

Математические методы верификации схем и программ

Лекторы:

Захаров Владимир Анатольевич

Подымов Владислав Васильевич

е-mail рассказчика:

valdus@yandex.ru

Осень 2018

Семинар 7

Spin
(обзор средства)

Рассматриваемая ЗАДАЧА

Даны

- ▶ неформальное описание системы
- ▶ содержательное описание требований к системе

Требуется проверить,

удовлетворяет ли система набору требований



Схема решения ЗАДАЧИ

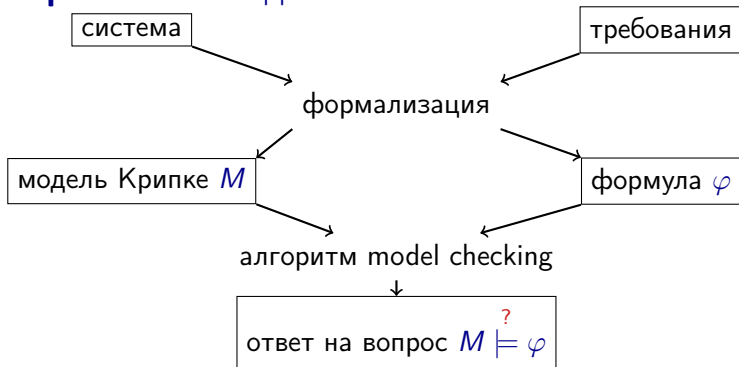
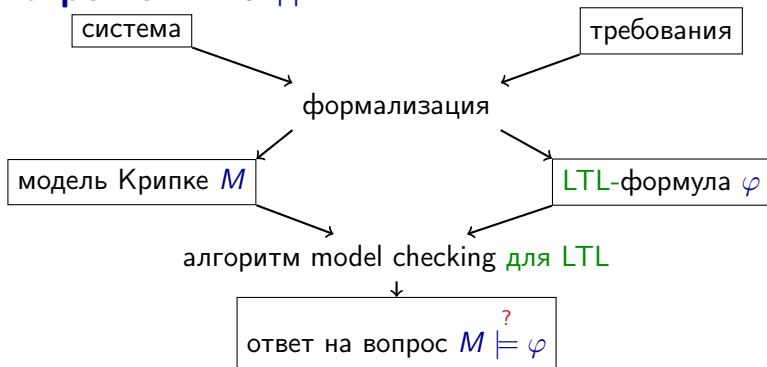
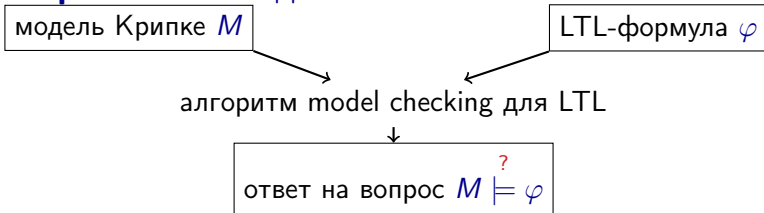


Схема решения ЗАДАЧИ



На ближайших семинарах будет рассматриваться логика линейного времени

Схема решения ЗАДАЧИ



Вам известно (как минимум) два алгоритма проверки LTL-формул:

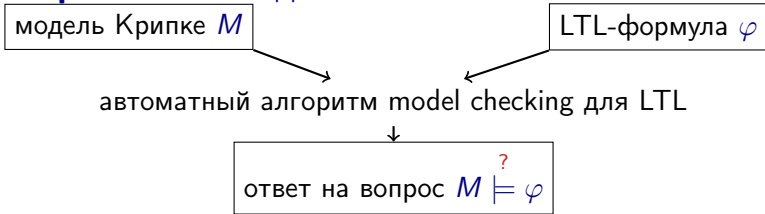
- ▶ **табличный алгоритм**

- ▶ наглядный, хотя и не такой понятный, как для CTL
- ▶ лежит в основе всех других алгоритмов
- ▶ крайне неэффективный

- ▶ **автоматный алгоритм**

- ▶ более сложно устроенный
- ▶ намного эффективнее табличного (?)

Схема решения ЗАДАЧИ

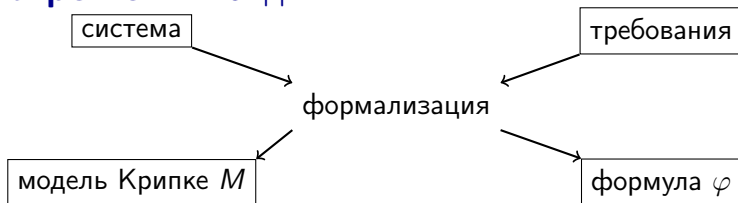


Эффективность автоматного алгоритма model checking для LTL обеспечивается двумя составляющими:

1. эффективно работающее представление автоматов Бюхи
2. эффективный алгоритм поиска компонент сильной связности, достижимых из входов автомата

В программном средстве LTL-верификации, как правило, эффективно реализована вариация автоматного алгоритма

Схема решения ЗАДАЧИ



Этап формализации модели и требований по-прежнему остаётся и мало чем отличается от того, что происходило на семинарах, посвящённых CTL

Схема решения ЗАДАЧИ

Вот список программных средств, способных проверять выполнимость LTL-формул в *каких-то* моделях:

(на случай если захотите их использовать)

BANDERA CADENCE SMV LTSA LTSmin

NuSMV PAT ProB SAL

SATMC SPIN Spot ...

