

Erinnerung: Kripke-Struktur
→ Computation Tree
→ Menge von Pfaden

→ in den Knoten des Pfades Aussagen über die Zukunft möglich
mit temporalen Operatoren:

$G p$: Globally p

$F p$: Future p

$X p$: Next p

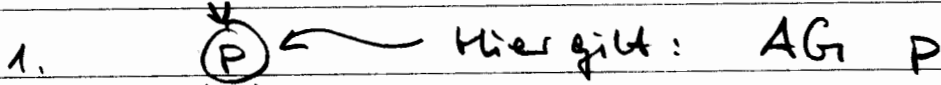
$p U q$: p until q

Um in den Knoten des Baums Aussagen über die Zukunft zu machen, benötigt man zusätzlich Pfadquantoren:

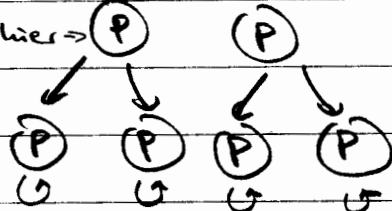
$A p$: Für alle vom betreffenden Knoten ausgehende Pfade gilt p

$E p$: Es existiert mindestens ein von dem betreffenden Knoten ausgehender Pfad, für den p gilt

⇒ 8 Kombinationen von Pfadquantor mit temporalem Operator!

1.  Hier gilt: $AG P$

(?) Gilt das hier auch?

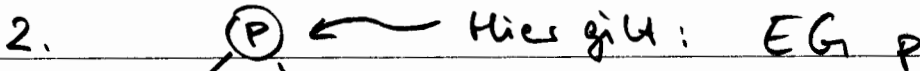


= „Auf allen von hier ausgehenden Pfaden gibt immer P .“

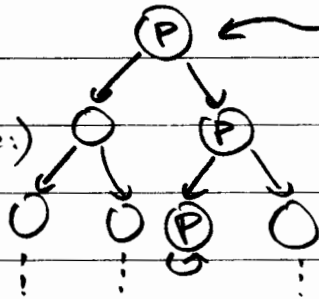
(? Abkürzung für $\rightarrow P \rightarrow P \rightarrow \dots$)

oder:

„ P ist eine Invariante.“

2.  Hier gilt: $EG P$

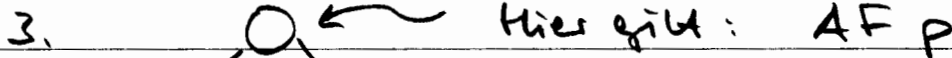
(? Zweite Ebene:)



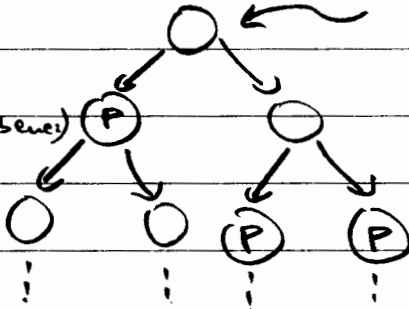
= „Es gibt mindestens einen von hier ausgehenden Pfad, für den immer P gilt.“

oder:

„immer P ist möglich.“

3.  Hier gilt: $AF P$

(? Zweite Ebene:)



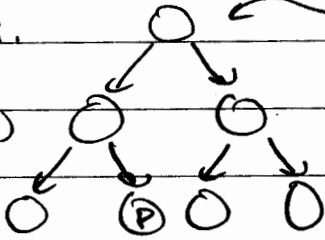
= „Für alle von hier ausgehenden Pfade gibt, dass irgendwann P gilt.“

oder:

„ P ist unvermeidlich.“

4. Hier gilt: $EF P$

(2. Ebene)



= "Es gibt einen von hier ausgehenden Pfad, auf dem irgendwann P gilt."

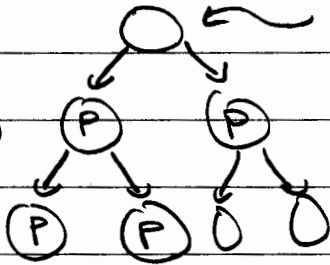
oder:

" P ist möglich."

(\Leftrightarrow Erreichbarkeitsproblem: Ist ein Zustand erreichbar, für den P gilt.)

