

## Problèmes indécidables dans la vérification

Rappel: Pour un TAA on sait tester si  $L(A)=\text{vide}$ . Méthode: on construit un automate (fini) de régions, on teste le vide.

C'est une clé pour des nombreux problèmes de vérification

Mais des nombreux problèmes de vérification des systèmes cyber-physiques sont indécidables:

- A. Reachability (=non-empty language) pour des classes plus riches que TA, donc tous les problèmes de vérif pour ces classes!
- B. Questions plus sophistiquées pour les TA, p.ex.  $L(A)$  est -il universel?

## 1 Stopwatch automata

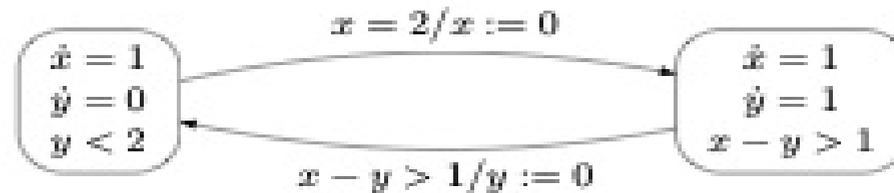


Figure 1: An example of an SA

**Object of study.** A stopwatch is a real variable which can have one of two dynamics: in some states it is  $\dot{x} = 1$ , in other states  $\dot{x} = 0$ . Intuitively it is a clock that can be stopped.

*Stopwatch automata (SA)* are hybrid automata where

- all continuous variables are stopwatches, there are finitely many of them;
- guards and invariants are boolean combinations of constraints  $x < c$ ,  $x \leq c$ ,  $x - y < c$ ,  $x - y \leq c$ , where  $x, y$  are stopwatches, and  $c$  - integer constants;
- resets are as in timed automata: at a transition some stopwatches are reset to 0, while others stay unchanged.