*Disclaimer: список неполный, и я не знаю большинства этих средств;
информация взята из соответствующей страницы в википедии*

Некоторые из этих средств работают и с CTL

В курсе сосредоточим внимание на средстве Spin:

- ▶ оно открытое и бесплатное
- ▶ оно довольно популярно
- ▶ его язык (**P**romela: **P**rocess **m**eta **l**anguage) достаточно прост для понимания

(и намного более приятен, чем язык NuSMV)

(S) Hello, World!

```
1 bool b;  
2  
3 active proctype P() {  
4     do  
5         :: b = !b;  
6     od  
7 }  
8  
9 ltl f1 {[<>b}  
10 ltl f2 {<>[b]}
```

На этом примере можно разобрать основы того,

- ▶ как описывать модели Крипке на языке Promela
- ▶ как применять средство средство Spin для верификации LTL-формул

Многие конструкции языка Promela схожи с

аналогичными конструкциями C/C++ и/или NuSMV

и синтаксисом, и семантикой

(можно даже особнным образом вставлять в модель C/C++-код, но эти возможности в обзоре не обсуждаются)

(S) Модель Крипке: состояния

```
1 bool b;
2
3 active proctype P() {
4     do
5         :: b = !b;
6     od
7 }
8
9 ltl f1 {[<>b}
10 ltl f2 {<>[b]}
```

В примере *объявлена* одна *глобальная переменная* `b` типа `bool`

Эта переменная

- ▶ может принимать два значения:
0 и 1, они же `false` и `true` соответственно
- ▶ инициализируется значением 0

(S) Модель Крипке: состояния

```
1 bool b;  
2  
3 active proctype P() {  
4     do  
5         :: b = !b;  
6     od  
7 }  
8  
9 ltl f1 {[<>b}  
10 ltl f2 {<>[b]}
```

В примере описан один **тип процесса** P
(~класс/функция в C/C++, ~модуль в NuSMV)

Описание типа процесса имеет следующий вид:

proctype *тип_процесса* (*параметры*) {*тело_процесса*}

(S) Модель Крипке: состояния

```
1 bool b;  
2  
3 active proctype P() {  
4     do  
5         :: b = !b;  
6     od  
7 }  
8  
9 ltl f1 {[<>b}  
10 ltl f2 {<>[b]}
```

На каждом шаге выполнения Promela-системы:

- ▶ запущено произвольное число процессов описанных типов
- ▶ в каждом процессе определена **текущая команда** тела — эта команда может выполниться во время перехода
- ▶ совокупное состояние системы (*состояние модели Крипке*) = совокупность значений переменных (*состояние данных*) + совокупность текущих команд запущенных процессов (*состояние управления*)

(S) Модель Крипке: состояния

```
1 bool b;  
2  
3 active proctype P() {  
4     do  
5         :: b = !b;  
6     od  
7 }  
8  
9 ltl f1 {[<>b}  
10 ltl f2 {<>[b]}
```

Ключевое слово **active** перед типом процесса означает, что в начале работы запускается один процесс этого типа

Состояние управления процесса после запуска =
первая команда тела его типа

В этом примере на каждом шаге выполнения системы
текущая команда = весь цикл
(о том, почему это так, рассказывается позже)

(S) Модель Крипке: состояния

```
1 bool b;  
2  
3 active proctype P() {  
4     do  
5         :: b = !b;  
6     od  
7 }  
8  
9 ltl f1 {[<>b}  
10 ltl f2 {<>[b]}
```

Модель Крипке для этого примера имеет два состояния, среди которых ровно одно начальное:

b/0

b/1

(состояния управления процессов в иллюстрациях опускаются)

(S) Модель Крипке: переходы

```
1 bool b;  
2  
3 active proctype P() {  
4     do  
5     :: b = !b;  
6     od  
7 }  
8  
9 ltl f1 {[<>b}  
10 ltl f2 {<>[b]}
```

Если в системе запущен один процесс, то он выполняется последовательно *обычным образом (примерно как в C)*

Единственный процесс, запущенный в примере,

- ▶ выполняет безусловный бесконечный цикл do-od
- ▶ на каждом витке цикла выполняет *присваивание* значения !b в переменную b
- ▶ выполняет ровно один виток цикла на каждом переходе

