

申请上海交通大学硕士学位论文

进程重写系统的有限性问题的研究

论文作者 杨 非

学 号 1110339027

指导教师 傅育熙教授

专 业 计算机科学与技术

答辩日期 2014 年 1 月 16 日

Submitted in total fulfilment of the requirements for the degree of Master
in Computer Science

Regularity Problems of Process Rewrite Systems

FEI YANG

Supervisor
Prof. YUXI FU

DEPART OF COMPUTER SCIENCE AND ENGINEERING
SHANGHAI JIAO TONG UNIVERSITY
SHANGHAI, P.R.CHINA

Jan. 16th, 2014

上海交通大学

学位论文原创性声明

本人郑重声明：所呈交的学位论文，是本人在导师的指导下，独立进行研究工作所取得的成果。除文中已经注明引用的内容外，本论文不包含任何其他个人或集体已经发表或撰写过的作品成果。对本文的研究做出重要贡献的个人和集体，均已在文中以明确方式标明。本人完全意识到本声明的法律结果由本人承担。

学位论文作者签名：_____

日 期：_____年 ____月 ____日

上海交通大学 学位论文版权使用授权书

本学位论文作者完全了解学校有关保留、使用学位论文的规定，同意学校保留并向国家有关部门或机构送交论文的复印件和电子版，允许论文被查阅和借阅。本人授权上海交通大学可以将本学位论文的全部或部分内容编入有关数据库进行检索，可以采用影印、缩印或扫描等复制手段保存和汇编本学位论文。

保 密 ☐，在 _____ 年解密后适用本授权书。

本学位论文属于

不保密 ☐。

(请在以上方框内打“√”)

学位论文作者签名：_____

指导教师签名：_____

日 期：_____年 ____月 ____日

日 期：_____年 ____月 ____日

进程重写系统的有限性问题研究

摘 要

上海交通大学是我国历史最悠久的高等学府之一，是教育部直属、教育部与上海市共建的全国重点大学，是国家“七五”、“八五”重点建设和“211工程”、“985工程”的首批建设高校。经过115年的不懈努力，上海交通大学已经成为一所“综合性、研究型、国际化”的国内一流、国际知名大学，并正在向世界一流大学稳步迈进。

十九世纪末，甲午战败，民族危难。中国近代著名实业家、教育家盛宣怀和一批有识之士秉持“自强首在储才，储才必先兴学”的信念，于1896年在上海创办了交通大学的前身——南洋公学。建校伊始，学校即坚持“求实学，务实业”的宗旨，以培养“第一等人才”为教育目标，精勤进取，笃行不倦，在二十世纪二三十年代已成为国内著名的高等学府，被誉为“东方MIT”。抗战时期，广大师生历尽艰难，移转租界，内迁重庆，坚持办学，不少学生投笔从戎，浴血沙场。解放前夕，广大师生积极投身民主革命，学校被誉为“民主堡垒”。

新中国成立初期，为配合国家经济建设的需要，学校调整出相当一部分优势专业、师资设备，支持国内兄弟院校的发展。五十年代中期，学校又响应国家建设大西北的号召，根据国务院决定，部分迁往西安，分为交通大学上海部分和西安部分。1959年3月两部分同时被列为全国重点大学，7月经国务院批准分别独立建制，交通大学上海部分启用“上海交通大学”校名。历经西迁、两地办学、独立办学等变迁，为构建新中国的高等教育体系，促进社会主义建设做出了重要贡献。六七十年代，学校先后归属国防科工委和六机部领导，积极投身国防人才培养和国防科研，为“两弹一星”和国防现代化做出了巨大贡献。

改革开放以来，学校以“敢为天下先”的精神，大胆推进改革：率先组成教授代表团访问美国，率先实行校内管理体制改革，率先接受海外友人巨资捐赠等，有力地推动了学校的教学科研改革。1984年，邓小平同志亲切接见了学校领导和师生代表，对学校的各项改革给予了充分肯定。在国家和上海市

的大力支持下,学校以“上水平、创一流”为目标,以学科建设为龙头,先后恢复和兴建了理科、管理学科、生命学科、法学和人文学科等。1999年,上海农学院并入;2005年,与上海第二医科大学强强合并。至此,学校完成了综合性大学的学科布局。近年来,通过国家“985工程”和“211工程”的建设,学校高层次人才日渐汇聚,科研实力快速提升,实现了向研究型大学的转变。与此同时,学校通过与美国密西根大学等世界一流大学的合作办学,实施国际化战略取得重要突破。1985年开始闵行校区建设,历经20多年,已基本建设成设施完善,环境优美的现代化大学校园,并已完成了办学重心向闵行校区的转移。学校现有徐汇、闵行、法华、七宝和重庆南路(卢湾)5个校区,总占地面积4840亩。通过一系列的改革和建设,学校的各项办学指标大幅度上升,实现了跨越式发展,整体实力显著增强,为建设世界一流大学奠定了坚实的基础。

交通大学始终把人才培养作为办学的根本任务。一百多年来,学校为国家和社会培养了20余万各类优秀人才,包括一批杰出的政治家、科学家、社会活动家、实业家、工程技术专家和医学专家,如江泽民、陆定一、丁关根、汪道涵、钱学森、吴文俊、徐光宪、张光斗、黄炎培、邵力子、李叔同、蔡锷、邹韬奋、陈敏章、王振义、陈竺等。在中国科学院、中国工程院院士中,有200余位交大校友;在国家23位“两弹一星”功臣中,有6位交大校友;在18位国家最高科学技术奖获得者中,有3位来自交大。交大创造了中国近现代发展史上的诸多“第一”:中国最早的内燃机、最早的电机、最早的中文打字机等;新中国第一艘万吨轮、第一艘核潜艇、第一艘气垫船、第一艘水翼艇、自主设计的第一代战斗机、第一枚运载火箭、第一颗人造卫星、第一例心脏二尖瓣分离术、第一例成功移植同种原位肝手术、第一例成功抢救大面积烧伤病人手术等,都凝聚着交大师生和校友的心血智慧。改革开放以来,一批年轻的校友已在世界各地、各行各业崭露头角。

截至2011年12月31日,学校共有24个学院/直属系(另有继续教育学院、技术学院和国际教育学院),19个直属单位,12家附属医院,全日制本科生16802人、研究生24495人(其中博士研究生5059人);有专任教师2979名,其中教授835名;中国科学院院士15名,中国工程院院士20名,中组部“千人计划”49名,“长江学者”95名,国家杰出青年基金获得者80名,国家重点基础研究发展计划(973计划)首席科学家24名,国家重大科学研究计划首席科学家9名,国家基金委创新研究群体6个,教育部创新团队17个。

学校现有本科专业 68 个，涵盖经济学、法学、文学、理学、工学、农学、医学、管理学和艺术等九个学科门类；拥有国家级教学及人才培养基地 7 个，国家级校外实践教育基地 5 个，国家级实验教学示范中心 5 个，上海市实验教学示范中心 4 个；有国家级教学团队 8 个，上海市教学团队 15 个；有国家级教学名师 7 人，上海市教学名师 35 人；有国家级精品课程 46 门，上海市精品课程 117 门；有国家级双语示范课程 7 门；2001、2005 和 2009 年，作为第一完成单位，共获得国家级教学成果 37 项、上海市教学成果 157 项。

关键词： 上海交大 饮水思源 爱国荣校

Regularity Problems of Process Rewrite Systems

ABSTRACT

An imperial edict issued in 1896 by Emperor Guangxu, established Nanyang Public School in Shanghai. The normal school, school of foreign studies, middle school and a high school were established. Sheng Xuanhuai, the person responsible for proposing the idea to the emperor, became the first president and is regarded as the founder of the university.

During the 1930s, the university gained a reputation of nurturing top engineers. After the foundation of People's Republic, some faculties were transferred to other universities. A significant amount of its faculty were sent in 1956, by the national government, to Xi'an to help build up Xi'an Jiao Tong University in western China. Afterwards, the school was officially renamed Shanghai Jiao Tong University.

Since the reform and opening up policy in China, SJTU has taken the lead in management reform of institutions for higher education, regaining its vigor and vitality with an unprecedented momentum of growth. SJTU includes five beautiful campuses, Xuhui, Minhang, Luwan Qibao, and Fahu, taking up an area of about 3,225,833 m². A number of disciplines have been advancing towards the top echelon internationally, and a batch of burgeoning branches of learning have taken an important position domestically.

Today SJTU has 31 schools (departments), 63 undergraduate programs, 250 masters-degree programs, 203 Ph.D. programs, 28 post-doctorate programs, and 11 state key laboratories and national engineering research centers.

SJTU boasts a large number of famous scientists and professors, including 35 academics of the Academy of Sciences and Academy of Engineering, 95 accredited professors and chair professors of the "Cheung Kong Scholars Program" and more than 2,000 professors and associate professors.

Its total enrollment of students amounts to 35,929, of which 1,564 are international

students. There are 16,802 undergraduates, and 17,563 masters and Ph.D. candidates. After more than a century of operation, Jiao Tong University has inherited the old tradition of "high starting points, solid foundation, strict requirements and extensive practice." Students from SJTU have won top prizes in various competitions, including ACM International Collegiate Programming Contest, International Mathematical Contest in Modeling and Electronics Design Contests. Famous alumni include Jiang Zemin, Lu Dingyi, Ding Guangen, Wang Daohan, Qian Xuesen, Wu Wenjun, Zou Taofen, Mao Yisheng, Cai Er, Huang Yanpei, Shao Lizi, Wang An and many more. More than 200 of the academics of the Chinese Academy of Sciences and Chinese Academy of Engineering are alumni of Jiao Tong University.

