

- **Timeout v Alternating-bit protokolu:**
 - V CCS jsme modelovali timeout využitím nedeterminismu.
 - To je dostatečné, abychom ověřili, že protokol je bezpečný.
 - Ale je to příliš abstraktní pro některé otázky (jako „Jaký je průměrný čas na doručení zprávy?“).
- **Mnoho reálných systémů závisí na časování:**
 - výrobní linky, řídicí systémy v autech, železniční přejezdy
 - mobilní telefony, chytré hodinky
 - ...

Ohodnocené přechodové systémy s časem (Timed labelled transition system, TLTS)

TLTS je trojice $(Proc, Act, \{\xrightarrow{a} \mid a \in Act\})$ kde

- $Proc$ je množina stavů (nebo procesů),
- $Act = N \cup \mathbb{R}^{\geq 0}$ je množina **akcí** (skládající se z **návěští** (labels) a **kroků plynutí času** – time-elapsing steps), a
- pro každé $a \in Act$, je $\xrightarrow{a} \subseteq Proc \times Proc$ binární relace na stavech nazývaná přechodová relace (transition relation).

Píšeme

- $s \xrightarrow{a} s'$ pokud $a \in N$ a $(s, s') \in \xrightarrow{a}$, a
- $s \xrightarrow{d} s'$ pokud $d \in \mathbb{R}^{\geq 0}$ a $(s, s') \in \xrightarrow{d}$.

- **Sčítání času:**

pokud $s \xrightarrow{d} s'$ a $0 \leq d' \leq d$ potom $s \xrightarrow{d'} s'' \xrightarrow{d-d'} s'$ pro nějaký stav s'' ;

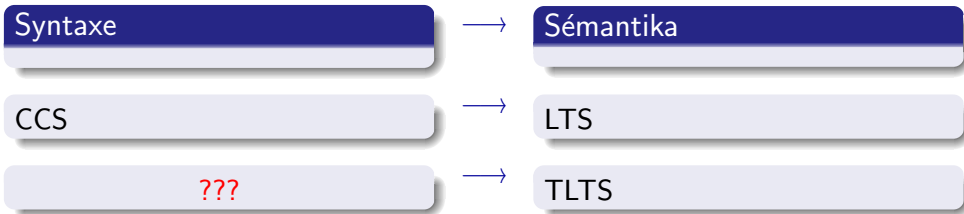
- **Nulové plynutí času:**

$s \xrightarrow{0} s$ pro všechny stavy s ;

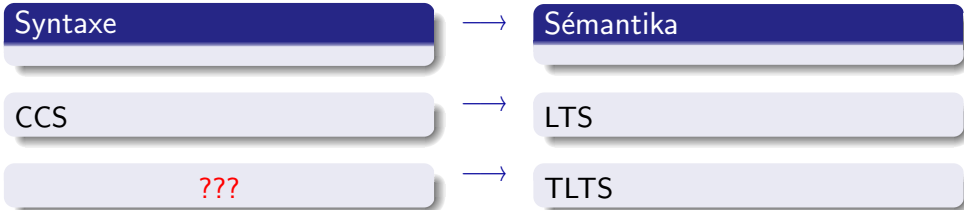
- **Časový determinismus:**

pokud $s \xrightarrow{d} s'$ a $s \xrightarrow{d} s''$ potom $s' = s''$.

Jak popsat přechodové systémy s časem?



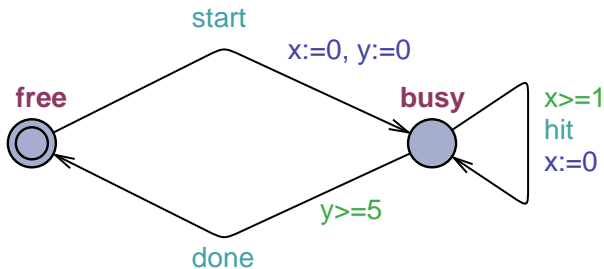
Jak popsat přechodové systémy s časem?



