

Software Product Lines

Concepts, Analysis and Implementation

Verifikation von Produktlinien

Dr. Malte Lochau

Malte.Lochau@es.tu-darmstadt.de

Inhalt

I. Einführung

- Motivation und Grundlagen
- Feature-orientierte Produktlinien

II. Produktlinien-Engineering

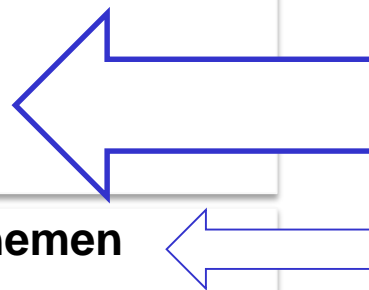
- Feature-Modelle und Produktkonfiguration
- Variabilitätsmodellierung im Lösungsraum
- Programmierparadigmen für Produktlinien

III. Produktlinien-Analyse

- Feature-Interaktion
- Testen von Produktlinien
- Verifikation von Produktlinien

IV. Fallbeispiele und aktuelle Forschungsthemen

- Grundlagen Model-Checking
- Family-based SPL Model-Checking
- Incremental SPL Model-Checking



Beispiel: BCS

(Informelle)
Anforderungen

[...] Wenn das Fenster die
höchste/tiefste Position erreicht,
muss der Lauf stoppen

Transitionssysteme:
Abstrakte Repräsen-
tation des System-
verhaltens mit
formaler Semantik

Modell

Verifikation

$\models AG \neg (pw_isUp \wedge pw_mv_up)$

CTL:
Temporallogik zur
Spezifikation von
Korrektheitseigen-
schaften

Testen

Implementierung

$(pw_but_up, pw_isUp, pw_but_Up) \Rightarrow (pw_mv_up, pw_stop)$

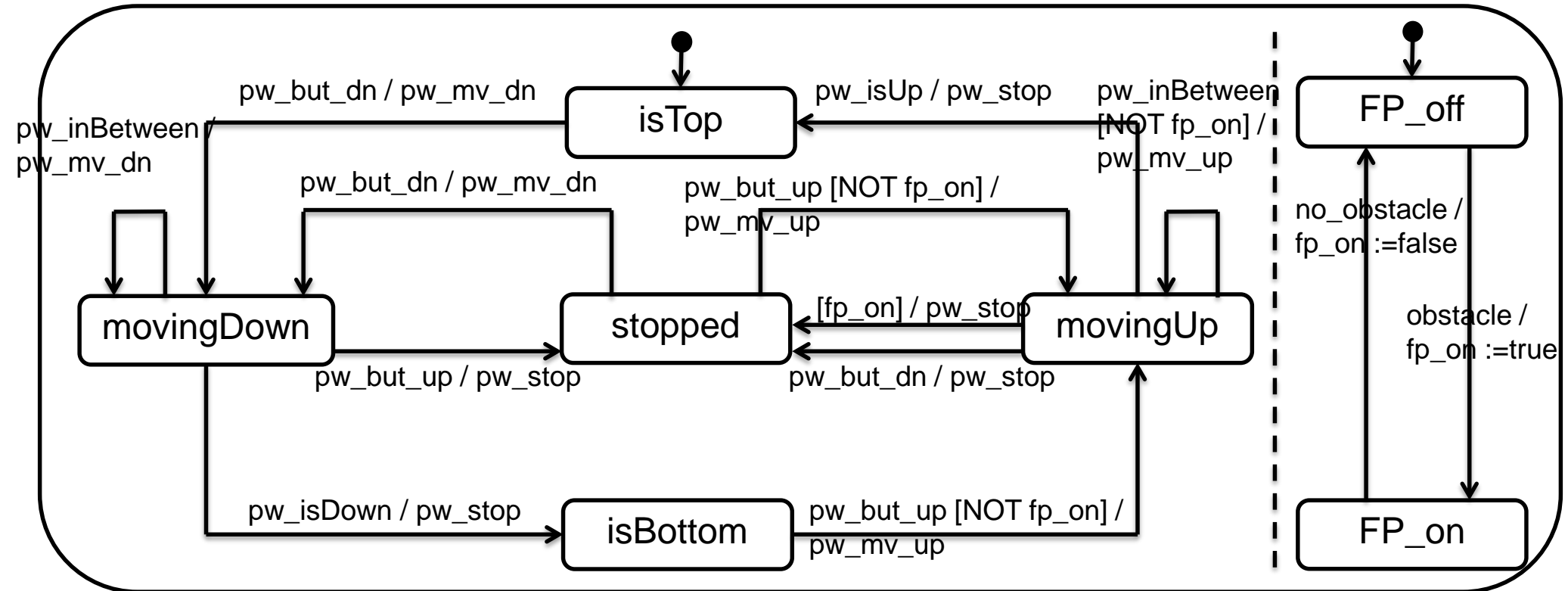
(Testfall = experimentelle Testeingaben

+

erwartete Testausgaben)

Verifikation von Modelleigenschaften

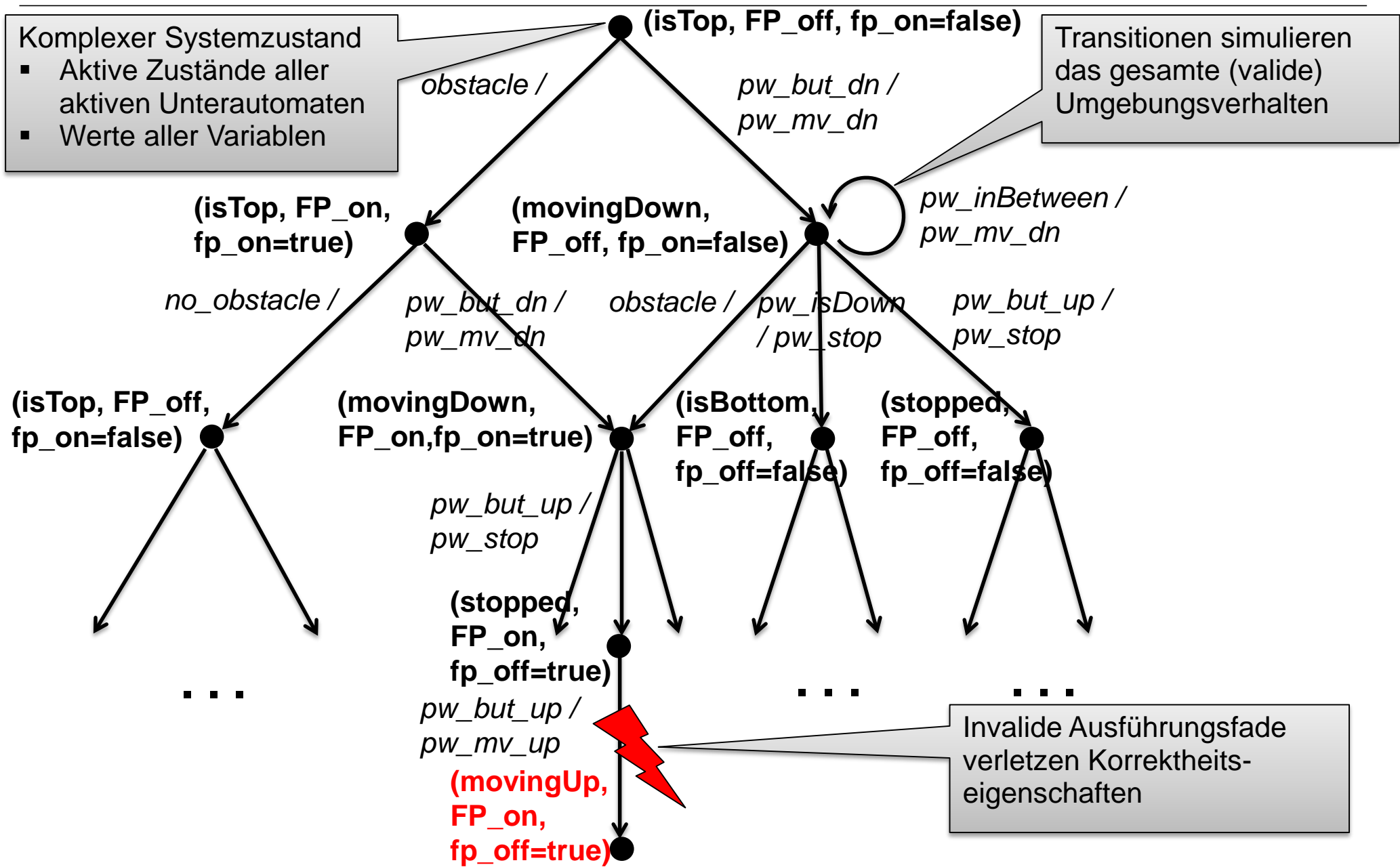
$p = \{ PW, AutPw, FP \}$



- ...
- [...] Wenn ein Hindernis während des Hochlaufs erkannt wird, soll der Hochlauf stoppen
- [...] Nachdem ein Hindernis entfernt wurde, soll der Fensterlauf fortgesetzt werden können
- ...

