

• daný automať obsahuje reo - beh

- hľadáme ktorý časov konvergentný nekonečný beh, ktorý bude obsahovať nekonečné množstvo diskretných krokov a zároveň nebude splňať podmienky neexistencie reo behu (bežný sú aspoň 1x nastavené a zároveň aspoň jeden krok cyklu vyžaduje beh čas)
- reo beh automatu A_1 :

$$\rho = (A, x=0, y=0) \xrightarrow{a_1} (B, x=0, y=0) \xrightarrow{a_2} (C, x=0, y=0) \xrightarrow{a_4} (A, x=0, y=0)$$

- beh je konvergentný a nekonečný
- obsahuje nekonečné množstvo diskretných krokov
- riadny krok cyklu nevyžaduje beh čas

• daný automať obsahuje limitáciu

- je to konfigurácia $\rho = (l, v)$ pre ktorú platí $\text{Paths}_{\text{dir}}(c) = \emptyset$
- beh vedúci do limitácie:

$$(A, x=0, y=0) \xrightarrow{a_1} (B, x=0, y=0) \xrightarrow{a_2} (C, x=0, y=0) \xrightarrow{a_4} (A, x=0, y=0) \xrightarrow{a_0} (A, x=10, y=10)$$

↑ limitácia

- z daného limitácie je možné robiť iba časové kroky, diskretné nie a aj to iba dočasto, pokiaľ bude $y < 15 \rightarrow y$ sa limitne bude blížiť k 15 v nekonečnom množstve časových krokov \rightarrow
- \rightarrow konvergentný nekonečný beh

časov

- množina $\text{Paths}_{\text{dir}}(A, x=10, y=10) = \emptyset$

$$(A, x=10, y=10) \xrightarrow{1} (A, x=11, y=11) \xrightarrow{0,1} (A, x=11,1, y=11.1) \xrightarrow{0,01} \dots$$

Príklad 2

• dôkaz UNION

- máme 2 jazyky nad konečnými slovami L_1 a L_2 .
- máme 2 automaty s množinami koncových slov A_1, A_2 , kde:

$$L_1(A_1) = \{w_1 \mid A_1 \text{ prijíma } w_1\}$$

$$L_2(A_2) = \{w_2 \mid A_2 \text{ prijíma } w_2\}$$

kde A_1, A_2 sú definované nasledovne:

$$A_1 = (Loc_1, Acc_1, C_1, \hookrightarrow_1, Loc_{o1}, Inu_1, AP_1, L_1, Loc_{acc1})$$

$$A_2 = (Loc_2, Acc_2, C_2, \hookrightarrow_2, Loc_{o2}, Inu_2, AP_2, L_2, Loc_{acc2})$$

- keďže L_1, L_2 sú jazyky nad konečnými slovami, množina slov patriaca do daného jazyka bude tiež konečná a každý automat prijímajúci slová daného jazyka bude mať konečný počet stavov a pravidiel

- a automaty A_1, A_2 môžeme poskložiť A_3 , kde:

$$A_3 = (Loc_1 \cup Loc_2, Acc_1 \cup Acc_2, C_1 \cup C_2, \hookrightarrow_1 \cup \hookrightarrow_2, Loc_{o1} \cup Loc_{o2}, Inu_1 \cup Inu_2, AP_1 \cup AP_2, L_1 \cup L_2, Loc_{acc1} \cup Loc_{acc2})$$

- automat A_3 bude prijímať množinu slov, ktoré vyhovujú sjednoteniu množín slov prijímaných automaty A_1, A_2 pretože bude mať konečný počet stavov a pravidiel pokrývajúcich všetky stavy a pravidlá automaty A_1, A_2

- z toho vyplýva, že automat A_3 bude prijímať množinu slov patriacu do jazyka L_3 , kde:

$$L_3(A_3) = \{w_3 \mid A_3 \text{ prijíma } w_3\}$$

množina



kde množina slov jazyka L_3 pokrýva sjednotenie všetkých slov jazykov L_1, L_2

- a z toho uvedeného vyplýva, že sjednotením jazykov $L_1 \cup L_2$ vznikne jazyk L_3 , kt. obsahuje všetky slová jazykov L_1, L_2 a teda operácia sjednotenia jazykov prijímaných časovými automaty je uzavretá, pretože vieme postrojiť časový automat A_3 prijímajúci jazyk L_3 sjednotením sjednoteníých prvkov N -íc automaty A_1, A_2 .