(S) Модель Крипке: переходы

```
1 bool b;  
2  
3 active proctype P() {  
4     do  
5         :: b = !b;  
6     od  
7 }  
8  
9 ltl f1 {[<>b}  
10 ltl f2 {<>[]b}
```

Модель Крипке для этого примера выглядит так:



(S) Язык LTL-формул

```
1 bool b;  
2  
3 active proctype P() {  
4     do  
5         :: b = !b;  
6     od  
7 }  
8  
9 ltl f1 {[ ]<>b}  
10 ltl f2 {<>[ ]b}
```

Описание системы включает в себя список проверяемых LTL-свойств

Описание свойства располагается вне тел всех процессов и выглядит так:

- ▶ `ltl имя_свойства { тело_свойства }` — для именованных свойств
- ▶ `ltl { тело_свойства }` — для безымянных свойств
 - ▶ безымянное свойство рекомендуется использовать только в том случае, если оно одно во всей системе

(S) Язык LTL-формул

```
1 bool b;  
2  
3 active proctype P() {  
4     do  
5         :: b = !b;  
6     od  
7 }  
8  
9 ltl f1 {[<>b}  
10 ltl f2 {<>[b]}
```

БНФ, описывающая синтаксис тел LTL-свойств (φ):

$\varphi ::= \text{булево_выражение} \mid \varphi \ \&\& \ \varphi \mid \text{“}\varphi \mid\mid \varphi\text{”} \mid !\varphi \mid$
 $\varphi \rightarrow \varphi \mid \varphi \text{ implies } \varphi \mid \varphi \leftrightarrow \varphi \mid \varphi \text{ equivalent } \varphi$
 $[] \varphi \mid \text{always } \varphi \mid \langle \rangle \varphi \mid \text{eventually } \varphi \mid$
 $\varphi \text{ U } \varphi \mid \varphi \text{ until } \varphi$

Операция	В БНФ	Операция	В БНФ
импликация	\rightarrow , eventually	равносильность	\leftrightarrow , equivalent
G	$[]$, always	F	$\langle \rangle$, eventually
U	U , until	X	отсутствует

Использование средства Spin

Способ 1: консоль Linux

1. По исходному тексту модели получить исполняемый файл верификатора

```
> ls
helloworld.pml
> spin -a helloworld.pml
ltl f1: [] (<=> (b))
ltl f2: <=> ([] (b))
the model contains 2 never claims: f2, f1
only one claim is used in a verification run
choose which one with ./pan -a -N name (defaults to -N f1)
or use e.g.: spin -search -ltl f1 helloworld.pml
> ls
helloworld.pml pan.b pan.c pan.h pan.m pan.p pan.t _spin_nvr.tmp
> gcc -o pan pan.c
> ls
helloworld.pml pan pan.b pan.c pan.h pan.m pan.p pan.t _spin_nvr.tmp
```

Использование средства Spin

Способ 1: консоль Linux

- 2а. Запустить верификатор с флагом “проверь это свойство” и убедиться, что свойство выполнено

```
> ./pan -a -N f1
pan: ltl formula f1

(Spin Version 6.4.7 -- 19 August 2017)
  + Partial Order Reduction

Full statespace search for:
  never claim           + (f1)
  assertion violations  + (if within scope of claim)
  acceptance cycles    + (fairness disabled)
  invalid end states   - (disabled by never claim)

State-vector 28 byte, depth reached 3, errors: 0
   3 states, stored
   1 states, matched
   4 transitions (= stored+matched)
   0 atomic steps
hash conflicts:      0 (resolved)

Stats on memory usage (in Megabytes):
  0.000    equivalent memory usage for states (stored*(State-vector + overhead))
  0.290    actual memory usage for states
 128.000   memory used for hash table (-w24)
  0.534    memory used for DFS stack (-m10000)
 128.730   total actual memory usage

unreached in proctype P
  helloworld.pml:7, state 5, "-end-"
  (1 of 5 states)
unreached in claim f1
  spin nvr.tmp:10, state 13, "-end-"
  (1 of 13 states)

pan: elapsed time 0 seconds
```

Использование средства Spin

Способ 1: консоль Linux

26. Запустить верификатор с флагом “проверь это свойство” и убедиться, что свойство не выполнено

```
> ./pan -a -N f2
pan: ltl formula f2
pan:1: acceptance cycle (at depth 0)
pan: wrote helloworld.pml.trail
(Spin Version 6.4.7 -- 19 August 2017)
Warning: Search not completed
+ Partial Order Reduction

Full statespace search for:
  never claim           + (f2)
  assertion violations   + (if within scope of claim)
  acceptance cycles      + (fairness disabled)
  invalid end states     - (disabled by never claim)

State-vector 28 byte, depth reached 3, errors: 1
  2 states, stored (3 visited)
  1 states, matched
  4 transitions (= visited+matched)
  0 atomic steps
hash conflicts:          0 (resolved)

Stats on memory usage (in Megabytes):
  0.000    equivalent memory usage for states (stored*(State-vector + overhead))
  0.290    actual memory usage for states
 128.000    memory used for hash table (-w24)
  0.534    memory used for DFS stack (-m10000)
128.730    total actual memory usage

pan: elapsed time 0 seconds
```