Eigenschaften auf allen möglichen Abläufen erfüllt?

Transitionssysteme als allgemeines semantisches Modell



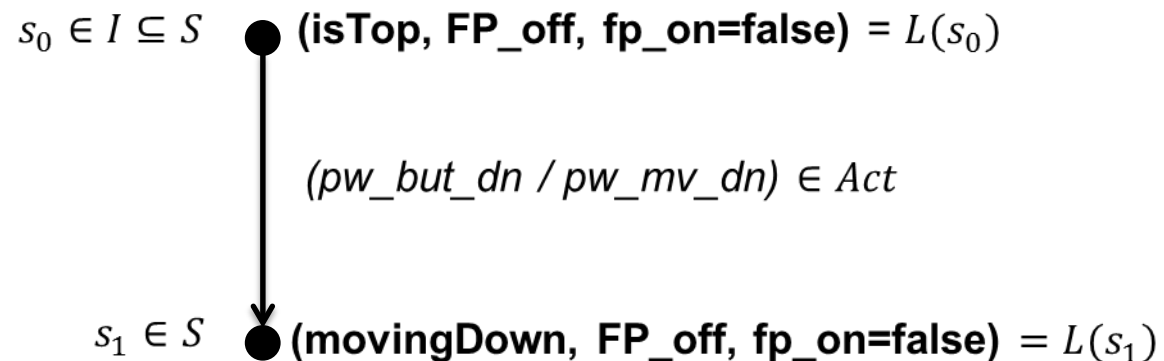
Transitionssysteme – Abstrakte Syntax

Ein **Transitionssystem** ist ein Tupel $ts = (S, Act, \rightarrow, I, P, L)$ mit

- einer abzählbaren Menge S (Zustände)
- einer abzählbaren Menge Act (Aktionen)
- einer Relation $\rightarrow \subseteq S \times act \times S$ (beschriftete Transitionen)
- einer endlichen Menge $I \subseteq S$ (Initialzustände)
- einer abzählbaren Menge P (Zustandsprädikate)
- einer Funktion $L : S \rightarrow 2^P$ (Zustandsbeschriftung)

Notation:

- $s \xrightarrow{a} s'$ falls $(s, a, s') \in \rightarrow$



Transitionssysteme – Semantik

- Eine **Ausführung (Verhalten)** eines Transitionssystems ts ist eine Sequenz

$$\sigma = s_0 a_1 s_1 a_2 s_2 \dots$$

mit $s_0 \in I$ und $s_i \xrightarrow{a_{i+1}} s_{i+1}$.

- Ein **Pfad** π einer Ausführung σ eines Transitionssystems ts ist die Einschränkung von σ auf die Sequenz der Zustände:

$$\pi = s_0 s_1 s_2 \dots$$

- Die **Semantik** $\llbracket ts \rrbracket_{TS} \subseteq S^*$ eines Transitionssystems ts ist gegeben durch die Menge der Pfade von ts .

Spezifikation von Korrektheitseigenschaften

- Korrektheitseigenschaften müssen durch gesamte Menge aller Pfade des Transitionssystems erfüllt sein
- Korrektheitseigenschaften beziehen sich auf die (Abfolge von) Zustandsprädikaten von allen über Pfade erreichbaren Zustände

- **Sicherheitseigenschaften (Safety):**
Eigenschaften, die für alle erreichbaren Zustände gelten müssen.

[...] Wenn ein Hindernis während des Hochlaufs erkannt wird, soll der Hochlauf stoppen

- **Lebendigkeitseigenschaften (Liveness):**
Eigenschaften, die für Abfolgen von Zuständen gelten müssen.

[...] Nachdem ein Hindernis entfernt wurde, soll der Fensterlauf fortgesetzt werden können

Sicherheits- und Korrektheitseigenschaften können durch Temporallogiken **spezifiziert** und auf einem Transitionssystem **formal verifiziert** werden.

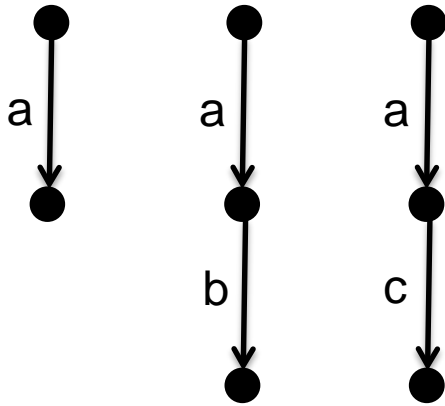
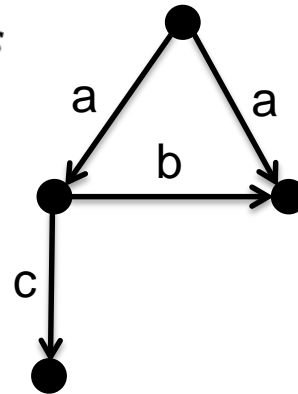
Temporallogiken

- Mit Temporallogiken können Aussagen über Abläufe über die Zeit spezifiziert und automatisiert auf Modellen bewiesen werden (Modell ~ Transitionssystem, Ablauf ~ Pfad)
- Diskreter Zeitbegriff (Zeitpunkt ~ Zustand)
- Dynamischer Wahrheitsbegriff: In verschiedenen Zuständen eines Modells können Aussagen unterschiedliche Wahrheitswerte annehmen
- Linear Time Logic (LTL) vs. Computation Tree Logic (CTL)
- Model-Checking: Automatisierte Prüfung, ob eine temporallogische Aussage ϕ (Korrektheitseigenschaft) durch ein Modell s (Systemspezifikation) erfüllt ist

