Abstract State Machines

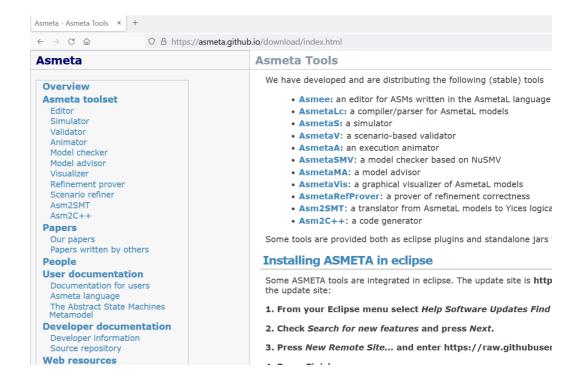
Angelo Gargantini 2023 Testing e verifica del sw

Scopo del Modulo

- Presentare
 - il formalismo delle Abstract State Machine (ASM)
 - e il metodo di sviluppo di sw complesso basato su di esse
- Imparare ad utilizzare i tools a supporto
- Materiale:
 - Queste slides
 - Dal sito princpale:
 - https://asmeta.github.io/
- https://asmeta.github.io/material/AsmetaL_guide.pdf

ASMETA: ASm METAmodeling

- https://asmeta.github.io/
- Abstract State Machine Metamodel
 - tool set based on the Eclipse/EMF platform for MDE
- Model editing
 - and interchange format
- Validation
 - simulation
 - Scenario construction
 - model-based testing
- Verification
 - static analysis
 - model checking



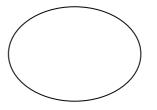
Idea guida

- ASM = FSM con stati generalizzati
- Le ASM rappresentano la forma matematica di Macchine Virtuali che estendono la nozione di Finite State Machine
 - Ground Model (descrizioni formali)
 - Raffinamenti (che non vedremo)
- Idee guida

Asm come estensione delle FSM

FSM

• Insieme (finito) di stati



Collegati da transizioni



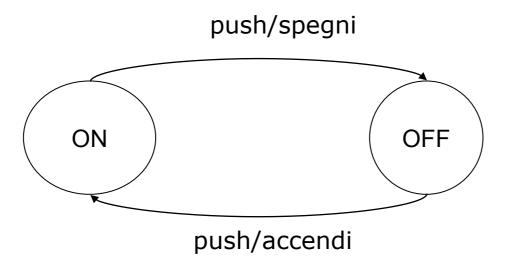
 Con condizioni e azioni sulle transizioni

cond/action

 Insieme finito di input e di azioni

Esempio: interruttore di luce

 Un interruttore con un solo bottone che quando viene premuto (push) invia il comando alla lampada di accendersi o spegnersi



Due soli stati: On e Off Un solo input push Due output spegni e accendi

Macchina a Stati Finiti (1)

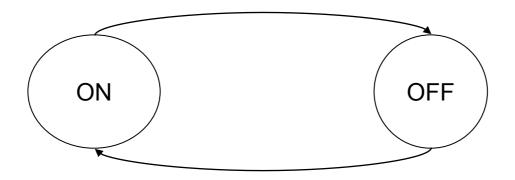
Una macchina a stati finiti, abbreviata FSM (Finite State Machine), è una notazione formale che permette la rappresentazione astratta del comportamento di un sistema

Le FSM hanno:

- una rigorosa definizione matematica
- una intuitiva rappresentazione grafica tramite diagrammi di stato

FSM: un primo esempio

Esempio: comportamento di una lampadina



- I nodi rappresentano gli stati del sistema
- Gli archi rappresentano il passaggio di stato

Estensioni di FSM

Altri modelli di macchine a stati finiti, arricchiti di ulteriori informazioni, tra cui:

- FSM con evento di output (ad es. un'azione)
 - macchine di Mealy (output sulla transizione)
 - macchina di Moore (output nello stato)
- FSM con variabili (rappresentano la memoria interna della macchina)
- le Statecharts di UML dotate dei concetti di sottomacchina (modularità) e composizione sequenziale/parallela
- le Abstract State Machines (ASM) dotate dei concetti di sottomacchina, composizione sequenziale/parallela, e di stato astratto

Differenze FSM/ASM

- Le ASM sono analoghe alle FSM
- Le differenze riguardano
 - la concezione degli stati:
 - nelle FSM esiste un unico stato di controllo (ctl_state),
 che può assumere valori in un insieme finito
 - Nelle ASM lo stato è più complesso
 - le condizioni di input e le azioni di output
 - Nelle FSM alfabeto finito
 - Nelle ASM: input qualsiasi espressione, azioni generiche
 - che però stanno nello stato
 - la transizione dipende solo dallo stato corrente

Abstract State Machines

- ASMs are an extension of Finite State Machine
 - unstructured control states are replaced by states with arbitrary complex data.
 - Transition rules describe the change of state.





State: instantaneous configuration of the system and its environment Monitored functions: inputs Controlled functions: state + outputs

State transition: application of the rules to the previous state (update)

Modello computazionale - brief

ASM = Abstract State + *virtual* Machine

[Gurevich'95/'99]

Modello Computazionale

Vocabolario o segnatura

Stato: strutture del 1st ordine (domini, funzioni, predicati)

Azioni: transizioni di stato

if Cond then Updates

Computazione (una serie di run finite o infinite)

$$S_0 \xrightarrow{\delta_1} S_1 \xrightarrow{\delta_2} S_2 \dots \xrightarrow{\delta_n} S_n \dots$$
 initial state

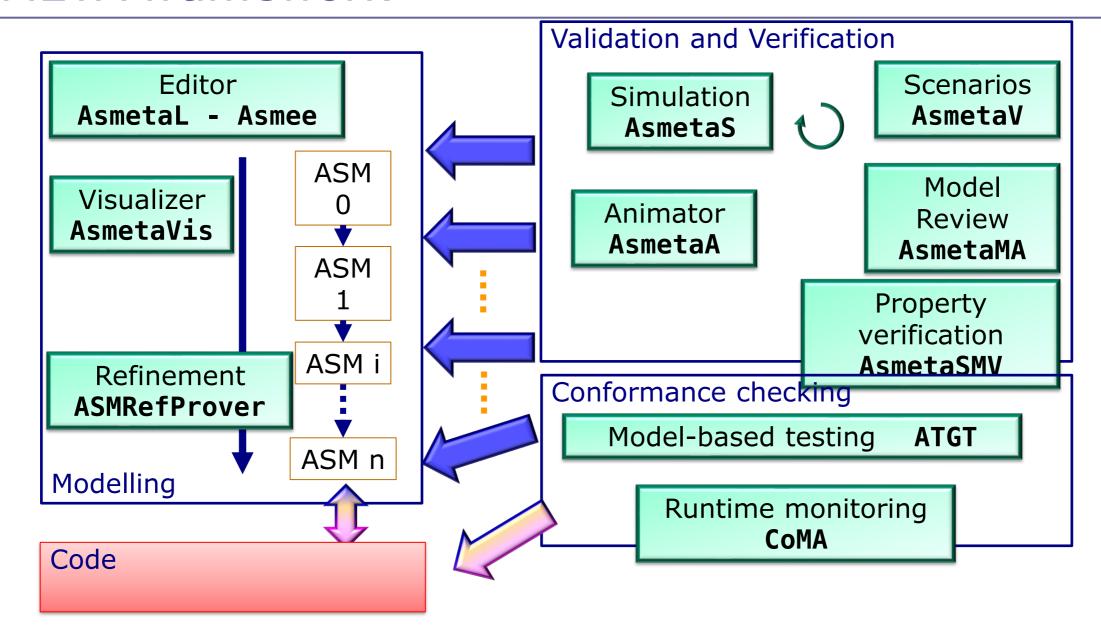
Programmi (istruzioni di aggiornamento) Updates:

$$f(t_1, t_2, \dots, t_n) := t_0$$

Asmeta

- Useremo Asmeta come tool per le ASM:
- Ha un linguaggio/editor
 - AsmetaL
 - un ambiente eclipse (Asmee)
- Un simulatore e animatore
 - AsmetaS
- Un linguaggio per scenari (tipo test junit)
 - Avalla
- Un tool per l'analisi statica (tipo PMD)
 - asmetaMA
- Un tool per il model checking
 - AsmetaSMV

ASMETA framework



ASMETA tool set 1/2

- AsmM Abstract Syntax (ASM metamodel) un metamodello in EMF
- AsmM Concrete Syntax (AsmetaL)
 - La grammatica EBNF sviluppata con Sun/JavaCC
 - Una quick guide e esempi (rps_mono/ e rps_agents/) di specifiche ASM
- AsmM Standard Library
 - StandardLibrary.asm per domini/funzioni ASM predefinite

ASMETA tool set 2/2

- AsmetaLc compiler per
 - processare specifiche AsmetaL
 - controllare la consistenza rispetto ai vincoli AsmM-OCL
 - generare la rappresentazione XMI (XML-based) corrispondente
 - Tradurle in istanze AsmM in oggetti Java usando le AsmM JMIs
- AsmetaS simulator
 - per simulare/eseguire una specifica ASM
 - un interprete che simula la specifica ASM come istanza di AsmM
- Un front-end grafico ASMEE (ASM Eclipse Environment)
 - Eclipse plug-in che fa da IDE per editare, manipolare, esportare nel formato XMI le spec. ASM usando i tool di cui sopra

Altri tools

- Validazione tramite scenari
 - Avalla
 - Scrive degli scenari tipo Junit
- Model advisor
 - Per trovare difetti (analisi statica)
- Animatore
 - Simulatore con UI
- Visualizzatore grafico di modelli
- Model checker
 - Basato su NuSMV
- Tests generator
 - ASM Tests Generation Tool (ATGT)

Sul linguaggio – AsmetaL

- The EBNF grammar for the AsmM textual notation.
- A quick guide of the concrete notation
- A more complete guide about the language
- several examples of ASM specs
 - Cerca sotto github la directory esempi
- The AsmM Standard Library A library of predefined ASM domains and functions: StandardLibrary.asm.(you need this)
- Anche il railroad:
 - https://asmeta.github.io/material/AsmetaLRR.xhtml

Standard Library

Operatori aritmetici

Operatori relazionali

Operatori booleanioolean

• not, and, or, implies, iff

Funzioni per insiemi e sequenze

first(), tail(), union()

I domini standard: Naturali, Integer, ...