• Dôkaz KONKATENACE

- máme 2 jazyky nad konečnými sloami L_1 a L_2
- máme 2 automaty s množinami konečných slov A_1, A_2 , kde:

$$L_1(A_1) = \{w_1 \mid A_1 \text{ prijíma } w_1\}$$

$$L_2(A_2) = \{w_2 \mid A_2 \text{ prijíma } w_2\}$$

kde A_1, A_2 sú definované rovnako, ako v dôkaze UNIONU a prvej časti tohto príkladu

- keďže L_1, L_2 sú jazyky nad konečnými sloami, množina slov patriaca do daného jazyka bude tiež konečná a každý automat prijímajúci slová daného jazyka bude mať konečný počet slov a pravidiel
- z automátov A_1, A_2 môžeme postrojiť automat A_3 , kde:

$$A_3 = (Loc_1 \cup Loc_2, Act_1 \cup Act_2 \cup Act_N, C_1 \cup C_2, \hookrightarrow_1 \cup \hookrightarrow_2 \cup \hookrightarrow_N, Loc_{01}, \\ Inv_1 \cup Inv_2, AP_1 \cup AP_2, L_1 \cup L_2, Loc_{acc_2})$$

~~- automat A_3 bude~~

kde $Act_N = \{\text{concat-word}\}$

$$\hookrightarrow_N \subseteq Loc_{acc_1} \times CC_N(c) \times Act_N \times \forall y \in L_2. y \neq \emptyset \times Loc_{02}$$

$$\text{kde } CC_N(c) = \emptyset$$

- automat A_3 bude prijímať množinu slov, ktorá vyhovuje konkaténácii dvoch ľubovoľných súčinu slov jazykov L_1, L_2 , kde ľubovoľný súčin slov je definovaný ako:

$$L_1 \times L_2 \stackrel{\text{def}}{=} \{(w_1, w_2) \mid w_1 \in L_1 \wedge w_2 \in L_2\}$$

- a daného vyplýva, že automat A_3 bude prijímať množinu slov patriacu do jazyka L_3 , kde:

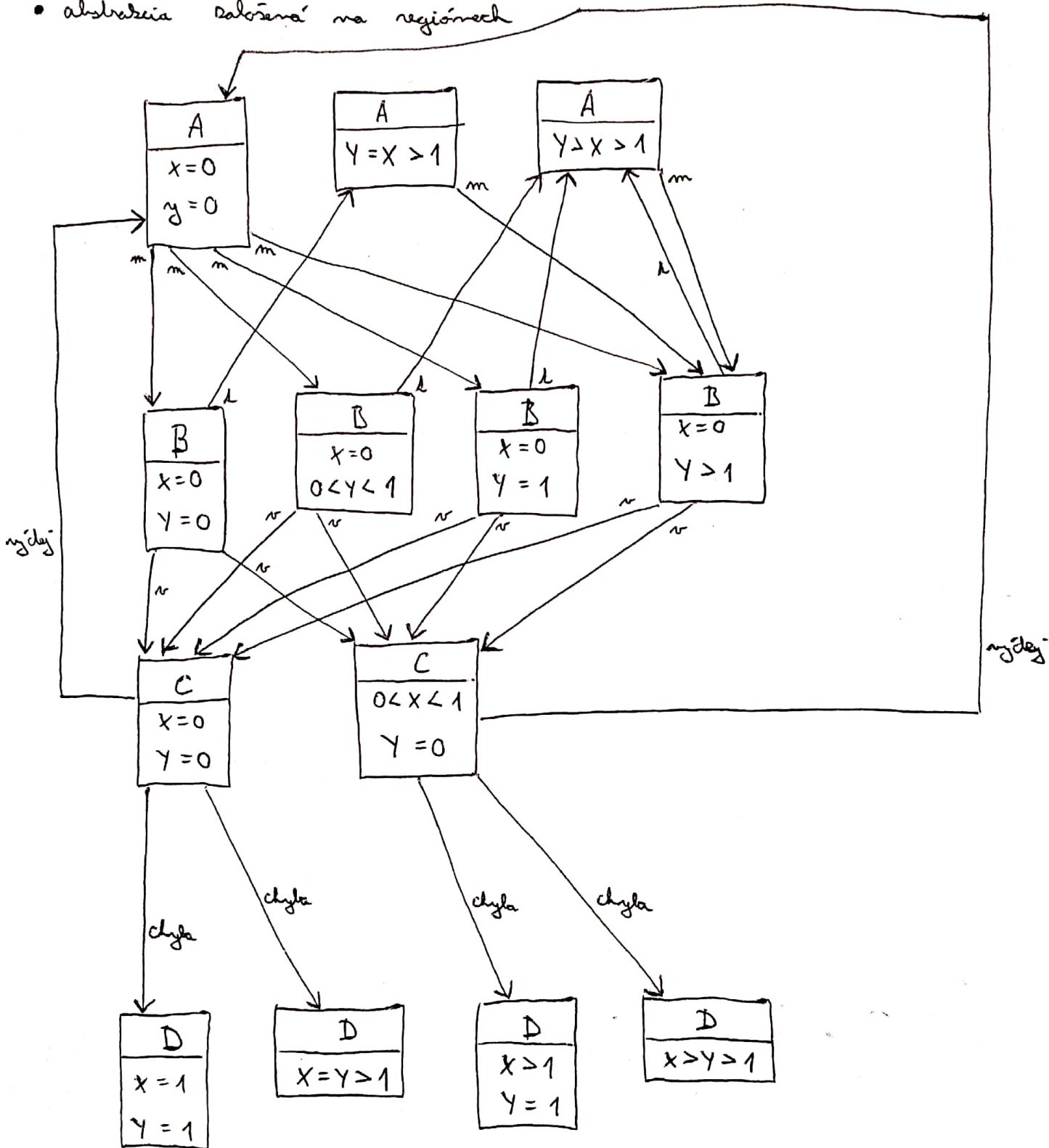
$$L_3(A_3) = \{w_3 \mid A_3 \text{ prijíma } w_3\}$$

