



Eötvös Loránd Tudományegyetem

Informatikai Kar

Programozási Nyelvek és Fordítóprog-
ramok Tanszék

Osztott rendszerek szintézise

IPM-08sztORSZE

Konzultációs segédanyag

Kopácsi László, Szabó Miklós

Utolsó módosítás: 2018. február 26.

Tartalomjegyzék

1. konzultáció	2
1.1. Áttekintés	2
1.2. Étkező filozófusok	2
1.3. Moziterem	3
2. konzultáció	4
2.1. Áttekintés	4
2.2. Program	7
2.3. Leggyengébb előfeltétel	8
2.4. Feladatok	10
3. Megoldások	11

1. konzultáció

1.1. Áttekintés

Az előadás során több, temporális logikai relációval találkoztunk, nézzük ezeket át informálisan, kezdve a biztonsági tulajdonságokkal.

- Az első, melyet "háromszög"-ként említünk (\triangleright), bizonyos állapot-átmeneteket megenged, másokat pedig megtilt. A $(P \triangleright Q)$ azt jelenti, hogy a P állapotot **ha** elhagyjuk, akkor ezt csak a Q -n keresztül tehetjük meg. A háromszög azonban nem tesz semmiféle kikötést arról, hogy a P -t el kell hagynunk, csupán biztosít minket arról, hogy ha ez mégis megtörténik, akkor milyen irányba (nem) mozdulhatunk.
- Másik biztonsági tulajdonság az *invariáns*. Ha egy K állítás invariáns, akkor ennek minden állapot-átmenet előtt és után teljesülnie kell.
- A harmadik említett kikötés a *fixpont*. Ezzel leírhatjuk, hogy ha egy rendszerben már nem figyelhetünk meg további állapot-átmeneteket, akkor milyen tulajdonságoknak kell teljesülnie. $(FP \Rightarrow R)$ estén például egy R -el jelölt állítás igaz, amennyiben fixpontba jutottunk. Fixpontba azonban nem csak a kívánt befejezési állapot tarthat, ha holtpont helyzet alakul ki, azt is tekinthetjük fixpontnak.

Természetesen nem csak biztonsági tulajdonságokra van szükségünk - azaz mit (ne) csinálhasson a rendszer -, hanem haladásra is (azért csináljon valamit).

- Az "egyenes nyíl" (\mapsto) néven nevezett reláció egy szigorú kikötés arra vonatkozóan, hogy egy állapotból milyen másik helyzetbe **kell** lépnünk. Míg \triangleright esetén csupán azt mondtuk, hogy *ha* elhagyunk egy állapotot, akkor azt milyen irányba tegyük, a $(P \mapsto Q)$ azt mondja, hogy a P állapotból a Q állapotba kell, hogy kerüljünk (véges időn belül).
- Ennél megengedőbb a "görbe nyíl"-ként (\hookrightarrow) ismert reláció. Ebben az esetben a $(A \hookrightarrow B)$ feltétel csupán annyit mond, hogy az A állapotot előbb-utóbb a B állapot fogja követni (azaz A -ból elkerülhetetlenül B -be fogunk érkezni), de itt nincs semmilyen megkötés arra, hogy a két állapot egymás után következzen be. Legális állapot-átmenet sorozat az $(A \hookrightarrow B)$ -ra az $\langle A, G, F, D, F, E, C, D, B \rangle$ is.

1.2. Étkező filozófusok

Tekintsük az előadáson is ismertetett *étkező filozófusok* feladatot (jegyzet^[1] 1.1). Próbáljuk meg kiegészíteni a feltételeket további megkötések formalizálásával:

- Ha a rendszer nyugalmi állapotban van, akkor egy filozófus sem eszik.
- Mindegyik filozófusra igaz, hogy ha hazament, akkor utána már nem kerülhet más állapotba.