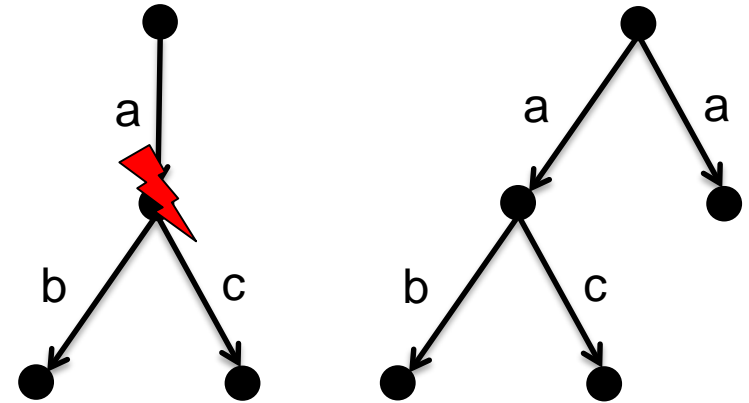
Notation: $s \models \phi$

Lineare Zeit vs. Verzweigte Zeit

Modell *s*

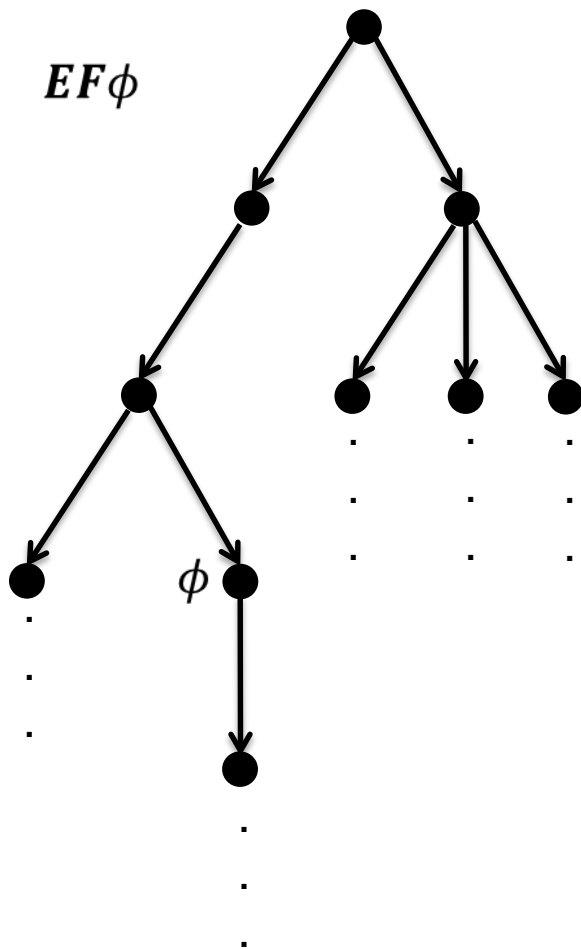


Linear Time
(Ausführungsmenge)

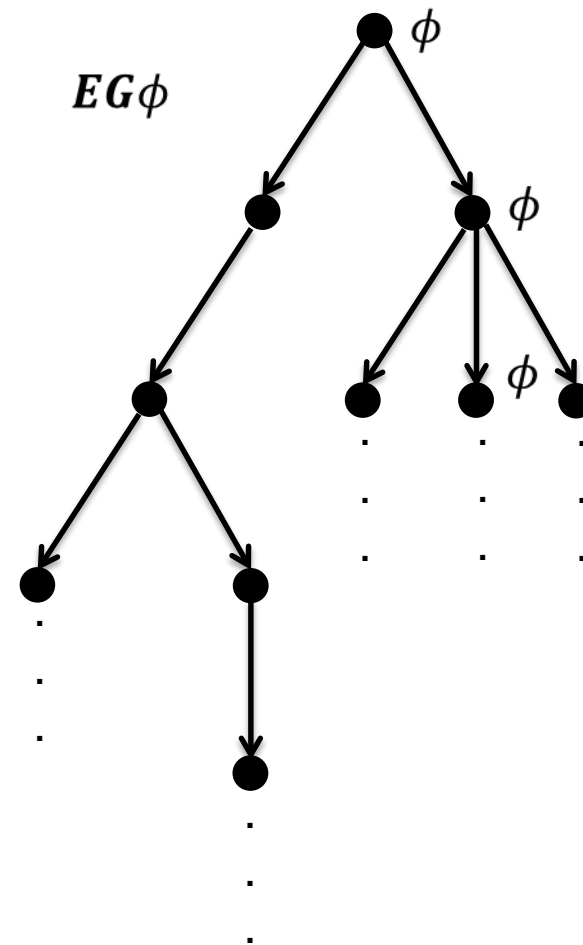


Branching Time
(Ausführungsbaum)

Beispiele: Aussagen (1/2)

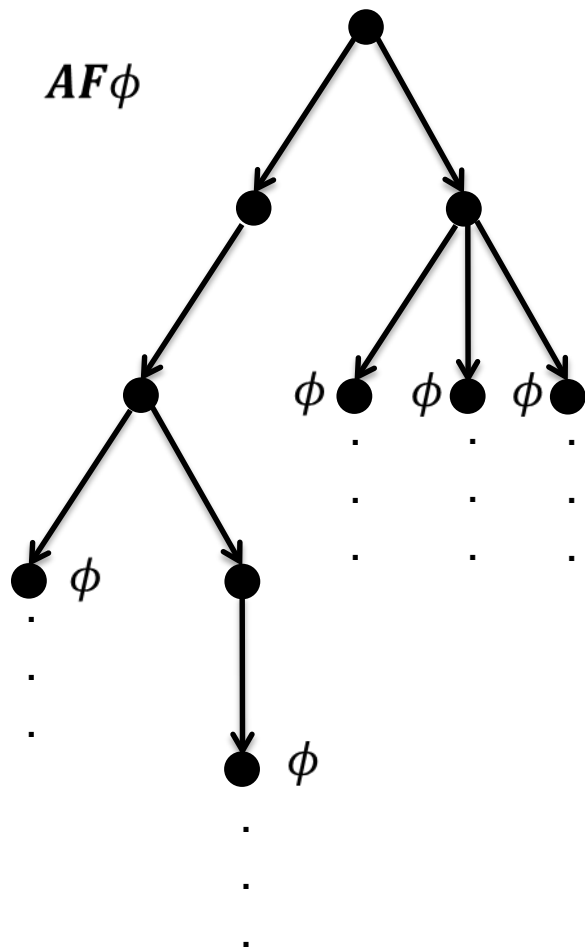


„Auf irgendeinem Pfad gilt irgendwann mal ϕ “

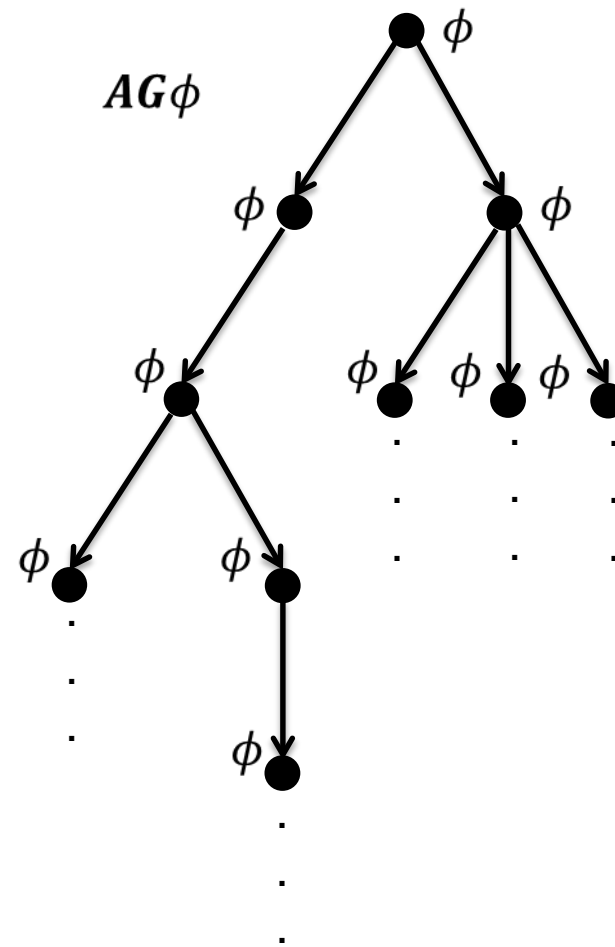


„Auf irgendeinem Pfad gilt immer ϕ “

Beispiele: Aussagen (2/2)



„Auf allen Pfaden gilt
irgendwann mal ϕ “



„Auf allen Pfaden gilt
immer ϕ “

Temporallogik CTL – Syntax (1/2)

Atomare Zustandsformeln:

- \top, \perp Konstanten *wahr, falsch*
- $p \in P$ Zustandsprädikate

Aussagenlogische Verknüpfungen:

- \wedge, \vee, \neg

Temporale Verknüpfungen (Pfad-Quantoren):

- A Always (entlang aller Pfade)
- E Exists (entlang eines Pfades)
- X NeXt (im nächsten Zustand)
- F Future (in einem zukünftigen Zustand)
- G Globally (in allen zukünftigen Zuständen)
- U Until (bis)

Temporallogik CTL – Syntax (2/2)

