# HyTech

### Laboratorio di Sistemi in Tempo Reale

Corso di Laurea in Informatica Multimediale

25 Ottobre 2007

# Outline

- Una breve introduzione ad HyTech
- Il bruciatore che perde
- Il passaggio a livello
- 4 Esercizio

#### HyTech è un pacchetto per la verifica di automi ibridi lineari

- sviluppato dall'Università di Berkeley, California
- permette di modellare sistemi più complessi di UPPAAL: automi ibridi lineari
- interfaccia di tipo testuale
- verifica di semplici proprietà di sicurezza e raggiungibilità
- sintesi automatica di parametri

#### Programma e documentazione:

http://embedded.eecs.berkeley.edu/research/hytech/

#### Automi ibridi lineari

Gli automi ibridi lineari estendono gli automi temporizzati:

• variabili continue con derivata costante a tratti anziché orologi:

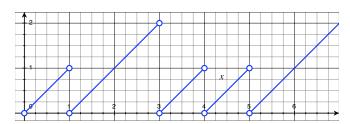
$$\dot{x} = 15, \quad \dot{y} = 0, \quad \dot{z} = -2, \quad \dot{t} \in [20, 50]$$

• condizioni più complesse sui reset:

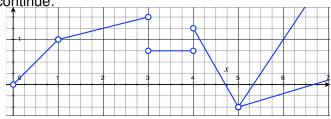
$$x' = 5$$
,  $y' <= 3$ ,  $z' = x + 5 - 2z$ 

## Automi temporizzati vs. Automi Ibridi Lineari

## Orologi:



Variabili continue:



### Funzionalità di HyTech

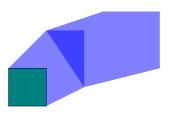
- Variabili intere: lo stato del sistema dipende anche da variabili intere che vengono modificate solamente dalle transizioni discrete.
- Reti di automi: un sistema può essere composto da più automi che evolvono in parallelo.
- **Sincronizzazione:** gli automi comunicano con segnali che etichettano le transizioni (no differenza ingresso/uscita).
- Parametri: alcune costanti del sistema possono essere lasciate come non specificate. HyTech permette di determinare i valori corretti.



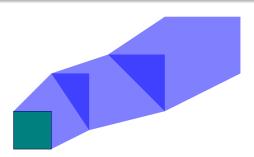
- si parte da un insieme iniziale di stati
- facendo scorrere il tempo in avanti, si calcola la regione raggiunta dal sistema.
- ci si ferma se e quando la regione si stabilizza.



- si parte da un insieme iniziale di stati
- facendo scorrere il tempo in avanti, si calcola la regione raggiunta dal sistema.
- ci si ferma se e quando la regione si stabilizza.



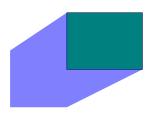
- si parte da un insieme iniziale di stati
- facendo scorrere il tempo in avanti, si calcola la regione raggiunta dal sistema.
- ci si ferma se e quando la regione si stabilizza.



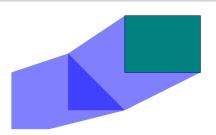
- si parte da un insieme iniziale di stati
- facendo scorrere il tempo in avanti, si calcola la regione raggiunta dal sistema.
- ci si ferma se e quando la regione si stabilizza.



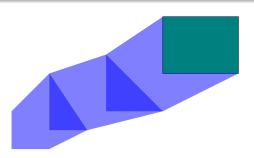
- si parte da un insieme iniziale di stati
- facendo scorrere il tempo all'indietro, si calcola la regione raggiunta dal sistema.
- ci si ferma se e quando la regione si stabilizza.



- si parte da un insieme iniziale di stati
- facendo scorrere il tempo all'indietro, si calcola la regione raggiunta dal sistema.
- ci si ferma se e quando la regione si stabilizza.



- si parte da un insieme iniziale di stati
- facendo scorrere il tempo all'indietro, si calcola la regione raggiunta dal sistema.
- ci si ferma se e quando la regione si stabilizza.



- si parte da un insieme iniziale di stati
- facendo scorrere il tempo all'indietro, si calcola la regione raggiunta dal sistema.
- ci si ferma se e quando la regione si stabilizza.

#### Attenzione!

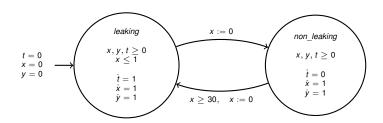
Le procedure di raggiungibilità in avanti/all'indietro non terminano sempre: può succedere che aggiungano sempre nuovi stati all'infinito.

- per alcuni sistemi, terminano tutte e due;
- per altri sistemi, ne termina solamente una;
- nei casi peggiori, nessuna delle due termina.

# Outline

- Una breve introduzione ad HyTech
- Il bruciatore che perde
- Il passaggio a livello
- 4 Esercizio

#### Esempio: un bruciatore che perde



- ogni perdita di gas viene identificata e fermata entro 1 secondo
- tra una perdita e la successiva trascorrono almeno 30 secondi
- x è un orologio locale usato per misurare 1 secondo oppure 30 secondi
- t misura il tempo complessivo di perdita di gas
- y misura il tempo totale

Verificare che, se sono trascorsi almeno 60 secondi, allora il bruciatore ha perso gas per meno di 1/20 del tempo totale.

- Regione degli stati "cattivi":  $y \ge 60$  e  $t \ge 1/20y$ ;
- Calcoliamo la regione raggiungibile all'indietro dagli stati "cattivi";
- La regione calcolata contiene almeno uno stato iniziale?
  - Si: il sistema non rispetta la proprietà;
  - No: il sistema rispetta la proprietà.