"есть бесконечный цикл, опровергающий свойство"

трасса, для которой свойство не выполнено, записана в этот файл

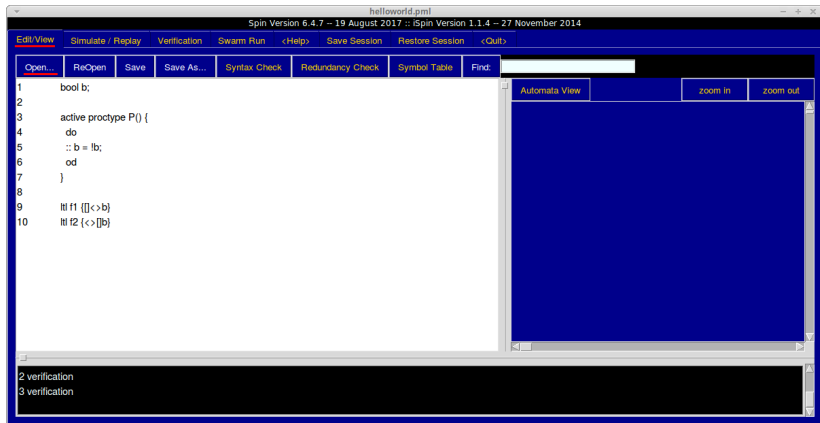
что-то не выполнено

Использование средства Spin

Способ 2: GUI ispin

ispin — это графическая оболочка от разработчиков Spin, написанная на tcl/tk

```
> ./iSpin/ispin.tcl
```

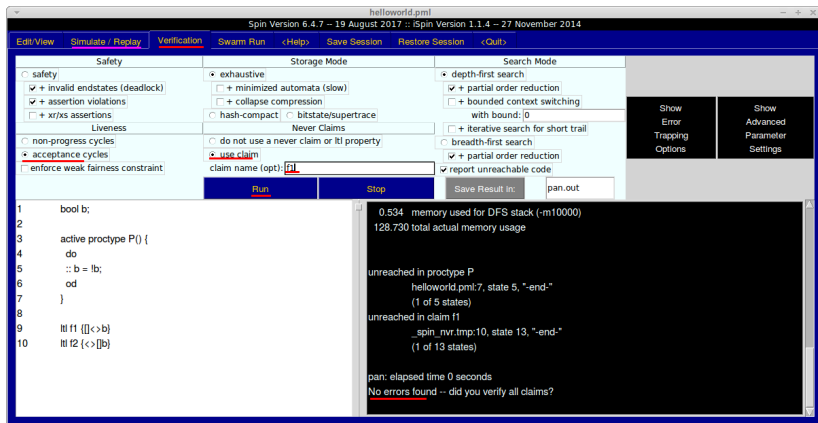


Использование средства Spin

Способ 2: GUI ispin

ispin — это графическая оболочка от разработчиков Spin, написанная на tcl/tk

```
> ./iSpin/ispin.tcl
```



Использование средства Spin

Способ 3: GUI jspin

jspin — это сторонняя графическая оболочка, написанная на Java

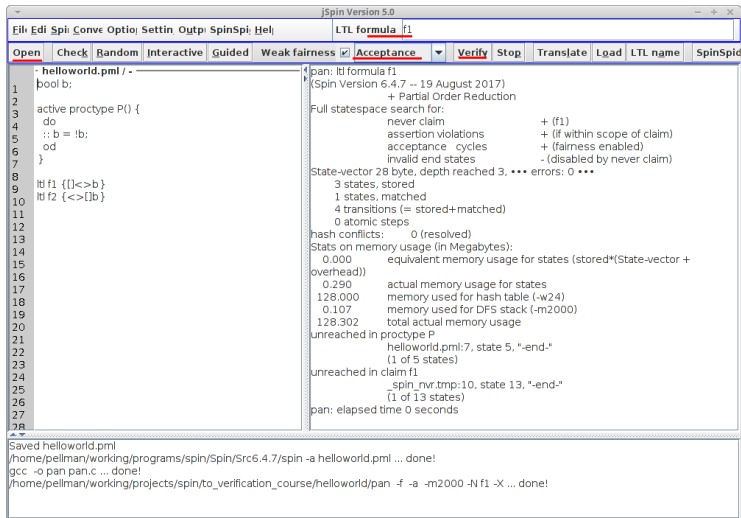
```
config.cfg
1 #jSpin configuration file
2 #Wed Dec 15 09:27:07 IST 2010
3 VERIFY_OPTIONS=-a
4 FONT_SIZE=14
5 PAN_OPTIONS=-X
6 WIDTH=1000
7 INTERACTIVE_OPTIONS=-i -X
8 SELECT_MENU=5
9 WRAP=true
10 SELECT_BUTTON=220
11 SPIN=/path/to/spin/binary/spin
12 LR_DIVIDER=400
13 CHECK_OPTIONS=-a
14 VERIFY_MODE=Safety
15 VARIABLE_WIDTH=10
16 MSC=false
17 SOURCE_DIRECTORY=jspin-examples
18 TAB_SIZE=4
19 RAW=false
20 C_COMPILER_OPTIONS=-o pan pan.c
21 VERSION=6
22 COMMON_OPTIONS=-g -l -p -r -s
23 TRAIL_OPTIONS=-t -X
24 MAX_DEPTH=2000
25 TRANSLATE_OPTIONS=-f
26 C_COMPILER=gcc
27 STATEMENT_TITLE=Statement
28 DOT=dot
29 TRAIL_FILE_NAME=txt\copyright
```

```
> java -jar ./jspin-5-0/jspin.jar
```

