## REAKTIVE SYSTEME (SoSE 2015)

MTV: Modelle und Theorie Verteilter Systeme

13.04.2015 - 17.07.2015

## Sim und Bisim Helfer

 $\MC{B}_{p,q}_{a,p_1,q_2}, b,p_2,q_1}$  erzeugt:

Betrachte  $(p,q) \in \mathcal{B}$ .

Transitionen in *p*:

- Für  $p \stackrel{a}{\rightarrow} p_1$  wähle  $q \stackrel{a}{\rightarrow} q_2$  und  $(p_1, q_2) \in \mathcal{B}$ .
- Für  $p \xrightarrow{b} p_2$  wähle  $q \xrightarrow{b} q_1$  und  $(p_2, q_1) \in \mathcal{B}$ .

 $\MC{B}}{p,q}{a,p_1,q_2},{b,p_2,q_1}} erzeugt:$ 

Betrachte  $(p,q) \in \mathcal{B}$ .

Transitionen in p:

- Für  $p \stackrel{a}{\to} p_1$  wähle  $q \stackrel{a}{\Rightarrow} q_2$  und  $(p_1, q_2) \in \mathcal{B}$ .
- Für  $p \xrightarrow{b} p_2$  wähle  $q \stackrel{b}{\Rightarrow} q_1$  und  $(p_2, q_1) \in \mathcal{B}$ .

 $\label{localized} $$ \Bisim{\MC{B}}_{p,q}_{a,p_1,q_2},\{b,p_2,q_1\}}_{\text{tau}, q_3,p_3}$ erzeugt:$ 

Betrachte  $(p,q) \in \mathcal{B}$ .

Transitionen in p:

- Für  $p \stackrel{a}{\rightarrow} p_1$  wähle  $q \stackrel{a}{\rightarrow} q_2$  und  $(p_1, q_2) \in \mathcal{B}$ .
- Für  $p \xrightarrow{b} p_2$  wähle  $q \xrightarrow{b} q_1$  und  $(p_2, q_1) \in \mathcal{B}$ .

Transitionen in *q*:

• Für  $q \stackrel{\tau}{\to} q_3$  wähle  $p \stackrel{\tau}{\to} p_3$  und  $(p_3, q_3) \in \mathcal{B}$ .

Betrachte  $(p,q) \in \mathcal{B}$ .

Transitionen in p:

- Für  $p \stackrel{a}{\rightarrow} p_1$  wähle  $q \stackrel{a}{\Rightarrow} q_2$  und  $(p_1, q_2) \in \mathcal{B}$ .
- Für  $p \xrightarrow{b} p_2$  wähle  $q \xrightarrow{b} q_1$  und  $(p_2, q_1) \in \mathcal{B}$ .

Transitionen in *q*:

• Für  $q \stackrel{\tau}{\rightarrow} q_3$  wähle  $p \stackrel{\tau}{\Rightarrow} p$  und  $(p, q_3) \in \mathcal{B}$ .

 $\MC{B}}{p,q}{\ erzeugt:}$ 

Betrachte  $(p,q) \in \mathcal{B}$ .

Keine Transitionen in *p* möglich.

## Folgender Code erzeugt die Musterlösung zur Aufgabe 6 des Tutoriums 3:

```
\labegin{compactitem} $$ \left(MC_{R}_{s,t}_{a,s_1,t_1},a,s_2,t_3}_{a,t_1,s_1},a,t_3,s_2} \right) $$ \left(MC_{R}_{s_1,t_1}_{a,s_3,t_2},b,s_4,t_2}_{a,t_2,s_3},b,t_2,s_4} \right) $$ \left(MC_{R}_{s_3,t_2}_{a,s,t}_{a,t,s} \right) $$ \left(MC_{R}_{s_3,t_2}_{a,s,t}_{a,t,s} \right) $$ \left(MC_{R}_{s_4,t_2}_{a,s,t}_{a,t,s} \right) $$ \left(MC_{R}_{s_2,t_3}_{a,s,t_4,t_4}_{a,t,s} \right) $$ \left(MC_{R}_{s_2,t_3}_{a,s_4,t_4}_{a,t_4,s_4} \right) $$ \left(MC_{R}_{s_4,t_4}_{a,s,t}_{a,t,s} \right) $$ \left(MC_{R}_{s_4,t_4}_{a,s,t}_{a,t,s}_{a,t,s} \right) $$ \left(MC_{R}_{s_4,t_4}_{a,s,t}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a,t,s}_{a
```

• Betrachte  $(s, t) \in \mathcal{R}$ .

