Especificación y Verificación Formal de Sistemas Distribuidos con TLA+

03. Máquinas de estados

Axel Suárez Polo November 3, 2022

BUAP

Contenidos

Modelando un programa de C

Programar 1: Programa en C

Programar 2: Programa en C (revisado)

Modelando un programa de C

Programa en C

¿Cómo modelar el siguiente programa?

```
// Retorna un número entre 0 y 1000
int obtenerNumero();
int i = 0;
int main() {
  i = obtenerNumero();
  i = i + 1;
}
```

Listing 1: Programa en C

El modelo de comportamientos

TLA+ utiliza el modelo de comportamientos.

- La ejecución de un programa es representada por un comportamiento.
- Un comportamiento es una secuencia ordenada de estados, ya sea finita o infinita.
- · Un **estado** es una asignación de valores a variables.
- Un programa es modelado por un conjunto de comportamientos.

El modelo de comportamientos

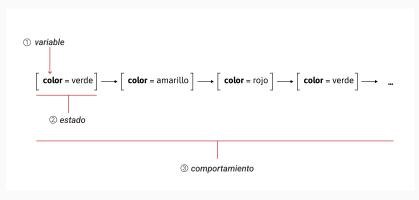


Figure 1: El comportamiento de un semáforo

Pasos para modelar un programa

Para modelar un programa o sistema con TLA+ tenemos que saber 3 cosas:

- · Variables del sistema
- · Estado inicial
- · Relación entre el **estado** actual y el **estado** siguiente

Programa en C

¿Cuáles son las **variables**, **estado inicial** y **relación entre estados** del programa?

```
// Retorna un número entre 0 y 1000
int obtenerNumero();
int i = 0;
int main() {
  i = obtenerNumero();
  i = i + 1;
}
```

Listing 2: Programa en C

Una forma de determinar esto es pensando en los comportamientos del programa.

$$\begin{bmatrix} \mathbf{i} : \mathbf{0} \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \mathbf{i} : \mathbf{10} \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \mathbf{i} : \mathbf{11} \end{bmatrix}$$

Una forma de determinar esto es pensando en los comportamientos del programa.

$$\left[i:0\right] \to \left[i:10\right] \to \left[i:11\right]$$

$$\left[\mathbf{i}:0\right] \to \left[\mathbf{i}:99\right] \to \left[\mathbf{i}:100\right]$$

Figure 2: Posibles comportamientos del programa

Programar 1: Programa en C

El modelo de comportamientos

- · Un comportamiento siempre es lineal.
- El modelo de comportamientos requiere pensar sobre las relaciones entre los estados.
- El conjunto de comportamientos es la especificación del programa.

Tenemos que usar una fórmula lógica para representar la relación entre estados, lo que es imposible con las variables actuales.

$$\begin{bmatrix} i:0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} i:10 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} i:11 \end{bmatrix}$$
$$\begin{bmatrix} i:0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} i:11 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} i:12 \end{bmatrix}$$

Figure 3: Posibles comportamientos del programa

Estado oculto

Los lenguajes de programación convencionales ocultan estado en diversas formas: variables, apuntador de instrucción, pila de llamadas, memoria dinámica, etc.

Listing 3: El programa en C con anotaciones

TLA+ requiere que pensemos en todo el estado de un sistema para la especificación.

$$\begin{bmatrix} \mathbf{i} & : & 0 \\ \mathbf{pc} & : "start" \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \mathbf{i} & : & 10 \\ \mathbf{pc} & : "middle" \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \mathbf{i} & : & 11 \\ \mathbf{pc} & : "end" \end{bmatrix}$$
$$\begin{bmatrix} \mathbf{i} & : & 0 \\ \mathbf{pc} & : "start" \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \mathbf{i} & : & 11 \\ \mathbf{pc} & : "middle" \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \mathbf{i} & : & 12 \\ \mathbf{pc} & : "end" \end{bmatrix}$$

Figure 4: Posibles comportamientos del programa

Programar 2: Programa en C (revisado)