On corrige exo 1 (stopwatch), on gère d'abord 1 compteur

1 cpt, codage  
 $C = n$

$$x - y = h$$

gadgets pour

spec

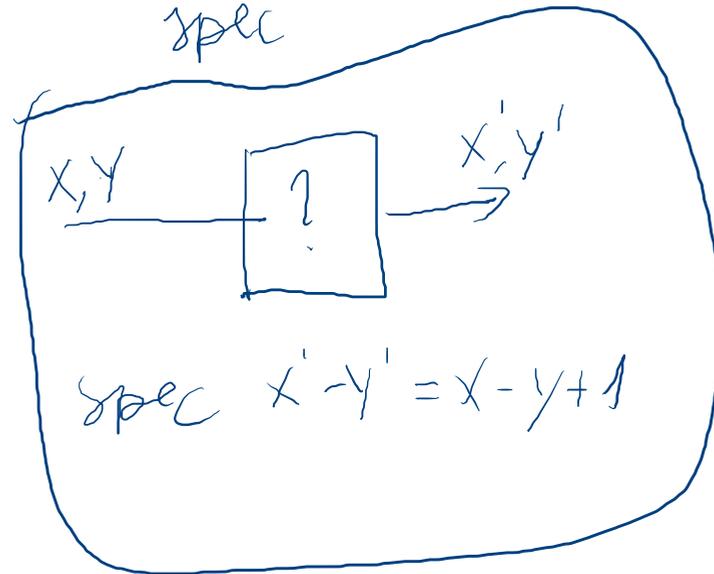
$n \rightarrow h+1$

$C++$

$n \rightarrow h-1$

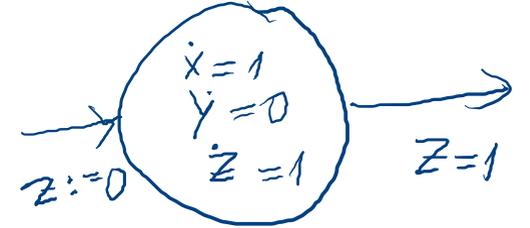
$C--$

$C > 0$



adget

pour C++



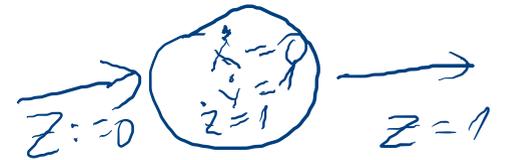
on a

$$x' = x + 1$$

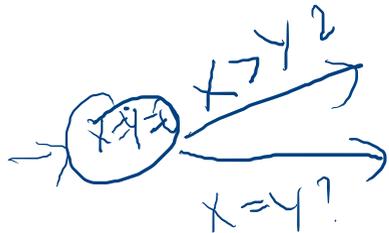
$$y' = y$$

$\Rightarrow$  spec Ok

pour C--



pour  $C > 0$ ?



Exo 1 - on passe au 2 compteurs

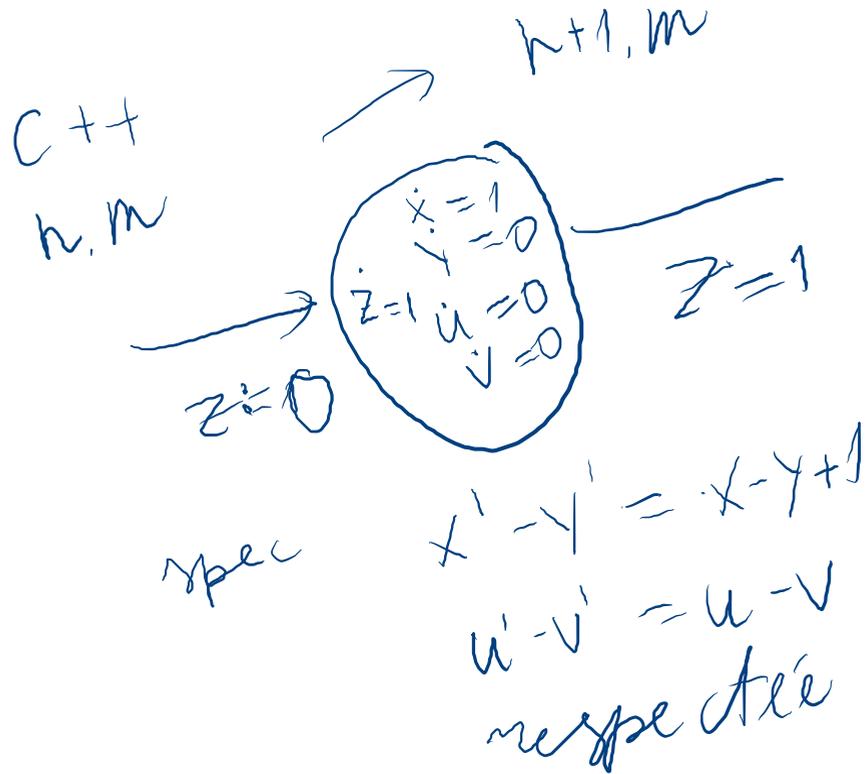
2 cpt

$$C = n$$

$$D = m$$

$$n = x - y$$

$$m = u - v$$



or le fait pour

C++ D++

C-- D--

C > 0? D > 0

6 ordgety

Exo1 - comment simuler une machine de Minsky

pour une MM, on fait un SA  
donnée comme ceci

5 var

X, Y, U, V, Z

- pour chaque ligne de MM  
on fait un gadget comme  
dit plus haut
- on les connecte selon les goto

se prouve par induction sur la longueur

$$MM (q, m, n) \dots \rightarrow (q', m', n')$$



SA qui on a  
construit

$$(q, x=m, y=0, u=n, v=0, z=0)$$



$$(q', x', y', u', v', z')$$

$$\text{avec } x' - y' = m' \text{ et } u' - v' = n'$$

Exo 1 - fin de preuve d'indécidabilité

pour la réduction on en déduit

$$MM : (q, 0, 0) \rightarrow (q', *, *)$$

ssi

$$SA : (q, 0, 0, 0, 0) \rightarrow (q', *, *, *, *)$$

si Reach était décidable pour SA,  
elle le serait pour MM, or ce n'est pas  
le cas!  
concl : Reach indécidable pour SA

Th d'Alur : pour un TA  $A$

indécidable si  $L(A) =$  tous les timed words

Idee: - un TA ne peut pas simuler une MM, hélas  
- on va utiliser les TA pour inspecter les "logs" de MM.

