

Lógica Temporal

Manuel Alcino Cunha

Departamento de Informática
Universidade do Minho

2005/06

Motivação

- Como já vimos, existem vários tipos de propriedades desejáveis num sistema concorrente:
 - **Segurança** *“Nada de mau poderá acontecer!”*
 - **Animação** *“Eventualmente algo de bom irá acontecer!”*
- Em relação às propriedades de segurança já sabemos verificar uma subclasse muito simples de propriedades, designadas invariantes: *“o sistema nunca atinge um estado de erro”*.
- Mas como expressar e verificar propriedades de segurança como *“o sistema não pode reiniciar sem que antes o botão de reset seja pressionado”*?

Motivação

- Também já sabemos verificar algumas propriedades de animação, como por exemplo a invertibilidade.
- Mas como expressar e verificar propriedades de animação como *“sempre que o botão de reset é pressionado o sistema será reiniciado”*?
- Embora o tempo não seja mencionado explicitamente, estas propriedades restringem as execuções válidas do sistema estabelecendo ordens e relações causais entre ocorrências de estados.
- A complexidade destas relações exige um formalismo de especificação adequado: a *lógica temporal*.
- Nesta lógica temos operadores modais para exprimir propriedades como: *“uma proposição é sempre válida”*, *“uma proposição é eventualmente válida”*, ...

Motivação

- Na lógica temporal o tempo não é mencionado explicitamente, mas visto como possíveis sequências de estados.
- Para verificar a validade de uma fórmula é necessário saber quais as sequências de estados (*caminhos* ou *traços*) possíveis num determinado sistema.
- A lógica temporal é orientada aos estados: a sequência de acções que originou um dado caminho é irrelevante.
- Também temos que saber qual é o objecto de discurso: quais as proposições atómicas da lógica e em que estados são válidas.
- Toda esta informação será representada através de uma espécie de grafo de acessibilidade denominado *estrutura de Kripke*.

Estruturas de Kripke

Definição

Seja P um conjunto de proposições atômicas. Uma *estrutura de Kripke* é um tuplo

$$(S, i, R, L)$$

onde

- S é um conjunto finito de estados;
- $i \in S$ é o estado inicial;
- $R \subseteq S \times S$ é uma relação de transição total, ou seja, que verifica

$$\forall s \in S \cdot \exists s' \in S \cdot (s, s') \in R$$

- $L : S \rightarrow \mathcal{P}(P)$ é uma função que etiqueta cada estado com o conjunto de fórmulas atômicas válidas nesse estado.

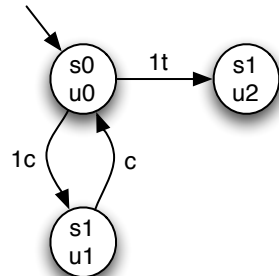
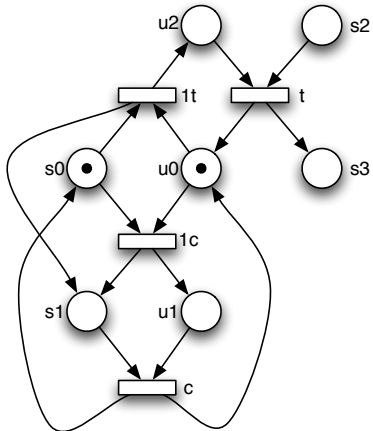
Estruturas de Kripke e Redes de Petri

- A semântica da lógica temporal será definida sobre estruturas de Kripke.
- Desta forma, as técnicas de especificação e verificação de propriedades podem ser apresentadas independentemente do formalismo de modelação adoptado.
- No caso das redes de Petri elementares, a conversão do grafo de acessibilidade para uma estrutura de Kripke é trivial:
 - O conjunto de proposições atómicas é idêntico ao conjunto de lugares.
 - A função de etiquetagem é a função indentidade.
 - É necessário acrescentar lacetes em todos os *deadlocks* para tornar a relação de transição total.