KEY WORDS: SJTU, master thesis, XeTeX/LaTeX template

目 录

摘要	i
ABSTRACT	v
目录	vii
插图索引	ix
表格索引	xi
主要符号对照表	xiii
第一章 绪论	1
1.1 研究背景	1
1.2 国内外研究现状	2
1.3 主要工作	4
1.4 章节安排	5
第二章 背景知识	7
2.1 进程重写系统 PRS	7
2.1.1 基本定义	7
2.1.2 层次结构	9
2.1.3 PRS 中的模型	10
2.2 互模拟等价关系	11
2.2.1 强互模拟关系	12
2.2.2 考虑内部动作的互模拟关系	13
2.3 无限状态系统验证问题	15

第三章 相关结论和技术	17
3.1 Normed 条件	17
3.2 PRS 上 Regularity 问题现有结论总结	18
3.3 相关技术路线和引理	20
第四章 Totally Normed PA Regularity 的充要条件	23
4.1 PA 模型定义	23
4.2 进程状态的增长	24
4.3 转换关系树	25
4.4 等价条件证明	29
第五章 Totally Normed PA 上多项式时间算法	31
第六章 后续问题研究讨论	33
全文总结	35
参考文献	37
致谢	43
攻读学位期间发表的学术论文目录	45
攻读学位期间参与的项目	47

插图索引

2-1 PRS 层次结构 PRS-Hierarchy	10
2-2 验证问题中的互模拟关系	14

表格索引

3-1 BPA Regularity 问题现有结论	18
3-2 BPP Regularity 问题现有结论	19
3-3 PDA Regularity 问题现有结论	19
3-4 PN Regularity 问题现有结论	19
3-5 PA Regularity 问题现有结论	20

主要符号对照表

ϵ	介电常数
μ	磁导率
ϵ	介电常数
μ	磁导率
ϵ	介电常数
μ	磁导率
ϵ	介电常数
μ	磁导率

第一章 绪论

1.1 研究背景

在计算机科学理论的发展过程中,许多不同的计算模型被相继提出。最初的计算模型所定义的都是串行计算。例如图灵机 (Turing Machine)[1], λ -演算 (λ -Calculus)[2], 递归函数 (Recursive Function)[3] 等。随着并行化计算的发展,理论计算机科学家提出了并行化的计算模型并进行了深入的研究。其中比较有代表性的是由 R.Milner 提出的 Communication Concurrency System (CCS)[4]。该模型利用进程演算的方法对可以实现并发和交互的进程模型进行了刻画。

在这些计算模型的研究中,涉及到一个计算机科学中十分重要的领域:形式化验证 (Formal Verification)。而这些计算模型,大多数都可以描述无限状态系统。对无限状态系统的形式化验证 (Verification on Infinite State Systems),是现今理论计算机科学中的一个热门的研究方向,它包含了一系列具有重要意义的研究课题。这些问题往往可以与可计算理论 (Computability), 计算复杂性理论 (Computational Complexity), 算法 (Algorithm) 等领域中的一些经典问题相联系起来,从而得出许多振奋人心的可计算性或复杂性结论。

为了对这些模型进行验证,我们需要选择合适的等价关系 (Equivalence Relation)。人们最初研究的等价关系是语言等价 (Language Equivalence),然而即使对于上下文无关语言 (Context Free Language),其语言等价也是不可判定的[5]。而不可判定的等价关系从验证角度来说是用处不大的。于是许多基于观测理论 (Observation Theory) 中互模拟 (Bisimulation) 概念的等价关系被提出,最早的是由 Park 提出的强互模拟 (Strong Bisimulation)[6]。随后,为了区别系统中内部动作和外部动作, Milner 引入了 τ 动作表示系统内部的转换,并且定义了弱互模拟 (Weak Bisimulation)[4]。为了更加精细地区分 τ 动作对系统状态的影响, van Glabbeek 和 Weijland 提出了 Branching 互模拟 (Branching Bisimilarity)[7]。这些基于互模拟的等价关系,是研究验证问题的理论基础。

在研究无限状态系统时,系统的模型可以使用进程 (Process) 进行表示。对于各种不同种类的无限状态系统,都可以利用一个统一的进程代数模型进行表示,即进程重写系统 (Process Rewrite System, 简称 PRS)[8]。PRS 是一个具有一

般性的进程模型，它提供不同模型的关于强互模拟的表达能力的层次结构。许多常见的进程代数模型都可以在这个层次结构中找到。

而对于一个具体的模型所描述的系统，确定需要研究的等价关系后，我们所关心的问题主要分 3 类，分别是关于该等价关系的等价性判定 (Equivalence Checking), 与某个给定的有限状态系统的等价性判定 (Finiteness) 和是否存在一个有限状态系统与该系统等价 (Regularity)。这 3 类问题在本质上有着一定的联系，但是在解决的方法和难度上却有着区别。本文将重点对第三类问题，即有限性问题 (Regularity Problem) 进行讨论。

从直观的角度解释，Regularity 问题是给定一个可描述无限状态系统的模型是否可表示为等价的有限系统的判定问题。在某种意义上，它也是等价判定问题和模型检测问题的一个重要条件。另一个振奋人心的事实是，Regularity 性质的成立与否，决定了系统所能到达的不同状态是否是有限的，该条件如果成立，相应的判定问题通常都存在快速解决的算法。

1.2 国内外研究现状

无限状态系统的验证近年来一直是理论计算机科学中的一个十分活跃的研究领域。在这方面最早的可判定性结论是由 Baeten, Bergstra 和 Klop 证明的上下文无关语法关于强互模拟等价的可判定性 [9]。这一结论引发了对于各种不同无限状态系统的等价性判定的研究，许多问题的可判定性和复杂性结论被提出并得到了证明。我们可以找到许多相关的调查研究 [10–13]。

这些研究所涉及到的大多数模型都可以由进程重写系统所产生 [8]，这些研究都极大的提升了我们对于一些经典无限状态系统模型的认识。这个框架下包括了许多我们熟悉的模型，如基本进程代数 (Basic Process Algebra, 简称 BPA)[14]，基本并行进程 (Basic Parallel Process, 简称 BPP)[15]，进程代数 (Process Algebra, 简称 PA)[16]，下推自动机 (Pushdown Automaton, 简称 PDA)[5] 以及 Petri 网 (Petri Net, 简称 PN)[17]。这些模型关于互模拟等价的能力在进程重写系统中产生了一个严格包含关系的层次结构，这种结构使得我们的研究更加具有效率。例如一个模型的复杂性上界结论可以直接隐含其子模型上的结论，而如果对于某个模型中一个问题，我们能在其某个子模型上证明它的复杂性下界，那这个结论在该模型上显然也成立。以上即为本文中的研究所涉及到的模型。

在这个无限状态系统验证的领域中，人们最初的兴趣总是集中在对 **Equivalence Checking** 问题的研究。经过 20 年的发展，关于强互模拟关系的判定研究已经比较成熟。最早的 **BPA** 上的判定性算法是通过进程分解技术实现的 [9, 18]，经过对该技术的改进和对模型的进一步限定，在 **Normed BPA** 和 **Normed BPP** 上，强互模拟都有了多项式时间的判定性算法 [19, 20]，在这里，**Normed** 是对于进程模型的一个限定条件，它规定了模型必须可以到达空进程。同时，对于一般的 **BPA** 和 **BPP**，**2-EXPTIME** 和 **PSPACE** 完全的时间复杂性也分别被证明 [21–23]。对于 **PDA**，强互模拟是可判定的 [24, 25]，同时对 **Normed PA** 强互模拟的判定也被证明是在 **2-NEXPTIME** 的时间复杂度内可判定的 [26]。然而，**PN** 的强互模拟等价性即使在 **Normed** 条件的限定下也是不可判定的 [27]。

但是在实际的系统中，例如在程序分析和数据库系统中，很多系统的转换只能用内部动作来描述，所以更具有实际意义的通常是区分系统内部动作的弱互模拟和 **Branching** 互模拟。许多模型关于带有内部动作的互模拟等价关系判定问题都被证明是不可判定的 [28]。然而，对于 **Branching** 互模拟的判定问题近两年得到了很大的突破。**Normed BPP** 和 **Normed BPA** 上关于 **Branching** 互模拟等价的可判定性分别被证明 [29, 30]。这两个结论是十分令人兴奋的，它们为 **Branching** 互模拟等价的相关研究开辟了新的道路。

Finiteness 的判定是一个和 **Regularity** 相似但是直观上更加容易的问题。因为该问题中有限状态系统是给定的，我们需要做的仅仅是判定它和给定系统是否等价。关于各种互模拟关系的 **Finiteness** 问题通常都有多项式时间复杂度的快速解法。例如 **BPA** 和 **Normed BPP** 中关于弱互模拟和 **Branching** 互模拟的 **finiteness** 都有多项式时间算法 [31, 32]。即使没有多项式时间的算法，关于 **PDA**，**PA** 和 **PN** 关于强互模拟分别是 **PSPACE**[33]，**co-NEXPTIME**[34] 和可判定的 [35]。显然，通常这些问题都比对应的 **Equivalence Checking** 问题有着更好的计算复杂性和可判定性。而 **Regularity** 问题在某种意义上提供了联系这两个问题的一个桥梁：如果某个进程满足 **Regularity** 性质，那么我们就可以用更快速的 **Finiteness** 判定的算法来进行 **Equivalence Checking** 的工作。

在现阶段，关于强互模拟关系的 **Regularity** 问题通常在可判定性上有了不错的结果。在 **BPA** 上关于强互模拟关系的 **Regularity** 问题被证明是 **2-EXPTIME** 的 [21, 36]，而对于 **BPP** 则是 **PSPACE** 完全的 [37]。在 **PDA** 上，现阶段只证明了

Normed 条件下的可判定性, 而且有一个多项式时间的算法 [38]。关于 PA, 也仅在 Normed 条件下有一个多项式时间的算法 [39]。而对于 PN, 我们有 Regularity 的可判定性, 并且在引入内部动作后该问题变为不可判定的 [35]。

在互模拟等价关系引入内部动作之后, 我们现阶段已知的 Regularity 问题的可判定结论就十分有限了。现在唯一具有实际意义的结论就是由 Fu 在 2013 年证明的, 关于 Branching 互模拟, 在 Normed BPA 上 Regularity 问题的可判定性 [30]。

为了简化模型, 有的时候研究的模型可以加上 Totally Normed 条件。在该限定下关于弱互模拟和 Branching 互模拟的问题通常更好的可判定行结论或者算法。Hüttel 最早在 [40] 中引入了该限定, 并证明了 Totally Normed BPP 的 Branching 互模拟的可判定性。Chen 也在这一限定条件下证明了 Totally Normed BPA 和 Totally Normed BPP 关于弱互模拟的可判定性 [41, 42]。

