

Definition: Semantikschemata

Ein Semantikschemata ist ein Tupel $\langle R, I, \llbracket \cdot \rrbracket \rangle$ mit:

- R : Menge der Repräsentationen / Nachrichten
- I : Menge der Begriffe / Informationen
- $\llbracket \cdot \rrbracket \subseteq R \times I$: Semantik / Interpretation

Beispiel: Semantikschemata für Unärdarstellung

- $R_u =_{\text{def}} \{ |, ||, |||, \dots \}$
- $I_u =_{\text{def}} \mathbb{N} = \{1, 2, 3, 4, \dots\}$
- $\llbracket \cdot \rrbracket_u =_{\text{def}} \{ \underbrace{\langle | \dots |, k \rangle}_{k\text{-mal}} \mid k \in \mathbb{N} \}$

While Programme**Syntax: While Programme****Ausdrücke:**

$a ::= n \mid x \mid (a + a) \mid (a * a)$

Bedingungen:

$b ::= true \mid false \mid (a == a) \mid (a < a) \mid (a <= a) \mid (!b) \mid (b \& \& b) \mid (b || b)$

Programme:

$S ::= x = a \mid skip \mid S; S \mid if(b)\{S\}else\{ \} \mid while(b)\{S\}$

Wir legen für uns fest:

- Num für die Metavariablen n ,
- Var als die Variablen mit Metavariablen x ,
- $Aexp$ für die arithmetischen Ausdrücke mit Metavariablen a ,
- $Bexp$ für die Booleschen Ausdrücke mit Metavariablen b ,
- und Stm die die Anweisungen mit Metavariablen S .

- $\Sigma =_{\text{def}} \{ \sigma \mid \sigma : Var \rightarrow \mathbb{Z} \}$ als die (Speicher-)Zustände.

Semantik: Arithmetischer Ausdrücke

Die Semantik Funktion $\llbracket \cdot \rrbracket_A : Aexp \rightarrow (\Sigma \rightarrow \mathbb{Z})$ ist folgend definiert:

$$\begin{aligned} \llbracket n \rrbracket_A(\sigma) &=_{\text{def}} \llbracket n \rrbracket_{\mathbb{N}} \\ \llbracket x \rrbracket_A(\sigma) &=_{\text{def}} \sigma(x) \\ \llbracket (a_1 + a_2) \rrbracket_A(\sigma) &=_{\text{def}} \text{plus}(\llbracket a_1 \rrbracket_A(\sigma), \llbracket a_2 \rrbracket_A(\sigma)) \\ \llbracket (a_1 * a_2) \rrbracket_A(\sigma) &=_{\text{def}} \text{mult}(\llbracket a_1 \rrbracket_A(\sigma), \llbracket a_2 \rrbracket_A(\sigma)) \end{aligned}$$

Syntax: Erweiterte Boolescher Terme

$ABT ::= true \mid false$

$BT ::= ABT \mid (\neg BT) \mid (BT \wedge BT) \mid (BT \vee BT) \mid (a < a) \mid (a = a) \mid (a \leq a) \mid (\forall y. BT) \mid (\exists y. BT)$

Semantik: Boolescher Ausdrücke:

Die Funktion $\llbracket \cdot \rrbracket_B : Bexp \rightarrow (\Sigma \rightarrow \mathbb{B})$ ist folgend Definiert:

$$\begin{aligned} \llbracket true \rrbracket_B(\sigma) &=_{\text{def}} \text{tt} \\ \llbracket false \rrbracket_B(\sigma) &=_{\text{def}} \text{ff} \\ \llbracket a_1 == a_2 \rrbracket_B(\sigma) &=_{\text{def}} \text{tt, falls } \text{eq}(\llbracket a_1 \rrbracket_A(\sigma), \llbracket a_2 \rrbracket_A(\sigma)) \\ \llbracket a_1 == a_2 \rrbracket_B(\sigma) &=_{\text{def}} \text{ff, sonst} \\ \llbracket !b \rrbracket_B(\sigma) &=_{\text{def}} \text{neg}(\llbracket b \rrbracket_B(\sigma)) \\ \llbracket b_1 \&\&b_2 \rrbracket_B(\sigma) &=_{\text{def}} \text{conj}(\llbracket b_1 \rrbracket_B(\sigma), \llbracket b_2 \rrbracket_B(\sigma)) \\ \llbracket b_1 || b_2 \rrbracket_B(\sigma) &=_{\text{def}} \text{disj}(\llbracket b_1 \rrbracket_B(\sigma), \llbracket b_2 \rrbracket_B(\sigma)) \\ \llbracket \forall y. b \rrbracket_B(\sigma) &=_{\text{def}} \text{tt} \Leftrightarrow \text{für alle } z \in \mathbb{Z} \text{ gilt } \llbracket b \rrbracket_B(\sigma\{z/y\}) = \text{tt} \\ \llbracket \exists y. b \rrbracket_B(\sigma) &=_{\text{def}} \text{tt} \Leftrightarrow \text{für min. ein } z \in \mathbb{Z} \text{ gilt } \llbracket b \rrbracket_B(\sigma\{z/y\}) = \text{tt} \end{aligned}$$