La StandardLibrary.asm deve essere importata

StandardLibrary.asm

Come usare AsmetaS in riga di comando

```
Da linea di comando:
java -jar AsmetaS.jar <filename>
```

```
E' possibile specificare alcune opzioni per la terminazione della computazione, tra cui:
-n 3 per un numero fisso (ad es. 3) di passi
-n? per eseguire fino a che l'insieme degli aggiornamenti risulta vuoto
java -jar AsmetaS.jar –n 3 <filename.asm>
java -jar AsmetaS.jar –n? <filename.asm>
```

AsmetaS output

Il simulatore produce come output la traccia d'esecuzione della macchina.

L'output è disponibile all'utente in due forme:

- come **testo** non formattato inviato **sullo standard output**
- come documento xml memorizzato nel file log.xml residente nella directory di lavoro

Per cambiare stili di presentazione e media di memorizzazione, l'opzione — log consente di precisare un file log4j che sarà considerato dal simulatore in sostituzione di quello di default.

How to debug your ASM spec

- •Il logger per il tracing dell'attività di parsing e la valutazione dei termini e delle regole
 - anche dall'interfaccia di Asmee
- può essere attivato cambiando le proprietà di del file log4j:

```
log4j.logger.org.asmeta.interpreter.ReflectiveVisitor=WARN
log4j.logger.org.asmeta.interpreter.TermEvaluator=DEBUG
log4j.logger.org.asmeta.interpreter.RuleEvaluator=OFF
log4j.logger.org.asmeta.interpreter.TermSubstitution=INFO
log4j.logger.org.asmeta.interpreter.RuleSubstitution=OFF
log4j.logger.org.asmeta.interpreter=OFF
```

AsmetaS modalità

Immettere valori per le funzioni monitorate: Modalità Interattiva

- Per default, l'utente fornisce manualmente i valori quando vengono richiesti
- Modalità batch (valori letti da file)
- Specificando da linea di comando come ultimo argomento il pathname di un file d'ambiente .env, da dove i valori saranno letti

```
java -jar AsmetaS.jar <filename.asm> <fileambiente.env>
```

AsmetaS key features

Axiom checker

 Se un assioma viene violato, AsmetaS lancial'eccezione InvalidAxiomException che tiene traccia dell'assioma violato

Consistent Updates checking

 In caso di update inconsistenti, AsmetaS lancia l'eccezione UpdateClashException che tiene traccia della coppia di locazioni oggetto dell'inconsistenza

Random simulation

- per mezzo di un ambiente random per le funzioni monitorate
- Per maggiori info vedi scarica dal sito la guida:
- https://raw.githubusercontent.com/asmeta/asmeta.github.io/master/src/material/Asmetass_quickguide_it.pdf

Installing ASMETA in eclipse

- Eclipse plugin
- See instruction under Installing ASMETA in eclipse
- Open ASMETA....

A stand-alone version of Eclipse with all the of the ASMETA plugins is available

https://github.com/asmeta/asmeta

```
phd_master_v7.asm phd_master_v7_1.asm phd_master_flat2_v6.asm StandardLibra
       •/** at every step increments the seconds
         asm AdvancedClock
       import ../../STDL/StandardLibrary
       ⊖signature:
             domain Second subsetof Integer
             domain Minute subsetof Integer
             domain Hour subsetof Integer
             controlled seconds: Second
             controlled minutes: Minute
             controlled hours: Hour
       edefinitions:
             domain Second = {0 : 59}
             domain Minute= {0 : 59}
             domain Hour = {0 : 23}
             macro rule r IncMinHours =

√a Tasks 
√a Search □ Console 
□ Git Staging □ Error Log □ Progress

      ASMEE console
      </UpdateSet>
      <State 2372 (controlled)>
      minutes=39
      seconds=32
      </State 2372 (controlled)>
      FINAL STATE: minutes=39
      seconds=32
      run terminated
```

L'IDE for ASMETA

ASMETA Eclipse Environment

- Caratteristiche disponibili in ambiente Eclipse:
- un wizard per creare un nuovo file AsmetaL:
 - File->new File-> Other -> AmsetaL new File
- synthax hightlighting
- I colori predefiniti possono anche essere modificati:
- Window -> Preferences -> Asmee

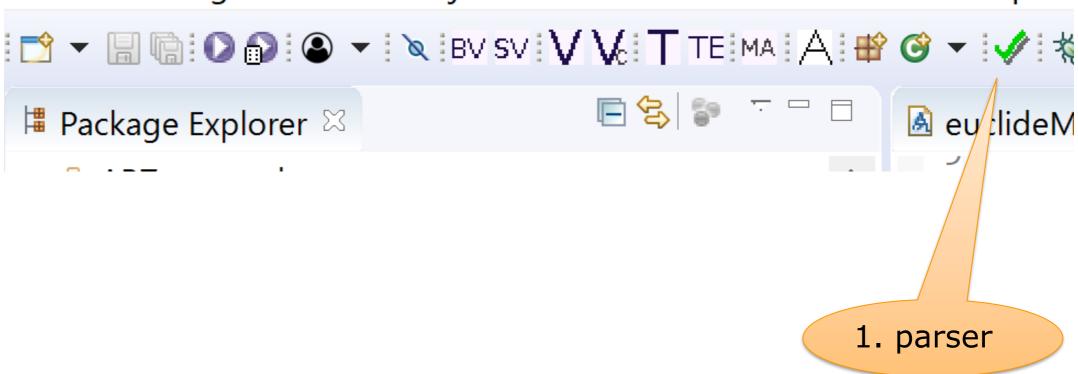
Azioni per simulare con AsmetaS un file AsmetaL:

check la tua specifica AsmetaL

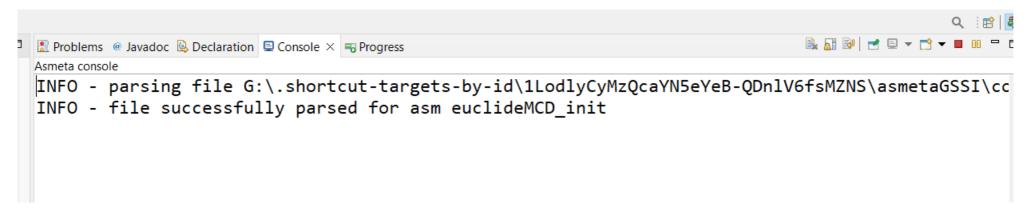


Parse a model

eclipse-workspace - asmetacode/euclideMCD.asm - Eclipse IDE File Edit Navigate Search Project AsmEE Run Asmeta Window Help



AsmataL Console



Errors as violation of OCL contraints

```
Problems @ Javadoc ☑ Declaration ☑ Console × ☐ Progress

Asmeta console

INFO - parsing file G:\.shortcut-targets-by-id\1LodlyCyMzQcaYN5eYeB-QDnlV6fsMZNS\a: org.asmeta.parser.ParseException: Problems in creating Function Term at org.asmeta.parser.ASMParser.FunctionTerm(ASMParser.java:3331) at org.asmeta.parser.ASMParser.BasicTerm(ASMParser.java:3274) at org.asmeta.parser.ASMParser.basicExpr(ASMParser.java:3214) at org.asmeta.parser.ASMParser.unaryExpr(ASMParser.java:3200) at org.asmeta.parser.ASMParser.powerExpr(ASMParser.java:3125) at org.asmeta.parser.ASMParser.multiplicativeExpr(ASMParser.java:3078)
```

Simulazione in asmee

- Per simulare una ASM usa:
 - Simulazione interattiva (domanda gli input all'utente): •
 - Simulazione random (scegli valori a caso per input): 🗈
- Puoi fermare la simulazione al verificarsi di due condizioni:
 - ☑ Stop simulation if the update set is empty
 - Stop simulation if the update set is trivial