CTL-Formeln:

$$\begin{aligned} \phi & ::= \top \mid \perp \mid p \mid \\ & (\neg \phi) \mid (\phi \wedge \phi) \mid (\phi \vee \phi) \mid (\phi \Rightarrow \phi) \mid \\ & \mathbf{AX}\phi \mid \mathbf{EX}\phi \mid \mathbf{AG}\phi \mid \mathbf{EG}\phi \mid \mathbf{AF}\phi \mid \mathbf{EF}\phi \mid \\ & \mathbf{A}[\phi \mathbf{U} \phi] \mid \mathbf{E}[\phi \mathbf{U} \phi] \end{aligned}$$

[...] Wenn ein Hindernis während des Hochlaufs erkannt wird, soll der Hochlauf stoppen

$$\mathbf{AG}(\neg(\mathbf{FP_on} \wedge \mathbf{EX} \text{ movingUp}))$$

[...] Nachdem ein Hindernis entfernt wurde, soll der Fensterlauf fortgesetzt werden können

$$\mathbf{AG}(\mathbf{FP_off} \Rightarrow \mathbf{AF} \text{ movingUp})$$

Temporallogik CTL – Semantik

Die **Auswertung** einer CTL-Formel ϕ auf einem Transitionssystem ts erfolgt durch die Betrachtung der Zustände $s \in S$ durch folgende Regeln:

- $s \models \top$ und $s \not\models \perp$ für alle $s \in S$
- $s \models p$ genau dann, wenn $p \in L(s)$
- $s \models \neg\phi$ genau dann, wenn $s \not\models \phi$
- $s \models \phi_1 \wedge \phi_2$ genau dann, wenn $s \models \phi_1$ und $s \models \phi_2$
(\vee analog)
- $s \models \mathbf{AX}\phi$ genau dann, wenn $s' \models \phi$ für alle $s' \in S$ mit $s \xrightarrow{a} s'$ gilt
(**EX**: es gibt ein s')
- $s \models \mathbf{AG}\phi$ genau dann, wenn alle von s aus über einen Pfad erreichbaren Zustände ϕ erfüllen
(**EG**: es gibt einen Pfad, auf dem jeder Zustand ϕ erfüllt)
- $s \models \mathbf{AF}\phi$ genau dann, wenn auf allen von s ausgehenden Pfaden ein Zustand erreichbar ist, der ϕ erfüllt
(**EF**: es gibt einen Pfad, auf dem ein Zustand ϕ erfüllt)
- $s \models \mathbf{A}[\phi_1 \mathbf{U}\phi_2]$ auf allen Pfaden beginnend mit s gilt ϕ_1 solange, bis in einem Zustand ϕ_2 gilt
(**EU**: es gibt einen Pfad ...)

Eigenschaften von CTL-Formeln

De-Morgan-Regeln:

$$\neg AF\phi \Leftrightarrow EG\neg\phi$$

$$\neg EF\phi \Leftrightarrow AG\neg\phi$$

$$\neg AX\phi \Leftrightarrow EX\neg\phi$$

Fixpunkt-Charakterisierung (*):

$$AG\phi \Leftrightarrow \phi \wedge AX AG\phi$$

$$EG\phi \Leftrightarrow \phi \wedge EX EG\phi$$

$$AF\phi \Leftrightarrow \phi \vee AX AF\phi$$

$$EF\phi \Leftrightarrow \phi \vee EX EF\phi$$

(*) Grundlage für die Implementierung eines (rekursiven) CTL-Model-Checkers für Transitionssysteme mit endlicher Zustandsmenge

Häufige Muster für CTL-Spezifikationen

$AG(request \Rightarrow AF\ reply)$

Liveness/Fairness: „Das System liefert auf jede neue Anfrage (*request*) immer wieder irgendwann eine Antwort (*reply*)“

$AG(AF\ ready)$

Progress: „Das System wird immer wieder irgendwann bereit (*ready*) sein“

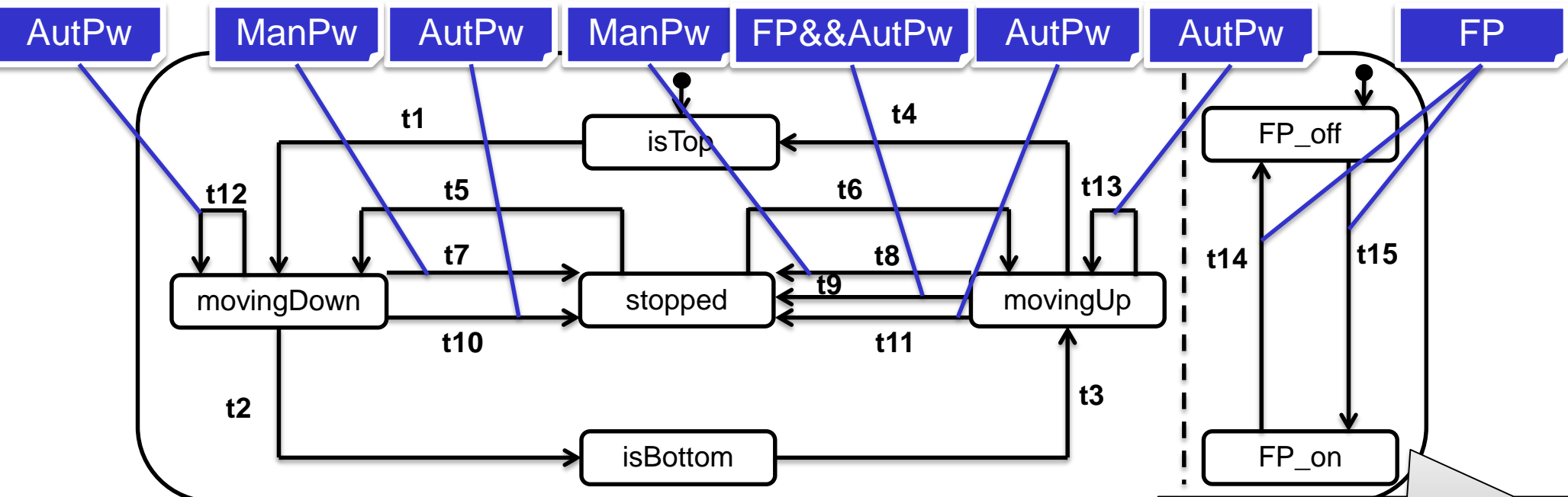
$AF(AG\ stop)$

Termination: „Das System wird immer irgendwann endgültig stoppen (*stop*)“

$AF(EF\ start)$

Resetable: „Das System lässt sich immer in den Startzustand (*start*) zurückversetzen“

Verifikation von SPL Eigenschaften



[...] Wenn ein Hindernis während des Hochlaufs erkannt wird, soll der Hochlauf stoppen

$$AG(\neg(FP_on \wedge EX\ movingUp))$$

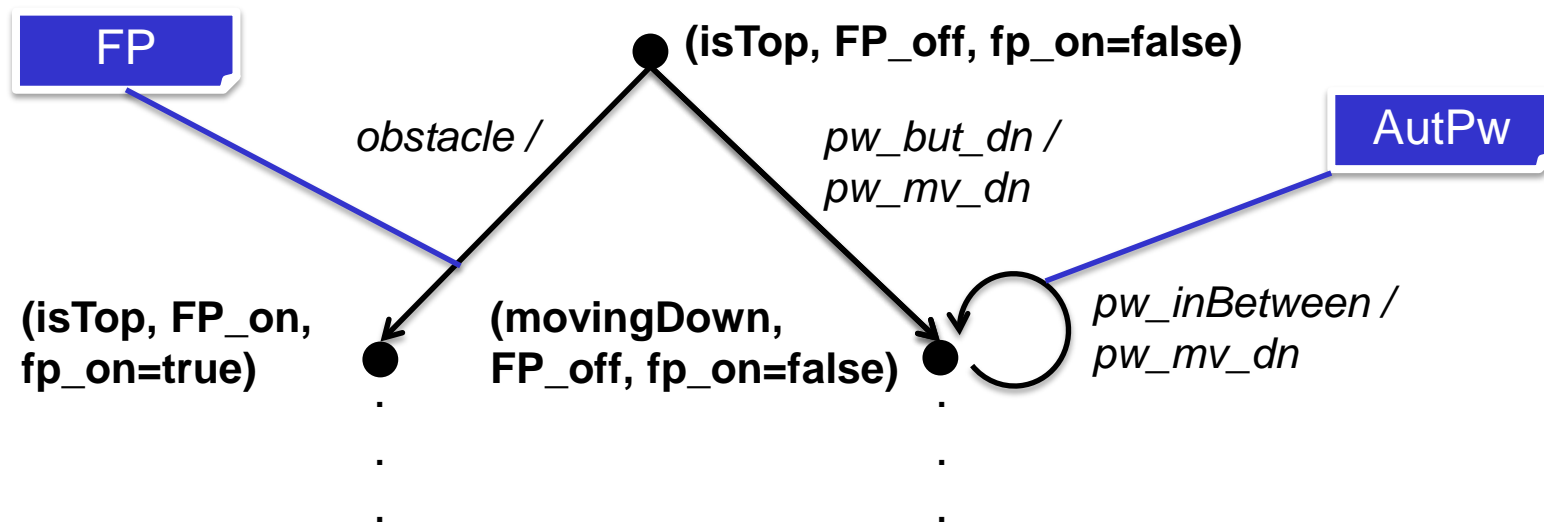
[...] Nachdem ein Hindernis entfernt wurde, soll der Fensterlauf fortgesetzt werden können

