Formális módszerek BMEVIMIMA26

Első zárthelyi: Gyakorló feladatok megoldással

1. Elméleti kérdések

- **1.1.** Írja le az alábbi állításokról, hogy *igaz*, *hamis*, vagy *nem eldönthető* (az, hogy igaz vagy hamis). (3 pont)
 - A. Kripke tranzíciós rendszer (KTS) modellek esetén egy állapothoz csak egy állapotcímke és egy állapotátmenethez csak egy akció tartozhat.
 - B. A korlátos modellellenőrzés nem alkalmazható olyan modellek esetén, amelyekben van ciklus.
 - C. Egy logikai függvényhez tartozó ROBDD mérete mindig független attól, hogy milyen a változók sorrendje az ROBBD-ben.
- 1.2. Rajzolja fel azt a lehető legkevesebb címkézett állapotot tartalmazó állapotsorozatot, amin teljesül az XX P és az X (P U (Q ∧ P) temporális logikai tulajdonság, de nem teljesül a G P tulajdonság. (3 pont)
- **1.3.** Írjon fel egy olyan temporális logikai kifejezést, ami szintaktikailag nem helyes CTL kifejezés, de helyes CTL* kifejezés. (1 pont)

Megoldás:

1.1

- A: Hamis. KTS-ben több címke is tartozhat egy állapothoz.
- B: Hamis. Alkalmazható ciklust tartalmazó modellekre is, de az algoritmusában figyelni kell rá (pl. ciklusmentes útvonalakat kezelni).
- C: Hamis. Az ROBDD mérete függhet a változók sorrendezésétől.

1.2:



1.3:

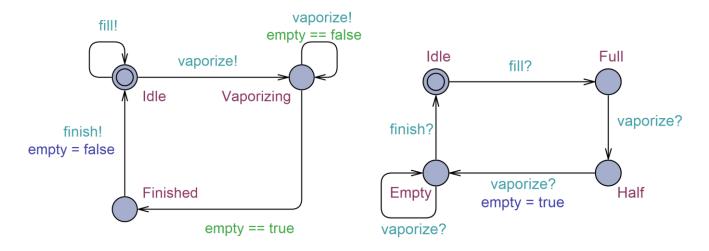
Sokféle ilyen kifejezés lehetséges.

Pl. CTL-ben útvonal kifejezések nem kombinálhatók (ezeket közvetlenül útvonal kvantornak kell megelőznie), de CTL*-ban kombinálhatók.

2. Modellezés

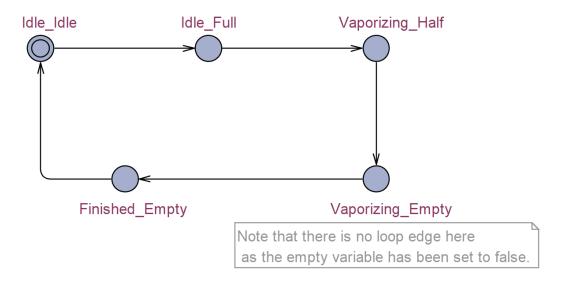
Az alábbi ábrákon látható két (az UPPAAL eszközben modellezett) automata, ezek egy levegő párásító berendezés vezérlőjének állapotait (*Idle, Vaporizing* és *Finished*), és a párásító állapotait (*Idle, Full, Half* és *Empty*) modellezik. Az automaták egy logikai változót (*bool empty*), és három csatornát (*chan fill, chan vaporize* és *chan finish*) használnak. A logikai változó kezdetben hamisra van állítva. Figyeljen arra, hogy őrfeltételekben "= " szerepel, míg értékadásokban "=".

2.1. Készítse el a két automata együtteseként tekintett *teljes rendszer* Kripke-struktúra modelljét, a vezérlő és a párásító lehetséges állapotkombinációit és a köztük lévő átmeneteket felvéve. A Kripke-struktúra minden állapotát címkézze meg azzal, hogy a vezérlő és a párásító mely állapotait reprezentálja (a címkékben használhatja az állapotok neveinek kezdőbetűit). (5 pont)



Megoldás:

2.1:



3. Követelmények formalizálása

Egy videokonferencia alkalmazás QVGA, VGA és SVGA felbontású videó átvitelét támogatja (a felbontások ebben a sorrendben nőnek). A hálózat terhelése lehet alacsony vagy magas, és előfordulhat, hogy a videó akadozik. Ezeket az információkat percenként rögzítjük. Formalizálja LTL operátorok és az előbbiekben szereplő dőlt betűs atomi kijelentések segítségével az alábbi három követelményt, amelyek a rendszer viselkedésére minden esetben (folyamatosan) vonatkoznak:

