## 模型

系统的建模使用迁移系统(transition system),对于一个特定的迁移系统 $M=\langle S,S_0, 
ightarrow, L
angle$ ,使用状态的集合S作为字符表 $\Sigma$ ,M中每一条无限路径 $\pi$ 是集合 $\Sigma^\omega$ 中的一个文字,M所有路径的集合便是被迁移系统M所接受的语言L(M).

## LTL公式的语言

 $\phi$ 是一个LTL公式,S是与 $\phi$ 有着相同原子命题集合的模型的状态的集合, $\phi$ 的语言 $L(\phi)$ 定义为:

$$L(\phi) = \{\pi \in S^\omega | \pi \models^0 \phi \}$$

使用原子命题集合的幂集作为字符表而不是使用状态的集合S也是可以的

## 模型检测

模型检测的问题在于回答 $M\models\phi$ 是否成立,等价地, $\forall\pi\in Paths(M)$ .  $\pi\models^0\phi$ 是否成立.

使用语言来表示,即为 $L(M)\subseteq L(\phi)$ ,或者等价地, $L(M)\cap\overline{L(\phi)}=\emptyset$ .

L(M)使用了状态迁移系统来定义,但 $L(\phi)$ 不能使用迁移系统来表示,而是使用Buchi自动机来表示:

S: 状态集合

 $\Sigma$ : 字符表

 $\rightarrow \subseteq S \times \Sigma \times S$ : 迁移关系

 $S_0 \subseteq S$ : 初始状态集合

 $A \subseteq S$ :接受状态

一个文字被Buchi自动机接受当且仅当该自动机的接受状态被无限多次访问

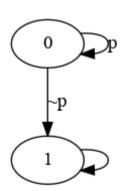
实际中,模型检测的做法是:

- $\overline{L(\phi)} = L(\neg \phi)$
- 假设公式 $\phi$ 对应Buchi自动机为 $A_{\phi}$ ,使得 $L(\phi)=L(A_{\phi})$
- 让 $M\otimes A$ 表示迁移系统M和自动机A的组合,则我们有: $L(M\otimes A)=L(M)\cap L(A)$
- 因此,检测 $M \models \phi$ 就变成了检测 $L(M \otimes A_{\neg \phi}) = \emptyset$

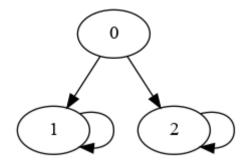
## 一个简单的例子

对LTL公式 $\phi = G p$ 进行模型检测

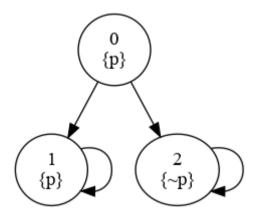
首先为 $\neg \phi = \neg G \ p = F \ \neg p$ 构建自动机 $A_{F \ \neg p}$ :



模型M为:

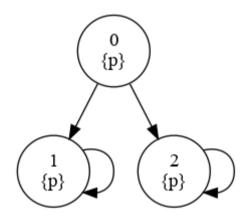


当在模型M中定义p:=st=0|st=1时,对应的模型M为:



对于该模型的一条路径:  $0222222\dots$ ,对应于自动机 $A_{F\neg p}$ 中的路径 $011111111\dots$ ,该路径是自动机 $A_{F\neg p}$ 的一个接收文字,因此当 p:=st=0|st=1时, $L(M\otimes A_{F\neg p})\neq\emptyset$ ,即 $M\models\phi$ 不成立。直观上,路径 $02222\dots$ 中G p是不成立的。

当在模型M中定义p:=TRUE时,对应的模型M为:



此时M中的任何路径,在自动机 $A_{F\,\neg p}$ 中对应的路径都为 $011111\dots$ ,该路径不是自动机 $A_{F\,\neg p}$ 的接受文字,因此 $L(M\otimes A_{F\,\neg p})\neq\emptyset$ , $M\models\phi$ 成立。直观上,M中的所有路径,G p都是成立的。