$$AG(FP_off \Rightarrow AF\ movingUp)$$

Konfigurations-spezifische Abläufe

Konfigurations-spezifische Eigenschaften

Featured Transition Systems (FTS)



FTS = Transitionssystem mit doppelt beschrifteten Transitionen:

- Aktion / Reaktion wie in Transitionssystemen
- Presence Condition

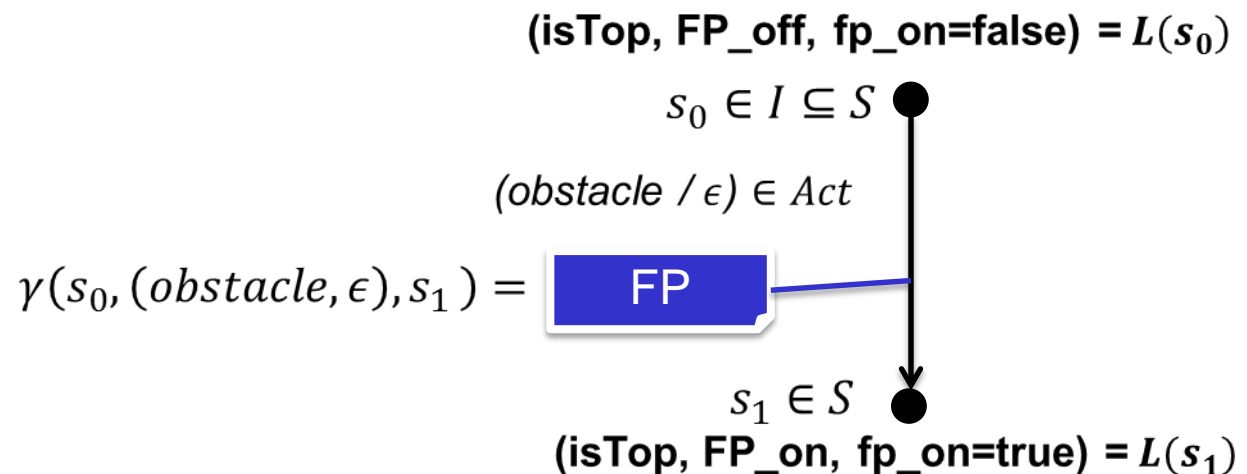
FTS – Syntax

Ein **Feature-Transitionssystem** ist ein Tupel $\text{fts} = (S, Act, \rightarrow, I, P, L, \widetilde{FM}, \gamma)$ mit

- einer abzählbaren Menge S (Zustände)
- einer abzählbaren Menge Act (Aktionen)
- einer Relation $\rightarrow \subseteq S \times act \times S$ (beschriftete Transitionen)
- einer endlichen Menge $I \subseteq S$ (Initialzustände)
- einer abzählbaren Menge $P \rightarrow$ (Zustandsprädikate)
- einer Funktion $L : S \rightarrow 2^P$ (Zustandsbeschriftung)
- einer Funktion $\widetilde{FM} : (F \rightarrow \mathcal{B}) \rightarrow \mathcal{B}$ (Feature-Modell)
- einer Funktion $\gamma : (\rightarrow) \rightarrow ((F \rightarrow \mathcal{B}) \rightarrow \mathcal{B})$ (Feature-Annotationen)

Notation:

- $s \xrightarrow{a/\varphi} s'$ falls $\gamma(s, a, s') = \varphi$



FTS – Semantik

- Die **Projektion** eines Feature-Transitionssystems $fts = (S, Act, \rightarrow, I, P, L, \widetilde{FM}, \gamma)$ auf eine Produktkonfiguration $p \in [FM]$ ist ein Transitionssystem $ts_p = (S, Act, \rightarrow_p, I, P, L)$ mit

$$\rightarrow_p = \{ (s, a, s') \in \rightarrow \mid p \vdash \gamma(s, a, s') \}$$

- Die **Semantik einer Produktvariante** mit Konfiguration $p \in [FM]$ ist definiert durch die Semantik der Projektion ts_p

$$\llbracket fts, p \rrbracket_{FTS} = \llbracket ts_p \rrbracket_{TS}$$

- Die **Semantik einer Produktlinie** ist definiert durch die Semantik der Produktvarianten

$$\llbracket fts \rrbracket_{FTS} = \bigcup_{p \in [\widetilde{FM}]} \llbracket ts_p \rrbracket_{TS}$$

fCTL

$$\begin{aligned} \phi & ::= \top \mid \perp \mid p \mid \\ & (\neg\phi) \mid (\phi \wedge \phi) \mid (\phi \vee \phi) \mid (\phi \Rightarrow \phi) \mid \\ & [\chi]AX\phi \mid [\chi]EX\phi \mid [\chi]AG\phi \mid [\chi]EG\phi \mid [\chi]AF\phi \mid [\chi]EF\phi \mid \\ & [\chi]A[\phi U \phi] \mid [\chi]E[\phi U \phi] \end{aligned}$$

- *Product Quantifier* $\chi: (F \rightarrow B) \rightarrow B$ als Guard für CTL-Formeln (*)

[...] Wenn ein Hindernis während des Hochlaufs erkannt wird, soll der Hochlauf stoppen



$[FP]AG(\neg FP_on \wedge EXmoving_up)$

(*) Auswertungssemantik vgl. Classen et al. 2011

Family-based SPL Model-Checking

Sei FTS s eine Produktlinienspezifikation und $[\chi]\phi$ eine fCTL-Formel (O.B.d.A. sei der Product Quantifier χ „ganz außen“).

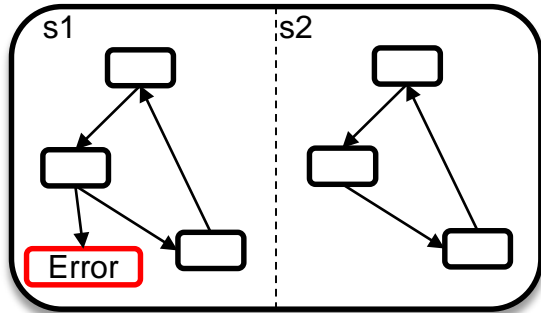
Dann gilt:

$$fts \models [\chi]\phi \quad \Leftrightarrow \quad \forall p \in [FM]: p \vdash \chi \Rightarrow ts_p \models \phi$$

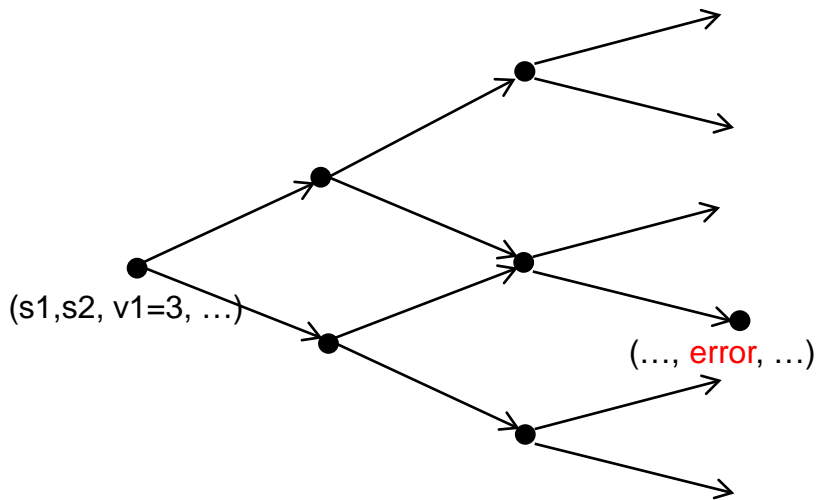
Andere semantische SPL Modelle

- Featured Petri Nets
- Featured Timed Automata
- Featured Weighted Automata
- PL-CCS
- ...