kde množina slov jazyka L_3 pokrýva konkaténáciu slov jazykov L_1, L_2

- R vyššie uvedeného vyplýva, že koordináciou jazykov L_1, L_2 vznikne jazyk L_3 , kt. slová sú prijímané automatom A_3 a teda operácia koordinácia jazykov prijímaných časovými automatmi je uzavretá, pretože vieme postrojiť časový automat A_3 prijímajúci jazyk L_3

Príklad 3

- abstrakcia roborena na regiónoch



vysvetlenie:

$r \sim$ volba - para

$l \sim$ linkout

$m \sim$ merge

- stav v ktorom platí predikát error je dostupný, pretože existuje cesta do stavu D , kde $\text{error} \in L(D)$
- príklad cesty:

$$(A, x=0, y=0) \xrightarrow{\text{mince}} (B, x=0, y=0) \xrightarrow{\text{voda - 2x}} (C, x=0, y=0) \xrightarrow{1.5} \\ \xrightarrow{1.5} (C, x=1.5, y=1.5) \xrightarrow{\text{voda}} (D, x=1.5, y=1.5)$$

- máme automát A_2 a TCTL formulu $\phi = \exists (\text{run } U^{<2} \text{ error})$
- najdeme množinu splňujúcich konfigurácií $\text{Sat}(\phi)$ a množinu porušujúcich konfigurácií Inv_{A_2} automatu A_2
- v prípade, že inde platí $\text{Inv}_{A_2} \subseteq \text{Sat}(\phi)$, keď automát A_2 splňuje formulu ϕ

$$\text{Inv}_{A_2} = \{(A, x=0, y=0)\}$$

$$\text{Sat}(\phi) = \{(A, x=0, y=0), (B, x=0, y=0), (C, x=0, y=0), \dots\}$$

- množina $\text{Sat}(\phi)$ je nekonečná, pretože existuje nekonečne veľa konfigurácií automatu A_2 , kde platí $s \models \exists (\text{run } U^{<2} \text{ error})$, kde $s \in \text{Sat}(\phi)$
- a $\pi \models (\text{run } U^{<2} \text{ error})$ pre nejakú cestu $\pi \in \text{Paths}_{\text{div}}(s)$
- pre naše účely je podstatné, že platí

$$\underline{\text{Inv}_{A_2} \subseteq \text{Sat}(\phi)}$$

a čo vyplýva, že Automát A_2 splňuje formulu ϕ , a teda platí:

$$\boxed{A_2 \models \exists (\text{run } U^{<2} \text{ error})}$$

- máme stav $s = (B, x=y=0)$ automatu A_2 a TCTL formulu $\phi = \forall (\text{run } U^{<2} \text{ init})$
 - chceme dokázat $s \models \phi$
 - abychom měli $s \models \phi$ být jistí, že pro každou cestu $\pi \in \text{Path}_{\text{div}}(s)$ musí platit $\pi \models (\text{run } U^{<2} \text{ init})$
 - vybereme si množinu $\text{Path}_{\text{div}}(s)$, a kudy se pokúsíme vyjít iha pár prvků, nejspíš nám stane najít iha 1 divergentní cestu π , pro kterou nebude platit $\pi \models (\text{run } U^{<2} \text{ init})$ aby sme dokázali, že $s \models \phi$ nie je platné

$$\text{Path}_{\text{div}}(s) = \{$$

$$(B, x=y=0) \xrightarrow{3} (B, x=y=3) \xrightarrow{\text{linear}} (A, x=y=3) \xrightarrow{\text{linear}} (B, x=0, y=3) \dots;$$

$$(B, x=y=0) \xrightarrow{1.5} (B, x=y=1.5) \xrightarrow{\text{linear}} (A, x=y=1.5) \xrightarrow{\text{linear}} (B, x=0, y=1.5) \dots;$$

...

}

- vidíme, že cesta $\pi_1 = (B, x=y=0) \xrightarrow{3} (B, x=y=3) \xrightarrow{\text{linear}} (A, x=y=3) \xrightarrow{\text{linear}} (B, x=0, y=3) \xrightarrow{?} \dots$ patrí do $\text{Path}_{\text{div}}(s)$, avšak

~~$\pi_1 \models (\text{run } U^{<2} \text{ init})$~~ neplatí $\pi_1 \models (\text{run } U^{<2} \text{ init})$, a toho vyplýva, že vyššie uvedená podmienka neplatí pre všetky cesty π patriace do $\text{Path}_{\text{div}}(s)$

- z vyššie uvedeného vyplýva, že

$$(B, x=y=0) \not\models \forall (\text{run } U^{<2} \text{ init})$$

nie je platná