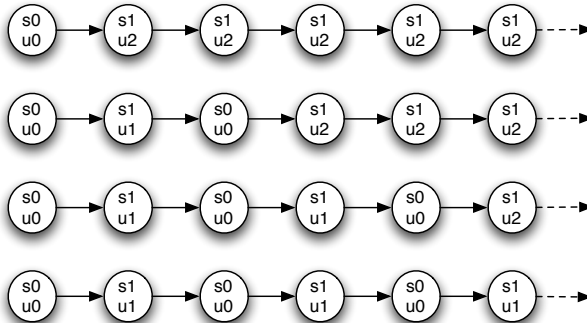
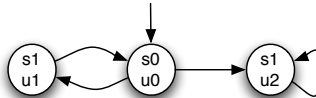
Tempo Linear vs Tempo Ramificado

- As lógicas temporais divergem quanto ao modo como representam o tempo. Existem dois modelos básicos:
 - Tempo Linear** O comportamento do sistema consiste no conjunto de traços infinitos que começam no estado inicial i .
 - Tempo Ramificado** Todo o comportamento do sistema é capturado por uma árvore de computação de profundidade ilimitada cuja raiz é o estado inicial i .
- Ambos os modelos podem ser calculados a partir da estrutura de Kripke, mas o segundo tem mais informação.
- De facto, existem propriedades que apenas podem ser verificadas usando tempo ramificado.

Exemplo

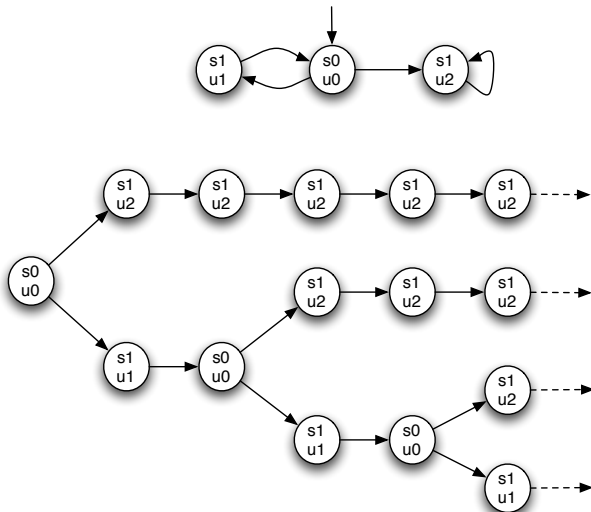


Exemplo Tempo Linear



■ ■ ■

Exemplo Tempo Ramificado



Linear Temporal Logic

- Na *linear temporal logic* (LTL) as fórmulas são interpretadas sobre traços infinitos.
- Para além das conectivas usuais da lógica proposicional temos os seguintes operadores temporais:
 - Next** $X f$ quando f é válida no *próximo* estado.
 - Future** $F f$ quando f é *eventualmente* válida.
 - Globally** $G f$ quando f é *sempre* válida.
 - Until** $f U g$ quando f é válida *até* que g o seja.
 - Release** $f R g$ quando a ocorrência de um estado onde f é válida *liberta* g de o ser.

Sintaxe

- Dado um conjunto P de proposições atômicas, o conjunto das fórmulas LTL sintacticamente válidas é definido indutivamente da seguinte forma:
 - true e false são fórmulas LTL.
 - Qualquer $p \in P$ é uma fórmula LTL.
 - Se f é uma fórmula LTL então $\neg f$, $X f$, $F f$ e $G f$ são fórmulas LTL.
 - Se f e g são fórmulas LTL então $f \vee g$, $f \wedge g$, $f U g$ e $f R g$ são fórmulas LTL.
- As conectivas X , F e G são por vezes definidas usando, respectivamente, os símbolos \bigcirc , \diamond e \square .

