

Universidade do Minho  
Mestrado em Engenharia Informática  
1<sup>o</sup>ano - 2<sup>o</sup> Semestre

**Programação Cíber-física**

## **TPC1 - CSS e equivalências**

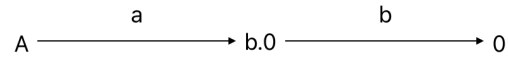
A85635 - André Nunes

7 de abril de 2023

# Exercício 1

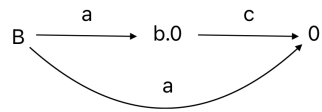
## 1.1

$$A = a.b.0$$



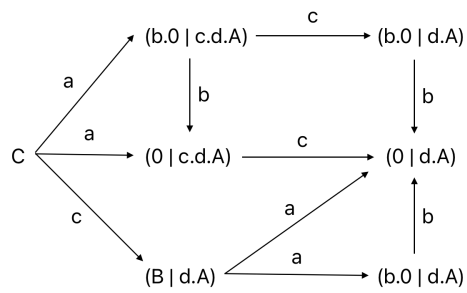
## 1.2

$$B = A + a.0$$



## 1.3

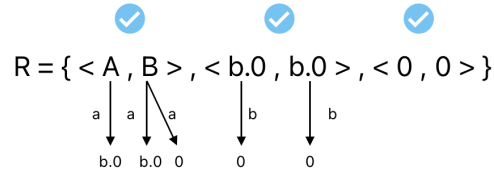
$$C = (B \mid c.d.A) \setminus \{d\}$$



## Exercício 2

### 2.1

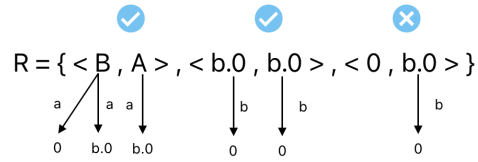
Temos que,



Logo, A é simulado por B, uma vez que B consegue replicar todas as transições de A, como podemos perceber no cálculo acima descrito.

### 2.2

Temos que,



Logo, B não é simulado por A, uma vez que A não consegue replicar todas as transições de B, como podemos perceber no cálculo acima descrito.

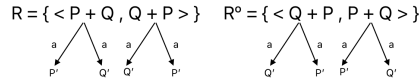
### 2.3

Por 2.1 e 2.2 podemos concluir que A não é bissimilar a B, uma vez que embora A seja simulado por B (por 2.1), o seu converso não é verdade (por 2.2), facto estritamente necessário para que a bissimulação seja verdadeira. Pois dois processos A e B são bissimilares se e só se A simula B e B simula A.

### Exercício 3

Temos que provar que  $P+Q$  é bissimilar a  $Q+P$ . Para tal  $P+Q$  tem que simular  $Q+P$  e o seu converso deve também ser verdade. Com isto em mente, decidi decompor estes processos e usar as regras de CSS (sum1 e sum2) lecionadas nas aulas desta unidade curricular, para verificar que ambos os processos produzem as mesmas transições e assim provar a sua bissimilaridade.

Assim,



Usando regras de CSS (sum1 e sum2) nas transições descritas acima, temos que:

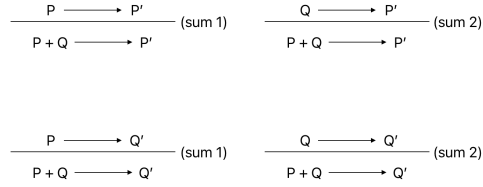


Figura 1: Transições possíveis para  $P+Q$

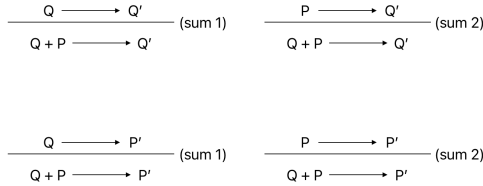


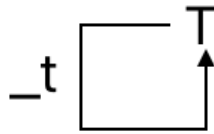
Figura 2: Transições possíveis para  $Q+P$

Deste modo podemos concluir que  $P+Q$  é bissimilar a  $Q+P$ , uma vez que  $Q+P$  simula  $P+Q$  e o seu converso também é verdade. Facto que podemos comprovar porque ambos os processos produzem as mesmas transições.