1.3 主要工作

本文主要针对关于引入内部动作的互模拟等级关系的 Regularity 问题进行了讨论。主要贡献可以分为一下几个方面:

1. 总结了 PRS 上 Regularity 问题的现有结论, 给出了一些解决 Regularity 问题所用到的技术和引理。并且直接得出了一些有用的推论。
2. 对 Totally Normed PA 关于弱互模拟和 Branching 互模拟关系的 Regularity 问题给出了一个多项式时间算法。证明了该算法的正确性, 并做了复杂度分析。该算法的时间复杂度是 $\mathcal{O}(n^3 + mn)$ 的, 其中 m 和 n 都是和输入模型相关的参数。该算法对 PA 的子模型 BPA 和 BPP 也成立。
3. 对 Normed BPP 关于 Branching 互模拟关系以及 Totally Normed PN 关于弱互模拟和 Branching 互模拟关系的 Regularity 问题进行了讨论, 并为今后的进一步工作提供了一定的思路。

本文的工作讨论的问题是属于无限状态系统验证领域中的一部分工作, 和该领域中很多经典的问题都有交叉。在得到了关于 Totally Normed PA 上不错结论的同时, 也提出了对后续问题的解决十分具有启发意义的思路。

1.4 章节安排

在本文的第二章中，将具体介绍本文讨论的问题所涉及到的进程重写系统中的各种模型以及所用到的各种互模拟等价关系；第三章中，将会介绍 **Regularity** 问题一些已有的结论和解决 **Regularity** 问题所需要用到的技术和一些引理，以及直接得到的推论；第四章中，将会给出 **Totally Normed PA** 关于弱互模拟和 **Branching** 互模拟的一个等价条件；第五章中，将会给出该问题的多项式时间算法，并做计算复杂性分析；第六章中，将对后续准备解决的问题决进行一些讨论；最后，将对全文的工作进行总结。

第二章 背景知识

在这一部分，我们首先介绍一下研究 PRS 上 Regularity 问题的背景知识。包括相关的模型和一些有趣的互模拟等价关系，以及研究无限状态系统验证的几个基本问题和目标。

2.1 进程重写系统 PRS

2.1.1 基本定义

进程重写系统 (PRS) 是一个可以用来刻画进程模型语义的一般系统，这一部分我们会给出关于进程重写系统的一些基本定义。[8]

在此之前，我们可以分析一个进程代数中的例子 [4]，以下定义了一个计数器 (Counter Machine) 的需求 (Specification)。

$$\begin{aligned} C_0 &= \text{zero}.C_0 + \text{inc}.C_1, \\ C_{i+1} &= \text{dec}.C_i + \text{inc}.C_{i+2}, \text{ where } i \geq 0. \end{aligned}$$

下面是 Busi, Gabbrielli 和 Zavattaro 给出的实现 (Implementation)[43]:

$$\begin{aligned} \text{Counter} &= \text{zero}.\text{Counter} + \text{inc}.(d)(O \mid d.\text{Counter}), \\ O &= \text{dec}.\bar{d} + \text{inc}.(e)(E \mid e.O), \\ E &= \text{dec}.\bar{e} + \text{inc}.(d)(O \mid d.E). \end{aligned}$$

用 BPA 来编码 (Programming) 就是:

$$Z \xrightarrow{\text{inc}} XZ, \quad Z \xrightarrow{\text{zero}} Z, \quad X \xrightarrow{\text{inc}} XX, \quad X \xrightarrow{\text{dec}} \epsilon.$$

通过这个例子，我们可以直观的看出 PRS 中的 BPA 模型可以编码一个计数器。当然我们也可以通过更加复杂的编码来实现更加复杂工作的验证。我们下面给出 PRS 语法的定义和语义的规则。

定义 2.1 (进程项 Process Term). 令 $Act = \{a, b, \dots\}$ 是一个原子动作 (Atomic Actions) 的集合; $Const = \{\epsilon\} \cup \{X, Y, Z, \dots\}$ 是一个进程常量 (Process Constants) 的集合。 $S = \{\alpha_1, \alpha_2, \dots\}$ 被称为进程项 (Process Terms) 的集合, 它被用来刻画系统的状态, 可以由一下的 BNF 产生:

$$\alpha ::= \epsilon \mid X \mid \alpha_1.\alpha_2 \mid \alpha_1 \mid \alpha_2$$

其中

- ϵ 被称为空进程 (Empty Process);
- $\alpha_1.\alpha_2$ 是一个串行 (Sequential) 进程;
- $\alpha_1 \mid \alpha_2$ 是一个并行 (Parallel) 进程。

我们这里用小写希腊字母 $\alpha, \beta, \gamma, \dots$ 来表示进程项。

有了进程项的定义, 对于一个进程演算系统, 就定义它的操作语义 (Operational Semantics)。这里, 我们使用标号迁移系统 (Labeled Transition System 简称 LTS) 来定义 PRS 中的模型所遵循的语义规则。

定义 2.2 (标号迁移系统 LTS). 一个标号迁移系统 (LTS) 是一个五元组 $(S, Act, \longrightarrow, \alpha_0, F)$, 其中

- S 是一个状态 (States) 的有限集合,
- Act 是一个标号 (Labels) 的有限集合,
- $\longrightarrow \subseteq S \times Act \times S$ 是一个转换关系 (Transition Relation),
- $\alpha_0 \in S$ 是一个给定的初始状态 (Start State),
- $F \subseteq S$ 是一个终结状态 (Final States) 的有限集合, 这意味着对于任何 $\alpha \in F$ 不存在 $a \in Act$ 和 $\beta \in S$ 使得 $\alpha \xrightarrow{a} \beta$ 。

我们通常将 $(\alpha, a, \beta) \in \longrightarrow$ 记做 $\alpha \xrightarrow{a} \beta$ 。

接下来就可以利用语义推导规则 (*Inference Rules*) 来得到 PRS 模型的操作语义。LTS 所定义的语义转换关系是由形如 $\alpha \xrightarrow{a} \beta$ 的规则所构成的有限集合 Δ 所生成的。对于任意 $a \in Act$ ，语义迁移关系 \xrightarrow{a} 是从以下的语义推导规则构造的最小的转换关系：

$$\frac{\alpha \xrightarrow{a} \beta \in \Delta}{\alpha \xrightarrow{a} \beta} \quad \frac{\alpha \xrightarrow{a} \alpha'}{\alpha.\beta \xrightarrow{a} \alpha'.\beta}$$

$$\frac{\alpha \xrightarrow{a} \alpha'}{\alpha | \beta \xrightarrow{a} \alpha' | \beta} \quad \frac{\beta \xrightarrow{a} \beta'}{\alpha | \beta \xrightarrow{a} \alpha | \beta'}$$

2.1.2 层次结构

PRS 利用对语义规则中进程项类型的分类，分成了几个子模型。这些子模型大多可以和一些常用的进程模型所对应，它们之间有着一个关于互模拟关系表达能力包含关系的层次结构。这里我们首先根据连结符，将进程项分为四类：

1. **1**: 仅仅由单个 (*Single*) 进程常量构成的项，形如 X 。
2. **S**: 单个进程常量或者串行连结 (*Sequential Composition*) 的进程常量构成的项，形如 $X.Y.Z$ 。
3. **P**: 单个进程常量或者并行连结 (*Parallel Composition*) 的进程常量构成的项，形如 $X | Y | Z$ 。
4. **G**: 由任意 (*General*) 串行或者并行连结的进程常量构成的项，如 $(X.(Y | Z)) | W$ 。

下面我们将给出 PRS 的严格定义：

定义 2.3 (进程重写系统 PRS). 令 $\Xi, \Pi \in \{\mathbf{1}, \mathbf{S}, \mathbf{P}, \mathbf{G}\}$. 一个 (Ξ, Π) -PRS 是一个满足如下条件的规则集合 Δ ：对于每条规则 $\alpha \xrightarrow{a} \beta \in \Delta$ 有

- $\alpha \in \Xi \setminus \{\epsilon\}$,
- $\beta \in \Pi$,
- 系统的初始状态由一个进程项 $\alpha_0 \in \Xi$ 给定。

一个 (\mathbf{G}, \mathbf{G}) -PRS 即为一个一般的 PRS。

不失一般性，本文假定一个 PRS 系统的初始状态 α_0 均为一个单独常量进程项。

分类了 PRS 中各种模型之后，我们可以得到图2-1中的层次结构 (*Hierarchy*)。接下来，将介绍本文研究中所涉及到的一些子模型。

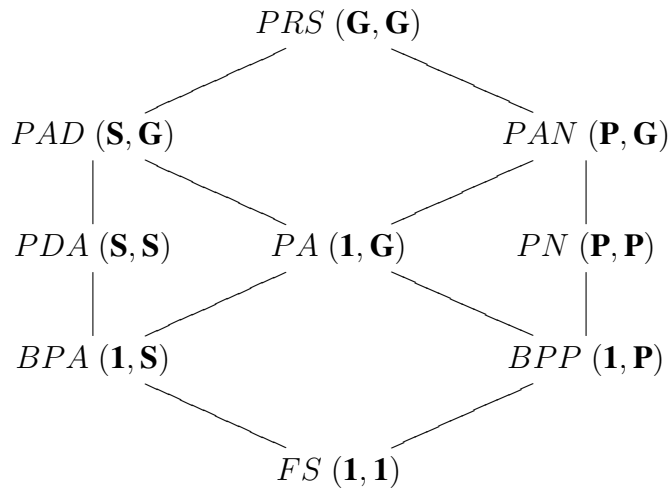


图 2-1 PRS 层次结构 PRS-Hierarchy

2.1.3 PRS 中的模型

本小节中将按照 PRS 层次结构中自地向上的顺序依次介绍几个模型。

1. $(\mathbf{1}, \mathbf{1})$ -PRS: 有限状态自动机 (*Finite State Automaton* 简称 *FS*)，也称作正则进程 (*Regular Process*)，产生的语言为正则语言 (*Regular Language*)。
2. $(\mathbf{1}, \mathbf{S})$ -PRS: 基本进程代数 (*Basic Process Algebra* 简称 *BPA*)，和上下文无关语法 (*Context-free Grammar*) 等价。
3. (\mathbf{S}, \mathbf{S}) -PRS: 被证明和下推自动机 (*Pushdown Automaton* 简称 *PDA*) 等价，*BPA* 是它的子模型，该模型也是程序分析领域中一个重要模型。以上两种为只允许串行连结符的进程模型。

