



Facultad de Ciencias Exactas, Ingeniería y Agrimensura  
UNIVERSIDAD NACIONAL DE ROSARIO

# Ingeniería de Software

## Trabajo Práctico Verificación de Software

Cipullo, Inés

2025

## 1 Requerimientos

Se describen los requerimientos de un planificador de procesos a corto plazo, encargado de planificar los procesos que están listos para ejecución, también llamado *dispatcher*. Este planificador implementará el algoritmo de planificación “Ronda” (*Round Robin* en inglés), y este sistema tendrá un único procesador.

Un proceso puede estar en alguno de los siguientes estados: *nuevo*, *listo*, *ejecutando*, *bloqueado*, *terminado*. El dispatcher decide entre los procesos que están listos para ejecutarse y determina a cuál de ellos *activar*, y detiene a aquellos que *exceden su tiempo* de procesador, es decir, se encarga de las transiciones entre los estados **listo** y **ejecutando**.

Siguiendo Round Robin, los procesos listos se almacenan en forma de cola, cada proceso listo se ejecuta por un sólo *quantum* y si un proceso no ha terminado de ejecutarse al final de su período, será interrumpido y puesto al final de la cola de procesos listos. Se deben tener en cuenta, también, aquellas transiciones que involucran otros estados de procesos pero inciden sobre alguno de los dos estados que se controlan desde el dispatcher. Los procesos que sean agregados a la cola de listos por estas otras transiciones, se ubicarán al final de la misma.

## 2 Especificación

Para empezar, se dan las siguientes designaciones.

$p$  es un proceso  $\approx p \in PROCESS$

$t$  es un contador de ticks del sistema  $\approx t \in TICK$

proceso nulo  $\approx nullp$

cantidad de tiempo durante el cual un proceso tiene permiso para ejecutarse en el procesador antes de ser interrumpido  $\approx quantum$

procesos en estado listo (para ser ejecutados)  $\approx procQueue$

proceso en ejecución  $\approx current$

contador de ticks restantes de ejecución que le corresponden a  $current \approx remTicks$

Luego, se introducen los tipos que se utilizan en la especificación.

$[PROCESS]$

$TICK == \mathbb{N}$

Además, se presentan las siguientes definiciones axiomáticas, donde se define la existencia del proceso  $nullp$ , que representa el proceso nulo, y la constante  $quantum$ , que equivale a 5 ticks.

$| \quad nullp : PROCESS$

$| \quad quantum : TICK$

$| \quad \hline quantum = 5$

Se define entonces el espacio de estados del planificador y su estado inicial.

$Dispatcher$

$procQueue : \mathbb{N} \rightarrow PROCESS$

$current : PROCESS$

$remTicks : TICK$

<i>InitDispatcher</i>	_____
<i>Dispatcher</i>	_____
<i>procQueue</i> = $\emptyset$	
<i>current</i> = <i>nullp</i>	
<i>remTicks</i> = 0	

Como un proceso no puede estar *en ejecución* y *listo* al mismo tiempo, se plantea el siguiente invarinate de estado:

<i>InvDispatcher</i>	_____
<i>Dispatcher</i>	_____
<i>current</i> $\notin$ ran <i>procQueue</i>	
<i>nullp</i> $\notin$ ran <i>procQueue</i>	

Procedemos con la especificación de las operaciones requeridas. Estas son:

- *NewProcess*: para pasar un proceso de estado *nuevo* (o *bloqueado*) a *listo*.
- *Dispatch*: modela el funcionamiento del planificador, se encarga de las transiciones entre los estados *listo* y *en ejecución*.
- *TerminateProcess*: para pasar un proceso de estado *en ejecución* a *terminado*.