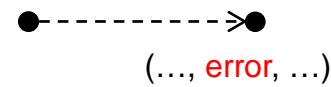
Incremental SPL Model-Checking



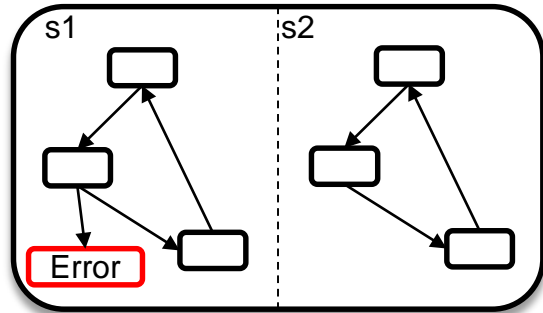
$$\models AG(\neg Error)$$



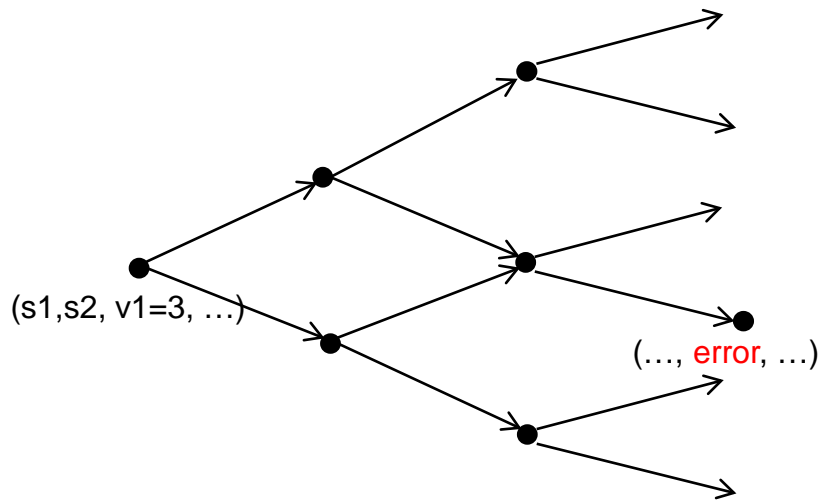
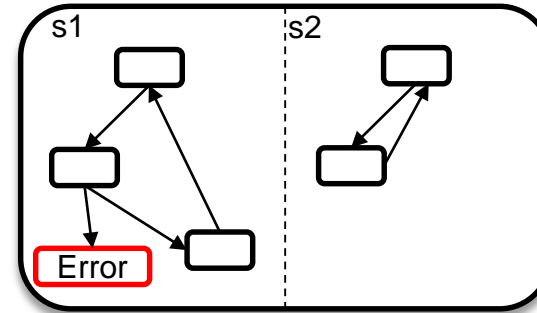
$$\cap$$



Syntactical vs. Semantical Changes



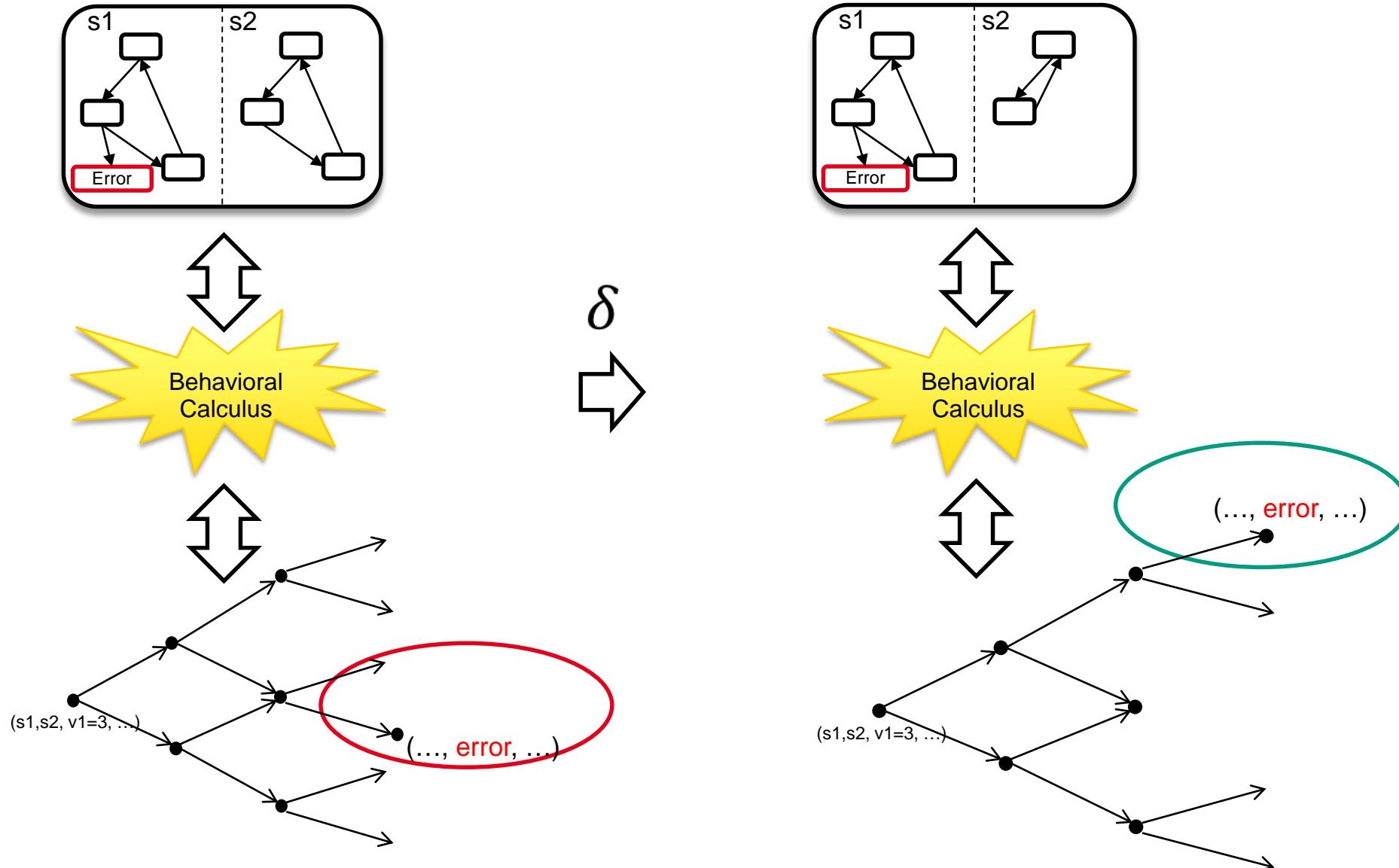
δ



δ



Semantical Models



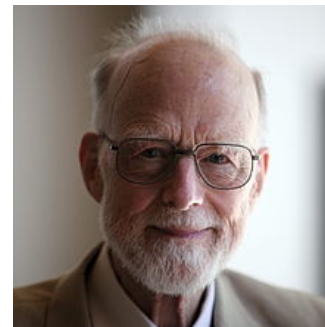
A Short History of Behavioral Core Calculi



λ -Calculus
(1930)



CCS
(~1980)



CSP
(~1978)

... π -Calculus, Ambient-Calculus,
Join-Calculus (1990s)...