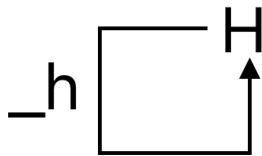
## Exercício 4

### 4.1

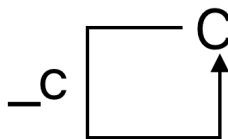
$$T = \bar{t}.T$$



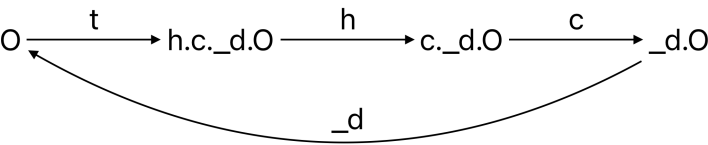
$$H = \bar{h}.H$$



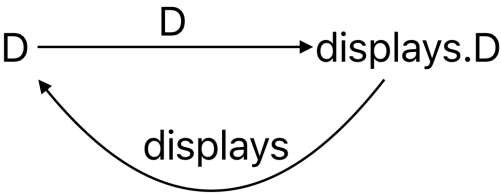
$$C = \bar{c}.C$$



$$O = t.h.c.\bar{d}.O$$

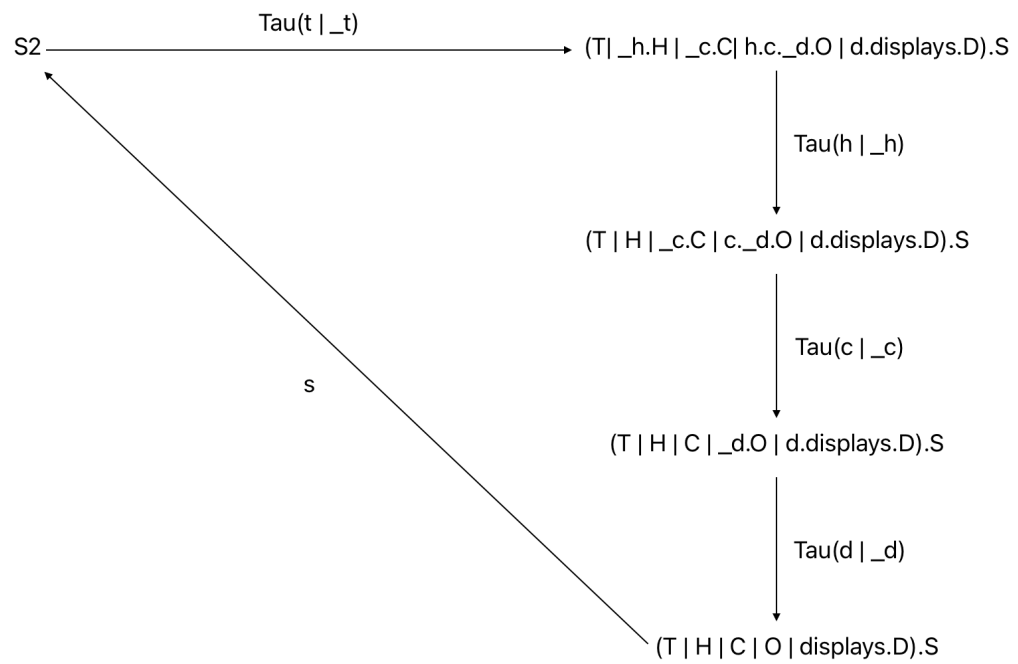
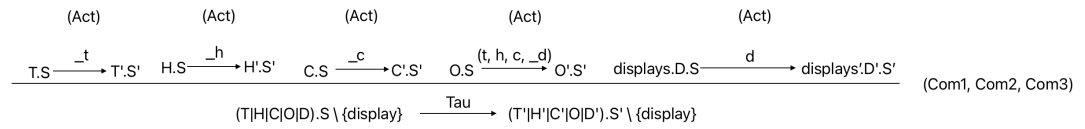


$$D = d.displays.D$$



## 4.2

$$S = (T|H|C|O|D).S \setminus \{\text{display}\}$$



## 4.3

$$H = \overline{h}.H$$

$$T = h \cdot \bar{t} \cdot T$$

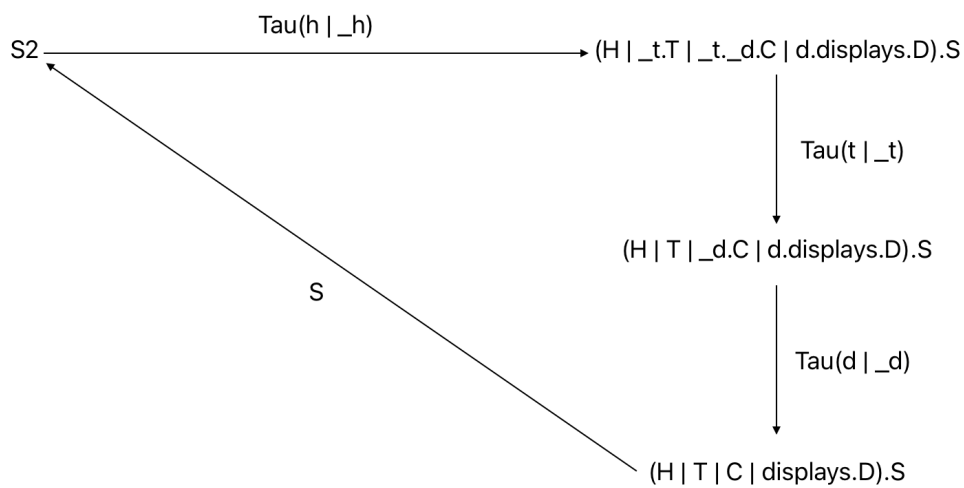
$$C = t.\bar{d}.C$$

$$D = d.\text{display}.D$$

Logo temos,

$$S2 = (T|H|C|D).S2 \setminus \{\text{display}\}$$

$$\begin{array}{c}
\begin{array}{ccccccc}
\text{(Act)} & & \text{(Act)} & & \text{(Act)} & & \text{(Act)} \\
\text{T.S} \xrightarrow{(h, \_t)} \text{T'.S'} & \text{H.S} \xrightarrow{\_h} \text{H'.S'} & \text{C.S} \xrightarrow{(t, \_d)} \text{C'.S'} & \text{displays.D.S} \xrightarrow{d} \text{displays'.D'.S'} & & & \\
\hline
\text{(T|H|C|D).S} \setminus \{\text{display}\} & \xrightarrow{\text{Tau}} & \text{(T'|H'|C'|D').S'} \setminus \{\text{display}\} & & & & 
\end{array}
\end{array}
\quad (\text{Com1, Com2, Com3})$$





## Notas

- Por abreviação nas figuras temos que  $\bar{x} = \_x$ .
- Nas árvores de derivação em 4.1 e 4.2 usei também a regra (Res).
- No sistema de transição em 4.3, na seta S, deveria estar s.