Možná odpověď

Časované automaty (Timed Automata) [Alur, Dill'90]

tj. konečně stavové automaty doplněné o hodiny s hodnotami v oboru reálných čísel.



Některé důležité otázky:

- Jak modelovat systém pracující real-time?
- Jaké časové podmínky (guards) bychom měli povolit?
-

Definice časovaných automatů: omezení

Nechť $C = \{x, y, \dots\}$ je konečná množina hodin.

$\mathcal{B}(C)$... množina časových omezení nad C

$\mathcal{B}(C)$ je definována následující abstraktní syntaxí

$$g ::= x \sim n \mid g_1 \wedge g_2$$

kde $x, y \in C$ jsou hodiny, $n \in \mathbb{N}$ a $\sim \in \{\leq, <, =, >, \geq\}$.

Příklad: $x \leq 3 \wedge y > 0$

Ohodnocení hodin (Clock valuation)

Ohodnocení hodin v je funkce $v : C \rightarrow \mathbb{R}^{\geq 0}$.

Ohodnocení hodin (Clock valuation)

Ohodnocení hodin v je funkce $v : C \rightarrow \mathbb{R}^{\geq 0}$.

Nechť v je ohodnocení hodin. Potom

- $v + d$ je ohodnocení hodin pro každé $d \in \mathbb{R}^{\geq 0}$ a je definováno jako

$$(v + d)(x) = v(x) + d \text{ pro všechna } x \in C$$

- $v[R]$ je ohodnocení hodiny pro každé $R \subseteq C$ a je definováno jako

$$v[R](x) \begin{cases} 0 & \text{když } x \in R \\ v(x) & \text{jinak.} \end{cases}$$

Vyhodnocení časových omezení ($v \models g$)

$v \models x < n$ právě, když $v(x) < n$

$v \models x \leq n$ právě, když $v(x) \leq n$

$v \models x = n$ právě, když $v(x) = n$

⋮

$v \models g_1 \wedge g_2$ právě, když $v \models g_1$ and $v \models g_2$

Definice

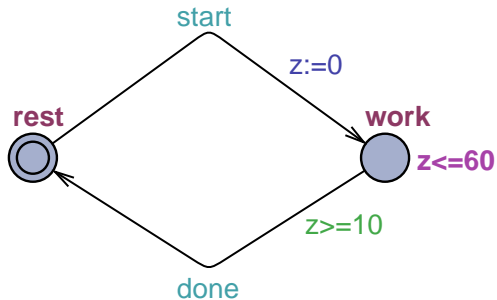
Časovaný automat (timed automaton, TA) nad množinou hodin C a množinou návěstí (labels) N je čtveřice

$$(L, \ell_0, E, I)$$

kde

- L je konečná množina **lokací** (locations)
- $\ell_0 \in L$ je **počáteční lokace** (initial location)
- $E \subseteq L \times \mathcal{B}(C) \times N \times 2^C \times L$ je množina **hran** (edges)
- $I : L \rightarrow \mathcal{B}(C)$ přiřazuje **invarianty** (invariants) lokacím.

Obvykle píšeme $\ell \xrightarrow{g, a, r} \ell'$ kdykoliv $(\ell, g, a, r, \ell') \in E$.



Co to znamená?

Nechť $A = (L, \ell_0, E, I)$ je časovaný automat.

TLTS generovaný automatem A

$T(A) = (Proc, Act, \{\xrightarrow{a} \mid a \in Act\})$, kde

- $Proc = L \times (C \rightarrow \mathbb{R}^{\geq 0})$, tj. stavy jsou tvaru (ℓ, v) , kde ℓ je lokace a v valuace hodin taková, že $v \models I(\ell)$
- $Act = N \cup \mathbb{R}^{\geq 0}$
- \longrightarrow je definována následovně:

$(\ell, v) \xrightarrow{a} (\ell', v')$, pokud existuje $(\ell \xrightarrow{g, a, r} \ell') \in E$ tž. $v \models g$, $v' = v[r]$,
 $v' \models I(\ell')$

$(\ell, v) \xrightarrow{d} (\ell, v + d)$ když $v + d' \models I(\ell)$ pro každé $d' \in [0, d]$.

