

שאלה 1:

בשאלה זו נדון באלגוריתם Bounded Model Checking (BMC) שנלמד בהרצאה לבדיקת AGp .

נתון מבנה קריפקה M שמיוצג ע"י נוסחאות CNF.

(א) בעת חישוב הנוסחה עבור רלציית המעברים R קרתה "תקלה" וחלק מהפסוקיות

בנוסחת ה-CNF הושמטו. נסמן את הנוסחה שהתקבלה ב- R_1 . נריץ בדיקת ספיקות

של נוסחה φ שהיא נוסחת BMC עבור M, k ו- AGp תוך שימוש ב- R_1 במקום R .

i. האלגוריתם מחזיר "sat". האם $M \models_k AGp$?

פתרון: לא בהכרח - אם מורידים פסוקיות מנוסחה שמייצגת קשת בגרף, עלולים ליצור קשתות נוספות ובכך לאפשר מסלולים שלא היו קיימים וכך למצוא מסלול שסותר את AGp .

ii. האלגוריתם מחזיר "unsat". האם $M \models_k AGp$?

פתרון: נכון - בסך הכל הוספנו עוד מסלולים לגרף. אם לא הצלחנו לספק את הנוסחה עם מסלולים נוספים, אין סיכוי שנצליח לספק אותה עם פחות מסלולים. לכן בכל המסלולים יתקיים AGp .

נמקד את תשובותיכם.

(ב) חזרו על הסעיף הקודם (על שני חלקיו) כאשר הפעם בעת חישוב הנוסחה עבור R נוספו

פסוקיות CNF. נוסחת ה-BMC שהתקבלה מסומנת

ב- R_2 והאלגוריתם לבדיקת ספיקות השתמש בה במקום ב- R .

פתרון: כעת התשובה הפוכה. הוספת פסוקיות CNF מקטינה את רלציית המעברים ולכן מקטינה את הסיכוי למצוא מסלול הסותר את הנוסחה AGp .

שאלה 2:

נתון מבנה קריפקה M שמיוצג ע"י נוסחאות CNF, כלומר

• $\bar{v} = v_1, \dots, v_n$ וקטור המשתנים.

• $S(\bar{v})$ היא נוסחת CNF שמייצגת את קבוצת המצבים של M .

• $R(\bar{v}, \bar{v}')$ היא נוסחת CNF שמייצגת את רלציית המעברים של M .

• $I(\bar{v})$ היא נוסחת CNF שמייצגת את קב' המצבים התחיליים של M .

• לכל $p \in AP$, $p(\bar{v})$ היא נוסחת CNF שמייצגת את קבוצת המצבים המספקים את p .

נתונים שני מצבים s_1, s_2 כך ש $s_1 \neq s_2$ ונתונה נוסחה אטומית $p \in AP$. מעוניינים למצוא את המסלול הקצר ביותר מ- s_1 ל- s_2 המקיים את שתי הדרישות הבאות:

(א) זהו מסלול באורך זוגי (אורך מסלול נמדד בקשתות), וגם

(ב) כל המצבים על המסלול מספקים את p .

שימו לב: בשאלה זו מדובר על מסלולים סופיים.

הציעו אלגוריתם שמטרתו למצוא מסלול כנ"ל. על האלגוריתם לפעול באופן

דומה ל- Bounded Model Checking (BMC) מבוסס SAT.

האלגוריתם עוצר ומחזיר מסלול מתאים אם קיים כזה ועוצר וטוען "לא" אם לא קיים.

נמקד את נכונות האלגוריתם ועצירתו.

פתרון :

נבדוק את הנוסחה הבאה באמצעות אלגוריתם SAT.

$$S_1(\bar{v}_0) \wedge R(\bar{v}_0, \bar{v}_1) \wedge R(\bar{v}_1, \bar{v}_2) \wedge S_2(\bar{v}_2) \wedge p(\bar{v}_0) \wedge p(\bar{v}_1) \wedge p(\bar{v}_2)$$

אם היא תצליח לספק את הנוסחה, אז המסלול $\bar{v}_0, \bar{v}_1, \bar{v}_2$ הוא המסלול המתאים.

אם לא, אז נבנה נוסחה חדשה, דומה, עבור מסלול עם ארבע קשתות.

נמשיך כך עד שנגיע למסלול עם $2 \cdot 2^{|V|} - 2$ הוא גודל הווקטור לייצוג המצבים. לכן $2^{|V|}$ הוא מספר המצבים. בכל

מצב ניתן לבקר פעמים, פעם בביקור אי זוגי ופעם בביקור זוגי.

אם עדין לא הצלחנו לספק את הנוסחה, אז נודע שלא קיים מסלול מתאים.

```

for i=1 to  $2^{|V|-1}$ 
{
 $F_{2i} \leftarrow S_1(\bar{v}_0) \wedge S_2(\bar{v}_i) \wedge \bigwedge_{j=0}^{2i} [p(\bar{v}_j)] \wedge \bigwedge_{j=0}^{i-1} [R(\bar{v}_{2j}, \bar{v}_{2j+1}) \wedge R(\bar{v}_{2j+1}, \bar{v}_{2j+2})]$ 
if SAT( $F_{2i}$ ) return satisfying assignment
}
return NULL;
```

שאלה 3

נגדיר שפה טפורלית חדשה $\exists CTL$ שהיא הרחבה של CTL. φ היא נוסחת $\exists CTL$ אם $\varphi = \exists q. \varphi_1$, φ_1 היא נוסחת CTL ו- q נוסחה אטומית פסוקית. $M = (S, R, L)$ ומצב s ב- M נאמר ש- $\exists q. \varphi_1$ אם קיים מבנה $M' = (S, R, L')$ (כאשר S, R הם כמו ב- M) כך שלכל $t \in S$ מתקיים $L(t) \setminus \{q\} = L'(t) \setminus \{q\}$ וכן $M', s \models \varphi_1$.(M' זהה ל- M מלבד שב- M' מותר להוריד או להוסיף סימוני q על המצבים).(א) הציעו מבנה M ומצב s ב- M כך ש- $\exists q. (EF(p \wedge q) \wedge EF(p \wedge \neg q))$ כאשר $M, s \models \exists q. (EF(p \wedge q) \wedge EF(p \wedge \neg q))$ נמקו. $p, q \in AP$.פתרון: נשתמש במבנה שמכיל מצב אחד בלבד. הנוסחה $(EF(p \wedge q) \wedge EF(p \wedge \neg q))$ היא סתירה במודל זה,ללא תלות בשאלה האם המצב היחיד מספק את p או את q . לכן המודל לא מספק את נוסחת ה- $\exists CTL$.(ב) הציעו אלגוריתם לבדיקת מודל שבהינתן מבנה M ונוסחה $\exists q. E((r \wedge \neg q)U(p \wedge q))$, כאשר $p, q, r \in AP$, מחזיר את קבוצת המצבים שמספקים את הנוסחה.

על האלגוריתם להיות בסיבוכיות ליניארית בגודל המבנה והנוסחה. נמקו את תשובתכם.

פתרון: נפעיל את האלגוריתם לסימון מצבים המספקים את הנוסחה $E(rUp)$. את ה- q ואת ה- $\neg q$ ים נתאים

למסלול שנמצא.

הסיבוכיות מתאימה כי האלגוריתם לסימון מצבים המספקים את $E(rUp)$ הוא אלגוריתם ליניארי.