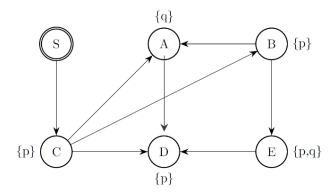
- **3.1.** Ha a terhelés alacsony, és a videó nem akadozik, akkor a következő percben átváltunk QVGA felbontásról VGA felbontásra, majd a rákövetkező percben SVGA felbontásra. (2 pont)
- **3.2.** A videó egészen addig akadozik, amíg a terhelés magas marad. (2 pont)
- **3.3.** Ha az SVGA vagy VGA felbontású videó akadozik, akkor előbb-utóbb átváltunk egy alacsonyabb felbontásra (SVGA-ról VGA-ra vagy QVGA-ra, illetve VGA-ról QVGA-ra). (2 pont)

Megoldás:

```
3.1: G ( (alacsony ∧ ¬akadozik ∧ QVGA) → (X VGA ∧ XX SVGA) )
3.2: G ( akadozik U (¬magas) )
3.3: G ( ((akadozik ∧ SVGA) → F (VGA ∨ QVGA)) ∧ ((akadozik ∧ VGA) → F QVGA) )
```

4. CTL modellellenőrzés

Adott a jobb oldali Kripke-struktúra az S kezdőállapottal és a megadott állapotcímkékkel.



4.1. A tanult iteratív állapotcímkézési eljárást

végrehajtva ellenőrizze a modellen, hogy teljesül-e a kezdőállapotból az alábbi CTL kifejezés: A ((¬p) U (EX q)).

Az iteráció minden lépéséhez adja meg a címkéző kifejezést és (felsorolással) a címkézett állapotok halmazát. (6 pont)

Megoldás:

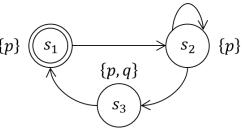
4.1:

- 1. lépés: S, A állapotokra: ¬p címke.
- 2. lépés: B, C állapotokra: **EX q** címke (van olyan közvetlen rákövetkezője, amin van **q** címke).
- 3. lépés: B, C állapotokra: A ((¬p) U (EX q)) címke (ahol már van EX q címke).
- 4. lépés: S állapotra: A ((¬p) U (EX q)) címke (ahol már van ¬p címke és minden közvetlen rákövetkezőjén már van A ((¬p) U (EX q)) címke). Az iterációnak vége.

A kifejezés teljesül a kezdőállapotban, mivel az S állapoton ott van az A ((¬p) U (EX q)) címke.

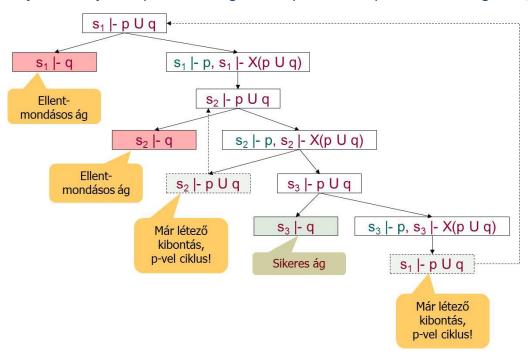
5. LTL modellellenőrzés

5.1. Tabló módszerrel ellenőrizze a lenti Kripke-struktúrán (amelynek kezdőállapota s_1) a \neg (p U q) követelmény teljesülését! Ha a követelmény nem teljesül, adjon meg a *tabló alapján* egy ellenpéldát is. (6 pont)



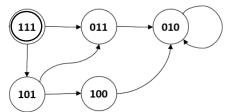
Megoldás:

5.1: A p U q kifejezés tablójának építése szükséges s1 állapotból. Ellenpélda a sikeres ágon: s1, s2, s3



6. Bináris döntési diagramok

Adott a jobb oldali ábrán látható Kripke-struktúra, melynek állapotai 3 biten, sorban az x, y, z változók segítségével vannak kódolva (tehát például az 111 kódolású kezdőállapot esetén x=1, y=1, z=1).



- **6.1.** Adja meg a Kripke-struktúra kezdőállapotának, valamint a kezdőállapotból induló $111 \rightarrow 101 \rightarrow 011$ útvonalának karakterisztikus függvényét! (2 pont)
- **6.2.** Ábrázolja a Kripke-struktúra *állapotainak halmazát* reprezentáló karakterisztikus függvényt ROBDD alakban! A változók sorrendezése legyen *x, y, z*! (3 pont)

Megoldás:

6.1:

$$C_{111} = x \wedge y \wedge z$$

$$C_{111 \rightarrow 101 \rightarrow 011} = (x \wedge y \wedge z) \wedge (x' \wedge \neg y' \wedge z') \wedge (\neg x'' \wedge y'' \wedge z'')$$

6.2:

Az ROBDD (megkapható a bináris döntési fa felírásával, majd az azonos részfák összevonásával és a redundáns csomópontok redukálásával):