... (andere Relatoren (z.B. $<$, $<=$, ...) analog)

Definition: Semantische Äquivalenz

Zwei Terme (Boolesch oder arithmetisch) t_1 und t_2 heißen **semantisch äquivalent**, geschrieben $t_1 \equiv t_2$, falls:

$$\forall \sigma \in \Sigma. \llbracket t_1 \rrbracket(\sigma) = \llbracket t_2 \rrbracket(\sigma)$$

Für $\llbracket a \rrbracket_A(\sigma) = \llbracket a' \rrbracket_A(\sigma)$ oft auch kurz geschrieben: $\llbracket a \rrbracket_A = \llbracket a' \rrbracket_A$.

Definition: Syntaktische Substitution

Die syntaktische Substitution für Terme aus T ist eine Abbildung:

$$\cdot[\cdot/\cdot] : T \times Aexp \times Var \rightarrow T$$

Für eine Konstante c , einen unären Operator u , einen binären Operator \circ , $a \in Aexp$, $t, t' \in T$ und Variablen $x, y \in Var$ induktiv definiert:

$$\begin{aligned} y[a/x] &=_{\text{def}} \begin{cases} a & \text{falls } y = x \\ y & \text{sonst} \end{cases} \\ c[a/x] &=_{\text{def}} c \\ (ut)[a/x] &=_{\text{def}} u(t[a/x]) \\ (t \circ t')[a/x] &=_{\text{def}} (t[a/x] \circ t'[a/x]) \end{aligned}$$

Satz: Kompositionalität der Substitution

Sei t ein Term und $a, a' \in Aexp$ mit $\llbracket a \rrbracket_A = \llbracket a' \rrbracket_A$ und $x \in Var$ beliebig. Dann gilt:

$$\llbracket t[a/x] \rrbracket = \llbracket t[a'/x] \rrbracket$$

Lemma: Substitutionslemma

Sei t ein Term und $a \in Aexp$. Dann gilt für alle $\sigma \in \Sigma$:

$$\llbracket t[a/x] \rrbracket(\sigma) = \llbracket t \rrbracket(\sigma\{\llbracket a \rrbracket_A(\sigma)/x\})$$

Operationale Semantik von While**Definition: Konfiguration**

- Eine **nichtterminale Konfiguration** ist ein Tupel $\langle S, \sigma \rangle$, mit Programmfragment S und Zustand $\sigma \in \Sigma$.
- Eine **terminale Konfiguration** ist entweder ein Zustand σ oder *undef*.

Definition: Berechnungen

Wir legen folgende Begriffe fest:

- Ein **Berechnungsschritt** hat die Form: $\langle S, \sigma \rangle \Rightarrow \kappa$ mit $\kappa \in (Stm \times \Sigma) \cup \Sigma$
- Eine **Berechnungsfolge** zu einem Programm S zu einem Zustand $\sigma \in \Sigma$ ist
 - eine **endliche** Folge $\kappa_0, \dots, \kappa_n$ von Konfigurationen mit $\kappa_0 = \langle S, \sigma \rangle$ und $\kappa_i \Rightarrow \kappa_{i+1}$ für alle $i \in \{0, \dots, n-1\}$. Notation: $\kappa_0 \Rightarrow^n \kappa_n$
 - oder eine **unendliche** Folge von Konfigurationen mit $\kappa_0 = \langle S, \sigma \rangle$ und $\kappa_i \Rightarrow \kappa_{i+1}$ für alle $i \in \mathbb{N}$.
- Eine Berechnungsfolge heißt
 - **regulär terminierend**, wenn sie endlich ist und die letzte Konfiguration aus Σ ist.
 - **irregulär terminierend**, wenn sie endlich ist und die letzte Konfiguration *undef* ist.
 - **divergierend**, falls sie unendlich ist.