Oppure usa



Noi useremo però l'animatore principalmente

Contribuire da sviluppatore

Progetto ospitato da github

- un repo con tutti i progetti eclipse
 - code/core il progetti principali

Altre tecnologie:

xtext, xtend ...

log4j for logging

 Ogni utente può personalizzare il suo log (per scopi di debugging di specifiche ASM e per l'interprete)

JUnit per lo unit testing CI con gitlab

L'IDE ASMEE

ASMETA **E**clipse Environment

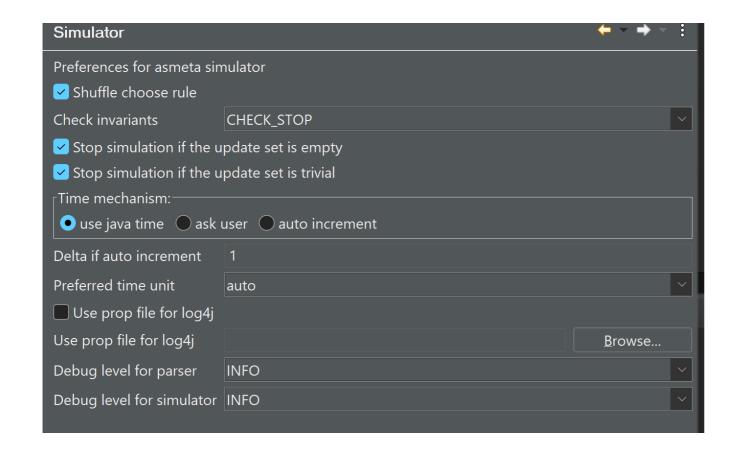
```
phd_master_v7.asm phd_master_v7_1.asm phd_master_flat2_v6.asm StandardLibrar
       ⊕/** at every step increments the seconds
         asm AdvancedClock
        import ../../STDL/StandardLibrary
        ⊖signature:
             domain Second subsetof Integer
             domain Minute subsetof Integer
             domain Hour subsetof Integer
             controlled seconds: Second
             controlled minutes: Minute
             controlled hours: Hour
        edefinitions:
             domain Second = \{0 : 59\}
             domain Minute= {0 : 59}
             domain Hour = \{0:23\}
             macro rule r_IncMinHours =

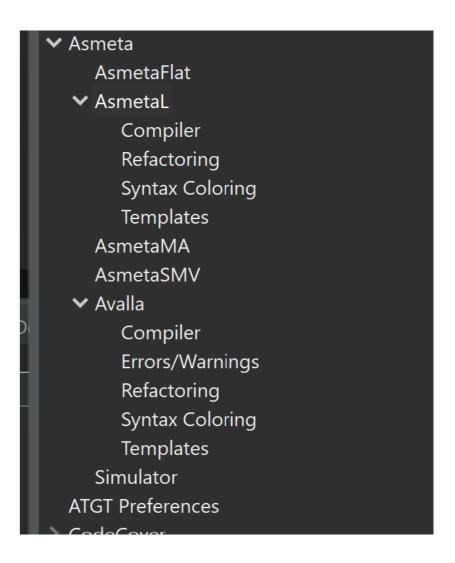
√a Tasks 
√a Search 
□ Console 
□ Git Staging 
○ Error Log 
□ Progress

      ASMEE console
      </UpdateSet>
      <State 2372 (controlled)>
     minutes=39
  seconds=32
     </State 2372 (controlled)>
       FINAL STATE: minutes=39
      seconds=32
      run terminated
n their
```

Asmeta preferences

- Several preferences
- Like for the simulator:





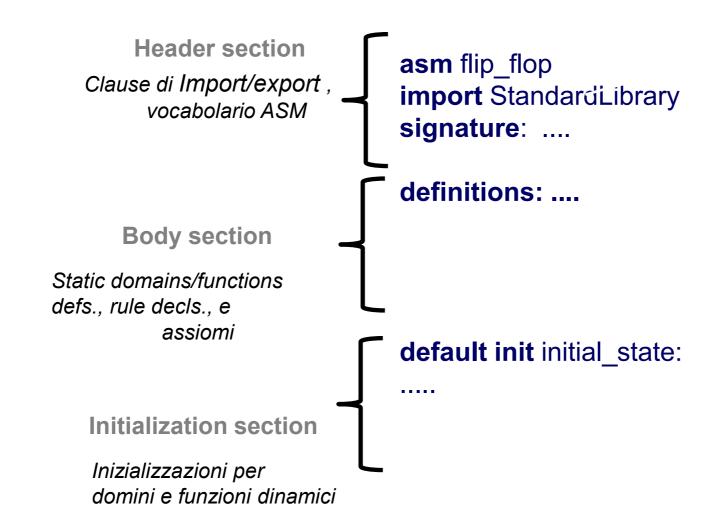
IL LINGUAGGIO ASMETAL

Il Linguaggio AsmetaL

Linguaggio strutturale

- costrutti per definire la struttura (scheletro) di una ASM mono-agente o sinc./asinc. multi-agente
- Linguaggio delle definizioni
 - costrutti per introdurre (dichiarare e definire) domini (tipi del linguaggio), funzioni (con domini e codomini), regole di transizione, e assiomi
- Linguaggio dei termini
 - **termini di base** come nella logica del primo ordine (costanti, variabili, termini funzionali f(t1,t2,...,tn))
 - termini speciali come tuple, collezioni (insiemi, sequenze, bag, mappe), ecc.
- Linguaggio delle regole
 - . regole di base come skip, update, parallel block, ecc.
 - turbo regole come seq, iterate, turbo submachine call,ecc.

Struttura di una ASM in AsmetaL:



Nome deve coincidere con il nome del file

Qui ci va la definizione di stato

Qui ci va la definizione delle regole

IL LINGUAGGIO DELLE DEFINIZIONI

1. ASM Stati

- Nelle ASM lo stato è definito da un insieme di valori di qualsiasi tipo, memorizzate in apposite locazioni
 - come nella programmazione le variabili
 - In OO sono i campi dell'oggetto
- in ASM si chiamano funzioni
- distinguiamo la cardinalità delle funzioni
 - Variabili e costanti (0-arie) x, y , ...
 - Mappe/array/funzioni n-arie
 - Es: name(1), name(2),

Dinamiche/statiche

- Le funzioni possono essere dinamiche o statiche a seconda che il valore della funzione cambia o no da uno stato al successivo
 - Funzioni in senso matematico non informatico come "procedure"
 - Funzioni dinamiche: cambiano nel tempo
 - Funzioni statiche: la loro interpretazione rimane costante (come le funzioni in scala)
 - Funzioni statiche di arietà zero sono dette costanti
 - Funzioni dinamiche di arietà zero sono le comuni variabili dei linguaggi di programmazione
- Vedremo dopo come dichiarare le funzioni Domini

Definizione dello stato

funzioni!

```
header è:
[ import m1 [( id11,...,id1h1 )] ...]
[ export id1,...,ide ] or
export *
 signature:
  [ dom_declarations ]
  [fun_declarations]
import/export di simboli (id) di domini, funzioni (e loro domini e codomini),
e regole da/verso altre ASM
```

Ricordare: la segnatura contiene dichiarazioni (non definizioni) di domini e

DOMINI

ASM Domini

- I soliti domini predefiniti sono disponibili
 - Interi, String
 - Da importare dalla StandardLibrary
- L'utente può definirne altri
 - Da niente, come tipi astratti, come enumerativi
 - A partire da altri domini (strutturati)
 - Come alias ad esempio

- ...

Il Linguaggio delle definizioni – type domain

- Caratterizzazione dei domini
- type-domain: caratterizzano il superuniverso
- basic type-domains: Complex, Real, Integer, Natural, String, Char, Boolean, Rule, e Undef definiti nella standard library!

basic domain Real

basic domain Integer

- Questi non devono essere definiti, ci sono già
- L'utente può definirne di suoi type domains
- NOTA: devono iniziare con la maiuscola!

ID_DOMAIN una stringa che inizia con una lettera maiuscola.