Caminhos

- Dada uma estrutura de Kripke $M = (S, i, R, L)$ um *caminho* de M iniciado em $s_0 \in S$ é uma sequência infinita de estados $\pi = s_0, s_1, s_2, \dots$ onde $\forall i \geq 0 \cdot (s_i, s_{i+1}) \in R$.
- Dado um caminho π , o seu primeiro estado será denotado por π_0 .
- O sufixo do caminho $\pi = s_0, s_1, s_2, \dots$ que começa na posição i será denotado por $\pi^i = s_i, s_{i+1}, s_{i+2}, \dots$

Semântica

- O facto de uma fórmula LTL f se verificar num caminho π da estrutura de Kripke M será denotado por $M, \pi \models f$. Diz-se que π é um *modelo* de f .
- A relação \models é definida indutivamente da seguinte forma, onde $p \in P$ representa uma fórmula atómica e f e g são fórmulas LTL arbitrárias.

$$M, \pi \models \text{true}$$

$$M, \pi \not\models \text{false}$$

$$M, \pi \models p \quad \Leftrightarrow \quad p \in L(\pi_0)$$

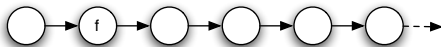
$$M, \pi \models \neg f \quad \Leftrightarrow \quad M, \pi \not\models f$$

$$M, \pi \models f \vee g \quad \Leftrightarrow \quad M, \pi \models f \quad \text{ou} \quad M, \pi \models g$$

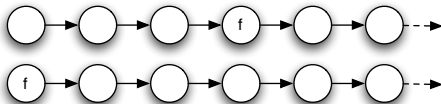
$$M, \pi \models f \wedge g \quad \Leftrightarrow \quad M, \pi \models f \quad \text{e} \quad M, \pi \models g$$

Semântica

$$M, \pi \models X f \Leftrightarrow M, \pi^1 \models f$$



$$M, \pi \models F f \Leftrightarrow \exists i \geq 0 \cdot M, \pi^i \models f$$

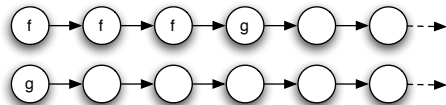


$$M, \pi \models G f \Leftrightarrow \forall i \geq 0 \cdot M, \pi^i \models f$$



Semântica

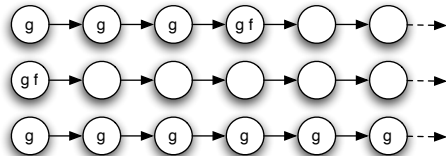
$$M, \pi \models f U g \Leftrightarrow \exists i \geq 0 \cdot M, \pi^i \models g \text{ e } \forall 0 \leq j < i \cdot M, \pi^j \models f$$



$$M, \pi \models f R g$$

$$\Leftrightarrow$$

$$\forall i \geq 0 \cdot \text{se } \forall 0 \leq j < i \cdot M, \pi^j \not\models f \text{ então } M, \pi^i \models g$$



Validade

- Uma fórmula LTL f é válida num estado s de uma estrutura de Kripke M (denotado $M, s \models f$) sse para todos os caminhos π de M onde $\pi_0 = s$ se verifica $M, \pi \models f$.
- Uma fórmula LTL f é válida numa estrutura de Kripke M (denotado $M \models f$) sse $M, i \models f$.

Conectivas Mínimas

- É relativamente fácil de demonstrar que as conectivas \neg , \vee , X e U são suficientes para expressar qualquer fórmula LTL.

$$f \wedge g \equiv \neg(\neg f \vee \neg g)$$

$$F f \equiv \text{true } U f$$

$$G f \equiv \neg F \neg f$$

$$f R g \equiv \neg(\neg f U \neg g)$$

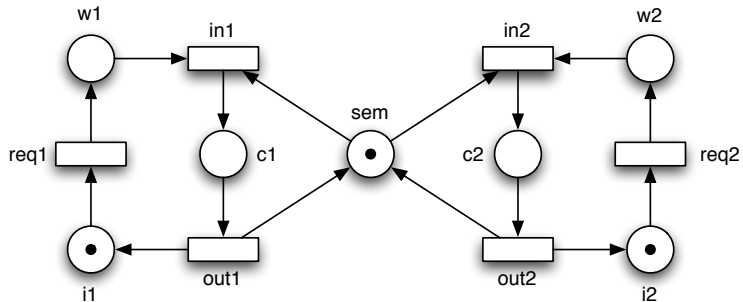
- As seguintes equivalências também são úteis.

$$f \supset g \equiv \neg f \vee g$$

$$G f \equiv \text{false } R f$$

$$f R g \equiv g U (f \wedge g) \vee G g$$

Exemplo



Exemplo

- Exclusão mútua: os processos nunca estão simultaneamente na região crítica.