CCS Syntax

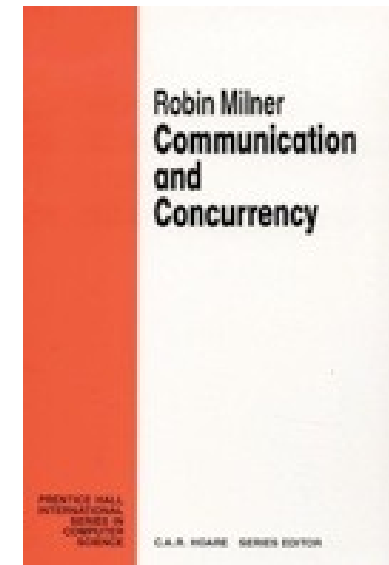
$$P ::= \alpha.P \mid \sum_{i \in I} P_i \mid P \mid P \mid P[f] \mid P \setminus L \mid X$$

action prefix (unguarded) choice composition relabeling hiding recursion

- Process Terms $P \in \mathcal{P}(\text{Act}, K)$
- Set of Actions $\alpha \in \text{Act} = \{a, \bar{a} \mid a \in \aleph\}$, where $\bar{a} = a$
- Finite Index set $I \in \mathbb{N}_0$
- Relabeling function $f: \text{Act} \rightarrow \text{Act}$
- Invisible Label Set $L \subseteq \aleph$
- Process Names $X := P \in \mathcal{P}(\text{Act}, K)$

Some Syntactic Sugar:

- $\sum_{i \in \{1,2\}} P_i = P_1 + P_2$
- $\sum_{i \in \emptyset} P_i = \bar{\mathbf{0}}$



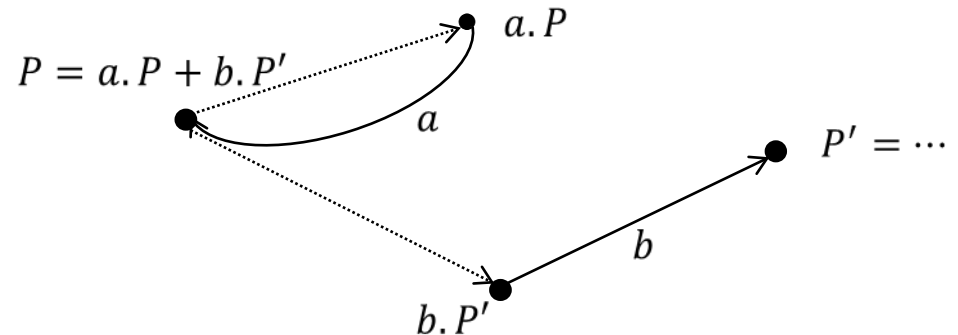
Structural Operational Semantics of CCS

$$\begin{array}{c}
 \text{(pre)} \frac{}{\alpha.P \xrightarrow{\alpha} P} \quad \text{(rec)} \frac{P \xrightarrow{\alpha} P' \quad K \stackrel{Def}{=} P}{K \xrightarrow{\alpha} P'} \quad \text{(choice)} \frac{P_j \xrightarrow{\alpha} P'_j \quad j \in I}{\sum_{i \in I} P_i \xrightarrow{\alpha} P'_j} \\
 \\
 \text{(par-1)} \frac{P \xrightarrow{\alpha} P'}{P | Q \xrightarrow{\alpha} P' | Q} \quad \text{(par-2)} \frac{Q \xrightarrow{\alpha} Q'}{P | Q \xrightarrow{\alpha} P | Q'} \quad \text{(comm)} \frac{P \xrightarrow{\alpha} P' \quad Q \xrightarrow{\bar{\alpha}} Q'}{P | Q \xrightarrow{\tau} P' | Q'} \\
 \\
 \text{(rel)} \frac{P \xrightarrow{\alpha} P'}{P[f] \xrightarrow{f(\alpha)} P'[f]} \quad \text{(hide)} \frac{P \xrightarrow{\alpha} P' \quad \alpha, \bar{\alpha} \notin L}{P \setminus L \xrightarrow{\alpha} P' \setminus L}
 \end{array}$$

Invisible Action τ

Labeled Transition System $\llbracket P \rrbracket_{\text{CCS}} = (\mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K}), \longrightarrow, P)$

- States are Process Terms
- Transitions
 - are labeled over Actions and
 - rewrite Process Terms



$$P ::= \alpha.P \mid \sum_{i \in I} P_i \mid P \mid P \mid P[f] \mid P \setminus L \mid X \mid \bigoplus_{\{j \in J\}} g_j.P_j$$

- (External) Selection condition g_j
- **Guarded Choice** emulates Variability

$$a.P_1 + b.P_2 \quad \text{vs.} \quad g_1.P_1 \oplus g_2.P_2$$

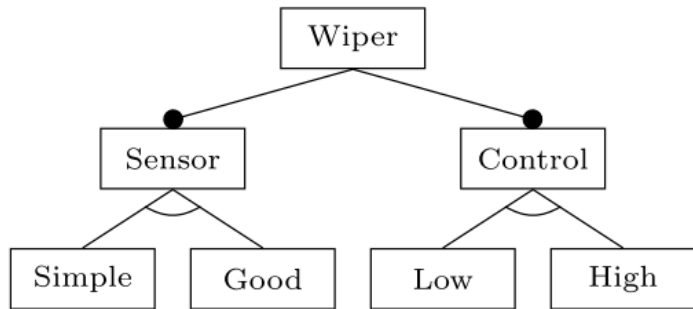
- Semantics: Choice Decision is preserved after Recursion
- Verification: HML Algorithm „tracks“ selection conditions

Family-based 150%
PL Analysis

Behavioral Choice vs. Behavioral Change

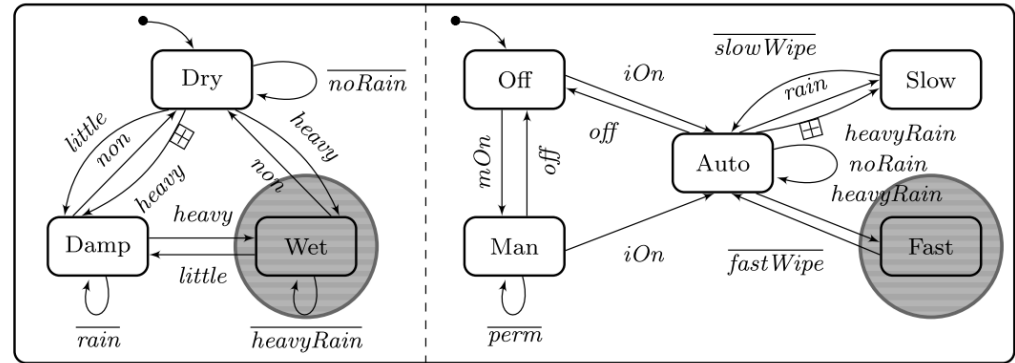
	PL-CCS	DeltaCCS
Syntax	New CCS Operator	Plain CCS + Change Modules
Semantics	Variability <u>adds</u> Term Reduction Rule	Variability <u>overrides</u> Term Rewriting Rule
PL Analysis	150% family-based	Incremental
Variability Theory	Transformation into Normal Form	Change-Sensitive Term Congruence
Supported Adaptivity	Closed World	(Semi-)Open World
Higher Order Variability	No	Yes
Orthogonality of Variability	No - Mixes Core and Variable Behaviors	Yes - Separates Core from Variable Behaviors