---

*NewProcessOk*

---

$\Delta Dispatcher$

$p? : PROCESS$

---

$procQueue \neq \emptyset$

$p? \notin \text{ran } procQueue$

$p? \neq current$

$p? \neq nullp$

$procQueue' = procQueue \cup \{ \max(\text{dom } procQueue) + 1 \mapsto p? \}$

$current' = current$

$remTicks' = remTicks$

---



---

*newProcessOkEmptyQueue*

---

$\Delta Dispatcher$

$p? : PROCESS$

---

$procQueue = \emptyset$

$p? \notin \text{ran } procQueue$

$p? \neq current$

$p? \neq nullp$

$procQueue' = \{ 1 \mapsto p? \}$

$current' = current$

$remTicks' = remTicks$

---



---

*NewProcessError*

---

$\Xi Dispatcher$

$p? : PROCESS$

---

$p? \in \text{ran } procQueue \vee p? = current \vee p? = nullp$

---

$NewProcess == NewProcessOk \vee newProcessOkEmptyQueue \vee NewProcessError$

*Tick* $\Delta Dispatcher$  $remTicks > 0$  $current \neq nullp$  $procQueue' = procQueue$  $current' = current$  $remTicks' = remTicks - 1$ *Timeout* $\Delta Dispatcher$  $procQueue \neq \emptyset$  $remTicks = 0$  $current \neq nullp$  $procQueue' = procQueue \cup \{max(dom\ procQueue) + 1 \mapsto current\}$  $current' = nullp$  $remTicks' = remTicks$ *TimeoutEmptyQueue* $\Delta Dispatcher$  $procQueue = \emptyset$  $remTicks = 0$  $current \neq nullp$  $procQueue' = \{1 \mapsto current\}$  $current' = nullp$  $remTicks' = remTicks$

<i>DispatchProcess</i>
$\Delta Dispatcher$
$current = nullp$ $procQueue \neq \emptyset$ $procQueue' = procQueue \setminus \{min(\text{dom } procQueue) \mapsto procQueue(min(\text{dom } procQueue))\}$ $current' = procQueue(min(\text{dom } procQueue))$ $remTicks' = remTicks$

<i>Idle</i>
$\Xi Dispatcher$
$current = nullp$ $procQueue = \emptyset$

$$Dispatch == Tick \vee Timeout \vee TimeoutEmptyQueue \vee DispatchProcess \vee Idle$$

<i>TerminateProcessOk</i>
$\Delta Dispatcher$
$p? : PROCESS$
$current = p?$ $procQueue' = procQueue$ $current' = nullp$ $remTicks' = remTicks$

<i>TerminateProcessError</i>
$\Xi Dispatcher$
$p? : PROCESS$
$current \neq p?$

$$TerminateProcess == TerminateProcessOk \vee TerminateProcessError$$

### 3 Simulaciones en $\{log\}$ usando el entorno NEXT

Se traduce la especificación a  $\{log\}$  (en **planificador.slog**), la cual está correctamente tipada, es decir, pasa el **type\_check**. A continuación, se presentan dos simulaciones ejecutadas sobre el prototipo  $\{log\}$  usando el entorno NEXT y la traza de ejecución de cada una.

#### 1ra simulación

```
[initial]:[invPFun,invIny,invNat,invDispatcher] >>
newProcess(NewProc:[p1,p2,p3]) >>
3:dispatch >>
terminateProc(Proc:p1) >>
8:dispatch.
```

Parameters:

Quantum = 5

Execution trace is:

ProcQueue = {},

Current = process:nullp,

RemTicks = 0

----> newProcess(NewProc:p1)

ProcQueue = {[1,p1]},

Current = process:nullp,

RemTicks = 0

----> newProcess(NewProc:p2)

ProcQueue = {[1,p1],[2,p2]},

Current = process:nullp,

RemTicks = 0

----> newProcess(NewProc:p3)



```
ProcQueue = {[1,p1],[2,p2],[3,p3]},
Current = process:nullp,
RemTicks = 0
    ----> dispatch
ProcQueue = {[2,p2],[3,p3]},
Current = p1,
RemTicks = 5
    ----> dispatch
ProcQueue = {[2,p2],[3,p3]},
Current = p1,
RemTicks = 4
    ----> dispatch
ProcQueue = {[2,p2],[3,p3]},
Current = p1,
RemTicks = 3
    ----> terminateProc(Proc:p1)
ProcQueue = {[2,p2],[3,p3]},
Current = process:nullp,
RemTicks = 0
    ----> dispatch
ProcQueue = {[3,p3]},
Current = p2,
RemTicks = 5
    ----> dispatch
ProcQueue = {[3,p3]},
Current = p2,
RemTicks = 4
    ----> dispatch
ProcQueue = {[3,p3]},
Current = p2,
RemTicks = 3
```

```

        ----> dispatch
ProcQueue = {[3,p3]},
Current = p2,
RemTicks = 2
        ----> dispatch
ProcQueue = {[3,p3]},
Current = p2,
RemTicks = 1
        ----> dispatch
ProcQueue = {[3,p3]},
Current = p2,
RemTicks = 0
        ----> dispatch
ProcQueue = {[3,p3],[4,p2]},
Current = process:nullp,
RemTicks = 0
        ----> dispatch
ProcQueue = {[4,p2]},
Current = p3,
RemTicks = 5

true

```

En esta simulación se encolan tres nuevos procesos, **p1**, **p2** y **p3**, en la cola de procesos listos y se inicia la ejecución del primero, la cual es interrumpida por la señal **terminateProc**. El planificador continúa con la ejecución del segundo proceso hasta que termina el tiempo de ejecución asignado (1 **quantum**) y es interrumpido por el dispatcher, para luego seguir con la ejecución del proximo proceso en la cola, **p3**.