$$G \neg(c_1 \wedge c_2)$$

- Evolução: sempre que um processo está espera eventualmente estará na região crítica.

$$G (w_1 \supset F c_1) \wedge \dots$$

- Prioridade: o primeiro processo a requisitar o acesso é o primeiro a aceder à região crítica.

$$G (w_1 \wedge i_2 \supset (\neg c_2 U c_1)) \wedge \dots$$

Exemplo

- Alternância: os processos alternam no acesso à região crítica.

$$G (c_1 \supset c_1 \ U (c_2 \ R \ \neg c_1)) \wedge \dots$$

- Se o primeiro processo está um número ilimitado de vezes na sua região crítica então também está um número ilimitado de vezes à espera.

$$GF \ c_1 \supset GF \ w_1$$

- Há um momento a partir do qual o primeiro processo fica inactivo.

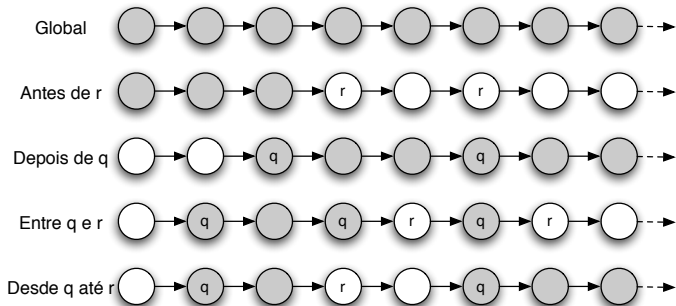
$$FG \ i_1$$

Padrões

- Usados para exprimir requisitos de existência ou ausência de determinadas condições (padrões) em períodos bem definidas da execução.
- Os períodos especificam o contexto da ocorrência do padrão e correspondem a segmentos dos caminhos delimitados por certos eventos.
- Os padrões mais frequentes são:
 - Ausência** Quando no contexto se pretende que não ocorram certos eventos ou estados.
 - Universalidade** Quando se pretende que em todo o contexto certa propriedade se verifique.
 - Existência** Quando se pretende que uma propriedade ocorra alguma vez no contexto.
 - Resposta** Dentro do contexto a ocorrência de certo evento (causa) deve ser seguida da ocorrência de outro (efeito).

Contextos

- Os contextos são especificados definindo uma condição de arranque e outra de paragem, possivelmente opcionais.
- Se ambas estiverem definidas, o contexto engloba todos os estados começando no primeiro que verifique a condição de arranque até (mas não incluindo) um que verifique a condição de paragem.



Universalidade

- A propriedade p deve verificar-se em todo o contexto.
- Muito semelhante ao padrão de ausência.

Global $G p$

Antes de r $(F r) \supset (p U r)$

Depois de q $G (q \supset G p)$

Entre q e r $G ((q \wedge \neg r \wedge F r) \supset (p U r))$

Desde q até r $G ((q \wedge \neg r) \supset ((G p) \vee (p U r)))$

Existência

- Este padrão determina que p deve ser verdade algures no contexto.

Global $F p$

Antes de r $p R \neg r$

Depois de q $(G \neg q) \vee F (q \wedge F p)$

Entre q e r $G ((q \wedge \neg r) \supset (p R \neg r))$

Desde q até r $G ((q \wedge \neg r) \supset (\neg r U (\neg r \wedge p)))$

- Ver mais padrões e respectivas implementações em
<http://patterns.projects.cis.ksu.edu>