Nechť A_1 a A_2 jsou časované automaty.

Časovaná bisimilarita

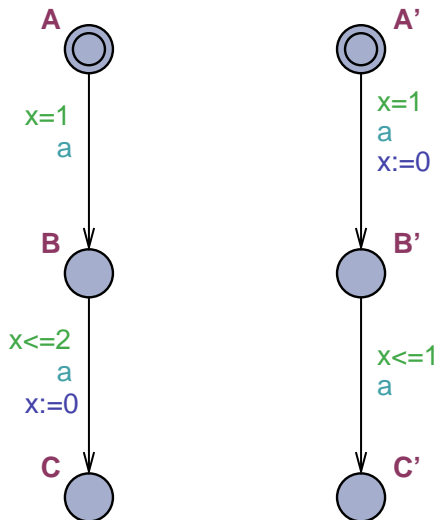
Řekneme, že A_1 a A_2 jsou **časově bisimulačně ekvivalentní** (timed bisimilar) právě tehdy, když přechodové systémy $T(A_1)$ a $T(A_2)$ generované automaty A_1 a A_2 jsou silně bisimulačně ekvivalentní.

Poznámka: oba typy přechodů

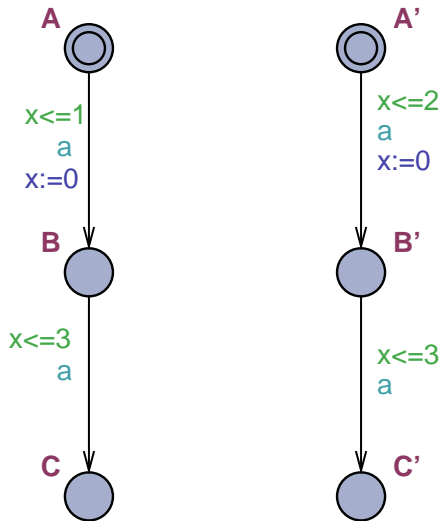
- \xrightarrow{a} pro $a \in N$ a
- \xrightarrow{d} pro $d \in \mathbb{R}^{\geq 0}$

jsou považovány za normální (**viditelné**) přechody.

Příklad časově bisimulačně ekvivalentních automatů



Příklad časově bisimulačně neekvivalentních automatů



Nečasovaná bisimulační ekvivalence

Nechť A_1 a A_2 jsou časované automaty. Uvažujme ε jako novou akci, která se v automatech A_1 a A_2 nevyskytuje.

Nečasovaná bisimilarita (Untimed Bisimilarity)

Řekneme, že A_1 a A_2 jsou **nečasově bisimulačně ekvivalentní** (untimed bisimilar) právě tehdy, když přechodové systémy $T(A_1)$ and $T(A_2)$ generované automaty A_1 a A_2 , kde **každý přechod tvaru \xrightarrow{d} pro $d \in \mathbb{R}^{\geq 0}$ je nahrazen přechodem $\xrightarrow{\varepsilon}$** , jsou silně bisimulačně ekvivalentní.

Pozn.:

- S přechody \xrightarrow{a} pro $a \in N$ zacházíme jako s viditelnými přechody,
- zatímco \xrightarrow{d} pro $d \in \mathbb{R}^{\geq 0}$ jsou nahrazeny jednou viditelnou akcí $\xrightarrow{\varepsilon}$.

Nečasovaná bisimulační ekvivalence

Nechť A_1 a A_2 jsou časované automaty. Uvažujme ε jako novou akci, která se v automatech A_1 a A_2 nevyskytje.

Nečasovaná bisimilarita (Untimed Bisimilarity)

Řekneme, že A_1 a A_2 jsou **nečasově bisimulačně ekvivalentní** (untimed bisimilar) právě tehdy, když přechodové systémy $T(A_1)$ and $T(A_2)$ generované automaty A_1 a A_2 , kde **každý přechod tvaru \xrightarrow{d} pro $d \in \mathbb{R}^{\geq 0}$ je nahrazen přechodem $\xrightarrow{\varepsilon}$** , jsou silně bisimulačně ekvivalentní.