### Il codice HyTech per il problema del bruciatore (1)

```
-- leaking gas burner
var
     x, y: clock;
      t:stopwatch;
automaton qb
synclabs:;
initially leaking & t=0 & x=0 & y=0;
loc leaking:
  while x \ge 0 \& y \ge 0 \& t \ge 0 \& x \le 1 \text{ wait } \{dt = 1\}
  when True do \{x' = 0\} goto not leaking;
loc not leaking:
  while x \ge 0 \& y \ge 0 \& t \ge 0 wait \{dt = 0\}
  when x \ge 30 do \{x' = 0\} goto leaking;
end
```

#### Il codice HyTech per il problema del bruciatore (2)

```
var init req, bad req, b reachable: region;
init_reg := loc[gb]=leaking & x=0 & t=0 & v=0;
bad req := v >= 60 \& t >= 1/20 v;
b_reachable := reach backward from bad_req endreach;
if empty( b_reachable & init_reg)
  then prints "System is safe";
  else prints "System is not safe";
endif:
```

- Il problema del bruciatore si trova negli esempi di HyTech: provatelo
- La proprietà si può verificare anche con la raggiungibilità in avanti:

```
f_reach := reach forward from init_reg endreach;
if empty( f_reach & bad_reg)
   then prints "System is safe";
   else prints "System is not safe";
endif;
```

per questo sistema, la raggiungibilità in avanti non termina

# Outline

- Una breve introduzione ad HyTech
- 2 II bruciatore che perde
- Il passaggio a livello
- 4 Esercizio

#### Problema:

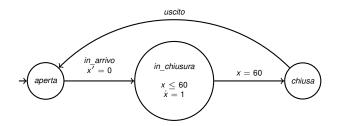
progettare il controllore di un passaggio a livello



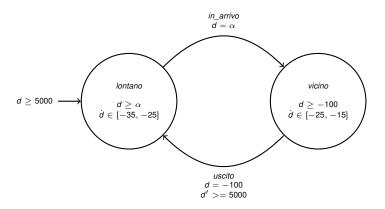
- il treno si avvicina al passaggio a livello con velocità tra i 25 e i 35 m/s;
- giunto ad una distanza α, segnala la sua presenza e riduce la velocità all'intervallo [15, 25] m/s;
- 100m dopo il passaggio a livello, il treno segnala che è uscito dal passaggio a livello
- la sbarra impiega 60 secondi per chiudersi;

Garantire che la sbarra sia chiusa se il treno è a meno di 100m

#### L'automa della sbarra



#### L'automa del treno



```
-- esempio del passaggio a livello
var
x: clock;
d: analog;
alpha: parameter;
automaton sbarra
synclabs: in arrivo, uscito;
initially aperta;
loc aperta:
  while True wait {}
  when True sync in arrivo do \{x' = 0\} goto in chiusura;
loc in chiusura:
  while x \le 60 wait {}
  when x = 60 goto chiusa;
loc chiusa:
  while True wait {}
  when True sync uscito goto aperta;
end -- sbarra
```

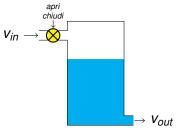
```
automaton treno
synclabs : in_arrivo, uscito;
initially lontano & d>=5000;
loc lontano:
  while d >= alpha wait {dd in [-35,-25]}
  when d = alpha sync in_arrivo goto vicino;
loc vicino:
  while d>=-100 wait {dd in [-25,-15]}
  when d=-100 sync uscito do {d' >= 5000} goto lontano;
end -- treno
```

```
-- comandi di analisi
var
   bad_req, init_req, good_req : region;
init_reg := loc[treno] = lontano & d>=5000
           & loc[sbarra] = aperta;
bad req := d >= -100 \& d <= 100 \&
   (loc[sbarra] = in chiusura | loc[sbarra] = aperta);
-- stampa i valori dei parametri
print omit all locations
  hide non parameters in
    reach forward from init reg endreach
    & bad req
  endhide;
```

## Outline

- Una breve introduzione ad HyTech
- Il bruciatore che perde
- Il passaggio a livello
- 4 Esercizio

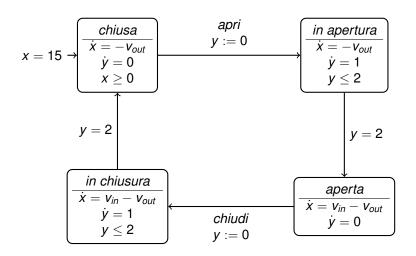
#### Progettare il controllore di una cisterna



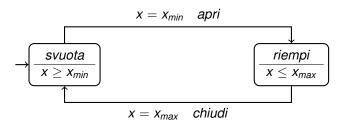
- l'acqua esce dalla cisterna con v<sub>out</sub> = 2;
- se la valvola è aperta, l'acqua entra nella cisterna con v<sub>in</sub> = 5;
- quando riceve un segnale, la valvola impiega 2s per aprirsi/chiudersi;
- il livello iniziale dell'acqua è 15;

Progettare il controllore in modo che il livello si mantenga tra 5 e 25.

#### L'automa della cisterna



#### L'automa del controllore



- Implementare il sistema cisterna / controllore in HyTech;
- determinare per quali valori di  $x_{min}$  e  $x_{max}$  il livello dell'acqua rimane all'interno dell'intervallo specificato.

http://profs.sci.univr.it/~bresolin/lab02.pdf