Использование средства Spin

Способ 3: GUI jspin

jspin — это сторонняя графическая оболочка, написанная на Java



(S) Простые типы данных

Многие типы данных Promela *похожи на типы данных C*:

- ▶ `bool`: значения 0 и 1, они же `false` и `true`
- ▶ `bit`: синоним `bool`
- ▶ `byte`: значения — целые числа от 0 до 255
- ▶ `short`: значения — целые числа от $-2^{15} - 1$ до $2^{15} - 1$
- ▶ `int`: значения — целые числа от $-2^{31} - 1$ до $2^{31} - 1$
- ▶ `unsigned`: беззнаковые числа, хранящиеся в заданном числе бит, явно указываемом при объявлении
 - ▶ `unsigned x : 5;` — объявление беззнакового пятибитового числа `x` с начальным значением 2

Переменные всех этих типов по умолчанию инициализируются значением 0

Инициализация не по умолчанию выглядит *так же, как в C*:

тип переменная = значение ;

(S) Непростые типы данных

Одномерные массивы определяются *так же, как в C*, с поправкой на инициализацию:

- ▶ `byte x[4];` — одномерный массив `x` из 4-х элементов типа `byte`, каждый из которых инициализируется значением 0
- ▶ `byte x[4] = 1;` — то же самое, но каждый элемент инициализируется значением 1

Структуры определяются при помощи ключевого слова `typedef`, *аналогичного слову `struct` языка C*:

- ▶ `typedef T {bool a; int b};` — тип `T` с полями `a`, `b`
- ▶ `typedef onedim {bool a[4];};` — “костыль”, позволяющий определять многомерные массивы

Доступ к элементам массивов и полям структур осуществляется *так же, как в C*:

```
onedim x[3];  
...  
x[0].a[2] = true;
```

(S) Непростые типы данных

`mtype` — особый тип, *аналогичный перечислению `enum` в C* с некоторыми поправками:

- ▶ `mtype` — это имя типа, и такой тип всегда один
- ▶ объявление: `mtype = {имя1, ..., имяN};`
- ▶ объявлений может быть несколько, и все имена “сливаются” в один тип `mtype`
- ▶ начальное значение переменной этого типа — 0, и это значение отличается от всех имён

Ремарка: “`mtype`” = “message type”; изначальное назначение типа `mtype` — перечисление типов сообщений в каналах связи между процессами; но `mtype` можно использовать и в других целях, а о каналах будет рассказано дальше

Пример:

```
mtype = {A, B, C};  
mtype = {D, E, F};  
mtype x = B;  
...  
x = D;
```

(S) Композиция процессов

На каждом шаге выполнения системы текущая команда каждого запущенного процесса может быть:

- ▶ **активной**: процесс **может** выполнить команду во время перехода (**процесс активен**)
- ▶ **неактивной**, или **заблокированной**: процесс **не может** выполнить команду во время перехода (**процесс неактивен, заблокирован**)

Выполнению активной команды соответствует один или несколько переходов в модели Крипке (команды выполняются недетерминированно)

(S) Композиция процессов

Система выполняется пошагово согласно *семантике чередующихся вычислений*:

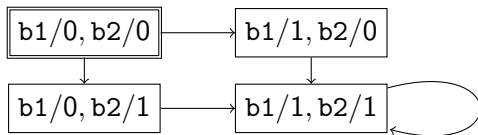
- ▶ недетерминированно выбирается активный процесс, и недетерминированно выполняется его текущая команда
- ▶ в модели Крипке для системы содержатся переходы согласно **всем** возможностям выбора процесса и способа выполнения его команды
- ▶ если все процессы неактивны, то *по умолчанию* в модель Крипке добавляется петля: переход, не изменяющий состояние системы

В особо оговорённых случаях при выполнении перехода могут выбираться несколько процессов, и их команды выполняются одновременно (*синхронно*)