Semantik: structural operational semantics (SOS)

Das Funktional $\llbracket \cdot \rrbracket_{SOS} : Stm \rightarrow (\Sigma \rightarrow \Sigma)$ weist jeder Anweisung eine *partielle* Funktion von den Zuständen in die Menge der Zustände zu. Allgemein definiert:

$$\llbracket S \rrbracket_{SOS}(\sigma) = \begin{cases} \sigma' & \text{falls } \langle S, \sigma \rangle \Rightarrow^* \sigma' \\ \text{undefiniert} & \text{sonst} \end{cases}$$

Semantik: Regeln für die SOS Semantik von While

$$\begin{array}{l}
[\text{ass}_{\text{SOS}}] \quad \frac{}{\langle x = a, \sigma \rangle \Rightarrow \sigma\{\llbracket a \rrbracket_A(\sigma)/x\}} \\
[\text{skip}_{\text{SOS}}] \quad \frac{}{\langle \text{skip}, \sigma \rangle \Rightarrow \sigma} \\
[\text{comp}_{\text{SOS}}^1] \quad \frac{\langle S_1, \sigma \rangle \Rightarrow \langle S'_1, \sigma' \rangle}{\langle S_1; S_2, \sigma \rangle \Rightarrow \langle S'_1; S_2, \sigma' \rangle} \\
[\text{comp}_{\text{SOS}}^2] \quad \frac{\langle S_1, \sigma \rangle \Rightarrow \sigma'}{\langle S_1; S_2, \sigma \rangle \Rightarrow \langle S'_1, \sigma' \rangle} \\
[\text{if}_{\text{SOS}}^{\text{tt}}] \quad \frac{}{\langle \text{if}(b)\{S_1\} \text{ else } \{S_2\}, \sigma \rangle \Rightarrow \langle S_1, \sigma \rangle \llbracket b \rrbracket(\sigma) = \text{tt}} \\
[\text{while}_{\text{SOS}}] \quad \frac{}{\langle \text{while}(b)\{S\}, \sigma \rangle \Rightarrow \langle \text{if}(b)\{S; \text{while}(b)\{S\}\} \text{ else } \{\text{skip}\}, \sigma \rangle \llbracket b \rrbracket}
\end{array}$$

Satz: Kompositionalität der strukturierten operationellen Semantik

Sei $\llbracket S_i \rrbracket_{\text{SOS}} = \llbracket S'_i \rrbracket_{\text{SOS}}$ für beliebige $S_i, S'_i \in \text{Stm}$ und $i \in \{1, 2\}$. Dann gilt:

1. $\llbracket S_i; S_2 \rrbracket_{\text{SOS}} = \llbracket S'_i; S_2 \rrbracket_{\text{SOS}}$
2. $\llbracket \text{if}(b)\{S_1\} \text{ else } \{S_2\} \rrbracket_{\text{SOS}} = \llbracket \text{if}(b)\{S'_1\} \text{ else } \{S_2\} \rrbracket_{\text{SOS}}$
3. $\llbracket \text{while}(b)\{S_1\} \rrbracket_{\text{SOS}} = \llbracket \text{while}(b)\{S'_1\} \rrbracket_{\text{SOS}}$

Flussgraphen**Definition: Flussgraph**

Ein Flussgraph $G = (N, E, st, te)$, bestehend aus:

- Einer endlichen Menge von Knoten N
- einer endlichen Menge von gerichteter Kanten $E \subseteq N \times BA \times N$.
Wobei $BA = \{\text{skip}\} \cup \{x = t \mid x \in \text{Var}, t \in \text{Aexp} \cup \{?\}\} \cup \text{Bexp}$ für die **Basisanweisung** steht, die jede Kante beschriften.
- Einem Startknoten $st \in N \wedge \nexists e \in E$ mit $e = (u, a, st), u \in N, a \in BA$
- Einem Terminierungsknoten $te \in N \wedge \nexists e \in E$ mit $e = (te, a, u), u \in N, a \in BA$