4. **(1, P)-PRS**: 基本并行进程 (*Basic Parallel Process* 简称 *BPP*), 和可交换的上下文无关语法 (*Commutative Context-free Grammar*) 等价。这里进程项虽然是用并行连结符连结的, 但是并不允许进程间的交互操作。
5. **(P, P)-PRS**: 和 *Petri* 网 (*Petri Net* 简称 *PN*) 等价, *BPP* 是它的子模型, 该模型在验证领域有着广泛的应用。以上两种为仅允许并行连结符的进程模型。
6. **(1, G)-PRS**: 进程代数 (*Process Algebra* 简称 *PA*), 该模型同时允许两种连结符在进程项中出现, *BPA* 和 *BPP* 都是它的子模型。在本文中着重对其 *Regularity* 问题进行研究, 所得的可判定性结论和算法对 *BPA* 和 *BPP* 都是适用的。
7. 对于 *PRS* 中的其它几种模型, 由于其模型复杂性比较高, 且等价性通常被证明是不可判定的。所以现阶段仅仅对其可达性 (*Reachability*) 进行了研究, 这里由于篇幅所限, 就不加以深入讨论了。

在本文中余下的部分, 为了方便表示, 如果不加说明, 都将使用简称来代替相应的模型。

2.2 互模拟等价关系

在使用形式化方法进行无限状态系统验证问题的研究中, 一个十分基本的问题就是对等价关系 (*Equivalence Relation*) 的选取。等价关系是可以用来刻画两个系统的相等性的关系。一个合适的等价关系应该关于人们对系统的要求是可靠 (*Sound*) 且完备 (*Complete*) 的, 这两条性质是模型对等价关系正确性的基本要求。除此以外, 等价关系的在计算上的可判定性也在其选择中扮演了重要角色。我们知道, 尽管同构 (*Isomorphism*) 或者语言等价 (*Language Equivalence*) 都是十分直观的等价关系。但是同构并不能包含我们所需要的所有互相等价的进程对, 即不满足完备性, 另一方面, 它在计算复杂性上也是 *NP* 完全的; 而语言等价虽然是很严格的等价关系, 但是它是不可判定的 [5]。

一个看似不错的选择是语义等价 (*Semantic Equivalence*), van Glabbeek 在 [44] 对语义等价进行了详细的总结, 互模拟等价 (*Bisimulation Equivalence*) 是语义等价的一种。在观测理论中, 人们通常利用互模拟的概念来定义等价关系,

互模拟等价关系所关心的是从观测者的角度是否能区分进程间的不同。我们选择它进行研究，还因为互模拟等价关系的判定在计算上通常都有更好的可行性 (*Feasibility*)，同时它也找到一个十分美妙的博弈论 (*Game Theoretical*) 的刻画。这些良好的性质都为我们的理论研究和实际应用提供了方法上的启发和方向上的引导。

2.2.1 强互模拟关系

最初的互模拟等价关系是由 Park 提出的强互模拟 (*Strong Bisimilarity*) 关系 [6]。强互模拟关系是一个通过归纳法进行定义的关系，在博弈论的角度，它假设有一个防守者 (*Duplicator*) 和一个破坏者 (*Spoiler*)，是否能在有限轮的游戏区分出两个进程的不同。

下面给出强互模拟关系的定义：

定义 2.4 (强互模拟关系 *Strong Bisimilarity*). 一个关于标号迁移系统中状态的二元关系 \mathcal{R} 是一个强互模拟关系 (*Strong Bisimulation*) 当且仅当对任意 $(\alpha, \beta) \in \mathcal{R}$ ，我们有：

- 如果 $\alpha \xrightarrow{a} \alpha'$ 那么存在 β' ，使得 $\beta \xrightarrow{a} \beta'$ ，且有 $(\alpha', \beta') \in \mathcal{R}$ 。
- 如果 $\beta \xrightarrow{a} \beta'$ 那么存在 α' ，使得 $\alpha \xrightarrow{a} \alpha'$ ，且有 $(\alpha', \beta') \in \mathcal{R}$ 。

如果对于某些强互模拟关系 \mathcal{R} ，我们有 $(\alpha, \beta) \in \mathcal{R}$ ，那么称 α 和 β 是强互模拟等价 (*Strong Bisimulation Equivalent*) 的或强互模拟 (*Strong Bisimilar*) 的，记做 $\alpha \sim \beta$ 。

$\sim = \bigcup \{ \mathcal{R} : \mathcal{R} \text{ 是一个强互模拟关系} \}$ ，是最大的强互模拟关系 (*Strong Bisimilarity*)。

在小节 1.2 中，我们提到了强互模拟关系验证的相关问题通常有着不错的可判定性或者算法复杂性结论。在观测理论中，由于强互模拟关系的简洁性，也是人们在最初的研究中最感兴趣的等价关系。不过我们注意到，在强互模拟关系的定义中，我们并不考虑系统中的动作是否能被外界观测到。从某种意义上来说，强互模拟关系有点太“强”了，因为每一个动作都会被用来区分进程的等价性，即使这个动作是外界观测不到的甚至是不改变系统状态的。

2.2.2 考虑内部动作的互模拟关系

基于上一节定义的强互模拟关系, 为了更精确的刻画进程间的等价, Milner 在等价关系的定义中引入了系统内部动作 (*Silent Actions*), 定义了弱互模拟关系 (*Weak Bisimilarity*)[4]。它忽略了系统内部动作对观测的影响, 使得等价关系的对进程间的区分更“弱”了。而 van Glabbeek 和 Weijland 为了更精确地区分系统内部动作对系统状态的影响, 定义了 *Branching* 互模拟关系 (*Branching Bisimilarity*)[7]。它仅仅忽略了不影响系统状态的内部动作, 是一个更加精确和合理的等价关系。

为了给出这两种等价关系的形式化定义, 我们做如下规定:

- 我们用符号 τ 来表示所有系统内部动作, 令 $Act = \{a, b, c, \dots\} \cup \{\tau\}$ 。 ℓ 属于 Act , ℓ^* 属于 Act^* 。
- 我们用 \Longrightarrow 来表示 τ 的自反传递闭包 (*Reflexive Transitive Closure*)。 $\xRightarrow{\hat{\ell}}$ 用来表示 $\Longrightarrow \xrightarrow{\ell} \Longrightarrow$, 如果 $\ell \neq \tau$, 否则表示 \Longrightarrow 。

接下来给出弱互模拟和 *Branching* 互模拟的定义:

定义 2.5 (弱互模拟关系 *Weak Bisimilarity*). 一个关于标号迁移系统中状态的二元关系 \mathcal{R} 是一个弱互模拟关系 (*Weak Bisimulation*) 当且仅当对任意 $(\alpha, \beta) \in \mathcal{R}$, 我们有:

- 如果 $\alpha \xrightarrow{a} \alpha'$, 那么存在 β' , 使得 $\beta \xRightarrow{\hat{a}} \beta'$, 且有 $(\alpha', \beta') \in \mathcal{R}$ 。
- 如果 $\beta \xrightarrow{a} \beta'$, 那么存在 α' , 使得 $\alpha \xRightarrow{\hat{a}} \alpha'$, 且有 $(\alpha', \beta') \in \mathcal{R}$ 。

最大的弱互模拟关系 (*Weak Bisimilarity*) 记做 \approx 。

定义 2.6 (*Branching* 互模拟关系 *Branching Bisimilarity*). 一个关于标号迁移系统中状态的二元关系 \mathcal{R} 是一个 *Branching* 互模拟关系 (*Branching Bisimulation*) 当且仅当对任意 $(\alpha, \beta) \in \mathcal{R}$, 我们有:

- 如果 $\alpha \xrightarrow{a} \alpha'$, 那么以下两个命题之一成立:
 - $a = \tau$, 且 $(\alpha', \beta) \in \mathcal{R}$;

- 存在 β'' , 使得 $\beta \Longrightarrow \beta''$, 满足 $(\alpha, \beta'') \in \mathcal{R}$, 且存在 β' , 有 $\beta'' \xrightarrow{a} \beta'$, 满足 $(\alpha', \beta') \in \mathcal{R}$ 。
- 如果 $\beta \xrightarrow{a} \beta'$, 那么以下两个命题之一成立:
 - $a = \tau$, 且 $(\alpha, \beta') \in \mathcal{R}$;
 - 存在 α'' , 使得 $\alpha \Longrightarrow \alpha''$, 满足 $(\alpha'', \beta) \in \mathcal{R}$, 且存在 α' , 有 $\alpha'' \xrightarrow{a} \alpha'$, 满足 $(\alpha', \beta') \in \mathcal{R}$ 。

最大的 **Branching** 互模拟关系 (**Branching Bisimilarity**) 记做 \simeq 。

可以看出, 弱互模拟在模拟的过程中忽略了所有内部动作对观测造成的影响, 要求相对“宽松”。而 **Branching** 互模拟从某种意义上来说更加精确地分析了不同内部动作的区别, 系统在模拟的过程中可以先经过一系列不改变状态的内部动作, 然后进行模拟。这种 **Branching** 互模拟关系在模拟路径上除最后一步都需要满足不改变系统状态, 更加符合实际应用中我们遇到的系统, 例如程序优化的过程中, 我们也仅能忽略不改变程序状态的内部语句, 而不能忽略会对程序结果造成影响的语句。

下面给出一个例子, 以说明 **Branching** 互模拟与强互模拟在验证问题中的应用场景, 如图2-2

$$\begin{array}{ccc}
 Spec1 & \sim & Spec2 \\
 \simeq \downarrow & & \downarrow \simeq \\
 Prog1 & \simeq & Prog2
 \end{array}$$

图 2-2 验证问题中的互模拟关系

- \sim 被用来验证两个需求 (*Specifications*) 是否等价。
- \simeq 被用来验证一个程序 (*Program*) 是否是某个需求的正确实现 (*Implementation*)。
- \simeq 被用来验证两个程序 (*Programs*) 是否等价。

在为等价关系的刻画带来精确性的同时，引入内部动作也会增加相应的验证问题的难度，但是如果要是使得形式化验证的理论真正能应用在实际的系统中，对内部动作的考虑是不可避免的。

2.3 无限状态系统验证问题

本节将给出无限状态系统验证问题的严格定义，我们进行这方面研究的目标。

定义 2.7 (问题定义). 这里我们给出 3 类问题的严格定义

- *Equivalence Checking* \cong
输入：两个进程 α, β ，一个等价关系 \cong
问题： $\alpha \cong \beta$?
- *Finiteness* \cong_{FS}
输入：一个进程 α ，一个 FS γ ，一个等价关系 \cong
问题： $\alpha \cong \gamma$?
- *Regularity* \cong_{REG}
输入：一个进程 α ，一个等价关系 \cong
问题：是否存在 FS γ ，满足 $\alpha \cong \gamma$?