(S) Композиция процессов

```
1 bool b1;  
2 bool b2;  
3  
4 active proctype P() {b1 = !b1;}  
5 active proctype Q() {b2 = !b2;}
```

Модель Крипке для этого примера выглядит так:

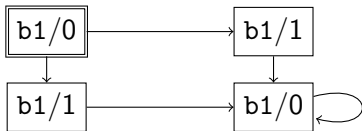


(S) Запуск нескольких одинаковых процессов

```
1 bool b1;  
2  
3 active [2] proctype P() {b1 = !b1;}
```

Чтобы запустить несколько процессов одного типа в начале работы системы, достаточно написать “**[N]**” справа от слова `active`, где `N` — то, сколько процессов должно быть запущено

Модель Крипке для этого примера выглядит так:



(S) Тело процесса

Тело процесса — это последовательность команд, разделённых символом “;”

Как и в C, каждая команда может быть предварена меткой:

метка : команда

Основные команды, использующиеся в теле процесса:

- ▶ *присваивание*
- ▶ условная команда (*аналогов в C нет*)
- ▶ *ветвление*
- ▶ *цикл*
- ▶ *goto*

(S) Тело процесса: присваивание

Присваивания выглядят *примерно так же, как и в C с сильно ограниченным синтаксисом:*

```
переменная ++  
переменная --  
переменная = выражение
```

Присваивание всегда **активно**

Выполнение присваивания выглядит так:

- ▶ *переменная* изменяется заданным образом (увеличивается на 1; уменьшается на 1; в неё записывается значение *выражения*)
- ▶ управление передаётся следующей команде последовательности

(S) Выражения

В выражениях используются переменные, константы (целые числа, true, false, имена перечисления) и многие операции, *аналогичные операциям языка C*, например:

- ▶ арифметические операции: +, -, *, /
- ▶ побитовые операции: <<, >>, ~, &, ^, |
- ▶ арифметические отношения: <, >, <=, >=, ==, !=
- ▶ логические операции: !, &&, ||
- ▶ тернарный оператор: ->: (“->” вместо “?”)
- ▶ операция индексирования массива: []
- ▶ оператор доступа к полям структур: .

(S) Тело процесса: условная команда

Условной командой является любое булево выражение

Условная команда **активна** \Leftrightarrow значение выражения равно true

Выполнение условной команды выглядит так:

- ▶ переменные не изменяются
- ▶ управление передаётся следующей команде последовательности

(S) Тело процесса: ветвление

```
if  
  :: непустая_последовательность_команд  
  ...  
  :: непустая_последовательность_команд  
fi
```

Альтернатива — это *непустая последовательность команд*, располагающаяся после “::”

Голова альтернативы — это первая команда *последовательности*

Альтернатива **активна** \Leftrightarrow активна её голова

Ветвление **активно** \Leftrightarrow активна хотя бы одна его альтернатива

Выполнение ветвления выглядит так:

- ▶ недетерминированно выбирается одна из активных альтернатив
- ▶ ветвление заменяется на выбранную альтернативу
- ▶ выполняется голова выбранной альтернативы

(S) Тело процесса: ветвление

```
if  
  :: непустая_последовательность_команд  
  ...  
  :: непустая_последовательность_команд  
fi
```

else — специальная **условная команда**:

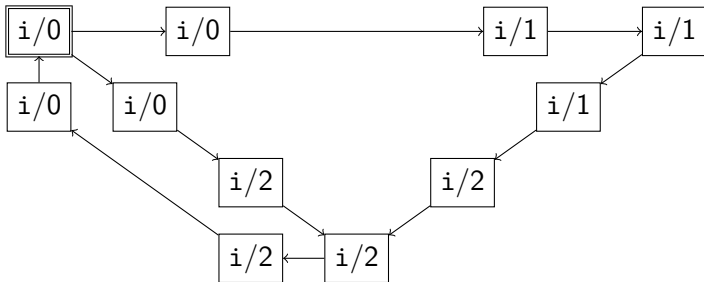
- ▶ её можно написать только в голове не более чем одной альтернативы ветвления
- ▶ команда **else** **активна** \Leftrightarrow
все остальные альтернативы неактивны

Вместо разделителя команд “;” можно писать синоним “->”,
повышающий наглядность записи альтернатив

(S) Тело процесса: ветвление

```
1 byte i;  
2  
3 active proctype P() {  
4     L1: if  
5         :: i < 1 -> i = i + 2;  
6         :: i < 2 -> i++;  
7         :: else -> i = 0;  
8     fi;  
9     goto L1  
10 }
```

Модель Крипке для этого примера выглядит так:



(S) Тело процесса: цикл

do

:: *непустая_последовательность_команд*

...