Esempi: Integer X SetOfBags Person

Il Linguaggio delle definizioni dei domini

 abstract domain: elementi di natura "astratta", non definiti se non attraverso funzioni definite su tale dominio

abstract domain D

dove D è il nome del type domain Esempio: abstract domain Student

enum: enumerazioni,

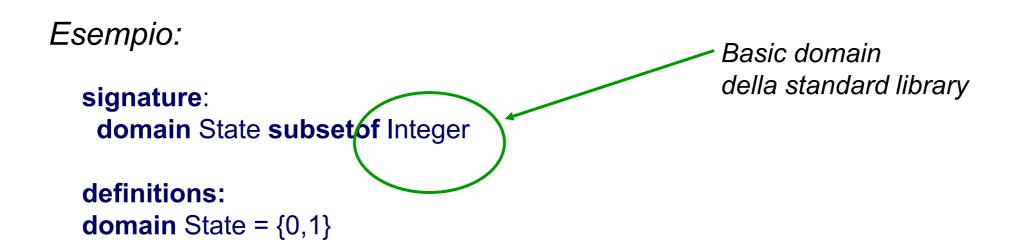
- enum domain D = { EL1|...|ELn } oppure { EL1,...,ELn}
- dove D è il nome e EL1,...,ELn le costanti dell'enumerazione
 - **ID_ENUM** una stringa di lunghezza >=2, fatta di sole lettere maiuscole. Esempi: ON OFF RED
- ad esempio enum domain Color = {RED | GREEN | BLUE}

Domini Concreti

Dichiarazioni di domini concreti (dom_declarations) user-defined e subset dei type-domain

[dynamic] domain D subsetof to dove:

- D è il nome del dominio da dichiarare
- td è il type-domain di cui D è subset
- La parola chiave **dynamic** è opzionale e denota che l'insieme è *dinamico* (stesso concetto delle funzioni). Per default, un dominio è *statico* e va *definito* nella sezione definitions



Caso di studio

Proviamo a definire un orologio che:

- Memorizza ora minuti e secondi (stato)
- ad ogni passo incrementa secondi (e aggiorna lo stato in modo corretto)

•

Variante:

 Ha un input che è il segnale, ed incrementa lo stato solo se il segnale è vero

Esempio - clock

 Un orologio che ad ogni passo se arriva un segnale avanza di un secondo

```
domain Second subsetof Integer
domain Minute subsetof Integer
domain Hour subsetof Integer
```

Domini Astratti e classi Java

- I domini astratti sostituiscono i costrutti come ADT (abstract data type) o le struct e le classi Java
- Esempio
- □ **Java**: class Student{ ...}
- □ **Asm**: abstract domain Student

Structured domain

structured: per costruire insiemi finiti, sequenze, bag, mappe, e tuple a partire da altri domini

Vedremo più avanti

Funzioni

Costanti

- Le costanti sono funzioni 0-arie statiche
- Sono simboli definiti una volta per tutte
- Per definizione, ogni vocabolario ASM contiene
 - le costanti undef,
 - true, false
 - I numeri sono costanti numeriche
 - **1**,2, ...
- L'utente può aggiungerene di sue
- costante minimoVoto = 18 vedremo come (static functions)
- Le stringhe sono costanti, esempio "pippo"

ASM Function Classification

Le funzioni dinamiche unarie corrispondono alle variabili

Detta **M** l'ASM corrente e **env** l'ambiente di **M**:

Dynamic: i valori dipendono dagli stati di M

- > monitored: lette (non aggiornate) da **M**, scritte da **env**
- > controlled: lette e scritte da M



Realizza l'incapsulamento/information hiding dei linguaggi OO

Controlled e monitored

- Controlled: rappresentano quelle che la macchina modifica
- Monitored: quelle modificati dall'ambiente esterno (in simulazione andranno domandate all'utente o lette da un file esterno)
- ASM: particolarmente adatte per sistemi reattivi

Definizione delle funzioni in AsmetaL

Dichiarazioni di funzioni 0-arie

Funzioni statiche	static f: C
Funzioni dinamiche	[dynamic] monitored f : C [dynamic] controlled f : C [dynamic] shared f : C [dynamic] out f : C [dynamic] local f : C

- . C è il codominio di f (f prende valori in C)
- . ID_FUNCTION
- una stringa che inizia con una lettera minuscola diversa da "r_" e da "inv_". Esempi: plus minus re

Esempio - orologio

```
monitored signal:Boolean
controlled seconds:Second
controlled minutes:Minute
```

controlled hours:Hour

Funzioni statiche n-arie

- Le funzioni statiche sono definite tramite una legge fissa
- Esempio di funzioni statiche sono le usuali operazioni tra numeri
 - +., , ...
 - Tra booleani AND, ...
 - Sono "standard"
- L'utente può definirne di sue
 - es.: max(n,m)

Concetto di funzione dinamica n-aria

Alcune funzioni n-arie possono cambiare "valori"

Funzioni dinamiche n-arie

- Per esprimere dal punto di vista informatico il concetto di funzione, possiamo pensarla come una tabella contenente valori
- Quando di parla di location si può pensare all'indicizzazione di una cella della tabella

Funzione dinamica n-aria

Esempio

voto: Studenti-> interi

Funzione: Intera tebella

Studente	Voto
verdi	18
•••	
Rossi	30

locazione

Aggiorno la funzione, mediante aggiornamenti di locazioni, Esempio: voto("Rossi") := 30

Asm funzioni vs campi Java

- Le funzioni asm sono simili ai campi Java
- Java:
- class Student{ String name...}
- Asm:
- abstract domain Student
- □ controlled name: Student → String

Definizione delle funzioni in AsmetaL

Dichiarazioni di funzioni (fun declarations)

```
Funzioni statiche

Static f: [ D -> ] C

Funzioni dinamiche

[dynamic] monitored f: [ D -> ] C
[dynamic] controlled f: [ D -> ] C
[dynamic] shared f: [ D -> ] C
[dynamic] out f: [ D -> ] C
[dynamic] local f: [ D -> ] C
```

- . D e C sono risp. Il dominio ed il codominio di f
- Dè opzionale; non va messo se fè 0-aria (cioè una variabile)

Definizione di funzioni – esempio 1

```
Dichiarazioni di funzioni (fun declarations)
Esempi (Flip_Flop): variabili
dynamic controlled ctl_state : State
dynamic monitored high: Boolean
dynamic monitored low: Boolean
Costanti
static value : Integer
Altri esempi funzioni n-arie dinamiche (n = 1):
// una funzione che associa una intero ad ogni intero
controlled votoByID: Integer -> Integer
// una funzione che dice quali interi sono scelti
monitored interoscelto: Integer -> Boolean
demo
```

Definizione delle funzioni statiche

- Le funzioni statiche vanno prima dichiarate e poi definite
- Le costanti:
 - Va dato il loro valore
- Le variabili statiche di domini astratti rappresentano istanze predeterminate
 - Non vanno definite

static angelo: Student

Esempio Lift

- Lift: un sistema che gestisce più ascensori
- Ogni ascensore può avere due direzioni, e può essere ferma o in movimento, e può essere in un certo piano

```
abstract domain Lift
enum domain Direction = {UP | DOWN }
enum domain State = {MOVING | HALTED }
dynamic controlled direction : Lift -> Direction
dynamic controlled state : Lift -> State
dynamic controlled floor: Lift -> Floor
```

Esempio 2

```
signature:
  abstract domain BancomatCard
  enum domain Pressure_type = {TOO_LOW | NORMAL |HIGH}
```

monitored currCard: BancomatCard //n. della carta presente nel bancomat

controlled pressure : Pressure_type

Funzioni n-arie (statiche e dinamiche)

- Il dominio delle funzioni n-arie sono n domini
- In questo caso diciamo che il dominio è un prodotto di domini
- in asmetaL:

```
Prod (d1,d2,...,dn)
d1,...,dn sono i domini del prodotto cartesiano

Esempio:
// static: del massimo
static max: Prod(Integer,Integer) → Integer
// dinamica
controlled voto: Prod(Student,Class) → Integer
```

Altri domini strutturati

Altri type-domain (non dichiarati nella segnatura)

Sequenze	Seq (d) d è il dominio base delle possibili sequenze	
Insiemi (dominio di insiemi)	Powerset (d) d è il dominio base dell'insieme delle parti (l'insieme di tutti i possibili insiemi di elementi di d)	
	Bag (d) d è il dominio base dei possibili bag (borsa)	
	Prod (d1,d2,,dn) d1,,dn sono i domini del prodotto cartesiano	

Posso definire nuovi domini come strutturati. Ad esempio: domain IntList subsetof Seq(Integer)

Esempi

Dichiarazioni di funzioni (fun_declarations) da più domini

```
// for every Lift gives if it is attracted in a directio
monitored attracted: Prod(Dir, Lift) -> Boolean
monitored f1: Seq(Integer) -> Boolean
monitored f2: Seq(Prod(Integer, Boolean))
// es. f2=[(1,true),(5,false)]
controlled f3: Boolean -> Prod(Real,Real) //es. f3(true) = (3.0,4.5)
// given a set of Orders, return the quantity
static totalQuantity: Powerset(Orders) -> Quantity
// a constant list of integers
static list:Seq(Integer) // es. list=[1,2,5,8]
```

Funzioni statiche n-arie

- Le funzioni statiche n-arie servono per definire delle leggi per il calcolo
- Esempio: massimo tra due numeri
 - mymax: prod(Integer,Integer) -> Integer
- Queste funzioni vanno definite prima di poter essere usate
- Psuedo:
 - mymax(x,y) = if x > y then return x else return y
- In AsmetaL dobbiamo definire la fuzione con una espressione (termine)

Definizioni

Definizione di domini e funzioni

```
body è:
definitions :
    domain D1 = Dterm1
    ...
function F1[(p11 in d11,...,p1k1 in d1k1)] = Fterm1
    [ rule_declarations ]
    [ axiom_declarations ]
```

Solo **domini concreti statici** possono essere definiti Solo **funzioni statiche** possono essere definite per una regola o assioma, dichiarazione e definizione sono la stessa cosa