举几个在实际应用中的例子，*Equivalence Checking* 解决的是一个实现 (Implementation) 是否能满足需求 (Specification)，因为往往这两者都是由某种无限状态系统表示的；而 *Finiteness* 解决了一个硬件系统 (Hardware Design) 是否满足需求，因为硬件系统都是有限的。而 *Regularity* 则解决了需求到底能不能被硬件系统实现。

通过第一章中的介绍，我们知道这 3 类问题是有着紧密的内部联系的。而 *Regularity* 问题也是联系另外两类问题的一个桥梁。如果能有效地判定一个进程的 *Regularity* 性质，那么往往能根据 *Finiteness* 问题的已有结论，得到更快速的 *Equivalence Checking* 算法。

本章最后我们将介绍一下我们研究等价验证问题的目标，给定一个问题，我们希望能证明

可判定性 (Decidable)?

- 可判定，那么我们寻找它的相关算法 (Algorithm)，证明其计算复杂性 (Complexity) 的上界 (Upper Bound) 和下界 (Lower Bound)。
- 不可判定，那么我们探究其不可判定的难度。

我们对于这些问题，在可计算性和算法复杂性上总是希望能得到完备 (Completeness) 的结论。

第三章 相关结论和技术

为了能更好的研究 PRS 上的 Regularity 问题, 本章中我们首先将引入一个无限状态系统验证问题中常常用到的重要限定条件, Normed 进程, 同时我们会对该限定做进一步的规定, 并给出 Totally Normed 进程。之后我们将介绍 PRS 上 Regularity 问题现阶段我们已知的结论, 并进行归纳和总结, 并得到一些推论。最后将介绍一些 PRS 上证明 Regularity 问题所用到的一些技术和引理。

3.1 Normed 条件

在无限状态系统验证问题中, 我们常常要对所研究的模型做一些合理的限定, 以便使该模型满足一些我们所需要的性质, 从而可以得到更好的可判定行或者算法复杂性的结论。从研究语言理论的角度出发, 我们经常要求模型是 Normed。从直观上来说, 一个 Normed 进程可以通过有限步转换到达一个 ϵ 进程。如果做进一步限定, Totally Normed 进程则不仅要满足 Normed 性质, 而且到达 ϵ 进程至少要经过一个可见动作。(Totally) Normed 进程的定义为:

定义 3.1 ((Totally) Normed 进程 (Totally)Normed Process). 一个进程项 α 的 Norm, 记做 $\|\alpha\|$, 表示从 α 能达到 ϵ 的转换序列的最短长度, 如果考虑弱互模拟, 则不考虑 τ 动作。

我们称一个进程项 α 是 Normed, 如果满足 $0 \leq \|\alpha\| < \infty$, 称它是 Totally Normed, 如果满足 $0 < \|\alpha\| < \infty$ 。一个 Normed PRS 进程 Δ 中所有的进程变量均是 Normed。类似的, 一个 Totally Normed PRS 进程 Δ 中所有的进程变量均是 Totally Normed。

Normed 条件规定了一个进程只能做有限个减少 Norm 的动作, 满足该条件的进程往往会满足一些美妙的分解性质。而 Totally Normed 条件则进一步限定了进程做 τ 动作的限制, 没有进程项能只做 τ 动作就变空。Totally Normed 限定也是十分合理的, 在现实系统中通常也不需要定义, 或者通过一些技巧来规避那种“悄无声息”就消失的进程。这些限定在研究考虑内部动作的互模拟关系的验证问题时, 发挥了很大的作用。

为了表达的简洁性，我们在相关模型前加上 **n** 和 **tn** 分别作为 **Normed** 和 **Totally Normed** 的简称。例如 **Normed BPA** 简称为 **nBPA**，而 **Totally Normed PA** 简称为 **tnPA**。

3.2 PRS 上 Regularity 问题现有结论总结

本节将根据不同的 PRS 子模型，分别总结其现有的关于强互模拟，弱互模拟和 **Branching** 互模拟的 **Regularity** 问题的结论，并根据问题的相似性，直接给出一些推论。根据定义 2.7 中给出的记号，我们将三类问题分别及做 \sim_{REG} , \approx_{REG} 和 \simeq_{REG} 。

表 3-1 为 **BPA** 上的结论总结，表中如果出现两行则分别表示该问题已知的复杂度上界和下界。“?” 表示该问题还未被解决。

	BPA	nBPA
\sim_{REG}	Decidable [21, 36] PSPACE-hard [45]	NL-complete [45][39]
\approx_{REG}	? EXPTIME-hard [46]	Decidable [30]
\simeq_{REG}	? EXPTIME-hard [46]	? NP-hard [47, 48]

表 3-1 BPA Regularity 问题现有结论

其中由 **Fu** 证明的 **nBPA** 上 \simeq_{REG} 问题的可判定行结论是现在唯一已知的考虑系统内部动作的互模拟等价关系的 **Regularity** 问题结论。

表 3-2 总结了 **BPP** 上的已知结论

在 **BPP** 上，我们已经有了 \sim_{REG} 的 **PSPACE** 完全性结论。这里利用到了一种在 **BPP** 中常用的 **DD-Function** 的技术，来对 **BPP** 的等价类进行划分，但是，对 \approx 和 \simeq ，**DD-Function** 并不适用，所以我们还需要寻找其他技术来证明其可判定行。

表 3-3 为 **PDA** 上的现有结论

	BPP	nBPP
\sim	PSPACE-complete [37, 49, 50]	NL [39] NL-hard [50]
\simeq	?	?
\approx	? PSPACE-hard [47]	? PSPACE-hard [47]

表 3-2 BPP Regularity 问题现有结论

	PDA	nPDA
\sim	? EXPTIME-hard [33, 45]	P [38] NL-hard [45]
\simeq	?	?
\approx	? EXPTIME-hard [33, 45]	? EXPTIME-hard [33, 45]

表 3-3 PDA Regularity 问题现有结论

在 PDA 上, 我们似乎还没有找到一些好的方法来处理 Regularity 问题, 即使对 \sim_{REG} 。

表3-4总结了 PN 上的现有结论

	PN	nPN
\sim	Decidable [49] PSPACE-hard [50]	EXPSAPCE [51] EXPSPACE-hard [52]
\simeq	Undecidable*	?
\approx	Undecidable [49] EXPSPACE-hard [52]	? EXPSPACE-hard [52]

表 3-4 PN Regularity 问题现有结论

这里我们注意 * 所标的结论, 即 PN 上 \simeq_{REG} 的不可判定性并未直接在引用论文中出现, 而是本文作者经过与合作者的严格论证, 将 \approx_{REG} 不可判定性

的证明技术，应用到 \simeq_{REG} 上，得出的一个引文 [49] 的推论。

推论 3.1 ($PN \simeq_{REG}$ 的不可判定性). PN 的 \simeq_{REG} 问题是不可判定 (*Undecidable*) 的。

最后表3-5将总结 PA 上的相关结论，因为我们将要研究的问题是 tnPA 上的，所以这里同时还总结了 tnPA 上的结论

	PA	nPA	tnPA
\sim_{reg}	? PSPACE-hard [50]	NL [39] NL-hard [50]	NL [39] NL-hard [50]
\simeq_{reg}	? EXIPTIME-hard [46]	? PSPACE-hard [47]	P* NL-hard [50]
\approx_{reg}	? EXPTIME-hard [46]	? PSPACE-hard [47]	P* NL-hard [50]

表 3-5 PA Regularity 问题现有结论

其中 * 所标的两个多项式时间判定算法为本文的主要结论，该结论同样适用于 PA 的子模型 tnBPA 和 tnBPP。

3.3 相关技术路线和引理

本节中，我们将对 PRS 下 Regularity 问题证明的技术路线进行讨论，并给出一些一般性的引理。

我们通常用 (α, Δ) 来表示初始状态为 α ，转换规则集合为 Δ 的某个 PRS 进程。

Regularity 问题是在一个可以表示无限状态的系统中，探究它的有限状态的性质。从进程进行转换的角度出发，我们可以给出一个进程不满足 Regularity 性质的等价条件。我们需要寻找一个进程无限长的动作序列。

引理 3.2 (*Infinite $\not\equiv$ Path*). 一个进程系统 (α, Δ) ，关于等价关系 \cong 不是 *Regular* 的，当且仅当存在一个无限长的动作序列

$$\alpha \xrightarrow{a_0} \alpha_1 \xrightarrow{a_1} \alpha_2 \xrightarrow{a_2} \dots$$

满足对任意 $i \neq j$, 有 $\alpha_i \not\equiv \alpha_j$ 。

证明. 我们分别证明充分性和必要性:

- \Rightarrow 假设 (α, Δ) 不是 \cong_{REG} 的, 那么我们将所有从 α 出发的动作序列看成一棵以 α 为根的树 (Tree)。由于所有转换规则构成一个有限集合, 所以这个图也是有限分枝的 (Finite Branching)。由假设, (α, Δ) 不是 \cong_{REG} 的, 所以这颗树上有无限个互补关于 \cong 等价的不同的状态。那么, 就一定存在一条满足条件的无限长的序列。否则, 这样的路径就会变成一个环, 由于该树只有有限分枝, 就不存在无限的关于 \cong 互不相同的状态了。这样就证明了该序列一定存在。
- \Leftarrow 存在这样的无限长动作序列, 则 (α, Δ) 满足 Regularity 的定义。