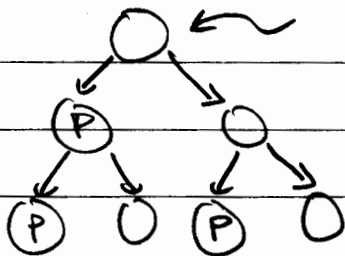
5. Hier gilt: $AX P$

(3. Ebene)



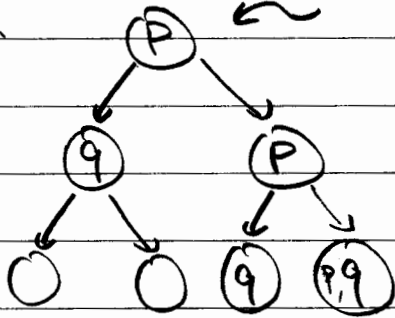
= "Auf allen von hier ausgehenden Pfaden gibt im nächsten Knoten P ."

6. Hier gilt: $EX P$



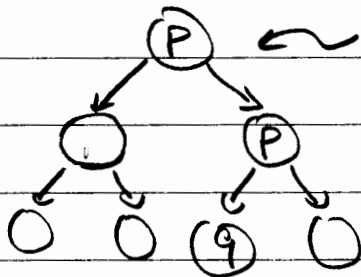
= "Es gibt mindestens einen von hier ausgehenden Pfad, auf dem im nächsten Zustand P gilt."

7. hier gilt: $P \text{ AU } q$



= " Auf allen von hier ausgehenden Pfaden gilt mindestens solange in jedem Knoten P, bis ein Knoten kommt, in dem q gilt. "

8. hier gilt: $P \text{ EU } q$



= " Es gibt mindestens einen von hier ausgehenden Pfad, auf dem mindestens so lange in jedem Knoten P gilt, bis q gilt. "

Beispiele:

Verfahrenstechnik:

$AG (\neg \text{Überlauf})$: Es passiert nie ein Überlauf

$AG (\text{Notaus gedrückt} \rightarrow AF (\text{Anlage stromlos}))$

— " — start

— " —

Charge fertig

$AG (AF \text{ Charge fertig})$

$AG (\text{Pumpe an} \rightarrow \text{davor liegendes Ventil offen} \dots)$
 [(+) hier Neutralisationsbeisp.]

Die Pfadquantoren können negiert werden:

$\neg A_P$: Nicht für alle Pfade gilt P.
 = $E \neg P$ = Es gibt mindestens einen Pfad, für den $\neg P$ gilt.

$\neg E_P$:

=

⇒ Kombinationen von Pfadquantor + temporaler Operator können umgeformt werden:

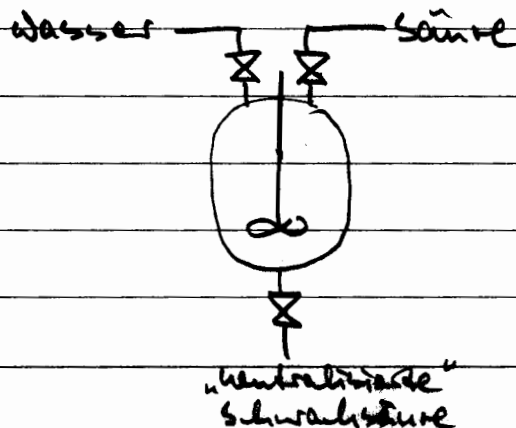
$$AG_P = \neg E F \neg P$$

Bsp.: AG (Überlauf) = $\neg E F$ (Überlauf)

$$AF_P =$$

(*) Noch ein Beispiel:

Bsp. Neutralisationsreaktor:



Variablen:

Wasserventil: Bool

Säureventil: Bool

offen = TRUE

Anfangszustand:

Beh. leer,
alle Ventile zu

Alter Verfahrenstechnikerspruch:

„Erst das Wasser, dann die Säure,
sonst geschieht das Ugeheuer.“

in Temporaler Logik?

(Uns interessieren keine Eigenschaften in irgendwelchen
Knoten in einzelnen Pfaden oder einzelnen
Knoten im Berechnungsbaum, sondern:)

Systemeigenschaften:

$$M, x_0 \models P$$

Für das System M (Modell) gilt
(im Anfangszustand) P .

