDash X \neg \varphi$ (car exécutions infinies)

(sans cette hypothèse, on aurait: $\rho, i \models X \neg \phi \Rightarrow \rho, i \models \neg X \phi$

35

Exemples de formules

G F accueil

F G ok

GF request \Rightarrow **GF** service

GF (a
$$\wedge$$
 b) implique **GF** a \wedge **GF** b **GF** a \wedge **GF** b n'implique pas **GF** (a \wedge b)

Exemples de formules

G (problème \Rightarrow F alarme)

G (alarme \Rightarrow F^{-1} problème)

G (request \Rightarrow F service)

G (¬ bug)

Exclusion mutuelle (suite)

Exclusion mutuelle: Jamais les deux processus ne peuvent se trouver en SC au même moment.

$$\neg \mathbf{F} (SC_1 \land SC_2)$$
 $\mathbf{G} (\neg SC_1 \lor \neg SC_2)$

$$G (\neg SC_1 \lor \neg SC_2)$$

Il n'y a jamais pas de blocage.

$$G(X \top)$$
 (NB: toujours vrai si \rightarrow est totale)

Absence de famine: Si un processus demande l'accès à la SC, il y arrivera un jour.

$$\mathbf{G} (\mathsf{D}_1 \Rightarrow \mathbf{F} \; \mathsf{SC}_1) \; \wedge \; \mathbf{G} (\mathsf{D}_2 \Rightarrow \mathbf{F} \; \mathsf{SC}_2)$$

Attente bornée: Si un processus demande l'accès à la SC, l'autre processus ne peut pas passer avant lui plus d'une fois.

il nous manque encore un opérateur... patience!

LTL

Syntaxe:
$$P \in AP$$

 $\phi, \psi ::= P | \neg \phi | \phi \lor \psi | \phi \land \psi | X \phi | \psi U \phi | X^{-1} \phi | \psi S \phi$

$$U = until$$
 $S = since$

$$\begin{split} & \rho, i \vDash \mathbf{X} \ \varphi \ \text{ssi} \ \ \rho, i+1 \vDash \varphi \\ & \rho, i \vDash \psi \mathbf{U} \varphi \ \text{ssi} \ (\ \exists \ j \ge i. \ \ (\rho, j \vDash \varphi \ \text{et} \ \forall \ i \le k < j \ \text{on a} \ \rho, k \vDash \psi \) \\ & \rho, i \vDash \mathbf{X}^{-1} \ \varphi \ \text{ssi} \ (i>0 \ \text{et} \ \rho, i-1 \vDash \varphi \) \\ & \rho, i \vDash \psi \mathbf{S} \varphi \ \text{ssi} \ (\ \exists \ j \le i. \ \ (\rho, j \vDash \varphi \ \text{et} \ \forall \ j < k \le i \ \text{on a} \ \rho, k \vDash \psi \) \end{split}$$

39

Exemples de formules

$$\mathbf{F}^{-1} \Phi = \top \mathbf{S} \Phi$$

def: $\rho, i \models \mathbf{F}^{-1} \varphi ssi (\exists j \le i. \ \rho, j \models \varphi)$ $\rho, i \models \psi S \varphi ssi (\exists j \le i. \ (\rho, j \models \varphi \text{ et } \forall j < k \le j \text{ on a } \rho, k \models \psi)$ $\rho, i \models \mathbf{T} S \varphi ssi (\exists j \le i. \ (\rho, j \models \varphi \text{ et } \forall j < k \le i \text{ on a } \rho, k \models \mathbf{T})$ \Leftrightarrow $(\exists j \le i. \ \rho, j \models \varphi)$ \Leftrightarrow $\rho, i \models \mathbf{F}^{-1} \varphi$

Exemples de formules

Pourquoi utiliser la logique temporelle?

- ▶une bonne expressivité
- → on peut exprimer beaucoup de choses
- ▶une sémantique naturelle,
- → facilement et succinctement
- ▶ de bonne propriétés de décision
- → des algorithmes et des outils
- ▶beaucoup d'extensions
- → pour les systèmes probabilistes, temps-réel, les jeux, les données,...

Problèmes de vérification

Model-checking:

input: un modèle (STE) $\bf S$ et une formule ϕ

output: oui ssi $\mathbf{S} \models \varphi$.

Satisfaisabilité:

input: une formule φ output: oui ssi il existe un modèle \mathbf{S} t.q. $\mathbf{S} \models \varphi$. (+ \mathbf{S} si il existe !)

Synthèse de contrôleur:

input: un modèle partiel **S** une formule φ output: un « controleur » C t.g. $\mathbf{S} \times C \models \varphi$.

43

Et encore de nouvelles modalités!

Weak until:

$$\rho, i \models \psi \ \mathbf{W} \ \varphi = ssi (\forall k \ge i, \rho, k \models \psi \text{ ou } \exists j \ge i. (\rho, j \models \varphi$$

et $\forall i \le k < j \text{ on a } \rho, k \models \psi)$

$$\rho, i \models \psi \ \mathbf{W} \ \Leftrightarrow \ \rho, i \models \mathbf{G} \ \psi \ \lor \ \psi \ \mathbf{U} \ \varphi \ (\forall \ \rho, \ \forall \ i)$$

Notation: $\psi \mathbf{W} \Phi \equiv \mathbf{G} \psi \vee \psi \mathbf{U} \Phi$

Definition:

 $\varphi \equiv \psi \text{ ssi } (\forall \rho, \forall i, \text{ on a } : \rho, i \models \varphi \Leftrightarrow \rho, i \models \psi)$

Spécifier un système réactif

On distingue plusieurs grandes familles de propriétés:

Propriétés de sûreté (safety):

"une mauvaise chose n'arrive jamais".

Ex: il y a au plus un processus en section critique.

Propriétés de vivacité (liveness):

"de bonnes choses arrivent un jour".

Ex: chaque demande d'accès à la SC est satisfaite un jour.

Propriétés d'équité (fairness):

→ Vérification d'exécution équitable.

Ex: Chaque processus doit « avancer » infiniment souvent.

44

Et encore de nouvelles modalités!

Release

$$\rho, i \models \psi \mathbf{R} \varphi = ssi (\forall k \ge i, (\rho, k \models \varphi ou \exists i \le j < k \rho, j \models \psi))$$

$$\rho, i \models \psi \mathbf{R} \Leftrightarrow \rho, i \models \phi \mathbf{W} (\psi \land \phi) \qquad (\forall \rho, \forall i)$$

$$\psi \mathbf{R} \varphi \equiv \varphi \mathbf{W} (\psi \wedge \varphi)$$