Notamos como se verifican todos los invariantes durante la ejecución de la

simulación.

## 2da simulación

```
[initial]:[invPFun,invIny,invNat,invDispatcher] >>
dispatch >>
newProcess(NewProc:[p1,p1,process:nullp]) >>
2:dispatch >>
terminateProc(Proc:p2) >>
5:dispatch.
```

Parameters:

Quantum = 5

Execution trace is:

ProcQueue = {},

Current = process:nullp,

RemTicks = 0

----> dispatch

ProcQueue = {},

Current = process:nullp,

RemTicks = 0

----> newProcess(NewProc:p1)

ProcQueue = {[1,p1]},

Current = process:nullp,

RemTicks = 0

----> newProcess(NewProc:p1)

ProcQueue = {[1,p1]},

Current = process:nullp,

RemTicks = 0

----> newProcess(NewProc:process:nullp)

```
ProcQueue = {[1,p1]},
Current = process:nullp,
RemTicks = 0
    ----> dispatch
ProcQueue = {},
Current = p1,
RemTicks = 5
    ----> dispatch
ProcQueue = {},
Current = p1,
RemTicks = 4
    ----> terminateProc(Proc:p2)
ProcQueue = {},
Current = p1,
RemTicks = 4
    ----> dispatch
ProcQueue = {},
Current = p1,
RemTicks = 3
    ----> dispatch
ProcQueue = {},
Current = p1,
RemTicks = 2
    ----> dispatch
ProcQueue = {},
Current = p1,
RemTicks = 1
    ----> dispatch
ProcQueue = {},
Current = p1,
RemTicks = 0
```

```
----> dispatch
ProcQueue = {[1,p1]},
Current = process:nullp,
RemTicks = 0

true
```

La idea de esta simulación es comprobar el correcto funcionamiento de las operaciones en los casos de error o casos de ejecución borde. Por ejemplo la ejecución de las operaciones **idle**, **newProcessError**, **timeoutEmptyQueue** y **terminateProcError**.

Notamos como se verifican todos los invariantes durante la ejecución de la simulación.

## 4 Generado de Condiciones de Verificación

Se utiliza el VCG para generar condiciones de verificación sobre la especificación en  $\{log\}$ , lo cual genera el archivo **planificador-vc.slog**. Luego el comando **check\_vcs\_planificador** realiza todas las descargas de prueba automáticamente.

### Sobre la interacción con el VCG

En una primera iteración del comando **check\_vcs\_planificador**, hubo algunas condiciones de verificación que no fueron descargadas exitosamente. Por lo que fue necesario agregar las siguientes hipótesis en las condiciones de verificación que lo requerían:

- hipótesis **invDispatcher(ProcQueue, Current)** en **dispatch\_pi\_invIny**

- hipótesis `invIny(ProcQueue)` en `dispatch_pi_invDispatcher`

En ambos casos planteo la negación del enunciado y analicé el contraejemplo que presentaba para saber qué hipótesis era necesario agregar. No utilicé los comandos `vcgce`, `vcacg` y `findh`.

También fue necesario aumentar el timeout para que se logren descargar algunas pruebas, esto lo hice modificando el argumento de `def_to`.

## 5 Casos de Prueba con $\{log\}$ -TTF

Luego de que la especificación pase el control de tipos, y sea analizada por el VCG y las condiciones de verificación se hayan consultado y descargado, se generan casos de prueba utilizando  $\{log\}$ -TTF para todas las operaciones.

### Comandos utilizados

#### Operación `newProcess`

```
ttf(planificador).
applydnf(newProcess(NewProc)).
writett.
applysp(newProcess_dnf_1,un(ProcQueue, {[Max1, NewProc]}, ProcQueue_)).
prunett.
writett.
gentc.
writetc.
exportttt.
```

**Operación dispatch**

```
ttf(planificador).
applydnf(dispatch).
writett.
applysp(dispatch_dnf_2,un(ProcQueue, {[Max1, Current]}), ProcQueue_)).
prunett.
writett.
applysp(dispatch_dnf_5,diff(ProcQueue, {[Min, Head]}), ProcQueue_)).
prunett.
writett.
gentc.
writetc.
exportttt.
```

**Operación terminateProc**

```
ttf(planificador).
applydnf(terminateProc(Proc)).
writett.
gentc.
writett.
writetc.
exportttt.
```