Idem le funzioni derivate

Termini

AsmetaL termini

- In AsmetaL i termini o le espressioni sono del tutto simili alle espressioni dei linguaggi di programmazione
 - Funzioni e relazioni
 - Quelle dalle standard library
 - Es: 3 + 2
 - exist \$x in Student with voto(\$x) > 10
 - Introdotte dall'utente
 - Costanti

Variabili logiche

definitions:

function F1[(p11 in d11,...,p1k1 in d1k1)] = Fterm1

Esempio una funzione che resituisce se stessa

```
signature:
    static itself : Integer → Integer
definitions:
    function itself($x in Integer) = $x
```

Applicazione di funzioni

```
[id . ]f [ (t1,...,tn )]
dove:

    f è il nome della funzione da applicare

• (t1,...,tn) una tupla di termini
   id è il riferimento all'agente (se presente) che detiene la funzione f
Esempio opposto
signature:
   static opp: Integer → Integer
definitions:
  function opp(x in Integer) = minus(x)
```

Funzioni matematiche

Nota: le funzioni matematiche possono essere usate normalmente: definitions: function opp(x in Integer) = -x \square max(2,3)□ abs(-4) \square abs(max(-2,-8)) self.f(5) o f(self,5)

Sequenze e insiemi

Sequence	[t1,,tn] con ti termini della stessa natura [] per la sequenza vuota
Set	<pre>{t1,,tn} con ti termini della stessa natura {} per l'insieme vuoto</pre>
Bag	<t1,,tn> con ti termini della stessa natura <> per il bag vuoto</t1,,tn>
Мар	{t1->s1,,tn->sn} con ti termini della stessa natura, e Si termini della stessa natura pure {->} per la mappa vuota

Esempi

- Esempi di termini: sequence, set e bags
- Set utili a definire concrete domains

Sequence	["hello","bye"] [[],[1,2]] [1:4] = [1,2,3,4]
Set	{[],[1,2],[1]} {'a','b'} {1:2,0.5}≡{1.0,1.5,2.00}
Bag	<1,2,1> <'a','b','a','b'> <1:10,2> = <1,3,5,7,9>

if e let **terms**

IfTermC	if G then tthen [else telse] endif
	dove Gè un termine booleano, tthen e telse sono termini della stessa natura

Usato per definire un valore condizionale tipo operator ?: di Java

LetTerm	let(v1=t1,,vn=tn)in tv1,,vn endlet
	dove vi sono variabili logiche e t1,,tn,tv1,,vn sono termini

Usato per introdurre nuove variabili "locali". Queste variabili sono logiche nel senso che non fanno parte dello stato

Esempio temine condizionale e let

Comprehension Term

• Se si vogliono definire liste, insiemi... condizionati

variabile Domini guardia/condizione termine

list	[v1 in S1,,vn in Sn Gv1,,vn : tv1,,vn]
set	{v1 in D1,,vn in Dn Gv1,,vn : tv1,,vn}
	<v1 :="" b1,,vn="" bn="" gv1,,vn="" in="" tv1,,vn="" =""></v1>
	{v1 in D1,,vn in Dn Gv1,,vn : tv1,,vn ->sv1,,vn}

Esempi

```
La lista con i numeri pari da 1 a 100
[ $x in [0..2*$n-1] | $x mod 2=0 : g($x)]

{$x in {0..$n} : 2+$x}

domain Primi100 = {1:100}
domain Primi100Doppi = {$x in {1:100} : 2 * $x}
domain Pari100 = {$x in {1:10} | mod($x,2) = 0 : $x}
function listapari = [$x in [0:100] | mod($x,2) = 0 : $x]
...
```

Exists/forall term

- Termini che controllano una condizione su un insieme
- resituiscono true false

Exist Term	(exist v1 in D1,,vn in Dn with Gv1,,vn)
ExistUnique Term	(exist unique v1 in D1,,vn in Dn with Gv1,,vn)
Forall Term	(forall v1 in D1,,vn in Dn with Gv1,,vn)

```
(exist $x in {2,5,7} with <math>$x=2)
(exist unique $x in X with $x=0)
```

Esercizio: funzion che dato un insieme di interi e un intero dice se quel valore è più grande di ogni elemento

Caso di studio - clock

• Definizione dei domini:

```
definitions:
domain Second={0:59}
domain Minute={0:59}
domain Hour={0:59}
```

Regole/transizioni di stato

ASM transitions

In matematica le *algebre sono statiche* : non cambiano col passare del tempo.

In Informatica, gli *stati sono dinamici*: evolvono essendo aggiornati durante le computazioni.

Aggiornare stati astratti (*abstract states*) significa cambiare l'interpretazione delle (o solo di alcune) funzioni della segnatura della macchina.

ASM transitions

Il modo in cui una macchina ASM aggiorna Il proprio stato è descritto da regole di transizione (transitions rules) di una certa "forma" L'insieme delle regole di transizione di una ASM definiscono la sintassi di un programma ASM Sia Σ un vocabolario. Le regole di transizione di una ASM sono espressioni sintattiche generate come segue attraverso l'uso di costruttori di regole

Regole

Dichiarazioni(definizioni) di regole (rule declarations)

```
if ctl_state=$i and $cond
then par $rule
     ctl_state := $j
    endpar
endif
```

rule: una regola condizionale

Il Linguaggio Strutturale – main rule

```
main rule è:
main rule R = rule
```

R è il nome della main rule la main rule è sempre una (macro-)regola chiusa, cioè senza parametri rule è proprio il corpo della regola di transizione Se l'ASM è multi-agent, la main rule deve far partire in parallelo i programmi degli agenti I programmi degli agenti sono specificati nello stato iniziale (vedi initialization)

Skip

Skip Rule:skipSignificato: non fare niente

Update rule

```
Update Rule: per aggiornare lo stato della macchina
f(t1, ..., tn) := t
dove:
- f è un nome di funzione dinamica n-aria di \Sigma
-t_1, \ldots, t_n e s sono termini di \Sigma
- t è un termine (un valore
Significato: Nello stato successivo, il valore di f per gli argomenti t_1, \ldots, t_n
t_n è aggiornato a t. Se f è 0-aria, cioè una variabile, l'aggiornamento ha la
forma c := s
f(t1,\ldots,tn)
viene detta locazione L
```

Update rule

Update Rule: aggiornamenti di locazioni

$$L := t$$

dove t è un termine e L (detta locazione) è o un termine funzionale f(t1,...,tn) con f dinamica e non monitorata, o è una variabile

Significato: Nello stato successivo, la locazione L prende valore t

Esempio:

Output := 1

voto(rossi) := 30

Nota: il risultato dell'update si vede solo dopo che sono applicati, cioè nello stato successivo Esempio - demo

Location Update

- □ Let *f*(*a*1, ..., *an*) be a model function
- □ The pair loc=(f, (a1, ..., an)) is called *location*
 - memory unit: it saves the value of f(a1, ..., an) in a given state
- Location update is the pair:

$$(loc,b)=((f,(a1,...,an)),b)$$

- Firing a location update means: update the f interpretation on the arguments a1, . . . , an to value b
- An update set is a set of location updates

Conditional Rule

- Serve per condizionare una certa azione:
 - □ if cond then R1 [else R2] endif
- Dove cond è una condizione booleana, R1 e R2 sono due regole

BlockRule

Per eseguire regole in parallelo

```
par R1 R2 ... Rn endpar
```

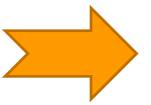
```
dove R1,R2,...,Rn sono regole da eseguire in parallelo Esempio Par a(\$y) := 8 foo := 10 ...
```

Simulazione

- Il modello di computazione è il seguente:
- 1. Nello stato corrente valuta la main rule
 - E da quella le regole chiamate o interne alla main
- 2. Valuta le regole che sono abilitate con i loro aggiornamenti
- Il valore delle monitorate è chiesto all'ambiente
 - Nel simulatore all'utente
- Applica tutti gli update in modo da avere lo stato successivo (nella parte controllata)

Modello computazionale

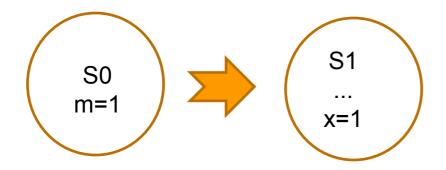
- Ad ogni "passo" (step) vengono lette le variabili monitorate dall'ambiente (chieste all'utente), viene eseguita la main rule e si porduce un nuovo stato
- L'esecuzione della main rule può richiedere l'esecuzione delle sotto regole
- ATTENZIONE: gli update non sono immediati (tranne seq) ma sono fatti alla fine e visibili solo nel nuovo stato



Esempio

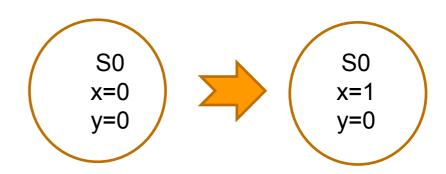
 Le variabili controllate vengono aggiornate nel prossimo stato

```
main rule r_main =
   if m > 0   then
    x := 1
   endif
```



 La varibile x non viene aggiornata immediatamente

```
main rule r_main =
    par
    x := x + 1
    y := x
    endpar
endif
```



AdvancedClock

AdvancedClock1

 Un clock avanzato incrementa ad ogni passo i secondi (e se necessario i minuti e le ore)

```
domain Second subsetof Integer
domain Second={0..59}
macro rule r_IncMinHours = par
main rule r_AdvancedClock =
par
    if seconds = 59 then r_IncMinHours[] endif
    seconds := (seconds+1) mod 60
endpar
```

AdvancedClock2

Le funzioni monitorate sono aggiornate dall'ambiente L'ambiente può essere

- Un file
- Lo standard input

AdvancedClock2

 Come AdvancedClock ma c'è una funzione monitorata signal che incrementa i secondi

AdvancedClock2

- Monitorato:
 - segnale booleano
- Controllato:
 - Secondi, minuti ed ore
- Comportamento:
 - Se segnale è vero incrementa i secondi (e se necessario minuti e ore in modo corretto)

□ Modifica di advancedClock1 ...