1.3. Moziterem

A következő példában egy mozira vonatkozó feladatot fogunk ismertetni, ahol a nézők tevékenységére szeretnénk megkötéseket tenni. A jelölést megkönnyítendő vezessük be az alábbiakat: $n(i)$ jelölje az i -ik nézőt. A moziba látogatók állapotait az alábbiak alapján jelöljük:

- a) megérkezik a moziba - a
- b) jegyet vesz - j
- c) üdítőt és nasit vásárol - b
- d) érvényes jeggyel rendelkezik - t
- e) filmet néz - f
- f) hazamegy - h

Próbáljuk formalizálni az alábbi feltételeket:

- A moziba érkező néző filmet fog nézni.
- Ha valaki érvényes jeggyel rendelkezik, akkor megnézi a filmet.
- Ha a moziban nincs mozgás, akkor minden néző már otthon van.
- A moziba érkező néző jegyet vásárol, vagy a büfébe megy.
- A film után a néző hazamegy.
- Senki nem nézhet filmet úgy, hogy nincs érvényes jegye. (Tipp: próbáljunk invariánst megfogalmazni.)
- Ha valaki hazament, akkor már nem csinál semmit a moziban.

2. konzultáció

2.1. Áttekintés

Ahhoz, hogy a későbbiekben biztos módon számolhassunk programokkal, elkerülhetetlen a számunkra szükséges (alap)fogalmakat tisztázni a halmazelmélet és a relációk témakörében.

Legyenek A és B tetszőleges halmazok. A és B *direkt*-, vagy *Descartes*-szorzatán azt a halmazt értjük, melyben olyan párok találhatók, melynek első eleme A -ban, második eleme pedig B -ben.

$$A \times B ::= \{(a, b) | a \in A \text{ és } b \in B\}$$

Jelölje $r \subseteq A \times B$ azt a bináris relációt, mely A elemeihez rendel értékeket a B halmazból (A és B tetszőleges halmazok). A reláció elemeit $(a, b) \in r$ módon fogjuk jelölni.

$$\text{Az } r \text{ reláció értelmezési tartománya: } \mathcal{D}_r ::= \{a \in A | \exists b \in B : (a, b) \in r\} \subseteq A$$

$$\text{Az } r \text{ reláció értékkészlete: } \mathcal{R}_r ::= \{b \in B | \exists a \in A : (a, b) \in r\} \subseteq B$$

$$r(a) \text{ jelölje azt a halmazt, melynek elemei: } \{b \in B | (a, b) \in r\}$$

Világos, hogy az értelmezési tartományban olyan elemek vannak, amikhez rendel valamit r , míg az értékkészletben olyanokat találhatunk, amik valamilyen elemhez hozzá lettek rendelve. Egy elem képe a hozzá rendelt elemek halmazából áll elő.

Egy g relációt *parciális függvénynek* (vagy determinisztikus relációnak) nevezhetünk, amennyiben az alábbi teljesül:

$$\forall a \in A : |g(a)| \leq 1,$$

azaz minden elemhez *legfeljebb* egy másikat társítunk. Jelölésünk ekkor: $g \in A \rightarrow B$. Ha minden elemhez pontosan egy értéket rendelünk, akkor az f reláció függvény, azaz:

$$\forall a \in A : |f(a)| = 1.$$

Jelölésünk ekkor: $f : A \rightarrow B$. Ebben az esetben általában $f(a)$ nem az egy elemű halmazt, hanem annak képét jelenti.

Ahhoz, hogy állításokat fogalmazhassunk meg a későbbiekben, szükségünk lesz logikai relációkra is.

$$\text{A } h \subseteq A \times \mathbb{L} \text{ logikai relációnak nevezzük, ahol } \mathbb{L} ::= \{igaz, hamis\}.$$

Ha h függvény, akkor *logikai függvénynek* nevezzük.

Egy reláció inverzét az alábbi módon definiálhatjuk:

$$R^{(-1)} ::= \{(b, a) \in B \times A \mid (a, b) \in R\}$$

A továbbiakban szükségünk lesz egy reláció adott halmazra vonatkozó inverz- és ősképfé definíciójára.

