Trabajo práctico N° 1

Marzo 2025

Estudiante Emanuel Nicolás Herrador

Ejercicio 1

La herramienta de LTSA se puede encontrar dentro de la carpeta tools en el repositorio.

Ejercicio 2

El capítulo 1 es el resumen de la clase 1, mientras que el 2 y 3 están en el de la segunda clase.

Ejercicio 3

Meeting

```
MEETING = (hello -> converse -> goodbye -> STOP).
```

Job

```
JOB = (arrive -> work -> leave -> JOB).
```

Movie

Game

Four Tick

Double

```
\label{eq:double_norm} \mbox{DOUBLE (N=3) = (in[i:1..N] -> out[i] -> DOUBLE).}
```

Person

Ejercicio 4

Ejercicio 5

```
BITSTABLE (N=1) = BIT[N],
BIT[i:0..1] = (trigger -> [i] -> BIT[!i]).
```

Ejercicio 6

Ejercicio 7

Ejercicio 8

Ejercicio 9

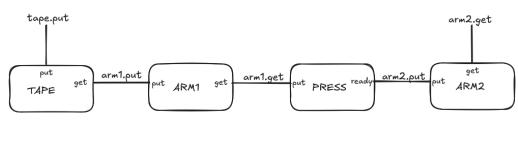
Se comportan de la misma manera porque en la composición se comparte la acción b. Por ello, es allí donde P y Q se sincronizan. Aunque puedan realizar las transiciones en paralelo de a y c, ambos deben hacer b en conjunto (i.e., se establece que a y c deben ser realizadas antes, aunque en cualquier orden, y las dos deben estar hechas para hacer b).

Dado esto, se explica que tengan el mismo comportamiento. También puede verse en LTSA.

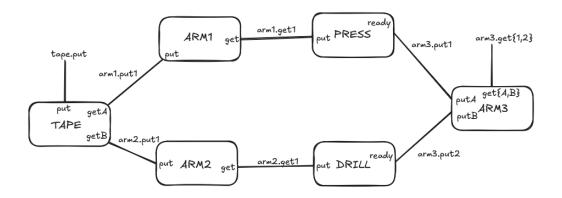
Ejercicio 10

```
const N = 5
range T = 0..N
DIRECTOR = (opening -> closing -> DIRECTOR).
GATE = (open -> GATE_ON),
GATE_ON = (close -> GATE
          |person -> GATE_ON
          ).
CONTROL = (opening -> open_doors -> CONTROL_ON[0]),
CONTROL_ON[i:T] = (when(i < N) arrival -> CONTROL_ON[i + 1]
                  |when(i > 0) exit -> CONTROL_ON[i - 1]
                  |closing -> close_arrivals -> CONTROL_END[i]
                  ),
CONTROL_END[i:T] = (when(i == 0) close_exits -> CONTROL
                  |when(i > 0) exit -> CONTROL_END[i - 1]
                  ).
||MUSEUM = (DIRECTOR || CONTROL || {east, west}:GATE)
          /{open_doors/{east, west}.open,
            arrival/east.person,
            exit/west.person,
            close_arrivals/east.close,
            close_exits/west.close}.
```

Ejercicio 11

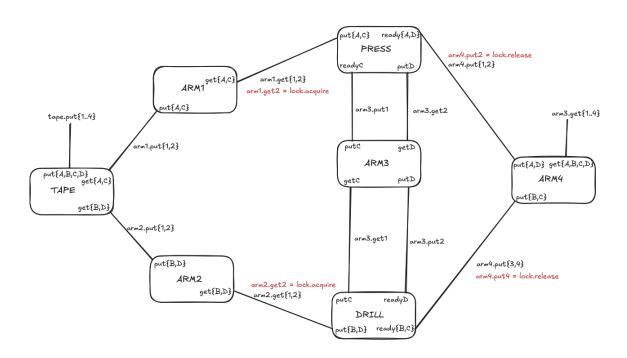


Ejercicio 12



```
/* Buffer with order */
||BUFFER (BN=2, NT=2) = ([1..BN]:BUFF(NT))
                      /{put[obj:1..NT]/[1].put[obj],
                        [i:2..BN].put[obj:1..NT]/[i-1].get[obj],
                        get[obj:1..NT]/[BN].get[obj]}
                      @{put[obj:1..NT], get[obj:1..NT]}.
MACHINE = (put -> action -> ready -> MACHINE).
||CELL = (tape:BUFFER(3, 2) || arm[1..2]:BUFF(1) || arm[3]:BUFF(2)
                          || {press, drill}:MACHINE)
        /{arm[1].put[1]/tape.get[1],
         arm[2].put[1]/tape.get[2],
         arm[1].get[1]/press.put,
         arm[2].get[1]/drill.put,
         arm[3].put[1]/press.ready,
         arm[3].put[2]/drill.ready}.
```

Ejercicio 13



```
/* Buffer with order */
BUFF (NT=2) = (put[obj:1..NT] -> get[obj] -> BUFF).
||BUFFER (BN=2, NT=2) = ([1..BN]:BUFF(NT))
                        /{put[obj:1..NT]/[1].put[obj],
                          [i:2..BN].put[obj:1..NT]/[i-1].get[obj],
                          get[obj:1..NT]/[BN].get[obj]}
                        @{put[obj:1..NT], get[obj:1..NT]}.
LOCK = (acquire -> release -> LOCK).
MACHINE (NT=3) = (put[obj:1..NT] -> action -> ready[obj] -> MACHINE).
||CELL = (tape:BUFFER(3, 4) || arm[1..3]:BUFF(2) || arm[4]:BUFF(4)
                            || {press, drill}:MACHINE(3) || lock:LOCK)
         /{arm[1].put[i:1..2]/tape.get[i*2-1],
           arm[2].put[i:1..2]/tape.get[i*2],
           arm[1].get[i:1..2]/press.put[i],
           arm[2].get[i:1..2]/drill.put[i],
           arm[4].put[i:1..2]/press.ready[i*2-1],
           arm[4].put[i:3..4]/drill.ready[2*i-5],
           arm[3].put[1]/press.ready[2],
           arm[3].put[2]/drill.ready[2],
           arm[3].get[1]/drill.put[3],
           arm[3].get[2]/press.put[3],
           arm[1..2].get[2]/lock.acquire,
           arm[4].put[{[2], [4]}]/lock.release
          }.
```