□

相对于特定的互模拟等价 \cong 的判定, 一个更容易的任务是判定两个进程项在表示上是否完全相同 (Lexically Equivalent)。即两个进程是否是完全相同的表达式。我们用 \equiv 来表示。我们下面给出一个 $\not\equiv_{REG}$ 的必要条件。

引理 3.3 (Infinite \neq Path). 一个进程系统 (α, Δ) , 关于等价关系 \cong 不是 Regular 的, 那么存在一个无限长的动作序列

$$\alpha \xrightarrow{a_0} \alpha_1 \xrightarrow{a_1} \alpha_2 \xrightarrow{a_2} \dots$$

满足对任意 $i \neq j$, 有 $\alpha_i \not\equiv \alpha_j$ 。

证明. 和引理3.2证明类似, 与之同理, 我们考虑以 α 为根的一棵转换动作的树。如引理3.2中的无限长路径一定存在, 而 $\not\equiv$ 则一定有 \neq 。证毕。 □

关于 Normed 进程, 我们显然有 Norm 不相等的进程是不互模拟等价的。这样我们就有了一个关于 Normed 进程的 Regularity 问题的充分条件。

引理 3.4 (Infinite Norm Increasing Path). 一个进程系统 (α, Δ) , 如果存在一个无限长的动作序列

$$\alpha \xrightarrow{a_0} \alpha_1 \xrightarrow{a_1} \alpha_2 \xrightarrow{a_2} \dots$$

满足对任意 i , 存在 j , 有 $\|\alpha_i\| < \|\alpha_j\|$ 。那么该进程系统不是 Regular 的。

证明. 如果存在这样的动作序列, 那么 (α, Δ) 显然满足不是 **Regular** 的定义。□

另一个重要的引理是, 如果一个进程系统 (α, Δ) 的某个等价关系 \cong 或 \cong_{FS} 是可判定的 (*Decidable*), 那么相应的 \cong_{REG} 是半可判定 (*Semi-Decidable*) 的。这是一个对于 **Regularity** 问题十分重要的结论, 因为这样在很多情况下, 我们就只需要再去证明另一半问题 $\not\cong_{REG}$ 的半可判定性了。

引理 3.5 (Semi-Decidability). 若 (α, Δ) 的 \cong 或者 \cong_{FS} 是可判定的 (*Decidable*), 那么 \cong_{REG} 是半可判定的 (*Semi-Decidable*)。

证明. 考虑以下过程, 我们通过对有限状态系统 **FS** 的某种编码, 可以有效地枚举 (**Enumerate**) 其中的进程 (γ, Δ') 。接着我们利用 \cong 或者 \cong_{FS} 的相应算法判定其是否与 (α, Δ) 等价。如果等价, 则该过程终止, 该进程系统满足 **Regularity** 性质, 否则继续重复枚举过程。该过程即是一个 \cong_{REG} 的半可判定算法。□

而对于另一半问题 $\not\cong_{REG}$ 的研究, 由于我们不可能直接去验证路径的无限长度这样的性质, 所以我们只能去寻找一些进程生成的状态树中的一些有限的子结构。例如一些可能通过重复作用而生成出无限状态的动作串。这类子结构在各种不同的模型中会满足不同的性质, 常常会在 **Regularity** 的判定算法中起到关键作用。对于 **tnPA**, 本文将在第4章中具体研究这种子结构。

第四章 Totally Normed PA Regularity 的充要条件

在这一章中，我们将具体讨论和证明 tnPA 的 \approx_{REG} 和 \simeq_{REG} 问题的充分必要条件，定理4.5。这里将 [39] 中用于判定 nPA 的 \sim_{REG} 的一些技术应用到我们讨论的问题中，起到了很好的效果。这里证明的充要条件将会在第5章中的多项式算法中被判定。

这里需要说明的是，由于这些条件都需要是可判定的，在判定的过程中我们需要一个计算复杂性上可行的算法。这就意味着我们所给出条件的判定过程需要有一个确定的，有限的，可以有效计算的上界。否则判定算法上会发生状态数量的爆炸，整个过程就丧失了计算上的可行性。这个上界会在接下来的分析中一步步变得清晰，我们要遵守的一个原则是这个上界只能和输入进程的语法规则和初始状态的规模相关。

4.1 PA 模型定义

为了问题研究的严谨性，我们这里在 PRS 的一般性定义2.3的基础上，给出 PA 的严格定义。

定义 4.1 (PA 定义). 一个 PA 系统是一个形如 $X \xrightarrow{a} \alpha$ 的有限转换规则的集合 Δ ，一个 PA 表达式的语法定义为：

$$\alpha, \beta ::= X \mid \alpha.\beta \mid \alpha \parallel \beta \mid \alpha \parallel\!\!\beta$$

其中用大写英文字母表示进程变量，希腊字母表示进程项 (状态)。相应的操作语义可以定义为一下规则

$$\begin{array}{c} \frac{\alpha \xrightarrow{a} \beta \in \Delta}{\alpha \xrightarrow{a} \beta} \quad \frac{\alpha \xrightarrow{a} \alpha'}{\alpha.\beta \xrightarrow{a} \alpha'.\beta} \quad \frac{\alpha \xrightarrow{a} \alpha'}{\alpha \parallel \beta \xrightarrow{a} \alpha' \parallel \beta} \\[10pt] \frac{\beta \xrightarrow{a} \beta'}{\alpha \parallel \beta \xrightarrow{a} \alpha \parallel \beta'} \quad \frac{\alpha \xrightarrow{a} \alpha'}{\alpha \parallel\!\!\beta \xrightarrow{a} \alpha' \parallel\!\!\beta} \end{array}$$

一个 PA 进程可以具体表示为 (α, Δ) 。

我们用函数 $Var(_)$ 表示 $_$ 中所包含的进程变量。

我们要求一个 PA 中定义的所有进程变量 $X_i \in Var(\Delta)$ 存在一个可达的状态 α 满足 $i \in Var(\alpha)$ 。

另外, 我们用 $Length(\alpha)$ 表示 α 中出现的进程变量的个数。

同时, 我们限制在章里我们所关心的 PA 进程都是 **Totally Normed** 的。同时如果不特殊说明, 我们证明中所用到的等价关系都是弱互模拟关系 \approx 。这些证明对于 \simeq 都是成立的。

4.2 进程状态的增长

给定一个 tnPA 的进程 (α, Δ) , 我们希望能找到导致它产生无限中不同状态的进程变量的集合。这些变量导致了进程状态所能产生的增长, 是导致进程非 **Regularity** 的原因。

我们首先针对一个 tnPA 进程, 定义两个十分有用的函数。

定义 4.2 (Fire 函数). 给定一个 tnPA 进程 (α, Δ)

$$Fire(\alpha) = \begin{cases} \emptyset & \text{if } \alpha = \epsilon \\ \{X\} & \text{if } \alpha = X \\ Fire(\beta_1) & \text{if } \alpha = \beta_1.\beta_2 \text{ or } \alpha = \beta_1\parallel\beta_2 \\ Fire(\beta_1) \cup Fire(\beta_2) & \text{if } \alpha = \beta_1\parallel\beta_2 \end{cases}$$

$Fire()$ 函数会返回那些当前状态下潜在可以被激发 (**Active**) 的进程变量的集合。

定义 4.3 (Tail 函数). 给定一个 tnPA 进程 (α, Δ)

$$Tail(\alpha) = \begin{cases} \{X\} & \text{if } \alpha = X \\ \emptyset & \text{if } \alpha = \epsilon \text{ or } \alpha = \beta_1\parallel\beta_2 \text{ where } \beta_1 \neq \epsilon \neq \beta_2 \\ Tail(\beta_2) - Var(\beta_1) & \text{if } \alpha = \beta_1.\beta_2 \text{ or } \alpha = \beta_1\parallel\beta_2 \text{ where } \beta_1 \neq \epsilon \neq \beta_2 \end{cases}$$

$Tail()$ 函数返回所有在当前状态下被阻塞 (**Block**), 即必须先将别的变量转换成 ϵ , 最后才能激发的进程变量的集合。

通过观察这两个函数的性质, 我们能得到以下性质, 引理4.1:

引理 4.1. 假设我们有 $X \in \text{Var}(\alpha)$ 满足 $X \notin \text{Tail}(\alpha)$, 那么必然存在 α' , 使得 $\alpha \rightarrow^* \alpha'$, 且 $X \in \text{Fire}(\alpha')$ 且 $\text{Length}(\alpha') \geq 2$ 。

证明. 用反证法, 如果 $X \in \text{Fire}(\alpha)$ 且 $\text{Length}(\alpha) = 1$ 。那么 X 可以会在别的进程变量都消失后再被激发, 就有 $X \in \text{Tail}(\alpha)$, 矛盾。□

同时, 引理4.2也是十分自然的:

引理 4.2. 给定 *tnPA* 进程 (α, Δ) 。那么对于所有 $X \in \text{Var}(\alpha)$, 存在 (β, Δ) , 满足 $\alpha \rightarrow^* \beta$, 且 $X \in \text{Fire}(\beta)$ 。

证明. 由 *Fire* 函数的定义直接显然成立。□

在我们考虑解决 *tnPA* 进程的 *Regularity* 问题时, 希望找到一个充分必要条件。由引理3.3中介绍的必要条件, 我们首先希望能找到那种有潜在生成无限种不同语言 (*Lexically*) 上不同的进程表达式能力的进程变量。然后我们再去证明这些表达式间的互不互模拟性, 从而证明其充分性。

根据这种思路, 我们给出关于能使进程增长 (*Growing*) 的进程变量的定义4.4:

定义 4.4 (增长变量 *Growing Variable*). 给定一个 *tnPA* 进程的规则集合 Δ , 对于一个变量 $X \in \text{Var}(\Delta)$, 如果存在 α , 满足 $X \rightarrow^* \alpha$, $X \in \text{Fire}(\alpha)$ 且 $(\alpha) \geq 2$ 。那么我们称 X 是增长的 (*Growing*)。