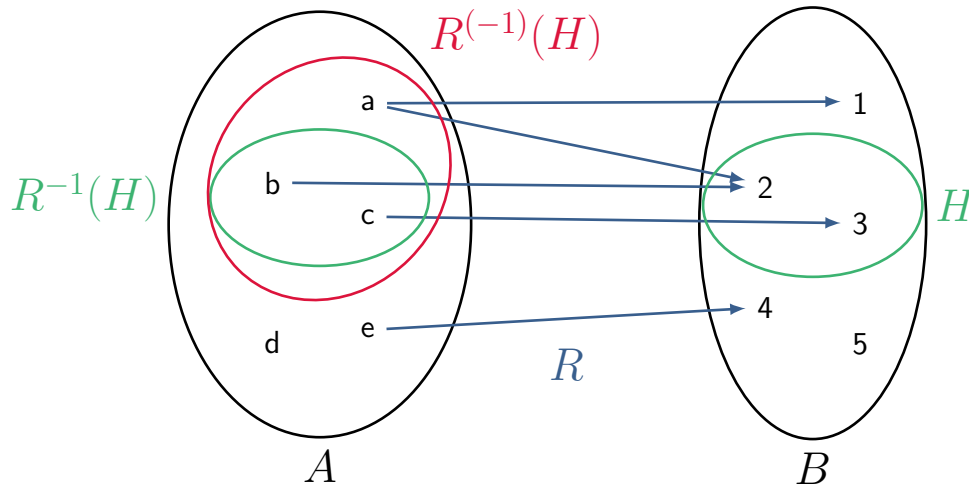
A $H \subseteq B$ halmaz R reláció szerinti *inverzképe*:

$$R^{(-1)}(H) ::= \{a \in A \mid R(a) \cap H \neq \emptyset\}$$

A $H \subseteq B$ halmaz R reláció szerinti *ősképe*:

$$R^{-1}(H) ::= \{a \in A \mid R(a) \subseteq H\}$$

Meggondolva látható, hogy az *inverzkép* megengedőbb, hisz csak annyit kér, hogy egy adott elemhez *létezzen* H -beli elem az R hozzárendelésben, az *ősképe* viszont megköveteli, hogy *minden* ilyen elem a H halmazban legyen.



1. ábra. Nézzünk egy példát a korábban említett fogalmakra. Legyen $A = \{a, b, c, d, e\}$ és $B = \{1, 2, 3, 4, 5\}$ halmazok, valamint $R \subseteq A \times B$, $R = \{(a, 1), (a, 2), (b, 2), (c, 3), (e, 4)\}$ reláció. Ekkor R értelmezési tartománya $\mathcal{D}_R = \{a, b, c, e\}$, értékkészlete pedig $\mathcal{R}_R = \{1, 2, 3, 4\}$. Továbbá legyen $H \subseteq B$, $H = \{2, 3\}$. Ekkor a H halmaz R reláció szerinti ősképe $R^{-1}(H) = \{b, c\}$, inverzképe pedig $R^{(-1)}(H) = \{a, b, c\}$. Itt jól látszik, hogy az *inverzkép* megengedőbb, mint az *ősképe*, hiszen $R^{-1}(H) \subseteq R^{(-1)}(H) = \{b, c\} \subseteq \{a, b, c\}$.

Legyen $R \subseteq A \times \mathbb{L}$ logikai reláció, R igazsághalmaza ekkor:

$$\lceil R \rceil ::= R^{-1}(\{igaz\}) \text{ azaz: } \lceil R \rceil = \{a \in \mathcal{D}_R \mid R(a) \subseteq \{igaz\}\}$$

Az igazsághalmazt tehát az $\{igaz\}$ halmazra vett ősképe szerint definiáljuk.

Ha inverzképet számolunk, akkor juthatunk a *gyenge igazsághalmaz* fogalmához:

$$\lfloor R \rfloor ::= R^{(-1)}(\{igaz\}) \text{ azaz: } \lfloor R \rfloor = \{a \in \mathcal{D}_R \mid R(a) \cap \{igaz\} \neq \emptyset\}$$

A későbbiekben nagyban megkönnyíti a dolgunkat, ha bevezetjük az *azonosan igaz*, és az *azonosan hamis* logikai függvényeket.

$$Igaz : A \rightarrow \mathbb{L} : \forall a \in A : Igaz(a) = \{igaz\}$$

$$Hamis : A \rightarrow \mathbb{L} : \forall a \in A : Hamis(a) = \{hamis\}$$

Könnyű meggondolni, hogy ekkor $\lceil Igaz \rceil = A$ és $\lceil Hamis \rceil = \emptyset$.