:: *непустая_последовательность_команд*

od

Команда цикла работает *почти так же*, как и команда ветвления

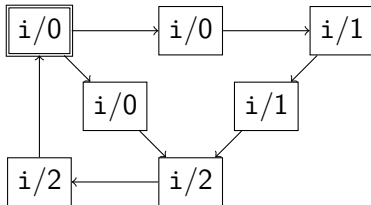
Единственное отличие: после выполнения альтернативы управление не передаётся следующей команде, а возвращается в начало цикла

Ключевое слово **break** — это всегда активная команда, не изменяющая данных и принудительно передающая управление команде, следующей за циклом, ближайшим по вложенности

(S) Тело процесса: цикл

```
1 byte i;  
2  
3 active proctype P() {  
4   do  
5     :: i < 1 -> i = i + 2;  
6     :: i < 2 -> i++;  
7     :: else -> i = 0;  
8   od  
9 }
```

Модель Крипке для этого примера выглядит так:



(S) Каналы связи

`chan канал = [ёмкость] of {тип};`

Там же, где объявляются глобальные переменные, можно объявлять и **каналы связи** двух видов:

- ▶ **синхронные** (*ёмкость* == 0)
- ▶ **асинхронные** (*ёмкость* > 0)

Через каналы пересылаются **сообщения**: значения заданного *типа*

В канале содержится **очередь**, вмещающая столько сообщений, какова *ёмкость* канала

Специальными командами можно:

- ▶ **послать** сообщение в канал: добавить в очередь
- ▶ **принять** сообщение из канала: извлечь из очереди сообщение, посланное раньше остальных, и по необходимости сохранить это сообщение в переменную

(S) Каналы связи (асинхронные)

`chan канал = [ёмкость] of {тип};`
(ёмкость > 0)

Команда отправки сообщения,
равного значению *выражения*, в канал:
канал ! выражение

Команда *активна* \Leftrightarrow
размер очереди *канала* меньше его *ёмкости*

Выполнение команды выглядит так:

- ▶ значение *выражения* добавляется в очередь *канала*
- ▶ управление передаётся следующей команде

(S) Каналы связи (асинхронные)

`chan канал = [ёмкость] of {тип};`
(ёмкость > 0)

Команда приёма сообщения,
равного значению *выражения*, из канала:

канал ? выражение

Команда **активна** \Leftrightarrow очередь *канала* не пуста и сообщение,
посланное в *канал* раньше остальных,
равно значению *выражения*

Выполнение команды выглядит так:

- ▶ значения переменных не изменяются
- ▶ управление передаётся следующей команде

(S) Каналы связи (асинхронные)

```
chan канал = [ёмкость] of {тип};  
                (ёмкость > 0)
```

Команда приёма произвольного сообщения из *канала* с сохранением его в *переменную*:

канал?*переменная*

Команда **активна** \Leftrightarrow очередь *канала* не пуста

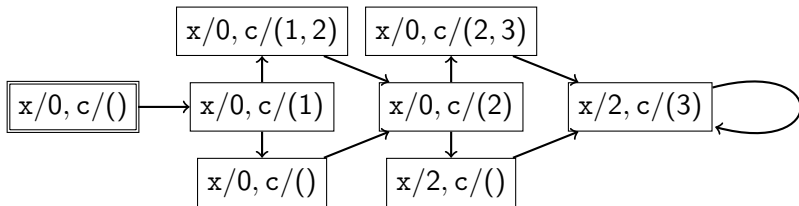
Выполнение команды выглядит так:

- ▶ сообщение, посланное в *канал* раньше остальных, удаляется из канала и присваивается *переменной*
- ▶ управление передаётся следующей команде

(S) Каналы связи (асинхронные)

```
1 chan c = [2] of {byte};  
2 byte x;  
3  
4 active proctype P() {c!1; c!2; c!3;}  
5 active proctype Q() {c?1; c?x; c?2;}
```

Модель Крипке для этого примера выглядит так:



(S) Каналы связи (синхронные)

`chan канал = [0] of {тип};`

Команда отправки сообщения,
равного значению *выражения*, в канал:
`канал ! выражение`

Команда **активна** \Leftrightarrow среди текущих команд других процессов
содержится одна из команд приёма

- ▶ `канал ? переменная`
- ▶ `канал ? другое_выражение`,
причём значения *выражения* и *другого_выражения* равны

Обозначенные команды приёма (**соответствующие отсылке**)
также считаются **активными**

(S) Каналы связи (синхронные)

`chan канал = [0] of {тип};`

Команда отправки сообщения,
равного значению *выражения*, в канал:
канал ! выражение

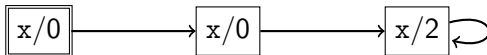
Выполнение команды отправки выглядит так:

- ▶ недетерминированно выбирается процесс с приёмом, соответствующим отправке
- ▶ в процессе с отправкой и **выбранном** процессе с **приёмом** управление передаётся следующим командам
- ▶ если выбран процесс с приёмом в *переменную*, то в *переменную* записывается значение *выражения*