4.3 转换关系树

接下来, 我们将会证明在 *tnPA* 中, *Growing* 的进程变量就是导致进程状态无限性的原因。再回顾一下引理3.2中提供的思路, 当我们希望验证状态的无限性时, 我们只需要考虑那种无限长的形如 $\alpha \xrightarrow{a_0} \alpha_1 \xrightarrow{a_1} \alpha_2 \xrightarrow{a_2} \dots$, 且满足 $\alpha_i \not\approx \alpha_j$ for $i \neq j$ 的动作路径 \mathbf{P} 。为了考察路径中那些进程表达式的长度, 我们将使用一个树状的结构对其进行表示, 我们称之为转换关系树 (*Transition Tree*), 记做 $T_{\mathcal{P}}$, 在定义4.5中利用归纳法, 我们给出其严格的定义。利用 $T_{\mathcal{P}}$, 我们可以准确刻画路径 \mathcal{P} 中连续出现的变量之间的关系。这些信息对我们接下来的证明是有很大大用处的。

定义 4.5 (转换关系树). 给定一个 **tnPA** 进程 (α, Δ) 和一个形如 $\alpha \xrightarrow{a_0} \alpha_1 \xrightarrow{a_1} \alpha_2 \xrightarrow{a_2} \dots$ 的状态转换路径 \mathcal{P} 一个转换关系树 (*Transition Tree*), $T_{\mathcal{P}} = (V, E)$ 定义如下:

1. V 是结点的集合, 它们由 $Var(\Delta) \cup \{R\}$ 进行标号, 其中 R 表示树根的特殊标号。
2. E 是树中边的集合
3. 路径 \mathcal{P} 中每一个状态, 例如 α_j , 被树里的第 $j+1$ 层记录, 记做 $Level_{j+1}$ 。这层中的节点被 α_j 中的变量所标记, 如果重复出现, 则重复标记。

$T_{\mathcal{P}}$ 的拓扑结构 (*Topological Structure*) 可以利用树的层数 i 进行归纳定义。

1. 当 $i = 0$: 为树根, 标记为 R 。
2. 当 $i = 1$: 这一层对应了进程的初始状态 α_0 。
3. 当 $i > 1$: 我们假设 $Level_i$ 上所有节点都已经被定义, 接着我们试图定义 $Level_{i+1}$ 上的所有节点。我们现在定义 $Level_i$ 上所有节点的子节点的规则:

根据定义 4.1 中 **PA** 的操作语义, 我们知道对于一步转换 $\alpha_{i-1} \xrightarrow{a_i} \alpha_i$, 一定存在一个变量, 假如是 $A \in Var(\alpha_{i-1})$ 和一条转换规则 $A \xrightarrow{a_i} \gamma_i \in \Delta$ 被激发。我们称这个变量 A 为 α_{i-1} 中的激发变量 (*Active Variable*), 对应的树中的节点为 $Level_i$ 中的激发节点 (*Active Node*)。

我们根据此将 $Level_i$ 中所有节点 $N \in V$ 分成两类分别定义其子节点的标号规则:

- (a) 如果 N 不是一个激发节点。那么 N 只有一个儿子节点, 标号和 N 相同。而且, 一条在它们之间连一条边来表示他们之间的标号继承关系。
- (b) 如果 N 是一个激发节点。我们假设它对应的进程变量为 A , 而相应的转换规则为 $A \xrightarrow{a_i} \gamma_i$ 。令 $n = Length(\gamma_i)$ 。如果 $n > 0$, 那么节点 N 有 n 个子节点, 否则它是一个叶子节点。它的第 k 个子节点的标号就是 γ_i 中从左到右的第 k 个变量。

观察这个定义，我们可以看出进程转换中标号变量的继承关系的信息可以在树中表示出，而且保留了一部分的进程的结构信息。下面的引理4.3告诉了我们这样的子节点的排列给我们带来的一些信息。

引理 4.3. 给定一个转换关系树 T_P ， N 是 $i+1$ 层中的一个标号为 A 的激发节点，其对应的规则是 $A \xrightarrow{a_i} \gamma_i$ 。它的儿子节点从左到右分别为 B_1, B_2, \dots, B_n 。假设 $Tail(\gamma_i) = \{B\}$ ，那么 N 的最后一个子节点的标号就是被阻塞的进程变量 B 。

证明. 很明显，这个性质可以由定义4.3和定义4.5中阻塞变量以及转换关系树的定义中得出。

从 $Tail(\gamma_i)$ 的定义我们知道：

- 如果 $Length(\gamma_i) = 1$ 那其中唯一的变量即为阻塞变量，
- 否则， γ_i 的结构有两种可能性： $\gamma_i = \beta_1.\beta_2$ 或者 $\gamma_i = \beta_1 \parallel \beta_2$ 。在这两种情况下，阻塞的变量只能出现在右边的进程中。所以显然被阻塞的变量只能出现在最右边的儿子的标号中。 \square

更进一步分析，从 T_P 中我们还可以得到那些潜在会增长的变量的信息。这些节点有两个或两个以上的子节点，我们称它们为分枝节点 (*Branching Nodes*)。这些节点在分析增长变量的过程中起到了十分重要的作用。为了分析的方便，在定义4.6，我们为每个节点定义一个辅助的集合。

定义 4.6 (Finite 集合). 给定一个转换关系树 T_P ，对于每个节点 N ，集合 $Finite(N) \subseteq Var(\Delta)$ 由在树的层次归纳定义如下：

1. 如果 N 是 T_P 的树根，那么 $Finite(N) = Var(\Delta)$ 。
2. 否则，我们假设 N 的父节点是 M ：
 - (a) 如果 M 不是分枝节点，那么 $Finite(N) = Finite(M)$ 。
 - (b) 如果 M 是分枝节点，而且 N 在 M 中未被阻塞，那么 $Finite(N) = Finite(M) - \{Label(M)\}$ 。
 - (c) 如果 M 是分枝节点，而且 N 在 M 中被阻塞，那么 $Finite(N) = Finite(M)$ 。

$Finite(N)$ 集合刻画了使得以 N 为根节点的子树能保持有限性质的那些 N 的后代。这一性质在引理4.4中得到了应用。

引理 4.4. 给定一个转换关系树 $T_{\mathcal{P}}$, 对于每一个节点 N , 若 $Label(N) \notin Finite(N)$, 那么 $Label(N)$ 是一个增长变量。

证明. 我们根据 $Finite(N)$ 的生成过程来证明这个结论。假设 $Label(N) = X$ 。由定义4.6, 我们可以发现从这个集合中去掉变量 X 的唯一可能是, 存在另一个节点 M , 满足以下条件:

1. M 是 N 在树中的一个祖先 (*Ancestor*)。
2. $Label(M) = X$ 。
3. M 是一个分支节点且有一个子节点 O , 满足 O 在 M 中未被阻塞, 且 N 由 O 被继承。

由于 O 在 M 中未被阻塞, 那么所有 O 子孙, 包括 N , 不会在 M 中被阻塞。即 $X \notin Tail(X)$, 于是存在 α , 满足 $X \rightarrow^* \alpha$, $X \in Fire(\alpha)$ 且 $Length(\alpha) \geq 2$ 。

由定义4.4, 我们可以得到 X 是一个增长变量。 \square

为了证明定理4.5中本章的主要结论, 接下来我们针对转换关系树 $T_{\mathcal{P}}$, 给出关于它的概念, 用来刻画它的一些细节, 以方便更精细的分析。在定义4.7中我们将树分段 (*Segment*) 进行研究。

定义 4.7 (树的分段 *Breaking Levels and Segments*). 给定一棵转换关系树 $T_{\mathcal{P}}$,

- 我们称那些只包含一个节点的层为分割层 (*Breaking Levels*), 这些层中的节点为分割节点 (*Breaking Nodes*)。
- 通过分割节点, 我们可以将树 $T_{\mathcal{P}}$ 分段 (*Segments*)。

一个段 S 是 $T_{\mathcal{P}}$ 中的一个子图, 由分割层进行分割。每个分割节点都是一个段的起始节点 (*Starting Node*), 直到下一个分割节点, 结束节点 (*Ending Node*), 以前的所有节点和边都属于这个段。如果不存在这样的结束节点, 那么该段包含从起始节点向下的所有节点和边。

这里我们用 $Seg(N)$ 表示一个以 N 为起始节点的段。

下面我们在定义4.8中给出另一个用来衡量的树的宽度结构的函数，我们可以通过类似的定义来衡量段的相关性质。

定义 4.8 (树的宽度 *Width*). 给定一个以 N 为根节点的转换关系树 $T_{\mathcal{P}}$ ，树的宽度函数 $WidthT(N)$ 定义如下：

$$WidthT(N) = \begin{cases} w & \text{card}(Level_i) \text{ 的最大值, } i \in \mathbb{N} \cup \{0\} \\ \infty & \text{如果不存在最大值} \end{cases}$$

类似的我们可以为一个段 $Seg(N)$ 定义它的宽度函数 $WidthS(N)$ ，或者为 $T_{\mathcal{P}}$ 的一个以 N 为根节点的子树定义它的宽度函数 $WidthT(N)$ 。

下面在定义4.9中，我们为转换关系树定义了一个分枝度 (*Branching Degree*)，它的最大值被输入的 **tnPA** 的规则所限定。

定义 4.9 (*Branching Degree*). 给定一个转换关系树 $T_{\mathcal{P}}$ ，它的分枝度 (*Branching Degree*)，为它节点的子节点个数的最大值，即其中分枝数的最大值。我们用 \mathbf{D} 表示这个数。

每个节点的分枝数由它对应被激活的转换所决定，所以 \mathbf{D} 的最大值由输入中进程的规则 Δ 所限定，不会超过输入的最长的规则的长度，所以它的上界 (*Upper Bound*) 是有限 (*Finite*) 的且可以有效计算 (*Effectively Computable*) 的。

利用转换关系树的辅助，我们可以对进程的行为作出更细致的分析。这是一个关于进程转换路径的语法上的表示，它可以更精确地刻画其中进程表达式的“长度”，并用子节点的顺序来记录部分进程变量执行顺序的信息。通过本节分析，我们定义了一些转换关系树上有用的结构和概念，接下来，我们可以试图证明造成进程状态增长的原因。

4.4 等价条件证明

定理 4.5 ($\text{tnPA} \approx_{REG}$ 和 \simeq_{REG} 的等价条件).

