ASM – Analisi di Alcune Properietà

ASM in sintesi

- ASM
- Simulano l'esecuzione di pseudo-codice arbitrario su strutture dati
- Semplicità concettuale e facilità di utilizzo
- Metodologia di sviluppo gerarchica:
  - Ground model
  - Raffinamenti successivi
- Qualità dipendente dal problema, non dalla notazione delle ASM

Liveness

- Qualcosa di desiderato prima o poi dovrà accadere
- Esempi
  - Raggiungibilità di uno stato (ad esempio lo stato finale)
  - Starvation freedom – prima o poi un processo dovrà essere attivato

Safety

- Qualcosa di indesiderato non deve mai accadere
- Esempi
  - Violazione mutua esclusione
  - deadlock

Strumenti dalla Logica Temporale

- La logica temporale fornisce strumenti adeguati per esprimere liveness/safety
- □ (forever) usato per esprimere la safety (¬□)
- ◊ (eventually) usato per liveness

Liveness/Safety (1)

- Sono classi di proprietà
  - Non sono univocamente determinate
- Nei programmi sequenziali principali proprietà sono:
  - Correttezza parziale: il raggiungimento dello stato finale soddisfa le post-condizioni dell'esecuzione (safety)
  - Correttezza totale: correttezza parziale + terminazione (liveness)

Liveness/Safety (2)

- Le ASM modellano programmi sequenziali
  - Caso particolare di DASM a singolo-agente
- Quindi possiamo definire univocamente safety / liveness per ASM

Liveness/Safety (3)

- Safety: Una ASM di base è safe se la non soddisfacibilità della disgiunzione di tutte le sue condition implica sempre una desiderata post-condizione Q

$$\neg C \rightarrow \Box Q$$

Liveness/Safety (4)

- Liveness: Una ASM di base è live se è possibile verificare la condizione di non soddisfacibilità di tutte le sue condition e quest'ultima implica una desiderata post-condizione Q

$$\Diamond\neg C \rightarrow Q$$

Indecidibilità di Liveness/Safety (1)

- Liveness e safety sono proprietà indecidibili
- Teorema (Vessio2013):
  - Definire un algoritmo che data in input una ASM qualsiasi sia in grado di decidere se è safe o live è un problema indecidibile

Indecidibilità di Liveness/Safety (2)

- Dimostrazione
  - Per decidere se la ASM è safe o live l'algoritmo deve verificare la condizione di non soddisfacibilità di tutte le sue condition.
  - Tale condizione è equivalente al raggiungimento di uno stato finale.
  - Le ASM sono Turing-equivalenti, quindi l'algoritmo è in grado di verificare la terminazione della MdT equivalente alla ASM.
  - L'algoritmo è in grado di risolvere l'Halting problem. . . è una contraddizione!

Reachability

- Def.: Cammino
  - sequenza di stati collegati da regole governate da condizioni soddisfacibili
- Stato S_n raggiungibile dallo stato iniziale S_0 se esiste un cammino che collega S_0 con S_n
  - $\exists$ P = {S0, ..., Sn}
  - $\forall i \in N, 0 \leq i < n$, C_i soddisfatta, R_i eseguita

Reversibility

- Se uno stato Sn è raggiungibile dallo stato iniziale S0, allora S0 deve risultare raggiungibile da Sn
  - Esistenza del cammino inverso
  - Cammino inverso $\neq$ sequenza inversa

Multimodality

- ASM multimodale se esistono esecuzioni alternative che portano la ASM in uno stesso stato
  - esecuzioni alternative = diverse successioni di coppie regola/condizione
  - $\exists$ P1 = {S0, ..., Sn},
  - $\exists$ P2 = {S0, ..., Sn},
  - $\exists$ Si $\in$ P1 e Sj $\in$ P2 | Si, Sj $\neq$ S0, Sn $\wedge$ Si $\neq$ Sj

Complexity

- Strettamente legata alle capacità computazionali del sistema
- Def. Molteplicità: numero di percorsi distinti che collegano una coppia di stati
- Complessità è il massimo della molteplicità dello stato calcolata su ogni diverso stato da quello finale
  - max (m(S,Sn)), $\forall$ S $\neq$ Sn