Definition: Pfade in Flussgraphen

- Endlicher Pfad π der Länge $k \geq 0$ in einem Flussgraphen G ist eine Folge von Kanten (e_1, \dots, e_k) . Wobei $e_i = (u_i, b, v_i) \in E$ für $i = 1, \dots, k$ und $v_i = u_{i+1}$ für $i = 1, \dots, k-1$
- Der Pfad der Länge $k = 0$ ist der leere Pfad und wird mit ϵ bezeichnet.
- Die Menge aller Pfade von u nach v wird mit $\text{Paths}[u, v]$ bezeichnet.

Semantik: Lokale Semantik von Flussgraphen

Die lokale Semantik von Flussgraphen wird durch die Funktion $\llbracket \cdot \rrbracket_{\text{FG}} : BA \rightarrow (\Sigma \rightarrow \mathcal{P}(\Sigma))$ festgelegt:

$$\begin{aligned}
\llbracket \text{skip} \rrbracket_{\text{FG}}(\sigma) &= \{\sigma\} \\
\llbracket x = t \rrbracket_{\text{FG}}(\sigma) &= \{\sigma\{\llbracket t \rrbracket_A(\sigma)/x\}\} \\
\llbracket x = ? \rrbracket_{\text{FG}}(\sigma) &= \{\sigma\{z/x\} \mid z \in \mathbb{Z}\} \\
\llbracket b \rrbracket_{\text{FG}}(\sigma) &= \{\sigma \mid \llbracket b \rrbracket_A(\sigma) = \text{tt}\}
\end{aligned}$$

Erweitert auf Kanten $e = (u, a, v) \in E$: $\llbracket e \rrbracket_{\text{FG}} =_{\text{def}} \llbracket a \rrbracket_{\text{FG}}$

Semantik: Pfadsemantik von Flussgraphen

Wir erweitern die Semantik induktiv auf Pfade:

$$\begin{aligned} \llbracket e \rrbracket_{FG}(\Sigma') &= \Sigma' \\ \llbracket (e_1, \dots, e_k) \rrbracket_{FG}(\Sigma') &= \llbracket e_k \rrbracket_{FG} \circ \dots \circ \llbracket e_1 \rrbracket_{FG}(\Sigma') \end{aligned}$$

$$\llbracket e \rrbracket_{FG}(\Sigma') = \bigcup_{\sigma \in \Sigma'} \llbracket e \rrbracket_{FG}(\sigma)$$

Semantik: Flussgraphsemantik (Collecting-Semantik)

Die Semantik des Flussgraphen bezüglich einer Menge von Startzuständen wird durch die Collecting-Semantik ausgedrückt, die jedem Knoten die Menge der erreichbaren Zustände zuordnet:

$$\begin{aligned} \llbracket \cdot \rrbracket_{FG} : N \times \mathcal{P}(\Sigma) &\rightarrow \mathcal{P}(\Sigma) \\ \llbracket u \rrbracket_{FG}(\Sigma') &= \bigcup_{\pi \in \text{Paths}_{[st,u]}} \llbracket \pi \rrbracket_{FG}(\Sigma') \end{aligned}$$

Definition: Charakterisierung

Sei $P \in BT$. Dann ist die Charakterisierung von P definiert als:

$$Ch(P) =_{\text{def}} \{\sigma \in \Sigma \mid \llbracket P \rrbracket_B(\sigma) = \text{tt}\}$$

Lemma: Eigenschaften von $Ch(\cdot)$

Seien $P, Q \in BT$. Dann gilt:

1. $Ch(P \wedge Q) = Ch(P) \cap Ch(Q)$
2. $Ch(P \vee Q) = Ch(P) \cup Ch(Q)$
3. $Ch(\neg P) = \Sigma - Ch(P)$

Gültigkeit und partielle Korrektheit**Definition: Gültigkeit und partielle Korrektheit**

Sei $G = (N, E, st, te)$ ein Flussgraph, $\Phi, pre, post \in BT$ und $u \in N$.

a) Φ heißt **gültig** an u unter Vorbedingung pre gdw.

$$\llbracket u \rrbracket_{FG}(Ch(pre)) \subseteq Ch(\Phi)$$

b) G heißt **partiell korrekt** bzgl. pre und $post$ gdw.
 $post$ ist gültig unter Vorbedingung pre an te .