第五章 **Totally Normed PA** 上多项式时间算法

第六章 后续问题研究讨论

全文总结

这里是全文总结内容。

参考文献

- [1] TURING A M. On computable numbers, with an application to the Entscheidungsproblem[J]. Proceedings of the London mathematical society, 1936, 42(2):230–265.
- [2] CHURCH A. The Calculi of Lambda Conversion.(AM-6)[M].[S.l.]: Princeton University Press, 1985.
- [3] ROGERS H. Theory of recursive functions and effective computation[M].[S.l.]: McGraw-Hill, 1967.
- [4] MILNER R. Communication and Concurrency[M].[S.l.]: Prentice Hall, 1989.
- [5] HOPCROFT J, MOTWANI R, ULLMAN J. Introduction to automata theory, languages and computation[M], Vol. 2.[S.l.]: Addison-Wesley Publishing Company, 1979.
- [6] PARK D. Concurrency and automata on infinite sequences[J]. Theoretical computer science, 1981:167–183.
- [7] VAN GLABBEK R, WEIJLAND W. Branching time and abstraction in bisimulation semantics[J]. Journal of the ACM (JACM), 1996, 43(3):555–600.
- [8] MAYR R. Process rewrite systems[J]. Information and Computation, 2000, 156(1):264–286.
- [9] BAETEN J, BERGSTR A, KLOP J. Decidability of bisimulation equivalence for process generating context-free languages[J]. Journal of the ACM (JACM), 1993, 40(3):653–682.
- [10] BURKART O, CAUCAL D, MOLLER F, et al. Verification on infinite structures[M]//Handbook of Process Algebra.[S.l.]: Cambridge University Press, 2001:545–623.
- [11] KUČERA A, JANČAR P. Equivalence-checking on infinite-state systems: Techniques and results[J]. Theory and Practice of Logic Programming, 2006, 6(3):227–264.

- [12] MOLLER F, SMOLKA S, SRBA J. On the computational complexity of bisimulation, redux[J]. Information and Computation, 2004, 194(2):129–143.
- [13] SRBA J. Roadmap of infinite results[J]. Bulltin in EATCS, 2002(78):163–175.
- [14] BERGSTRA J A, KLOP J W. Algebra of communicating processes with abstraction[J]. Theoretical computer science, 1985, 37:77–121.
- [15] CHRISTENSEN S. Decidability and decomposition in process algebras[J]. 1993.
- [16] BAETEN J, WEIJLAND W. Process algebra[M].[S.l.]: Cambridge University Press, 1990.
- [17] PETERSON J L. Petri nets[J]. ACM Computing Surveys (CSUR), 1977, 9(3):223–252.
- [18] CHRISTENSEN S, HÜTTEL H, STIRLING C. Bisimulation equivalence is decidable for all context-free processes[J]. Lecture Notes in Computer Science, 1992, 630:138–147.
- [19] HIRSHFELD Y, JERRUM M, MOLLER F. A polynomial algorithm for deciding bisimilarity of normed context-free processes[J]. Theoretical Computer Science, 1996, 158(1):143–159.
- [20] HIRSHFELD Y, JERRUM M, MOLLER F. A polynomial-time algorithm for deciding bisimulation equivalence of normed basic parallel processes.[J]. Mathematical Structures in Computer Science, 1996, 6(3):251–259.
- [21] BURKART O, CAUCAL D, STEFFEN B. An elementary bisimulation decision procedure for arbitrary context-free processes[J]. Mathematical Foundations of Computer Science, 1995, 969:423–433.
- [22] JANČAR P. Bisimilarity on Basic Process Algebra is in 2-ExpTime (an explicit proof)[J]. Logical Methods in Computer Science, 2012, 9(1).
- [23] JANČAR P. Strong bisimilarity on basic parallel processes in PSPACE-complete[C]//Logic in Computer Science, 2003. Proceedings. 18th Annual IEEE Symposium on. .[S.l.]: [s.n.] , 2003:218–227.
- [24] SÉNIZERGUES G. Decidability of bisimulation equivalence for equational graphs of finite out-degree[C]//Foundations of Computer Science, 1998. Proceedings. 39th Annual Symposium on. .[S.l.]: [s.n.] , 1998:120–129.

- [25] STIRLING C. Decidability of bisimulation equivalence for normed pushdown processes[J]. Theoretical Computer Science, 1998, 195(2):113–131.
- [26] HIRSHFELD Y, JERRUM M. Bisimulation equivalence is decidable for normed process algebra[J]. Automata, Languages and Programming, 1999:72–73.
- [27] JANČAR P. Undecidability of bisimilarity for Petri nets and some related problems[J]. Theoretical Computer Science, 1995, 148(2):281–301.
- [28] JANČAR P, SRBA J. Undecidability of bisimilarity by defender's forcing[J]. Journal of the ACM (JACM), 2008, 55(1):5.
- [29] CZERWIŃSKI W, HOFMAN P, LASOTA S. Decidability of branching bisimulation on normed commutative context-free processes[J]. CONCUR 2011–Concurrency Theory, 2011:528–542.
- [30] FU Y. Checking equality and regularity for normed BPA with silent moves[J]. 2013.
- [31] KUČERA A, MAYR R. Weak bisimilarity between finite-state systems and BPA or normed BPP is decidable in polynomial time[J]. Theoretical Computer Science, 2002, 270(1):677–700.
- [32] FU H. Branching bisimilarity between finite-state systems and BPA or normed BPP is polynomial-time decidable[M]//Programming Languages and Systems.[S.l.]: Springer, 2009:327–342.
- [33] KUČERA A, MAYR R. On the complexity of semantic equivalences for pushdown automata and BPA[M]//Mathematical Foundations of Computer Science.[S.l.]: Springer, 2002:433–445.
- [34] GÖLLER S, LIN A. The complexity of verifying ground tree rewrite systems[C]//Logic in Computer Science (LICS), 2011 26th Annual IEEE Symposium on. .[S.l.]: [s.n.] , 2011:279–288.
- [35] JANČAR P, MOLLER F. Checking regular properties of Petri nets[M]//CONCUR'95: Concurrency Theory.[S.l.]: Springer, 1995:348–362.
- [36] BURKART O, CAUCAL D, STEFFEN B. Bisimulation collapse and the process taxonomy[M]//CONCUR'96: Concurrency Theory.[S.l.]: Springer, 1996:247–262.

- [37] KOT M. Regularity of BPP is PSPACE-complete[C]//Proceedings of the 3rd Ph. D. Workshop of Faculty of Electrical Engineering and Computer Science (WOFEX'05). .[S.l.]: [s.n.] , 2005:393–398.
- [38] ESPARZA J, HANSEL D, ROSSMANITH P, et al. Efficient algorithms for model checking pushdown systems[C]//Computer Aided Verification. .[S.l.]: [s.n.] , 2000:232–247.
- [39] KUČERA A. Regularity is decidable for normed PA processes in polynomial time[C]//Foundations of Software Technology and Theoretical Computer Science. .[S.l.]: [s.n.] , 1996:111–122.
- [40] HÜTTEL H. Silence is golden: Branching bisimilarity is decidable for context-free processes[C]//Computer Aided Verification. .[S.l.]: [s.n.] , 1992:2–12.
- [41] CHEN H. Decidability of weak bisimilarity for a subset of BPA[J]. Electronic Notes in Theoretical Computer Science, 2008, 212:241–255.
- [42] CHEN H. More on weak bisimilarity of normed basic parallel processes[J]. Theory and Applications of Models of Computation, 2008:192–203.
- [43] BUSI N, GABBRIELLI M, ZAVATTARO G. Replication vs. recursive definitions in channel based calculi[M]//Automata, Languages and Programming.[S.l.]: Springer, 2003:133–144.
- [44] VAN GLABBEK R. The linear time-branching time spectrum[M].[S.l.]: Springer, 1990.
- [45] SRBA J. Strong bisimilarity and regularity of basic process algebra is PSPACE-hard[M]//Automata, Languages and Programming.[S.l.]: Springer, 2002:716–727.
- [46] MAYR R. Weak bisimilarity and regularity of BPA is EXPTIME-hard[C]//Proceedings of the 10th International Workshop on Expressiveness in Concurrency (EXPRESS'03). .[S.l.]: [s.n.] , 2003:160–143.
- [47] SRBA J. Complexity of weak bisimilarity and regularity for BPA and BPP[J]. Electronic Notes in Theoretical Computer Science, 2003, 39(1):79–93.
- [48] STŘÍBRNÁ J. Hardness results for weak bisimilarity of simple process algebras[J]. Electronic Notes in Theoretical Computer Science, 1998, 18:179–190.

- [49] JANČAR P, ESPARZA J. Deciding finiteness of Petri nets up to bisimulation[J]. Automata, Languages and Programming, 1996:478–489.
- [50] SRBA J. Strong bisimilarity and regularity of basic parallel processes is PSPACE-hard[J]. Lecture Notes in Computer Science, 2002(2285):535–546.
- [51] RACKOFF C. The covering and boundedness problems for vector addition systems[J]. Theoretical Computer Science, 1978, 6(2):223–231.
- [52] CARDOZA E, LIPTON R, MEYER A R. Exponential space complete problems for Petri nets and commutative semigroups (Preliminary Report)[C]//Proceedings of the eighth annual ACM symposium on Theory of computing. .[S.l.]: [s.n.] , 1976:50–54.

致 谢

感谢所有测试和使用交大硕士学位论文 $\text{L}^{\text{A}}\text{T}_{\text{E}}\text{X}$ 模板的同学！

感谢那位最先制作出博士学位论文 $\text{L}^{\text{A}}\text{T}_{\text{E}}\text{X}$ 模板的交大物理系同学！

感谢 William Wang 同学对模板移植做出的巨大贡献！

攻读学位期间发表的学术论文目录

- [1] CHEN H, CHAN C T. Acoustic cloaking in three dimensions using acoustic metamaterials[J]. Applied Physics Letters, 2007, 91:183518.
- [2] CHEN H, WU B I, ZHANG B, et al. Electromagnetic Wave Interactions with a Metamaterial Cloak[J]. Physical Review Letters, 2007, 99(6):63903.

攻读学位期间参与的项目

- [1] 973 项目 “XXX”
- [2] 自然科学基金项目 “XXX”
- [3] 国防项目 “XXX”