Az igazsághalmazzal kapcsolatban fontos megemlíteni néhány tulajdonságot, melyeket a későbbiekben kihasználunk.

Legyenek $P, Q \subseteq A \times \mathbb{L}$, ekkor:

- $\lfloor P \wedge Q \rfloor = \lfloor P \rfloor \cap \lfloor Q \rfloor$
- $\lfloor P \vee Q \rfloor = \lfloor P \rfloor \cup \lfloor Q \rfloor$
- $\lfloor \neg P \rfloor = A \setminus \lfloor P \rfloor$
- $\lfloor P \rightarrow Q \rfloor = \lfloor \neg P \vee Q \rfloor = (A \setminus \lfloor P \rfloor) \cup \lfloor Q \rfloor$
- $P \Rightarrow Q = \lfloor P \rfloor \subseteq \lfloor Q \rfloor$

Egyszerűbben megfogalmazhatóak állítások, ha tudjuk, hogy $A \Rightarrow B$. Ekkor ugyanis:

- $A \vee B = B$
- $A \wedge B = A$

Nézzünk erre egy példát, legyenek $A, B : \mathbb{N} \times \mathbb{L}$ úgy, hogy:

$\lceil A \rceil := \{10\text{-nél nagyobb szám}\}$ és

$\lceil B \rceil := \{\text{pozitív szám}\}$.

Világos, hogy $A \Rightarrow B$, hiszen ha egy egész szám 10-nél nagyobb, akkor pozitív. Az $A \vee B$ állítást úgy fogalmazhatjuk meg, hogy azokat az egész számokat keressük, melyek 10-nél nagyobbak, **vagy** pozitívak. Érződik, hogy a *vagy* kapcsolat miatt a gyengébb feltétellel is megelégszünk, így a bővebb halmaz, azaz a pozitív számok halmazát kapjuk ($= B$). Ha azonban a 10-nél nagyobb **és** pozitív számokra vagyunk kíváncsiak, akkor a szigorítás miatt a szűkebb halmazt kapjuk, tehát a 10-nél nagyobb számokat kell vizsgálnunk ($= A$).

2.2. Program

Röviden tekintsük át, hogy a Fóthi^[2]-Horváth - féle modellben hogyan is definiáltuk a programot és annak hatásrelációját.

Jelölje A^* az A elemeiből képzett véges, A^∞ pedig a végtelen sorozatokat. A későbbiekben A^{**} jelenti az $A^* \cup A^\infty$ halmazt, azaz a véges és végtelen sorozatok halmazát. Ha alaphalmaznak a természetes számokat választjuk, akkor az $\langle 1, 5, 3, 2 \rangle \in A^*$ egy véges, míg az $\langle 1, 2, 3, 4, \dots \rangle \in A^\infty$ végtelen sorozatot jelöl.

Utasítás alatt egy olyan $s \subseteq A \times A^{**}$ relációt értünk, melyre:

1. $\mathcal{D}_s = A$
2. $\forall a \in A : \forall \alpha \in s(a) : |\alpha| \neq 0 \wedge \alpha_1 = a$
3. $(\alpha \in \mathcal{R}_s \wedge \alpha \in A^*) \Rightarrow (\forall i(1 \leq i < |\alpha|) : \alpha_i \neq \alpha_{i+1})$
4. $(\alpha \in \mathcal{R}_s \wedge \alpha \in A^\infty) \Rightarrow (\forall i \in \mathbb{N} : (\alpha_i = \alpha_{i+1} \rightarrow (\forall k \in \mathbb{N}^+ : \alpha_i = \alpha_{i+k})))$

A fenti definíció a *működés* fogalmát próbálja absztrakt módon szemléltetni. A négy pont jól jellemzi az utasítást: elsőként szeretnénk, ha az utasítás minden állapotér-beli pontban értelmezve lenne (azaz az utasítás mindenhol el tud indulni).

Második pontban azt fogalmazzuk meg, hogy egy sorozat a működése teljes történetét írja le, kezdve a kiindulási állapottal.