Definition: schwächste Vorbedingung

Sei $\Phi \in BT$. Wir definieren die schwächste Vorbedingung $wlp(a, \Phi) \in BT$ für eine Basisanweisung $a \in BA$ durch:

$$\begin{aligned} wlp(\text{skip}, \Phi) &= \Phi \\ wlp(x = t, \Phi) &= \Phi[t/x] \\ wlp(x = ?, \Phi) &= (\forall z. \Phi[z/x]) \\ wlp(b, \Phi) &= (b \Rightarrow \Phi) \end{aligned}$$

Satz:

Sei $\Phi \in BT, a \in BA$. Dann gilt:

$$\llbracket a \rrbracket_{FG}(Ch(wlp(a, \Phi))) \subseteq Ch(\Phi)$$

Flyod

Fixpunkttheorie

Definition: Partielle Ordnung

Eine Partielle Ordnung (L, \sqsubseteq) liegt vor wenn die Menge L mit der binären Relation $\sqsubseteq \subseteq L \times L$ gilt:

- \sqsubseteq ist reflexiv.
- \sqsubseteq ist antisymmetrisch.
- \sqsubseteq ist transitiv.

Für eine Teilmenge $X \subseteq L$ schreiben wir:

$\sqcup X$ für die kleinste obere Schranke (**Supremum**), falls dieses existiert.

$\sqcap X$ für die größte obere Schranke (**Infimum**), falls dieses existiert.

Definition: Vollständiger Verband (complete lattice)

Eine partielle Ordnung (L, \sqsubseteq) , für die $\sqcup X$ für alle $X \subseteq L$ existiert.

Das eindeutig bestimmte kleine Element wird als $\perp = \sqcup \emptyset = \sqcap L$ festgelegt.

Das eindeutig bestimmte größte Element wird als $\top = \sqcup L = \sqcap \emptyset$ festgelegt.

Satz: Existenz von \sqcap in einem Vollständigen Verband

Auch $\sqcap X$ existiert für alle $X \subseteq L$: $\sqcap X = \sqcup \{x \in L \mid x \sqsubseteq X\}$

Definition: Fixpunkt

Sei (L, \sqsubseteq) eine partielle Ordnung und $f : L \rightarrow L$ **monoton** ($\forall x, y \in L : x \sqsubseteq y \Rightarrow f(x) \sqsubseteq f(y)$). Dann definieren wir für alle $x \in L$:

- x ist **Fixpunkt** von f gdw. $f(x) = x$.
- x ist **Prä-Fixpunkt** von f gdw. $f(x) \sqsubseteq x$
- x ist **Post-Fixpunkt** von f gdw. $f(x) \sqsupseteq x$.

Bemerkung:

$x \in L$ ist ein Fixpunkt von f gdw. x ist Prä- und Postfixpunkt von f .

Satz: Knaster-Tarski Fixpunkt Theorem

Jede monotone Funktion f auf einen vollständigen Verband L hat einen kleinsten Fixpunkt $lfp(f)$ und einen größten Fixpunkt $gfp(f)$:

$$lfp(f) = \sqcap \{x \in L \mid f(x) \sqsubseteq x\} \text{ (Infimum Prä-Fixpunkte)}$$

$$gfp(f) = \sqcap \{x \in L \mid x \sqsubseteq f(x)\} \text{ (Supremum Post-Fixpunkte)}$$

Definition: S

Sei (L, \sqsubseteq) eine partielle Ordnung.

- $K \subseteq L$ heißt **Kette** gdw. K ist total geordnet, d.h.:

$$\forall x, y \in K : x \sqsubseteq y \vee y \sqsubseteq x$$

- $f : L \rightarrow L$ ist **positiv Ketten-distributiv** (oder **postiv Ketten-stetig**) gdw.

$$\forall \text{Kette } K : K \neq \emptyset \Rightarrow f(\sqcup K) = \sqcup f(K)$$

Satz: Knaster-Tarski-Kleene Fixpunkt Theorem

Sei (L, \sqsubseteq) ein vollständiger Verband und $f : L \rightarrow L$ positiv Ketten-stetig. Dann ist

$$lfp(f) = \sqcup \{f^i(\perp) \mid i \in \mathbb{N}_0\}$$

wobei $f^0(\perp) = \perp$, $f^{i+1}(\perp) = f(f^i(\perp))$

Definition: Höhe einer Kette

Sei (L, \sqsubseteq) ein partielle Ordnung und $k \in \mathbb{N}$.