Axiomas

- Leis de distributividade:

$$X (f \vee g) \equiv X f \vee X g$$

$$X (f \wedge g) \equiv X f \wedge X g$$

$$X \neg f \equiv \neg X f$$

$$F (f \vee g) \equiv F f \vee F g$$

$$\neg F f \equiv G \neg f$$

$$G (f \wedge g) \equiv G f \wedge G g$$

$$\neg G f \equiv F \neg f$$

$$(f \wedge g) U h \equiv (f U h) \wedge (g U h)$$

$$f U (g \vee h) \equiv (f U g) \vee (f U h)$$

Axiomas

- Leis de idempotência:

$$FF f \equiv F f$$

$$GG f \equiv G f$$

$$FGF f \equiv GF f$$

$$GFG f \equiv FG f$$

$$f U (f U g) \equiv f U g$$

- Leis de expansão:

$$F f \equiv f \vee X F f$$

$$G f \equiv f \wedge X G f$$

$$f U g \equiv g \vee (f \wedge X (f U g))$$

$$f R g \equiv g \wedge (f \vee X (f R g))$$

Full Computation Tree Logic

- Muitas propriedades interessantes de sistemas concorrentes não podem ser especificadas usando o modelo de tempo linear.
- Por exemplo, como especificar a invertibilidade?
- A *full computation tree logic* (CTL*) acrescenta à LTL os quantificadores de caminho A (universal) e E (existencial).
- Sendo f uma fórmula de caminho, $A f$ será válida num estado s se f for válida em todos os caminhos que começam em s .
- $E f$ é válida num estado s se f for válida em pelo menos um caminho que comece em s .
- Qualquer fórmula LTL f é equivalente à fórmula $A f$ em CTL*.

Sintaxe

- A introdução destes quantificadores implica a distinção de dois tipos de fórmulas em CTL*: *fórmulas de estado* e *fórmulas de caminho*.
- Dado um conjunto de proposições atómicas P , uma fórmula de estado pode ser:
 - true, false ou qualquer $p \in P$;
 - $\neg f$, $f \vee g$ ou $f \wedge g$, onde f e g são fórmulas de estado; ou
 - $A f$ ou $E f$, onde f é uma fórmula de caminho.
- Uma fórmula de caminho pode ser:
 - Qualquer fórmula de estado f ; ou
 - $\neg f$, $f \vee g$, $f \wedge g$, $X f$, $F f$, $G f$, $f U g$ ou $f R g$, onde f e g são fórmulas de caminho.

Semântica

- O facto de uma fórmula de estado CTL* f ser válida num estado s de uma estrutura de Kripke M será denotado por $M, s \models f$.
- Analogamente, temos $M, \pi \models g$ para uma fórmula de caminho g .
- Uma fórmula de estado f é válida numa estrutura de Kripke M (denotado $M \models f$) sse $M, i \models f$.

Validade de Fórmulas de Estado

- Para fórmulas de estado, a relação \models é definida indutivamente da seguinte forma, onde $p \in P$ representa uma fórmula atômica, f e g são fórmulas de estado, e h uma fórmula de caminho.

$$M, s \models \text{true}$$

$$M, s \not\models \text{false}$$

$$M, s \models p \quad \Leftrightarrow \quad p \in L(s)$$

$$M, s \models \neg f \quad \Leftrightarrow \quad M, s \not\models f$$

$$M, s \models f \vee g \quad \Leftrightarrow \quad M, s \models f \text{ ou } M, s \models g$$

$$M, s \models f \wedge g \quad \Leftrightarrow \quad M, s \models f \text{ e } M, s \models g$$

$$M, s \models A h \quad \Leftrightarrow \quad \forall \pi \in M. \text{ se } \pi_0 = s \text{ então } M, \pi \models h$$

$$M, s \models E h \quad \Leftrightarrow \quad \exists \pi \in M. \text{ se } \pi_0 = s \text{ então } M, \pi \models h$$

Validade das Fórmulas de Caminho

- A semântica das fórmulas de caminho é idêntica à da LTL.
Sendo f e g fórmulas de caminho e h uma fórmula de estado temos

$$M, \pi \models h \quad \Leftrightarrow \quad M, \pi_0 \models h$$

$$M, \pi \models \neg f \quad \Leftrightarrow \quad M, \pi \not\models f$$

$$M, \pi \models f \vee g \quad \Leftrightarrow \quad M, \pi \models f \text{ ou } M, \pi \models g$$

$$M, \pi \models f \wedge g \quad \Leftrightarrow \quad M, \pi \models f \text{ e } M, \pi \models g$$

$$M, \pi \models X f \quad \Leftrightarrow \quad M, \pi^1 \models f$$

$$M, \pi \models F f \quad \Leftrightarrow \quad \exists i \geq 0 \cdot M, \pi^i \models f$$