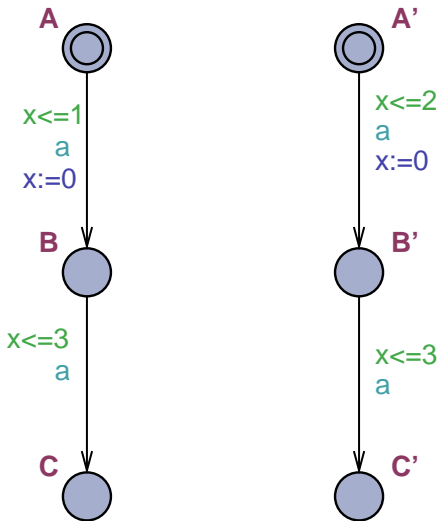
Pozn.:

- S přechody \xrightarrow{a} pro $a \in N$ zacházíme jako s viditelnými přechody,
- zatímco \xrightarrow{d} pro $d \in \mathbb{R}^{\geq 0}$ jsou nahrazeny jednou viditelnou akcí $\xrightarrow{\varepsilon}$.

Závěr

Každé dva časově bisimulačně ekvivalentní automaty jsou také nečasově bisimulačně ekvivalentní.

Automaty časově neekvivalentní a nečasově ekvivalentní



Věta [Cerans'92]

Časovaná bisimilarita pro časované automaty je v EXPTIME
(rozhodnutelná deterministickým algoritmem v exponenciálním čase).

Věta [Larsen, Wang'93]

Nečasovaná bisimilarita pro časované automaty je v EXPTIME.

Časované stopy

Nechť $A = (L, \ell_0, E, I)$ je časovaný automat nad množinou hodin C a množinou návěstí N .

Časované stopy (Timed Traces)

Sekvence $(t_1, a_1)(t_2, a_2)(t_3, a_3) \dots$, kde $t_i \in \mathbb{R}^{\geq 0}$ a $a_i \in N$ se nazývá **časovaná stopa automatu A** (timed trace of A) právě tehdy, když existuje sekvence přechodů

$$(\ell_0, v_0) \xrightarrow{d_1} \cdot \xrightarrow{a_1} \cdot \xrightarrow{d_2} \cdot \xrightarrow{a_2} \cdot \xrightarrow{d_3} \cdot \xrightarrow{a_3} \dots$$

v A taková, že $v_0(x) = 0$ pro všechna $x \in C$ a

$$t_i = t_{i-1} + d_i \quad \text{kde } t_0 = 0.$$

Intuice: t_i je absolutní čas (**časové razítko** - time-stamp), kdy se a_i stala od začátku běhu automatu A .

Časovaná and nečasovaná jazyková ekvivalence

Množinu všech časovaných stop automatu A označíme $L(A)$ a nazýváme **časovaný jazyk automatu A** (timed language of A).

Věta [Alur, Courcoubetis, Dill, Henzinger'94]

Časovaná jazyková ekvivalence (problém, jestli $L(A_1) = L(A_2)$ pro dané automaty A_1 a A_2) je nerozhodnutelný.

Časovaná and nečasovaná jazyková ekvivalence

Množinu všech časovaných stop automatu A označíme $L(A)$ a nazýváme **časovaný jazyk automatu A** (timed language of A).

Věta [Alur, Courcoubetis, Dill, Henzinger'94]

Časovaná jazyková ekvivalence (problém, jestli $L(A_1) = L(A_2)$ pro dané automaty A_1 a A_2) je nerozhodnutelný.

Řekneme, že $a_1 a_2 a_3 \dots$ je **nečasovaná stopa automatu A** (untimed trace of A) právě tehdy, když existují $t_1, t_2, t_3, \dots \in \mathbb{R}^{\geq 0}$ takové, že $(t_1, a_1)(t_2, a_2)(t_3, a_3) \dots$ je časovaná stopa automatu A .

Theorem [Alur, Dill'94]

Nečasovaná jazyková ekvivalence pro časované automaty je rozhodnutelná.