(L, \sqsubseteq) hat die **Höhe** k , falls k die maximale Länge einer Kette mit verschiedenen Elementen aus L ist.

Satz: Knaster-Tarski-Kleene Fixpunkt Theorem (endliche Version)

Sei (L, \sqsubseteq) ein vollständiger Verband mit Höhe k und $f : L \rightarrow L$ monoton. Dann ist

$$lfp(f) = \sqcup \{f^i(\perp) \mid i \leq k\}$$

Satz: Knaster-Tarski-Kleene Fixpunkt Theorem (Erweiterte Fassung)

Für jede monotone Funktion f auf einem vollständigen Verband L ist die Menge der Fixpunkte $Fix(f)$ von f ein vollständiger Teilverband von L .

Bemerkung: I.a. ist für Fixpunkte d_1, d_2 das Supremum $d_1 \sqcup_L d_2$ kein Fixpunkt.

Definition: Monotones Datenflussanalyse(DFA) -Framework

Ein Monotones DFA-Framework ist ein Tupel $((L, \sqsubseteq), F)$ mit:

- (L, \sqsubseteq) ein vollständiger Verband. Die Elemente von L werden **data-flow facts** genannt.
- F ist Raum monotoner Transfer-Funktionen $f : L \rightarrow L$, derart dass
 - $Id \in F$
 - F ist abgeschlossen unter Komposition: $\forall f, g \in F : f \circ g \in F$

Definition: Instanz eines monotonen DFA-Frameworks

Eine Instanz I eines monotonen DFA-Frameworks $((L, \sqsubseteq), F)$ ist ein Tupel $I = (N, E, u_0, init)$. Mit folgenden Eigenschaften:

- (N, E) ist ein **(Kontrollfluss-) Graph** mit
 - endlicher Knoten N
 - jede Kante ist mit Transferfunktion $f_e \in F$ annotiert, d.h.:

$$E \subseteq N \times F \times N$$

- $u_0 \in N$ ist ein initialer Knoten, Jeder Knoten in N ist erreichbar von u_0 .
- $init \in L$ ist eine **initiale Information**.

Beispiel: Framework und Instance für Analyse lebendiger Variablen

• Monotones Framework:

- Vollständiger Verband:

$$(L, \sqsubseteq) = (\mathcal{P}(Var), \subseteq)$$

- Raum von monotonen Transfer-Funktionen:

$$F = \{f : L \rightarrow L \mid \exists gen, kill \subseteq Var. \forall X \subseteq Var. f(X) = (X/kill) \cup gen\}$$

• Instanz $I = (N, E', te, Var)$ zu gegebenem Flussgraphen $G = (N, E, st, te)$:

- Drehe die Kanten des Kontrollflussgraphen um (Rückwärtsanalyse).
- Verändern der Annotation der Kanten:

$$f_e(X) = X/kill_e \cup gen_e$$

- * $kill_e$ = Variable, der an e ein Wert zugewiesen wird
- * gen_e = Variable, die (rechtsseitig) in e benutzt werden.
- Initialer Knoten u_0 = Terminierungspunkt te
- $init = Var$ (Menge der in G benutzen Variablen)
- $E' = \{(v, f_e, u) \mid e = (u, a, v) \in E\}$

1 Modelchecking

Definition: Modelchecker

Ein Modelcheck ist ein Automatisches Verfahren das folgende Aussage entscheidet:

$$M \models \phi$$

Mit folgenden:

- M Modellstruktur
- ϕ (temporallogische) Formel
- \models der *modelliert*-Operator, oder simplel 'erfüllt'

1.1 Modellstruktur

Definition: Kripkestruktur**Definition: Transitionssystem****Definition: Kripke-Transitionssystem****Satz: Äquivalenz von Kripkestrukturen, Transitionssystemen und Kripke-T**