$$M, \pi \models G f \quad \Leftrightarrow \quad \forall i \geq 0 \cdot M, \pi^i \models f$$

$$M, \pi \models f U g \quad \Leftrightarrow \quad \exists i \geq 0 \cdot M, \pi^i \models g \text{ e } \forall 0 \leq j < i \cdot M, \pi^j \models f$$

$$M, \pi \models f R g \quad \Leftrightarrow$$

$$\forall i \geq 0 \cdot \text{se } \forall 0 \leq j < i \cdot M, \pi^j \not\models f \text{ então } M, \pi^i \models g$$

Conectivas Mínimas e Expressividade

- As conectivas \neg , \vee , X , U , e A são suficientes para exprimir qualquer fórmula CTL*. Temos mais uma dualidade:

$$E f \equiv \neg A \neg f$$

- Alguns exemplos de propriedades que podem ser expressas em CTL* e que não podem ser expressas em LTL.
 - Invertibilidade: é possível chegar ao estado i a partir de qualquer estado.

$$AG (EF i)$$

- Em qualquer estado é possível prosseguir com a execução sem nunca visitar o estado s .

$$AG (EG \neg s)$$

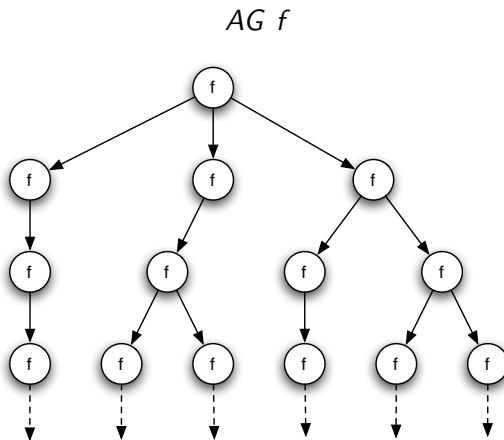
- Eventualmente será atingido um estado onde f se verifica em todos os estados sucessores.

$$AF (AX f)$$

Computation Tree Logic

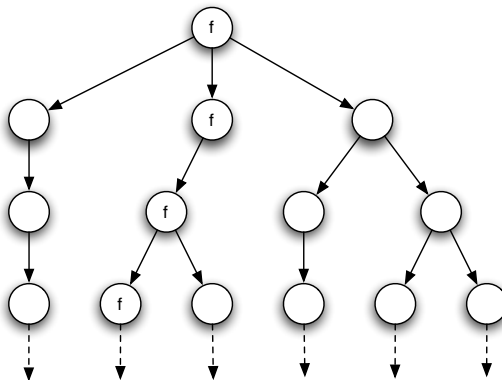
- A lógica temporal CTL é um subconjunto da lógica CTL*, onde um operador temporal tem que ser imediatamente precedido por um quantificador de caminho.
- Por exemplo, a fórmula $AGF p$ não é válida em CTL.
- A semântica define-se de forma idêntica à lógica CTL*.
- Esta lógica é interessante porque possui um mecanismo de verificação de modelos muito eficiente.
- Nomeadamente, é possível estabelecer a validade de uma fórmula em tempo linear no tamanho da mesma.
- No caso das lógicas LTL e CTL* esse tempo é exponencial no tamanho da fórmula.