A harmadik pontunk a *redukáltságra* vonatkozik: ha véges hosszú sorozattal dolgozunk, akkor egymás után kétszer ne szerepelhessen ugyanaz az elem (hiszen az nem egy jó véges utasítás, amelyik úgy lép egy következő állapotba, hogy nem történt állapotváltozás - ez a megfogalmazáson is érződik).

A negyedik pont a végtelen utasításra utal: ha egy utasítás futása nem fejeződik be (végtelen ciklus, stb.), akkor ezt a hozzárendelt sorozatban úgy jelzi, hogy egy adott ponttól kezdve nem történik állapotváltozás, folyton ugyan abban az állapotban ragad (pl. $s(4) = \langle 4, 3, 2, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, \dots \rangle$)

Egy $s \subseteq A \times A^{**}$ utasítás *hatásrelációja* az a $p(s) \subseteq A \times A$ reláció, melyre:

1. $\mathcal{D}_{p(s)} = \{a \in A \mid s(a) \subseteq A^*\}$
2. $p(s)(a) = \{b \in A \mid \exists \alpha \in s(a) : \tau(\alpha) = b\}$

ahol $\tau : A^* \rightarrow A; \tau(\alpha) ::= \alpha_{|\alpha|}$, azaz a *tau* függvény egy véges sorozathoz annak utolsó tagját rendeli.

A hatásrelációt tehát csak olyan pontokban definiáljuk, ahol a program *megáll*, azaz véges sorozatot rendel, a hozzárendelési szabály pedig az, ahová az utasítás eljut, tehát az adott sorozatok utolsó eleme.

Az *absztrakt programot* egy $S = (s_0, \{s_1, s_2, \dots, s_n\})$ párként tudjuk megadni, ami egy párhuzamos programot takar. Az első tagja (s_0) a kezdeti utasítás, ami a program indulásakor hajtódik végre. A második tagja ($\{s_1, s_2, \dots, s_n\}$) pedig *atomi* (vagyis párhuzamos futás során nem akadnak össze, szekvenciális futás eredményét adó) utasítások halmaza. Ezeket valamilyen *feltétlenül pártatlan ütemezés* szerint (kiéheztetés nélkül, azaz az egyes végrehajtások során minden utasítást végtelen sokszor véve) végtelen sokáig futtatunk. A programra pedig akkor mondjuk, hogy terminált (befejeződött), ha fixpontba jut, azaz már nem történik állapotváltozás.

Nézzünk erre egy egyszerű példát:

Legyen $S = (x := 0, \{x := 2 \cdot x, x := x + 1\})$. Ekkor az alábbi sorozatot ennek egy lehetséges kiértékelésének tekintjük:

$$\begin{array}{ccccccccc} x := 0, & x := x + 1, & x := 2 * x, & x := 2 * x, & x := x + 1, & x := x + 1, & \dots \\ 0, & 1, & 2, & 4, & 5, & 6, & \dots \end{array}$$

2.3. Leggyengébb előfeltétel

Érezhető, hogy a fenti definíciókkal történő számolások nagyon nehézzé fogják tenni a későbbiekben a feladatok és az azt megoldó programok közötti kapcsolat megteremtését, ezért bevezetünk egy új fogalmat, a *leggyengébb előfeltételt*.

Legyen $s \subseteq A \times A^{**}$ utasítás, $R : A \rightarrow \mathbb{L}$ állítás. Az s utasítás R utófeltételhez tartozó *leggyengébb előfeltétele* az az $lf(s, R) : A \rightarrow \mathbb{L}$ **függvény**, melyre:

$$[lf(s, R)] = \{A \in \mathcal{D}_{p(s)} | p(s)(a) \subseteq [R]\}.$$

Az lf tehát egy olyan függvény, mely pontosan azokhoz a pontokhoz rendel igazat, melyből elindítva az s utasítást az biztosan megáll, és az összes ilyen állapotban az R tulajdonság teljesül. Magának a függvénynek a definícióját legtöbbször nehéz megadni, de az igazsághalmazát könnyedén kifejezhetjük. Az igazsághalmaz definícióját, a kompozíció és az öskép tulajdonságait felhasználva kapjuk, hogy:

$$[lf(s, R)] = [R \circ p(s)].$$

Az lf -et tehát az utófeltételbe helyettesítés módszerével tudjuk kifejezni (ennek bizonyítása megtalálható a *tankönyv*^[2] 44-ik oldalán, a 3.1-es definíciónál).