Strutturale: inizializzazione

```
Initialization è una sequenza di stati iniziali:
[default] init Id :
domain Dd1 = Dterm11
...
function Fd1[(p11 in d11,...,p1s1 in d1s1)] = Ftermd1
...
```

Uno stato iniziale deve essere denotato come *default*. Solo **domini concreti dinamici** possono essere inizializzate Solo **funzioni dinamiche**, non monitorate, possono essere inizializzate

Aggiornamenti Consistenti

- A causa del parallelismo (la regola Block e Forall), una regola di transizione può richiedere più volte l'aggiornamento di una stessa funzione per gli stessi argomenti
- si richiede in tal caso che tali aggiornamenti siano consistenti.

```
DEF: Un update set U è consistente, se vale: if (f, (a1, ..., an), b) \in U and (f, (a1, ..., an), c) \in U, then b = c
```

Nota che si potrebbero avere degli update incosistenti: par

```
X := 1
X := 2
endpar
```

Aggiornamenti Consistenti

- Se l'update set *U* è consistente, allora i suoi aggiornamenti possono essere effettivamente eseguiti (*fired*) in un dato stato. Il risultato è un nuovo stato (di arrivo) dove le interpretazioni dei nomi delle funzioni dinamiche sono cambiati secondo *U*.
- Le interpretazioni dei nomi delle funzioni statiche sono gli stessi dello stato precedente (di partenza).
- Le interpretazioni dei nomi delle funzioni monitorate sono date dall'ambiente esterno e possono dunque cambiare in maniera arbitraria.

Forall rule

Forallrule: per iterare una operazione sugli elementi di un insieme:

```
forall v1 in D1, ..., vn in Dn with Gv1,...,vn do Rv1,...,vn
```

dove VI sono variabili, DI termini che rappresentano domini, GV1,..., VN termine booleano che rappresenta la condizione, e RV1,..., VN è una regola Esempio:

forall s in Student with voto(s) = 10 do voto(s) = 20

Let rule

□ Per introdurre variabili "locali" usiamo il let

```
let (v1 = t1, ..., vn = tn) in
Rv1,...,vn
endlet
```

- dove v1,...,vn sono variabili (logiche), t1,...,tn sono termini, e Rv1,...,vn è una regola
- □ Le variabili hanno valore solo per lo scope del let

Macro call rule

Per chiamare un'altra regola

dove r è il nome della regola e ti sono termini che rappresentano gli effettivi argomenti passati

r[]

per chiamare una regola che è senza parametri

Esempio

rule r_1 = ...

rule $r_2 = if c then <math>r_1[] endif$

Nota: il passaggio dei parametri è per sostituzione. La

macro viene espansa (come inline di C++)

Rule constructors macro

 Una definizione di regola per un nome di regola r di arietà n è un'espressione

$$r(x_1,\ldots,x_n)=R$$

dove R è una regola di transizione.

In una call rule $r[t_1, \ldots, t_n]$ le variabili x_i che occorrono nel corpo R della definizione di r vengono sostituite dai parametri t_i (modularità)

Choose rule

• Choose Rule:

choose X with φ do R

Significato: Esegui R per un x che soddisfa φ

Implementa il concetto di non-determinismo

Illustrare il potere espressivo di "choose" e "forall"

Problema: ordinare un array *a* Soluzioni possibili:

usare una funzione statica, ad es. qsort

```
a := qsort(a)
```

iterare localmente con swap:

Nota! Non occorrono variabili di appoggio per lo swap, perchè i nuovi valori degli aggiornamenti saranno disponibili solo nello stato successivo!

Axioms

Dichiarazioni(definizioni) di assiomi (axiom_declarations)

invariant [ID] over id1,...,idn: term

- . ID (opzionale) è il nome dell'assioma
- idi sono nomi di domini, funzioni* e regole (con nome) vincolati dall'assioma
- term è un termine che rappresenta l'espressione booleana del vincolo

*In caso di overloading di funzioni, occorre indicare anche il loro dominio, come in f(D) (o f() per funzioni 0-arie) con f nome di funzione e D nome del dominio di f.

ID_AXIOM

```
una stringa che inizia con "inv_". Esempio: inv_I1
Attenzione: prima del main e dopo le rule
```

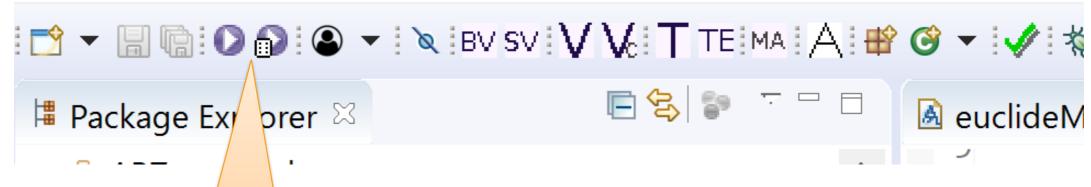
Esempio: axiom inv_neverBoth over high(), low(): not(high and low)

simulator

AsmataS

Launch the simulator

eclipse-workspace - asmetacode/euclideMCD.asm - Eclipse IDE File Edit Navigate Search Project AsmEE Run Asmeta Window Help



- 2. Execution
- Interactive
- random

Simulation trace

```
<State 3 (controlled)>
INITIAL STATE:
                                   numA=2
<UpdateSet - 0>
                                   numB=2
numB=4
                                   </State 3 (controlled)>
</UpdateSet>
                                   <UpdateSet - 3>
<State 1 (controlled)>
                                   </UpdateSet>
numA=6
                                   <State 4 (controlled)>
numB=4
                                   numA=2
</State 1 (controlled)>
                                   numB=2
<UpdateSet - 1>
                                   </State 4 (controlled)>
numA=2
                                   FINAL STATE:
</UpdateSet>
<State 2 (controlled)>
                                   numA=2
numA=2
                                   numB=2
                                   run terminated
numB=4
</State 2 (controlled)>
<UpdateSet - 2>
numB=2
                       Gargantini & Riccobene - ASMETA - GSSI July 2022
</UpdateSet>
```

AsmetaS key features

- Axiom checker to check model invariants
- Consistent Updates checking to check for inconsistent updates
- Random simulation random values for monitored functions
 - Euclide model

Consistent updates

Due to the parallel execution of rules, we require the resulting update set U to be consistent

definition:

if $((f, (a1, ..., an)), b) \in U$ and $((f, (a1, ..., an)), c) \in U$, the set U is consistent, if it is b = c

 otherwise, U is inconsistent and AsmetaS races an exception UpdateClashException on the inconsistent uptate locations

Example on inconsistent updates

```
abstract domain Orders
enum domain Status ={PENDING | INVOICED | CANCEL}
   static o1: Orders
   static o2: Orders
   static o3: Orders
  controlled orderStatus: Orders -> Status
main rule main =
  par
      choose $0 in Orders with true do
            orderStatus($0) := INVOICED
      choose $00 in Orders with true do
            orderStatus($00) := CANCEL
  endpar
default init s0:
  function orderStatus($0 in Orders) = PENDING
```

Model invariants

- Constraints on functions and/or rules
- They must hold in any state
- They are decleread in the declataion section by the keyword invariant over

```
invariant over id_function,...,id_rule : term
```

In case of invariant violation, AsmetaS races an exception InvalidAxiomException

Simple example

```
asm axiom example
                                        main rule r main =
import ../STDL/StandardLibrary
                                           par
signature:
                                               r a[]
  dynamic controlled fooA: Integer
                                               r b[]
  dynamic controlled fooB: Integer
                                           endpar
  dynamic monitored monA: Boolean
  dynamic monitored monB: Boolean
                                        default init s0:
definitions:
                                           function fooA = 1
  macro rule r a =
                                           function fooB = 0
    if(monA) then fooA := fooA + 1
    endif
  macro rule r b =
    if (monB) then fooB := fooB + 1
    endif
invariant over fooA, fooB: fooA!=fooB
```