Combinações Típicas

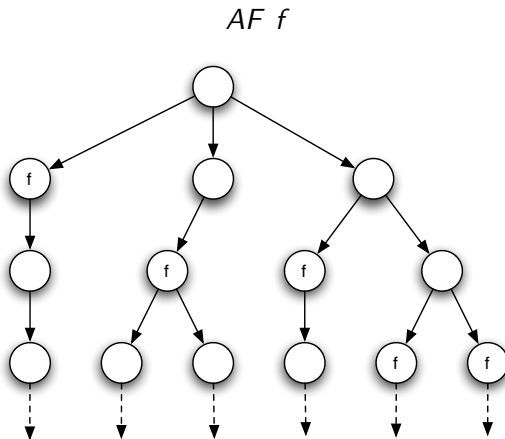


Combinações Típicas

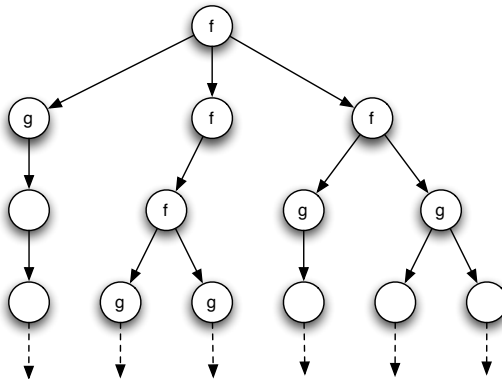
$EG f$



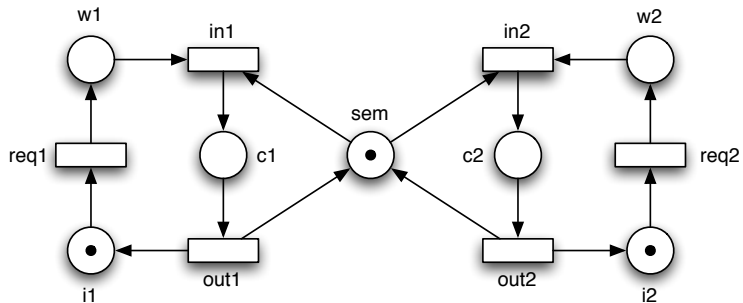
Combinações Típicas



Combinações Típicas

 $A(f U g)$ 

Exemplo



Exemplo

- Exclusão mútua: os processos nunca estão simultaneamente na região crítica.

$$AG \neg(c_1 \wedge c_2)$$

- Evolução: sempre que um processo está espera posteriormente estará na região crítica.

$$AG (w_1 \supset AF c_1) \wedge \dots$$

- Sempre que um processo está espera tem a hipótese de no estado seguinte estar na região crítica.

$$AG (w_1 \supset EX c_1) \wedge \dots$$

Exemplo

- Invertibilidade: há sempre a hipótese de regressar ao estado inicial.

$$AG EF (i_1 \wedge i_2 \wedge \dots)$$

- O primeiro processo pode ficar bloqueado à espera de entrar na região crítica.

$$EF EG w_1$$

- Existe a hipótese de o primeiro processo a requisitar o acesso à região crítica ser o último a entrar.

$$AG (w_1 \wedge i_2 \supset E(c_2 R \neg c_1))$$

CTL vs LTL

- A maior parte das propriedades pode ser expressa quer em CTL quer em LTL.

$$AG p \quad \text{vs} \quad G p$$

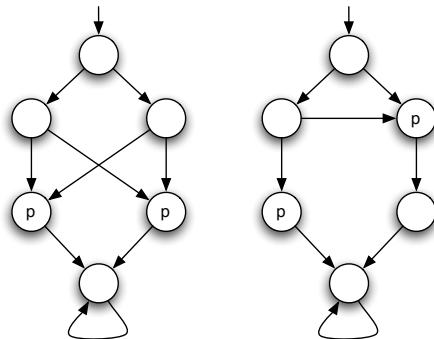
$$AG (p \supset AF q) \quad \text{vs} \quad G (p \supset F q)$$

- Mas a expressividade das duas é incomparável: cada uma das lógicas consegue exprimir propriedades que a outra não consegue.
- Por exemplo, a invertibilidade apenas pode ser expressa em CTL.

$$AG EF i$$

CTL vs LTL

- A propriedade $AF AX p$ também não pode ser expressa em LTL com semântica equivalente.
- Esta propriedade distingue as duas estruturas de Kripke seguintes, enquanto que a propriedade $FX p$ é válida em ambas.



CTL vs LTL

- Embora uma árvore de computação inclua todos os possíveis traços de uma estrutura de Kripke, a forma como a semântica está definida faz com que haja propriedades que apenas podem ser expressas em LTL.
- Por exemplo, a propriedade correspondente à fórmula $FG p$ não pode ser expressa em CTL.
- A seguinte estrutura de Kripke mostra que esta fórmula não é equivalente a $AF AG p$.