Mivel a leggyengébb előfeltételt nem csak utasításokra, hanem programokra is ki szeretnénk tudni számolni, a fenti definíciót picit általánosítani kell. Tehát legyen $S = (s_0, \{s_1, s_2, \dots, s_n\})$ program, $R : A \rightarrow \mathbb{L}$ állítás. Ekkor az S program R utófeltételhez tartozó *leggyengébb előfeltétele* az egyes utasításai által adott leggyengébb előfeltételek

konjugáltja lesz:

$$lf(S, R) = \bigwedge_{i=1}^n lf(s_i, R).$$

A későbbiekben több alaptulajdonságra is szükségünk lesz, ha az lf -fel akarunk számolni. Nézzük ezeket:

Legyen $S = (s_0, \{s_1, s_2, \dots, s_n\})$ program, $Q, R : A \rightarrow \mathbb{L}$ állítások. Ekkor:

1. $lf(S, Hamis) = Hamis$ (csoda kizárásának elve),
2. Ha $Q \Rightarrow R$, akkor $lf(S, Q) \Rightarrow lf(S, R)$ (monotonitás),
3. $lf(S, Q) \vee lf(S, R) \Rightarrow lf(S, Q \vee R)$ (gyenge additivitás),
4. $lf(S, Q) \wedge lf(S, R) = lf(S, Q \wedge R)$ (multiplikativitás)

A bizonyításokat szintén a jegyzetben lehet olvasni.

Kiszámítása: Az lf kiszámolását a már fentebb említett utófeltételbe helyettesítés módszerével tudjuk megtenni.

Az **egyszerű értékadások** során ez a következőt jelenti:

$$lf(x := y, R) = R^{x \leftarrow y}$$

Például az $s = (x := 3), R = (1 \leq x \leq 5)$ esetben:

$lf(s, R) = lf(x := 3, (1 \leq x \leq 5)) = R^{x \leftarrow 3} = (1 \leq x \leq 5)^{x \leftarrow 3} = (1 \leq 3 \leq 5)$. Az s utasítás tehát olyan állapotokban tudjuk biztonságosan végrehajtani úgy, hogy R -be érkezzen, melyre teljesül az, hogy $1 \leq 3 \leq 5 \equiv igaz$, azaz tetszőleges pontból indítva helyesen működő utasítást kaphatunk.

Feltételes értékadás esetén figyelembe kell venni a feltételt is, hiszen ha ez nem teljesül, abban az esetben nem kell az értékadást végrehajtanunk.

$$lf(\{x := y, ha \ \pi\}, R) = (\pi \rightarrow R^{x \leftarrow y}) \wedge (\neg \pi \rightarrow R^{SKIP})$$

Például az $s = (x := -x, ha \ x < 0), R = (x > 0)$ esetben:

$$\begin{aligned} lf(s, R) &= lf((x := -x, ha \ x < 0), x > 0) = (x < 0 \rightarrow (x > 0)^{x \leftarrow -x}) \wedge (x \geq 0 \rightarrow x > 0) \\ &= (x < 0 \rightarrow -x > 0) \wedge (x \geq 0 \rightarrow x > 0) \end{aligned}$$

Ekkor az $A \rightarrow B = \neg A \vee B$ logikai szabályt alkalmazva az alábbiakat kapjuk:

$$(x \geq 0 \vee -x > 0) \wedge (x < 0 \vee x > 0) = (x \geq 0 \vee x < 0) \wedge (x \neq 0) = (\uparrow) \wedge (x \neq 0) = (x \neq 0)$$

Vagyis az s utasítást minden $x \neq 0$ állapotban biztonságosan végre tudjuk hajtani úgy, hogy R -be érkezzen.

