Demostroción de Corrección del Sanáforo de Habbermann

Leandro Jorge Fdez. rego DGIIM

Para probar la corrección de un monitor debemos atender a los siguientes axiomas:

-Inicialización de variables permanentes:

{V} inicialización (IM)

donde V es la verdad total of IM es el invariante del monitor.

- Procedimientos del monitor:

(INAIM) procedimiento i (OUT A IM) i=1.- N N= nº procedimientos donde IN On los parómetros iniciales y OUT la postandición.

- Operaciones de sincronización con semántica desplazante:

(IMAL) c.wait() (CAL)

(Tracio(c) / LAG'S C. signal() (IM/L)

donde Les un invariante local. C una condición de sincronización de con propietaria de la cola de procesos en espera.

Por touto, debenos verificar que el IM se mantiene tros el código de inicialización, antes y después de la llamada a un procedimiento, antes de cada maito y después de cada signal ().

Además, se deberán utilizar los axiomas básicos de demostración de corrección.

```
Monitor Semaforo_Habbermann;
 Var nainpinv: int
 begin
   (true)
   Na:=0
   MP:=0
  Inpenainpenvinpenin (nainv) }
 end
Procedure V;
pedin
Inpena, npenv, npenín (na, nv) }
   NV: = NV+1;
Inpena, npent/npenin (name- 174
   iz(na>nP)
   INDENA, NP=NV-1} (condiction sincronización)
      then C. signal ();
      Inpena, npenv, npenú (namv)}
end
procedure P;
begin
  (hpena, npen, np=min(hainv))
   ha : na + 1 i
  Inpena-1, npenv, np=min(na-1,nv)?
  iz(no>hv)
  Inpena-1, npenv, np=min(nainv)?
  ( npenanpenv, np= min(na,nv)
       then c.wait ():
       hapkna, np=nv-1}
               V Condición sincronización
       Inpen- 1 , npen-1, hozmin (ha-1, nv-1)}
   hp := np + 1 (
  (hpena . npenvi np=min(na inv)}
```

Vemos que se verifican todas las condiciones, por lo que quedo probodo la corrección del monitor.