Transitionen in *s*:

- Für  $s \stackrel{a}{\rightarrow} s_1$  wähle  $t \stackrel{a}{\rightarrow} t_1$  und  $(s_1, t_1) \in \mathcal{R}$ .
- Für  $s \stackrel{a}{\rightarrow} s_2$  wähle  $t \stackrel{a}{\rightarrow} t_3$  und  $(s_2, t_3) \in \mathcal{R}$ .

Transitionen in *t*:

- Für  $t \stackrel{a}{\to} t_1$  wähle  $s \stackrel{a}{\to} s_1$  und  $(s_1, t_1) \in \mathcal{R}$ .
- Für  $t \stackrel{a}{\rightarrow} t_3$  wähle  $s \stackrel{a}{\rightarrow} s_2$  und  $(s_2, t_3) \in \mathcal{R}$ .
- Betrachte  $(s_1, t_1) \in \mathcal{R}$ .

Transitionen in  $s_1$ :

- Für  $s_1 \stackrel{a}{\to} s_3$  wähle  $t_1 \stackrel{a}{\to} t_2$  und  $(s_3, t_2) \in \mathcal{R}$ .
- Für  $s_1 \stackrel{b}{\rightarrow} s_4$  wähle  $t_1 \stackrel{b}{\rightarrow} t_2$  und  $(s_4, t_2) \in \mathcal{R}$ .

Transitionen in  $t_1$ :

- Für  $t_1 \stackrel{a}{\to} t_2$  wähle  $s_1 \stackrel{a}{\to} s_3$  und  $(s_3, t_2) \in \mathcal{R}$ .
- Für  $t_1 \stackrel{b}{\rightarrow} t_2$  wähle  $s_1 \stackrel{b}{\rightarrow} s_4$  und  $(s_4, t_2) \in \mathcal{R}$ .
- Betrachte  $(s_3, t_2) \in \mathcal{R}$ .

Transitionen in  $s_3$ :

- Für  $s_3 \stackrel{a}{\rightarrow} s$  wähle  $t_2 \stackrel{a}{\rightarrow} t$  und  $(s,t) \in \mathcal{R}$ .

Transitionen in  $t_2$ :

- Für  $t_2 \stackrel{a}{\to} t$  wähle  $s_3 \stackrel{a}{\to} s$  und  $(s,t) \in \mathcal{R}$ .
- Betrachte  $(s_4, t_2) \in \mathcal{R}$ .

Transitionen in  $s_4$ :

- Für  $s_4 \stackrel{a}{\rightarrow} s$  wähle  $t_2 \stackrel{a}{\rightarrow} t$  und  $(s,t) \in \mathcal{R}$ .

Transitionen in  $t_2$ :

- Für  $t_2 \stackrel{a}{\rightarrow} t$  wähle  $s_4 \stackrel{a}{\rightarrow} s$  und  $(s,t) \in \mathcal{R}$ .
- Betrachte  $(s_2, t_3) \in \mathcal{R}$ .

Transitionen in  $s_2$ :

- Für  $s_2 \stackrel{a}{\rightarrow} s_4$  wähle  $t_3 \stackrel{a}{\rightarrow} t_4$  und  $(s_4, t_4) \in \mathcal{R}$ .

Transitionen in  $t_3$ :

- Für  $t_3 \stackrel{a}{\rightarrow} t_4$  wähle  $s_2 \stackrel{a}{\rightarrow} s_4$  und  $(s_4, t_4) \in \mathcal{R}$ .
- Betrachte  $(s_4, t_4) \in \mathcal{R}$ .

Transitionen in  $s_4$ :

- Für  $s_4 \stackrel{a}{\rightarrow} s$  wähle  $t_4 \stackrel{a}{\rightarrow} t$  und  $(s,t) \in \mathcal{R}$ .

Transitionen in  $t_4$ :

- Für  $t_4 \stackrel{a}{\rightarrow} t$  wähle  $s_4 \stackrel{a}{\rightarrow} s$  und  $(s,t) \in \mathcal{R}$ .