Szimultán értékadás során egyszerre hajtjuk végre az adott értékadásokat:

$$lf(\{x_1, \dots, x_n := y_1, \dots, y_n\}, R) = lf(\{ \parallel_{i=1}^n x_i := y_i \}, R) = R^{x_1 \leftarrow y_1 \dots x_n \leftarrow y_n}$$

Például az $s = (x, y := x + 1, y - 1), R = (2|x + y)$ esetben:

$$\begin{aligned} lf(s, R) &= lf((x, y := x + 1, y - 1), (2|x + y)) \\ &= (2|x + y)^{x \leftarrow x+1, y \leftarrow y-1} \\ &= (2|(x + 1) + (y - 1)) = (2|x + y) \end{aligned}$$

Azaz az s utasítást olyan x, y állapotokban tudjuk biztonságosan végrehajtani úgy, hogy R -be érkezzen, melyre teljesül az, hogy $2|x + y$.

A **feltételes szimultán értékadás** kiszámításának módja ezek után egyértelműen megállapítható az előzőek alapján:

$$\begin{aligned} lf(\{x_1, \dots, x_n := y_1, \dots, y_n, \text{ha } \pi\}, R) &= lf(\{ \parallel_{i=1}^n x_i := y_i, \text{ha } \pi \}, R) = \\ &= (\pi \rightarrow R^{x_1 \leftarrow y_1 \dots x_n \leftarrow y_n}) \wedge (\neg \pi \rightarrow R^{SKIP}) \end{aligned}$$

2.4. Feladatok

A következő példákkal a leggyengébb előfeltétel számítását tudjuk gyakorolni.

1. Legyen $S = (SKIP, \{x := x \cdot 2, \text{ha } 2 \nmid x, \\ x := x + 1, \text{ha } x < 10\})$,
és $R = (2|x)$. Számoljuk ki az S program R -hez tartozó leggyengébb előfeltételét.
2. Legyen $S = (m, n := 0, 0, \{m, n := m + 1, n - 1, \\ n := n + 1, \text{ha } n < m\})$.
Számoljuk ki az S program R -hez tartozó leggyengébb előfeltételét.
 - a) Ha $R = (m = n)$.
 - b) Ha $R = (n > m)$.

3. Megoldások

1.2 - Étkező filozófusok

- $FP \Rightarrow (\forall i : \neg f(i).e)$
- $f(i).o \triangleright \perp$

1.3 - Moziterem

- $n(i).a \hookrightarrow n(i).f$
- $n(i).t \hookrightarrow n(i).f$
- $FP \Rightarrow \forall i : n(i).h$
- $n(i).a \triangleright (n(i).j \vee n(i).b)$
- $n(i).f \mapsto n(i).h$
- $(\forall i : n(i).f \Rightarrow n(i).t) \in inv$
- $n(i).h \triangleright \perp$

2.4 - Feladatok

1. Ahogy korábban láttuk 2.4 bekezdésben, egy program leggyengébb előfeltétele az utasításai által adott leggyengébb előfeltételek konjugáltja. Az egyszerűség kedvéért nevezzük el az $x := x \cdot 2$, ha $2 \nmid x$ utasítást s_1 -nek, az $x := x + 1$, ha $x < 10$ utasítást

pedig s_2 -nek. Ekkor

$$\begin{aligned} lf(s_1, R) &= lf(x := x \cdot 2, ha\ 2 \nmid x; (2|x)) \\ &= (2 \nmid x \rightarrow (2|x)^{x \leftarrow x \cdot 2}) \wedge (2|x \rightarrow 2|x) \\ &= (2 \nmid x \rightarrow 2|x \cdot 2) \wedge (2|x \rightarrow 2|x) \end{aligned}$$

Alkalmazva a $A \rightarrow B = \neg A \vee B$ szabályt a következőt kapjuk:

$$= (2|x \vee 2|x \cdot 2) \wedge (2 \nmid x \vee 2|x)$$

Mivel $A \vee \neg A = \uparrow$, valamint egy szám kétszeresét véve osztható lesz kettővel:

$$\begin{aligned} &= (2|x \vee \uparrow) \wedge (\uparrow) \\ &= (\uparrow) \wedge (\uparrow) \\ &= \uparrow \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} lf(s_2, R) &= lf(x := x + 1, ha\ x < 10; (2|x)) \\ &= (x < 10 \rightarrow (2|x)^{x \leftarrow x+1}) \wedge (x \geq 10 \rightarrow 2|x) \\ &= (x < 10 \rightarrow 2|x + 1) \wedge (x \geq 10 \rightarrow 2|x) \\ &= (x \geq 10 \vee 2|x + 1) \wedge (x < 10 \vee 2|x) \end{aligned}$$