1.2 Temporale Logiken

Syntax: Hennessy-Milner Logik (HML)

Wir definieren die Syntax in BNF:

$$\begin{aligned} \phi &::= \text{true} \mid \neq \phi \mid \phi \vee \phi \mid \langle a \rangle \phi \\ \phi &::= \text{true} \mid \neq \phi \end{aligned}$$

Semantik: Hennessy-Milner Logik (HML)

Die Semantik von HML ist über einem Transitionssystem $T = (S, Act, \rightarrow)$ definiert. Wobei

$$\begin{aligned} S & \text{ Zustände} \\ \phi & \text{ Aktionen} \\ \rightarrow & \subseteq S \times Act \times S \end{aligned}$$

Dazu das Semantik-Funktional $\llbracket \cdot \rrbracket_T^{\text{HML}} : \text{HML} \rightarrow \mathcal{P}(S)$ ist wie folgt definiert:

$$\begin{aligned} \llbracket \text{true} \rrbracket_T^{\text{HML}} &::= S \\ \llbracket \neq \phi \rrbracket_T^{\text{HML}} &::= S \setminus \llbracket \neq \phi \rrbracket_T^{\text{HML}} \\ \llbracket \phi_1 \vee \phi_2 \rrbracket_T^{\text{HML}} &::= \llbracket \phi_1 \rrbracket_T^{\text{HML}} \cup \llbracket \phi_2 \rrbracket_T^{\text{HML}} \\ \llbracket \langle a \rangle \phi \rrbracket_T^{\text{HML}} &::= \{P \mid \exists P'. P \xrightarrow{a} P' \wedge P' \in \llbracket \phi \rrbracket_T^{\text{HML}}\} \end{aligned}$$

Lemma: Duale HML Operatoren

$$\begin{aligned} \text{false} &::= \neg \text{true} \\ \phi_1 \wedge \phi_2 &::= \neg(\neg\phi_1 \vee \neg\phi_2) \\ [a]\phi &::= \neg \langle a \rangle (\neg\phi) \\ \phi_1 \Rightarrow \phi_2 &::= \neg\phi_1 \vee \phi_2 \end{aligned}$$

Definition: \models für Transitionssysteme und HMS

Wir definieren für ein Transitionssystem $T = (S, Act, \rightarrow, AP, I)$, einer HML Formel ϕ und einen Zustand $s \in S$:

$$s \models_{\text{HML}} \phi \Leftrightarrow s \in \llbracket \phi \rrbracket_T^{\text{HML}}$$

Syntax: Propositional Linear Time Logic (PLTL)

Wir definieren die PLTL Syntax in BNF:

$$\phi ::= p \mid \neg \phi \mid \phi \vee \phi \mid X \phi \mid \phi U \phi$$

Semantik: Propositional Linear Time Logic

Die PLTL Semantik wird auf dem Pfaden einer Kripkestruktur $K = (S, R, I)$ definiert.

$$\begin{aligned} \pi \models p & \text{ falls } p \in I(\pi_0) \\ \pi \models \neg \phi & \text{ falls } \pi \not\models \phi \\ \pi \models \phi_1 \vee \phi_2 & \text{ falls } \pi \models \phi_1 \text{ oder } \pi \models \phi_2 \\ \pi \models X\phi & \text{ falls } |\phi| > 1 \text{ und } \pi^1 \models \phi \\ \pi \models \phi U \psi & \text{ falls es gibt } 0 \leq k < |\pi|. \text{ so dass } \pi^k \models \psi \\ & \text{ und für alle } 0 \leq i < k \text{ gilt: } \pi^i \models \phi \end{aligned}$$

Definition: Abkürzungen für die PLTL

Wir führen die Synaktischen kurzschreibweisen ein:

$$\begin{aligned} F(\phi) & \text{ true} U \phi \\ G(\phi) & \neg F(\neg\phi) \\ \phi W U \psi & \phi U \psi \vee G\phi \end{aligned}$$

Dafür gibt es auch Semantik:

$$\begin{aligned} \pi \models F\phi & \text{ falls es gibt } 0 \leq k < |\pi|, \text{ so dass } \pi^k \models \phi \\ \pi \models G\phi & \text{ falls für alle } 0 \leq k < |\pi| \text{ gilt } \pi^k \models \phi \end{aligned}$$