- un TA peut reconnaître tous les logs faux

existe un bon calcul de MM

ce TA rejette  $\updownarrow$  au moins un log

MM n'a pas  
de bon calcul



ce TA accepte  
tout



convention : - entre un état et un état suivant  
tout les  $||||$  représentant les compteurs  
sont séparés par 2 unités de temps

- quand on décrémente un cpt on supprime le  
dernier  $|$

- quand on incrémente on ajoute un  $|$   
après le dernier

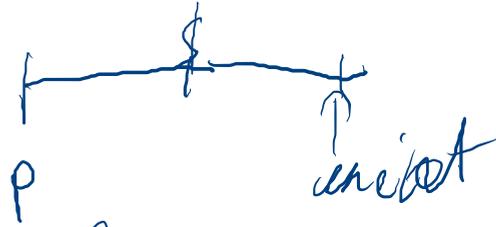
Lemme principal :

l'ensemble des mots tempo qui ne correspondent pas au calculs de la MM donnée  
(de  $(p,0,0)$  vers  $(s,*,*)$ ) est un langage temporisé régulier!!!

Lemme de régularité : idée de preuve

idée de preuve : on fait un petit TA pour reconnaître chaque type de bug.

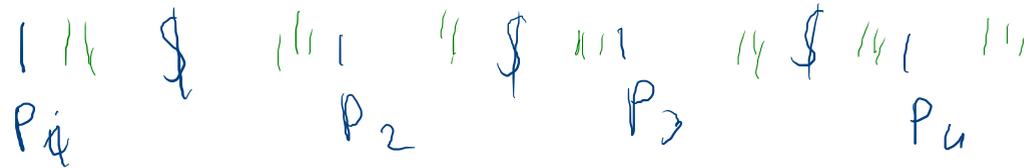
- ne pas commencer de



- ne pas finir par

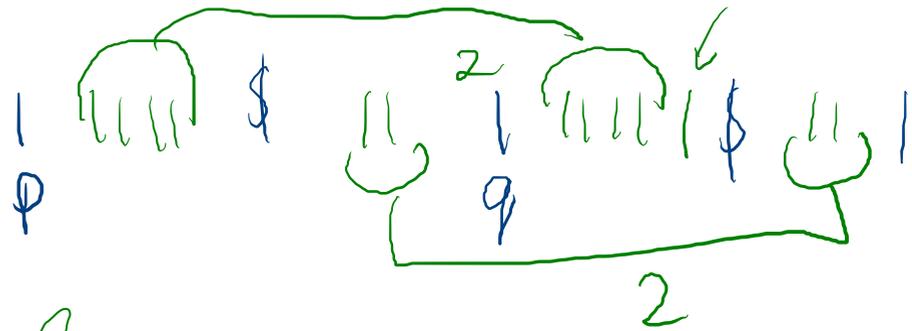


- ne pas avoir la bonne structure



- faire une erreur lors de l'exécution  
(par une instruction de la MM)

p.ex si on a  $p: C+t \text{ goto } q$   
alors on veut par exemple



tous ces bugs sont détectable par un AT



ainsi on fait un nbre fini de TA  
qui détectent tous les bugs.

soit  $A$  leur union

(1)  $L(A)$  est universel

(2) tout log de MM est bogue

(3) MM n'a pas de calcul  $(P, 0, 0) \dots \rightarrow (0, *, *)$

si on savait décider le (1) on saurait le (3)

$\Rightarrow$  (1) indécidable