Invariant violation

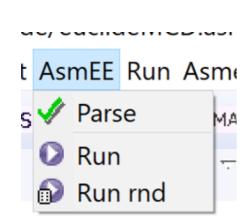
```
Insert a boolean constant for monA:
true
Insert a boolean constant for monB:
true
<State 0 (monitored)>
monA=true
monB=true
</State 0 (monitored)>
<State 1 (controlled)>
fooA=2
fooB=1
</State 1 (controlled)>
Insert a boolean constant for monA:
false
Insert a boolean constant for monB:
true
<State 1 (monitored)>
monA=false
monB=true
</State 1 (monitored)>
<State 2 (controlled)>
fooA=2
fooB=2
</State 2 (controlled)>
<Invariant violation>
neq(fooA, fooB)
</Invariant violation>
Final state:
fooA=2
fooB=2
```

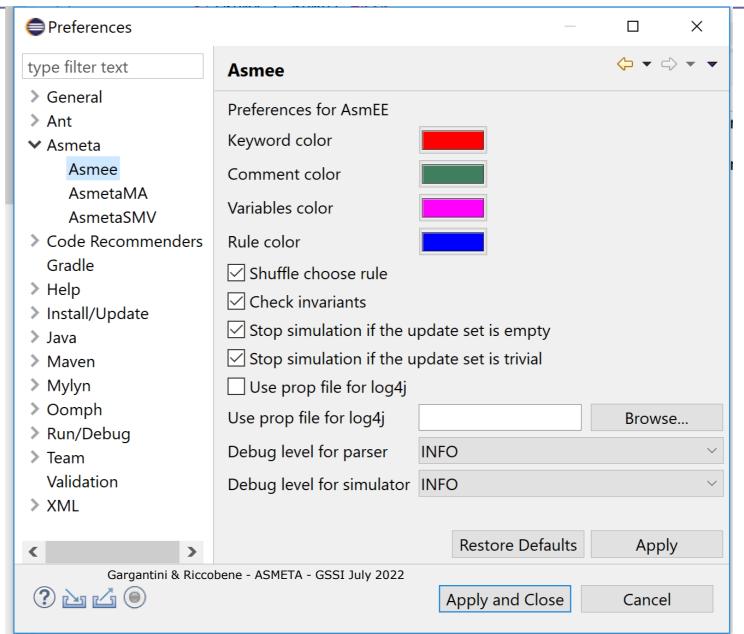
some runs can violate the invariant

Ferryman

```
asm ferrymanSimulator
                                                   rule r carry($a in Actors) =
import ../LIB/StandardLibrary
                                                     if(position(FERRYMAN)=position($a)) then
                                                          position($a) := oppositeSide(position($a))
signature:
                                                          position(FERRYMAN) :=
  enum domain Actors = {FERRYMAN | GOAT | CABBAGE
  | WOLF }
                                                          oppositeSide(position(FERRYMAN))
  enum domain Side = {LEFT | RIGHT}
                                                        endpar
  dynamic controlled position: Actors -> Side
                                                     endif
  dynamic monitored carry: Actors
  derived oppositeSide: Side -> Side
                                                   //AsmetaL invariants
                                                   //Se capra (GOAT) e cavolo (CABBAGE) sono sulla
definitions:
                                                   stessa sponda, allora deve esserci anche il FERRYMAN
                                                   invariant over position:
  function oppositeSide($s in Side) =
                                                   position(GOAT)=position(CABBAGE) implies
    if($s = LEFT) then RIGHT
                                                   position(GOAT)=position(FERRYMAN)
    else LEFT
                                                   //Se lupo (WOLF) e capra (GOAT) sono sulla stessa
    endif
                                                   sponda, allora deve essereci anche il FERRYMAN
                                                   invariant over position:
  rule r carry($a in Actors) =
                                                   position(WOLF)=position(GOAT) implies
    if(position(FERRYMAN)=position($a)) then
                                                   position(WOLF)=position(FERRYMAN)
    par
      position($a) := oppositeSide(position($a))
                                                   main rule r Main = r carry[carry]
      position(FERRYMAN) :=
      oppositeSide(position(FERRYMAN))
                                                   default init s0:
                                                   function position($a in Actors) = LEFT
    endpar
  endif
```

Simulator options



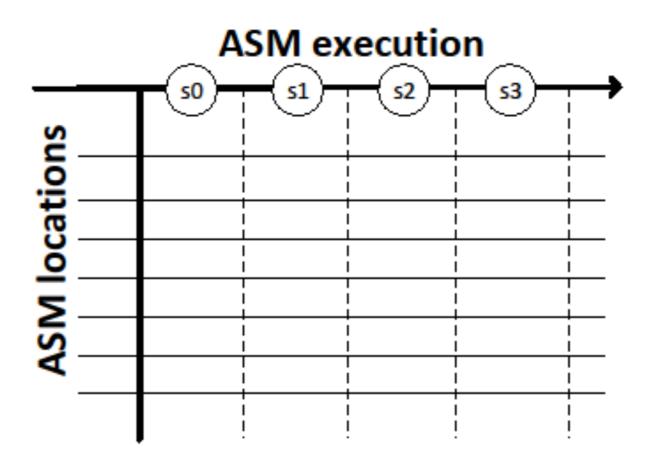


Examples

- Euclide MCD
- Ferryman
- Fattoriale
- □ Tic Tac Toe

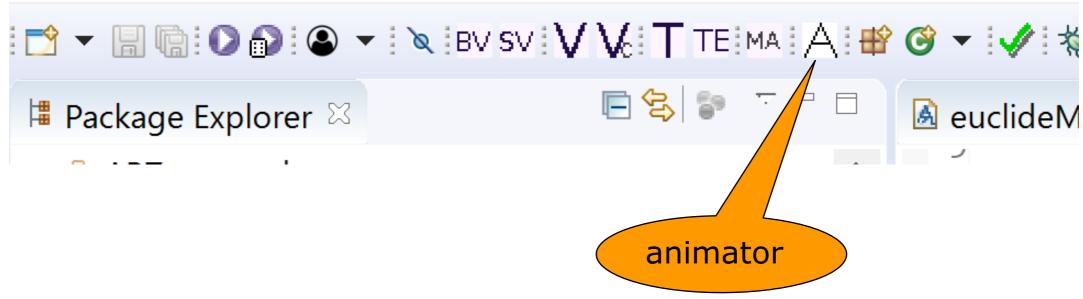
ASMETA Animator

Graphical representation of a simulation

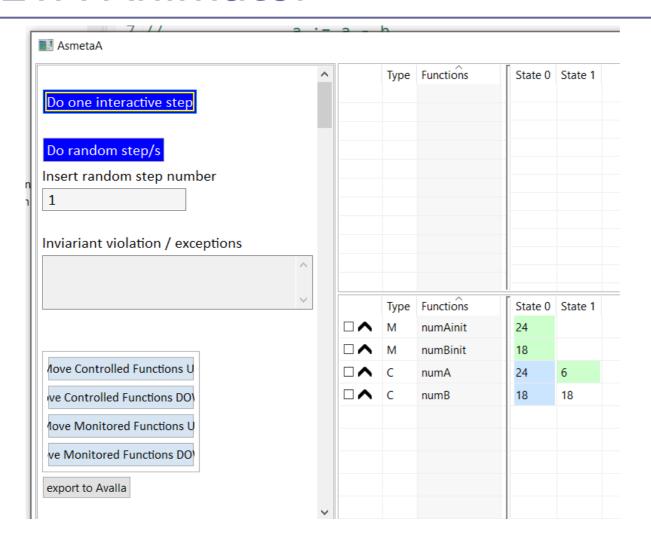


Launch the animator

eclipse-workspace - asmetacode/euclideMCD.asm - Eclipse IDE File Edit Navigate Search Project AsmEE Run Asmeta Window Help



ASMETA Animator



```
<State 0 (monitored)>
numAinit=24
numBinit=18
</State 0 (monitored)>
<UpdateSet - 0>
numA=6
</UpdateSet>
<State 1 (controlled)>
numA=6
numB=18
</State 1 (controlled)>
```

Use of the Animator

- Animate an ASM execution
 - euclideMCD.asm
 - ferrymanSimulator.asm

visualizer

AsmataVis

P. Arcaini, S. Bonfanti, A. Gargantini, E. Riccobene. Visual notation and patterns for Abstract State Machines. In Proc of Human-Oriented Formal Methods (HOFM 2016), 2016

Model visualization

- Visualize a model in terms of a navigable forest of tree structures
- It applies:
 - Structural patterns
 - useful to visualize the model structure of a compact way
 - Semantic patterns
 - Useful when additional information on the machine workflow can be inferred from the model
 - It allows a model visualitazion in terms of final state machine when a mode function is defined and changes over states

Graphical notation

Rule	Visual tree	AsmetaL notation
Skip rule do nothing	skip	skip
Update rule update f to v	f := v	f := v
Macro call rule	r_rule[]	r_rule[]
invoke rule r _ $rule$ with arguments \overline{v} (if any)	$r_rule[\overline{v}]$	$r_{-}rule[\overline{v}]$
Conditional rule execute rule1 if guard holds, otherwise exe- cute rule2 (if given)	$\underbrace{\text{guard}} \longrightarrow vis_T \text{ (rule1)}$	if guard then rule1 endif
	$\begin{array}{c} \text{guard} & \overset{\text{true}}{\longrightarrow} vis_T \text{ (rule1)} \\ \\ \text{false} & vis_T \text{ (rule2)} \end{array}$	if guard then rule1 else rule2 endif