Picit tovább alakítva a pedig a következő kifejezést kapjuk:

$$= (x \geq 10 \vee 2|x + 1) \wedge (x < 10 \vee 2|x)$$

$$\begin{aligned} lf(S, R) &= lf(s_1, R) \wedge lf(s_2, R) \\ &= (\uparrow) \wedge ((x \geq 10 \vee 2|x + 1) \wedge (x < 10 \vee 2|x)) \end{aligned}$$

Mivel $\uparrow \wedge A = A$:

$$= (x \geq 10 \vee 2|x + 1) \wedge (x < 10 \vee 2|x)$$

2. Hasonlóan az előző feladathoz, nevezzük el $m, n := m + 1, n - 1$ és $n := n + 1, ha\ n < m$ utasításokat rendre s_1 -nek és s_2 -nek.

a) $R = (m = n)$

$$\begin{aligned}
lf(s_1, R) &= lf(m, n := m + 1, n - 1; (m = n)) \\
&= (m = n)_{n \leftarrow n-1}^{m \leftarrow m+1} \\
&= (m + 1 = n - 1) \\
&= (m = n - 2)
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
lf(s_2, R) &= lf(n := n + 1, ha\ n < m; (m = n)) \\
&= (n < m \rightarrow (m = n)_{n \leftarrow n-1}^{m \leftarrow m+1}) \wedge (n \geq m \rightarrow m = n) \\
&= (n < m \rightarrow m + 1 = n - 1) \wedge (n \geq m \rightarrow m = n) \\
&= (n \geq m \vee m + 1 = n - 1) \wedge (n < m \vee m = n) \\
&= (n \geq m \vee m = n - 2) \wedge (n \leq m)
\end{aligned}$$

Alkalmazva a $(A \vee B) \wedge C = (A \wedge C) \vee (B \wedge C)$ szabályt:

$$\begin{aligned}
&= (n \geq m \wedge n \leq m) \vee (m = n - 2 \wedge n \leq m) \\
&= (n = m) \vee \downarrow
\end{aligned}$$

Mivel $A \vee \downarrow = A$:

$$= (n = m)$$

$$\begin{aligned}
lf(S, R) &= lf(s_1, R) \wedge lf(s_2, R) \\
&= (m = n - 2) \wedge (n = m) \\
&= \downarrow
\end{aligned}$$

b) $R = (m < n)$

$$\begin{aligned} lf(s_1, R) &= lf(m, n := m + 1, n - 1; (m < n)) \\ &= (m < n) \stackrel{m \leftarrow m+1}{n \leftarrow n-1} \\ &= (m + 1 < n - 1) \\ &= (m + 2 < n) \\ lf(s_2, R) &= lf(n := n + 1, ha\ n < m; (m < n)) \\ &= (n < m \rightarrow (m < n) \stackrel{m \leftarrow m+1}{n \leftarrow n-1}) \wedge (n \geq m \rightarrow m < n) \\ &= (n < m \rightarrow m + 1 < n - 1) \wedge (n \geq m \rightarrow m < n) \\ &= (n \geq m \vee m + 1 < n - 1) \wedge (n < m \vee m < n) \\ &= (n \geq m \vee m + 2 < n) \wedge (n \neq m) \\ &= (n \geq m) \wedge (n \neq m) \\ &= (n > m) \\ lf(S, R) &= lf(s_1, R) \wedge lf(s_2, R) \\ &= (m + 2 < n) \wedge (n > m) \\ &= (m + 2 < n) \wedge (m < n) \\ &= (m + 2 < n) \end{aligned}$$

Hivatkozások

- [1] dr. Horváth Zoltán: Párhuzamos és elosztott programozás
(<http://people.inf.elte.hu/hz/parh/jegyzet.ps>)
- [2] Fóthi Ákos: Bevezetés a programozáshoz
(<http://bzsr.web.elte.hu/progmod2/konyv.pdf>)