Das Verhalten des Systems kann repräsentiert
sein durch

1. den Berechnungsbaum
2. die Menge aller Pfade im
Berechnungsbaum

⇒ Aussagen über das Systemverhalten können folgende Form haben

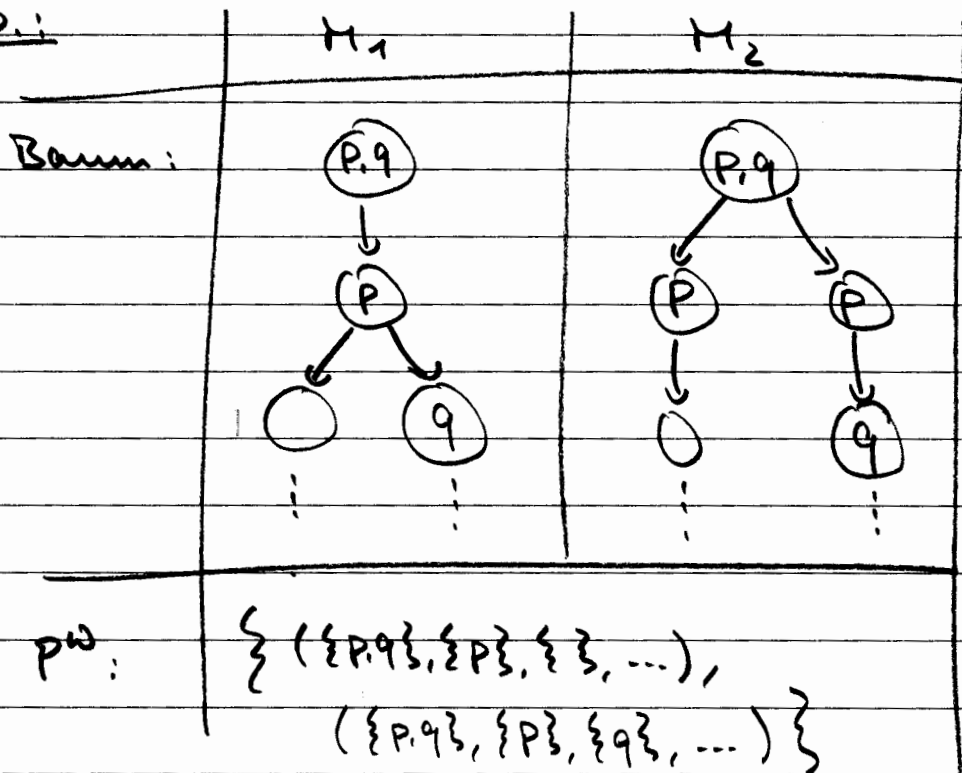
1. Für den Berechnungsbaum gilt:
 < Formel mit Pfadquantoren u. temp. Operatoren >

2. Für alle Pfade in der Menge P^ω gilt:
 < Formel mit temp. Operatoren >

↖
 hier Pfadquantoren nicht mehr notwendig.
 → warum benötigt man überhaupt Pfadquantoren?

1. und 2. ist nicht äquivalent!

Bsp.:



Bsp. für eine Eigenschaft, die in M_1 gilt,
aber nicht in M_2 :

$$M_1, x_0 \models AX (EX q \wedge EX \neg q)$$

Wenn man nur die Menge der Pfade betrachtet,
ist dieser Unterschied nicht zu erkennen.

Man benutzt den Zeitbegriff, um beide Aussagen
zu unterscheiden:

Betrachtung der Pfade (?) \rightarrow „lineare Zeit“

Betrachtung des Berechnungs-
baums (A) \rightarrow „verzweigte Zeit“

Entsprechend werden die dazugehörigen
Logiken definiert:

Branching time logic,
computation tree logic (CTL) vs. linear time logic
(LTL)

Salopp: (formale Def. s. Literatur)

CTL* : beliebige Verwendung von Pfadquantoren
u. temporalen Operatoren

CTL : Einschränkung: Pfadquantoren und
temp. Operatoren müssen immer zus.
in einem Paar benutzt werden.

Bsp.: $AG (EF p)$, (nicht $A (FG p)$)
(wie schon immer gemacht)

LTL: Einschränkung: Es wird nur (implizit) ein Allquantor am Anfang der Formel verwendet, sonst nur temp. Operatoren

* (= Für alle Pfade gilt, ...)

Bsp.: $A(\neg Gp)$ geschrieben als $\neg Gp$

- CTL und LTL sind ^{echte} Untermengen von CTL*.
- CTL u. LTL sind unterschiedlich aussagekräftig.

Bspe:

In CTL, aber nicht in LTL: $AG(EFp)$

In LTL, aber nicht in CTL: $\neg Gp$

In CTL*, aber nicht in LTL/CTL:

$AG(EFp) \vee \neg Gp$