

09 Апреля 2012

Инсерционное моделирование 2

Лекция

Семантика языка базовых протоколов 2

Семантика 2008

Insertion modeling in distributed system design

A.A. LETICHEVSKY, J.V. KAPITONOVA, V.P. KOTLYAROV, A.A. LETICHEVSKY JR.,
N.S. NIKITCHENKO, V.A. VOLKOV, AND T. WEIGERT

Программные системы 4, 2008

Язык описания: BPSL

Основное понятие: реализация BPS

Класс конкретных реализаций

Класс абстрактных реализаций

Наиболее абстрактная реализация (семантика 2005)

Реализация

Реализация: Атрибутная транзиторная система с отношением следования $s \models \alpha$, такая, что для каждого базового протокола $\text{forall } x(\alpha(x) \rightarrow \langle P(x) \rangle \beta(x))$ и его конкретизации $B = P(t)$

$$s \models \alpha, s \xrightarrow{[B]*[C]} s' \Rightarrow s' \models \beta \quad (\text{прямая реализация})$$

$$\neg(s \models \neg\alpha), s \xrightarrow{[B]*[C]} s' \Rightarrow s' \models \beta \quad (\text{обратная реализация})$$

для любой конечной MSC C такой, что $[B] \leftrightarrow [C]$

(отношение перестановочности на действиях и частично последовательная композиция на процессах).

Конкретная реализация: интерпретация сигнатуры и начальное состояние фиксированы, переходы детерминированы, отношение следования вычисляется по конкретным значениям атрибутивных выражений.

Абстрактная реализация: интерпретация сигнатуры и начальное состояние не фиксированы отношение следования выводится из разметок состояний дедуктивно.

Атрибутные транзиторные системы

$$\langle S, A, L, S_0, S_\Delta, T \subseteq S \times A \times S, al : S \rightarrow L \rangle$$

Алгебра атрибутных поведений:

$$\langle U, A, L \rangle$$

$$\langle U, A \rangle + (\alpha : u) \in U$$

$$\tau.u = u$$

$$1 : u = u$$

$F(A, L)$ – полная алгебра размеченных поведений

Каноническая форма:

$$u = \sum_{i \in I} \alpha_i : u_i + \sum_{j \in J} a_j . u_j + \varepsilon_u \quad \alpha_i \neq 1, a_j \neq \tau$$

$\langle A, L \rangle$ – сигнатура системы

τ – скрытое действие

1 – скрытая разметка

Переходы в алгебре поведений

$$a.u + v \xrightarrow{a} u$$

$$\alpha : u + v = 1 : (\alpha : u + v)$$

$$\alpha : u + v = \tau . (\alpha : u) + v \xrightarrow{\tau} \alpha : u$$

$$\alpha : a.u \xrightarrow{a} u$$

$$\alpha : \beta : u \xrightarrow{\tau} \beta : u$$

Замкнутое множество поведений (абстрактный агент)

$$u \in E, u \xrightarrow{a} u' \Rightarrow u' \in E$$

Одношаговое погружение

$\langle E, C, L, A, M, \varphi \rangle$

$E \subseteq F(C, L)$

$\varphi: E \times F(A, M) \rightarrow E$

$$\frac{e \xrightarrow{a} e', u \xrightarrow{a} u'}{e[u] \xrightarrow{c} e'[u']}$$

$$\frac{e \xrightarrow{c} e'}{e[u] \xrightarrow{c} e'[u]}$$

$$e[u + v] = e[u] + e[v]$$

$$(a.e')[a.u'] = c.e'[u']$$

$$(e + f)[u] = e[u] + f[u]$$

$$(c.e')[u] = c.e'[u]$$

Среда MSC диаграмм, действия

| | |
|-----------------|--|
| send message | (<i>i</i> : <i>m</i> to <i>j</i>) |
| receive message | (<i>i</i> : <i>m</i> from <i>j</i>) |
| local action | (<i>i</i> : action <i>b</i>) |
| instance start | (<i>i</i> : instance) |
| instance stop | (<i>i</i> : stop) |
| condition | (<i>J</i> : condition <i>y</i>) |
| local condition | (<i>i</i> : cond <i>y</i> (<i>J</i>)) |

$proc(B) = p_1 \parallel \dots \parallel p_n$ **MSC2proc, MSC process**

Среда MSC диаграмм, состояния

$$e[u_1, u_2, \dots, u_m]$$

$$e = (O, \Sigma, Y)$$

$O(m, i, j) = k$, k передач ($i : m$ to j) не завершены

$\Sigma(y, J) = I \iff i : \mathbf{cond} \ y(J)$ пройдено для всех инстанций $i \in I$

$\Sigma(y, J) = \perp$ ни одна инстанция еще не пройдена

Y : все живые инстанции

Среда MSC диаграмм, переходы

$$\frac{e \xrightarrow{a} e', u \xrightarrow{a} u'}{e[u] \xrightarrow{c} e'[u']}$$

$a = (i: m \text{ to } j), i \in Y, e'.O(m, i, j) = e.O(m, i, j) + 1$

$a = (i: m \text{ from } j), i \in Y, e'.O(m, i, j) = e.O(m, i, j) - 1$

$a = (i: \text{action } b), e' = e$

$a = (i: \text{instance}), e'.Y = e.Y \cup \{i\}$

$a = (i: \text{stop}), e'.Y = e.Y \setminus \{i\}$

$a = (i: \text{cond } y(J)), J \subseteq Y, e'.\Sigma(i: \text{cond } y, J) = \Phi(J, e.\Sigma(i: \text{cond } y, J), i)$

$1-3: c=a, 4-5 : c=\tau, 6: c = (J: \text{condition } y) \text{ если } e'.\Sigma(i: \text{cond } y, J) = \perp$
и $c = \tau$ в противном случае.

$$\Phi(J, \perp, i) = \{i\}$$

$$\Phi(J, J \setminus \{i\}, i) = \perp$$

$$\Phi(J, I, i) = I \cup \{i\}$$

Среда MSC диаграмм, функция погружения

$$e[u_1, \dots, u_m] = e[u_1 * \dots * u_m]$$

$$(p_1 \parallel \dots \parallel p_m \parallel Q) * (q_1 \parallel \dots \parallel q_m \parallel S) = \\ ((p_1; q_1) \parallel \dots \parallel (p_m; q_m) \parallel Q \parallel S)$$

$$[B] = e_0[proc(B)]$$

Частично последовательная композиция

$$u = \sum_{i \in I} \alpha_i : u_i + \sum_{j \in J} a_j . u_j + \varepsilon_u, v = \sum_{k \in K} \beta_k : v_k + \sum_{l \in L} b_l . v_l + \varepsilon_v$$

$$u * v = \sum_{i \in I} \alpha_i : (u_i * v) + \sum_{j \in J} a_j . (u_j * v) + \sum_{u \leftrightarrow \beta_k, k \in K} \beta_k : (u * v_k) + \sum_{u \leftrightarrow b_l, l \in L} b_l . (u * v_l) + (\varepsilon_u ; \varepsilon_v)$$

$$(\Delta; \varepsilon) = \varepsilon, (\perp; \varepsilon) = \perp, (0; \varepsilon) = 0$$

$$u \leftrightarrow v$$

0 и \perp не достижимы из u и все действия в u
перестановочны с действиями в v

Имплементация системы базовых протоколов

$$s \models \alpha, s \xrightarrow{[B]*[C]} s' \Rightarrow s' \models \beta$$

$$\neg(s \models \neg\alpha), s \xrightarrow{[B]*[C]} s' \Rightarrow s' \models \beta$$

$$[B] \leftrightarrow [C]$$