Graphical notation

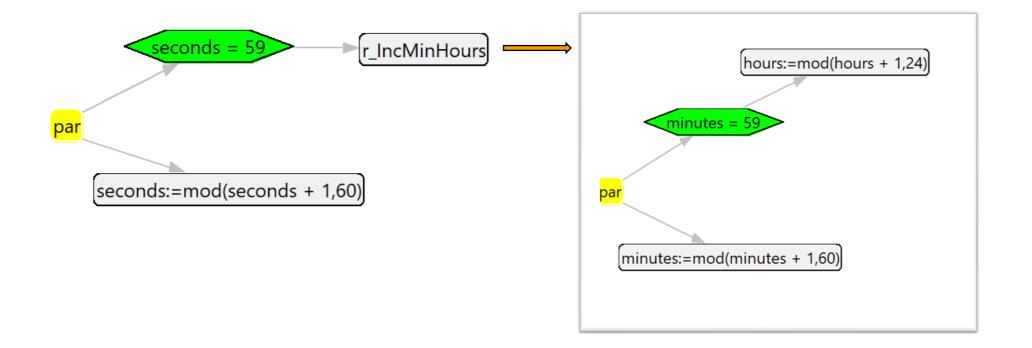
Block rule execute rule1 rulen in parallel	$\operatorname{par} \overset{vis_T \ (\mathrm{rule1})}{\underset{vis_T \ (\mathrm{rule2})}{\underbrace{\qquad \qquad }} } $	par rule1 rule2 rulen endpar
Forall rule execute $rule1$ with all values $\overline{v} \in \overline{V}$ for which $d(\overline{v})$ holds	forall $\overline{\overline{v} \in \overline{V}}$ $d(\overline{v}) \longrightarrow vis_{T} \; (rule1[\overline{v}])$	forall $\overline{v} \in \overline{V}$ with $\mathrm{d}(\overline{v})$ do $\mathrm{rule1}[\overline{v}]$
Choose rule execute rule1 with a	$\operatorname{choose} \xrightarrow{\overline{v} \in \overline{V}} \operatorname{d}(\overline{v}) \longrightarrow \operatorname{vis}_{T} (\operatorname{rule1}[\overline{v}])$	$\begin{array}{c} \textbf{choose} \; \overline{v} \in \overline{V} \; \textbf{with} \; \textbf{d}(\overline{v}) \; \textbf{do} \\ \text{rule1}[\overline{v}] \end{array}$
$\overline{v} \in \overline{V}$ for which $d(\overline{v})$ holds. If no such \overline{v} exists, execute $rule2$ (if given)		choose $\overline{v} \in \overline{V}$ with $\mathrm{d}(\overline{v})$ do rule1 $[\overline{v}]$ ifnone rule2
Let rule execute $rule1$ substituting \overline{t} for \overline{x}	$\det rac{\overline{x} = \overline{t}}{\operatorname{Gargan Missippi (Colline-14\overline{s}\overline{w})} A - GSSI July 2022$	$\operatorname{let}(\overline{x}=\overline{t})$ in $\operatorname{rule1}[\overline{x}]$ endlet

Launch the visualizer

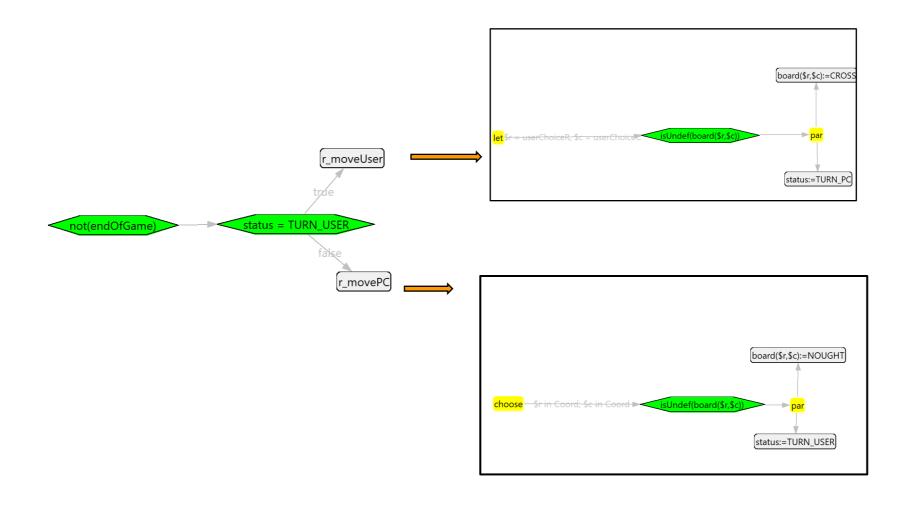
eclipse-workspace - asmetacode/euclideMCD.asm - Eclipse IDE File Edit Navigate Search Project AsmEE Run Asmeta Window Help



Advanced clock model

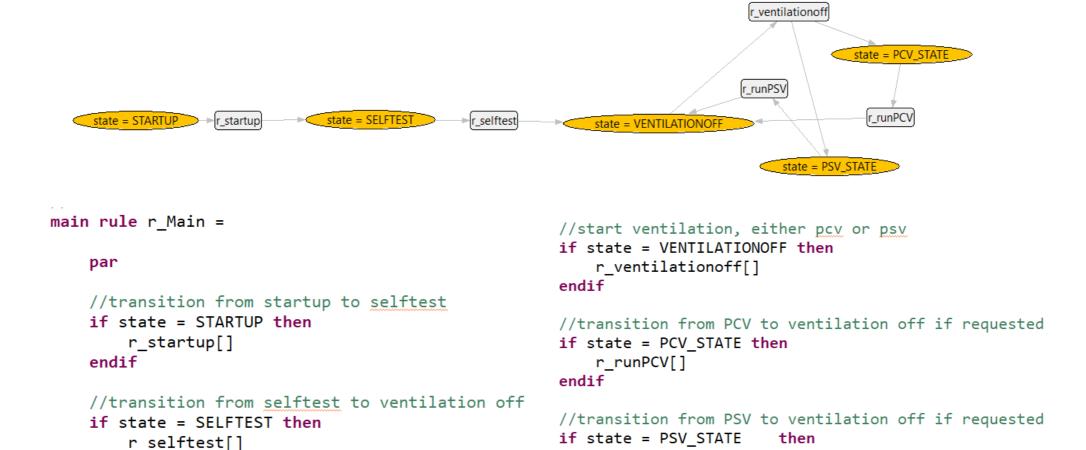


Tic Tac Toe visualization



Semantic model: MVM controller

endif



r_runPSV[]

endif

La tesi ASM

The ASM thesis is that any algorithm can be modeled at its natural abstraction level by an appropriate ASM. (Gurevich, 1985)

Sequential thesis:

Sequential ASMs capture sequential algorithms. (Gurevich, 2000)

Parallel thesis:

ASMs capture parallel algorithms. (Blass/Gurevich, 2003)

...?

ASM Distribute (o multi-agenti)

ag4

View(ag4,S)

ag4.program

P2

Programs

ag1

Agents

ag3

ag2

- Agenti computazionali
- Stati globali condivisi tra gli agenti Movimenti concorrenti sincroni/asincroni

Una sync/async ASM è una famiglia di coppie (a, ASM(a)) di agenti a ∈ Agent

- (il dominio degli agenti)programmi ASM (a)
- di AŠM di base (sèquenziali)
- f(self,x) per una f :A ->B,
- dènota la *versione privata di f(x)*
- dell'agente corrente self.
- La dichiarazione di f diventa f : Agent x A ->B

In una sync ASM gli agenti eseguono il loro programma in parallelo, sincronizzati su un implicito clock globale del sistema.

Asynchronous computation model (Gurevich, 1995)

Semantic model resolves potential conflicts according to the definition of partially ordered runs

Riferimenti bibliografici

- ASM Web Site http://www/eecs.umich.edu.gasm http://www.di.unipi.it/~boerger
- Abstract State Machines Research Center http://rotor.di.unipi.it/AsmCenter/Lists/AboutLinks/AllItems.aspx
- Libro ASM E. Boerger and R. Staerk. Abstract State Machines: A Method for High-Level System Design and Analysis. Springer Verlag, 2003. http://www.di.unipi.it/AsmBook/
- ASM Survey E. Börger High Level System Design and Analysis using ASMs LNCS Vol. 1012 (1999), pp. 1-43
- ASM History E. Börger The Origins and the Development of the ASM Method for High Level System Design and Analysis. J. Universal Computer Science 8 (1) 2002
- Original ASM Definition Y. Gurevich Evolving algebra 1993: Lipari guide.
 Specification and Validation Methods. (Ed.E. Börger) OUP 1995
 Libro sul caso di studio Java-ASM R. Stärk, J. Schmid, E. Börger. Java and the
- Libro sul caso di studio Java-ASM R. Stärk, J. Schmid, E. Börger. Java and the Java Virtual Machine: Definition, Verification, Validation. Springer-Verlag 2001. http://www.inf.ethz.ch/~jbook