(S) Каналы связи (синхронные)

```
1 chan c = [0] of {byte};  
2 byte x;  
3  
4 active proctype P() {c!1; c!2; c!3;}  
5 active proctype Q() {c?1; c?x; c?2;}
```

Модель Крипке для этого примера выглядит так:



(S) Команда запуска процесса

Специальной командой можно запускать новые процессы при выполнении системы:

```
run тип_процесса (аргументы)
```

Эта команда всегда **активна**

Выполнение команды выглядит так:

- ▶ в системе запускается процесс указанного типа
- ▶ управление передаётся следующей команде

В описании типа процесса могут содержаться *параметры*:

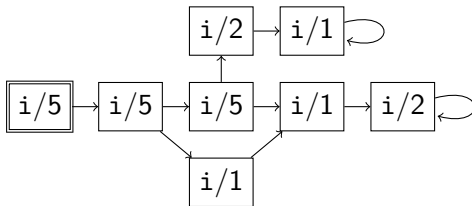
- ▶ *параметры* — это список *объявлений*, разделённых “;”
- ▶ *объявление* ::= *тип список_имён_через_запятую*

Параметры запускаемого процесса и аргументы в описании процесса работают так же, как и *передача аргументов по значению при вызове функции в C/C++*

(S) Команда запуска процесса

```
1 byte i = 5;  
2  
3 proctype Q(byte a) {i = a;}  
4  
5 active proctype P() {  
6     run Q(1);  
7     run Q(2);  
8 }
```

Модель Крипке для этого примера выглядит так:



(S) Неделимые последовательности команд

Иногда при описании системы параллельно работающих процессов возникает необходимость указать, что несколько команд процесса выполняются **неделимо**: так, чтобы между выполнением этих команд ни один другой запущенный процесс не мог выполнить свою команду

Например:

- ▶ если назначение процесса Р в последнем примере — *инициализация* системы с двумя немного отличающимися процессами типа Q, то хотелось бы, чтобы первый запущенный процесс типа Q до выполнения своего первого действия подождал, пока запустится второй процесс типа Q
- ▶ в *протоколе доступа в критическую секцию*, основанном на семафорах, хотелось бы, чтобы между проверкой значения семафора и его изменением одним процессом другие процессы не могли начать работать с тем же семафором

(S) Неделимые последовательности команд

`atomic {непустая_последовательность_команд}`

Любую последовательность команд можно “обернуть” скобками с ключевым словом `atomic`, чтобы сделать её *неделимой*

Правила выполнения неделимой последовательности команд:

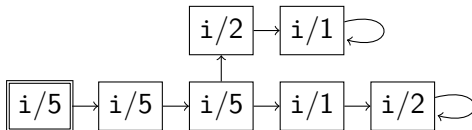
- ▶ если
 1. на предыдущем шаге работы системы выполнена команда процесса p , входящая в неделимую последовательность s ,
и
 2. текущая команда процесса p **активна** и входит в s ,
то при переходе **обязательно** выбирается процесс p
- ▶ в остальных случаях
система выполняется по обычным правилам

Ограничение по использованию: средство `Spin` может работать некорректно, если в какой-либо неделимой последовательности системы содержится цикл

(S) Неделимые последовательности команд

```
1 byte i = 5;  
2  
3 proctype Q(byte a) {i = a;}  
4  
5 active proctype P() {  
6     atomic{  
7         run Q(1);  
8         run Q(2);  
9     }  
10 }
```

Модель Крипке для этого примера выглядит так:



(S) Локальные переменные

В начале тела процесса можно объявлять *локальные переменные* так же, как вне тел всех процессов объявляются глобальные

Локальные переменные создаются и инициализируются для каждого процесса в момент его запуска, и исчезают из системы, когда исчезает процесс

Объявление локальной переменной не является командой

Если в системе запущен ровно один процесс заданного типа P, то доступ извне к его локальным переменной x и метке L осуществляется так: P:x, P@L

В частности, такие выражения можно использовать в LTL-свойствах (“P@L” = булево выражение “управление процесса P находится у метки L”)

(доступ к локальным переменным и меткам процесса, если запущено много процессов одного типа, менее тривиален — читайте документацию)

(S) Пример для размышлений

```
bool near, dead, hunted;
mtype = {ping};
chan c = [0] of {mtype};

active proctype mosquito() {
  do
    :: !near && !dead          -> near = true; c!ping;
    :: near && !hunted && !dead -> near = false;
  od
}

active proctype bird() {
  do
    ::          c?ping          -> hunted = true;
    :: atomic{hunted && near    -> dead = true; hunted = false;}
    ::          hunted && !near -> hunted = false;
  od
}

ltl f1 {<>(near && <> dead)}
ltl f2 {[ ](near -> <> dead)}
ltl f3 {[ ](hunted -> <> dead)}
```

Что здесь происходит, и какие свойства выполнены?