學號:B06902136

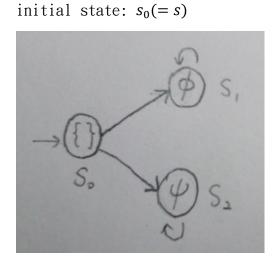
系級:資工四 姓名:賴冠毓

(1)φUψ ≡ ψR(φ ∨ ψ) ∧ Fψ φUψ ≡ φWψ ∧ Fψ ⊥ φWψ ≡ ψR(φ ∨ ψ)=> φUψ ≡ ψR(φ ∨ ψ) ∧ Fψ

(2)

 $S \not\models AF\phi \lor AF\psi <=> S \not\models AF\phi \land S \not\models AF\psi$ 我們建立以下 model:

 $S = \{s_0, s_1, s_2\}, \rightarrow = \{(s_0, s_1), (s_0, s_2), (s_1, s_1), (s_2, s_2)\}$ $L(s_0) = \{\}, L(s_1) = \{\phi\}, L(s_2) = \{\psi\}$



顯而易見, $s \models AF(\phi \lor \psi)$,因為最後不是走到 S_1 就是 S_2 。 但 $S_0(=s) \rightarrow S_2 \rightarrow S_2 \rightarrow \cdots$,沒有經過 ϕ , $s \not\models AF\phi$ 同理, $S_0(=s) \rightarrow S_1 \rightarrow S_1 \rightarrow \cdots$,沒有經過 ψ , $s \not\models AF\psi$ => $s \not\models AF\phi \land s \not\models AF\psi$

(3)

"the event p is never true between the events q and r on a path." 可將 p never true 分成兩種情況:

- ① q 先出現,後面不可能出現 p 然後又再出現 r
- ② r 先出現,後面不可能出現 p 然後又再出現 q 而這兩者情況皆必須滿足
- => 對於所有路徑的所有點而言,若 q 出現,則不存在未來某個點出現 p 然後它又存在某個路徑未來某個點出現 r。並且對於所有路徑的所有點而言,若 r 出

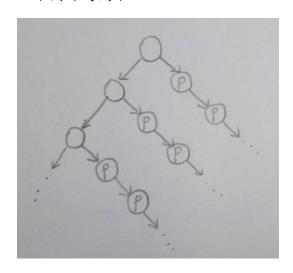
現,則不存在未來某個點出現 p 然後它又存在某個路徑未來某個點出現 q 。 => $A[G(q \Rightarrow \neg EF(p \land EFr))] \land A[G(r \Rightarrow \neg EF(p \land EFq))]$

(4)

AGFp: 對於所有路徑的所有點而言,未來某個點會出現 p

AGEFp: 對於所有路徑的所有點而言,存在某個路徑未來某個點會出現 p

以下圖作為例子:



以這個例子來說,滿足 AGEFp,但不滿足 AGFp。

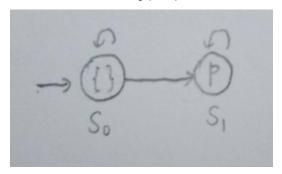
因為 AGEFp 只要存在某個路徑未來某個點會出現 p ,那只要選擇右邊必然可以有 p ;但 AGFp 必須要未來某個點會出現 p ,那如果一直選擇左邊,那最終沒辦法有 p 。

我們還可以建立以下 model: $\mathcal{M} = (S, \rightarrow, L)$

 $S = \{s_0, s_1\}, \rightarrow = \{(s_0, s_0), (s_0, s_1), (s_1, s_1)\}\$

 $L(s_0) = \{\}, L(s_1) = \{p\}$

initial state: $s_0(=s)$



s ⊭ AGFp 但 s ⊨ AGEFp