Delta-oriented Software Product Lines



Feature Model

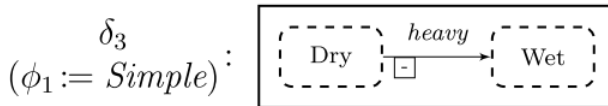
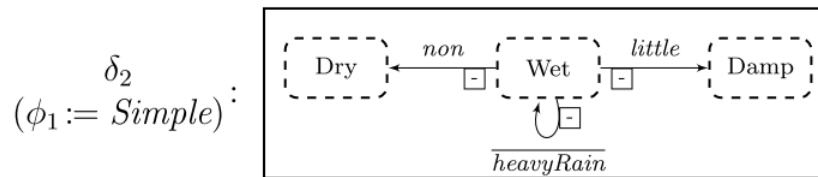
+



Core Product
(Good Sensor, High Control)



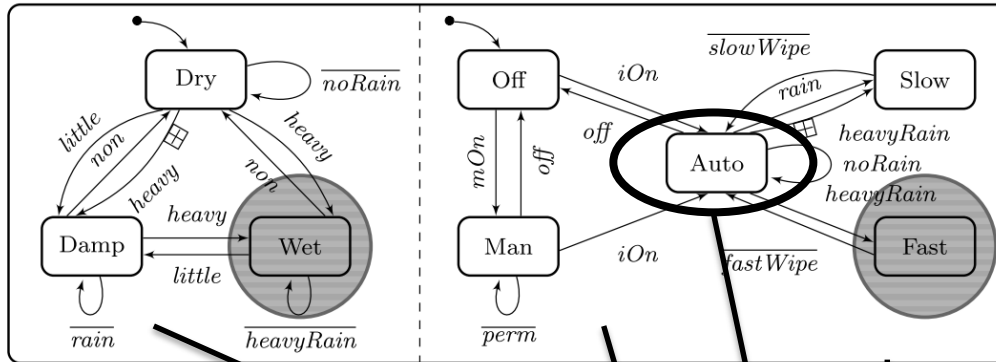
+



Deltas

(Good Sensor => Simple Sensor)

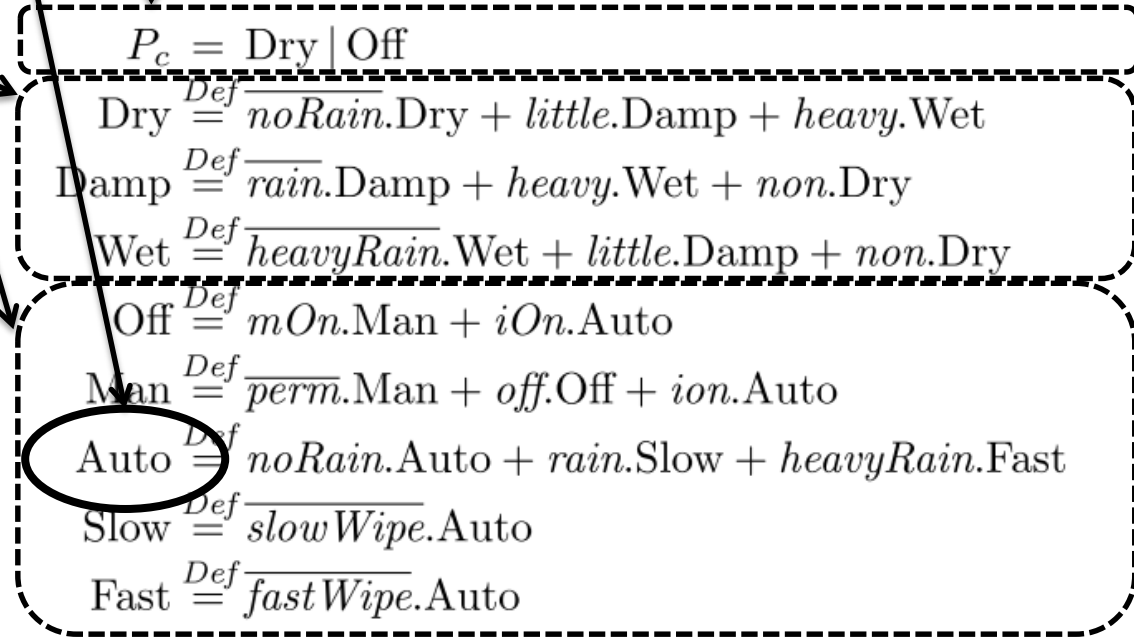
Translation of State Machines into CCS



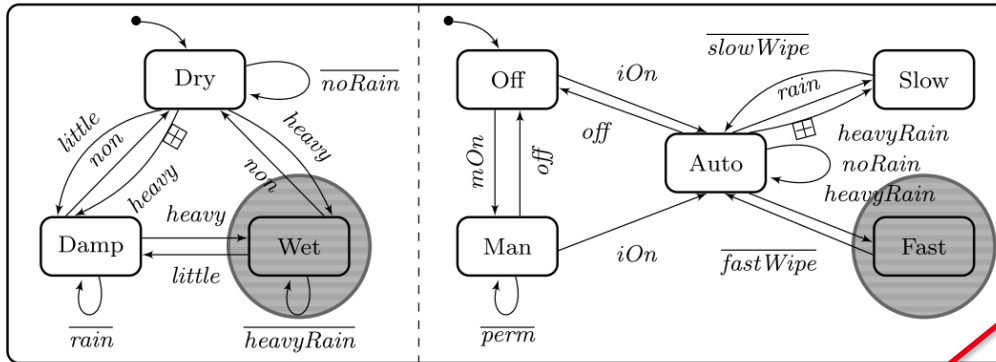
Initial process for root state with sub machines

parallel sub processes for sub machines

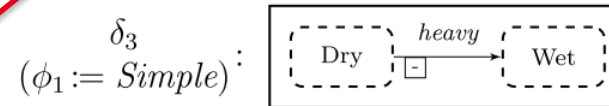
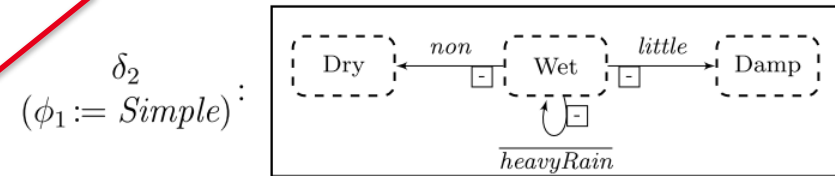
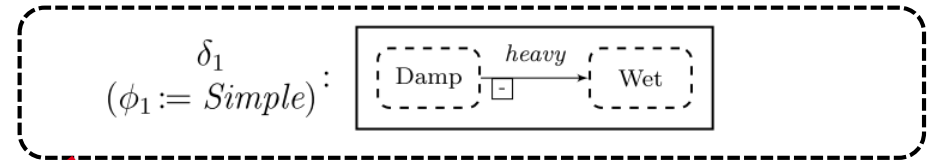
one process constant per state with choice over outgoing transitions



CCS Deltas



change transitions of state



change process constant def. of state

$$\delta_1 = (\text{Damp}, Simple, \langle \text{Damp}' \stackrel{Def}{=} \overline{\text{rain}}.\text{Damp}' + \text{non}.\text{Dry} \rangle)$$

$$\delta_2 = (\text{Wet}, Simple, \langle \text{Wet}' \stackrel{Def}{=} \mathbf{0} \rangle)$$

$$\delta_3 = (\text{Dry}, Simple, \langle \text{Dry}' \stackrel{Def}{=} \overline{\text{noRain}}.\text{Dry}' + \text{little}.\text{Damp} \rangle)$$

$$\delta_4 = (\text{Dry}', Simple, \langle \text{Dry}'' \stackrel{Def}{=} \overline{\text{noRain}}.\text{Dry}'' + \text{little}.\text{Damp} + \text{heavy}.\text{Damp} \rangle)$$

DeltaCCS

Assumption: change of CCS specifications = change meaning of process names

$X := K \in \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K})$

A CCS delta is a triple $(K, \varphi, K') \in \mathcal{K} \times \Phi \times \mathcal{K}$.

A DeltaCCS specification is a pair (P_c, Δ) where $P_c \in \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K})$ and Δ is a finite set of CCS deltas.

CCS Delta Application

CCS Delta Application *is defined by the function*

$$\text{apply} : \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K}) \times \Delta(\mathcal{K}, \Phi) \rightarrow \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K})$$

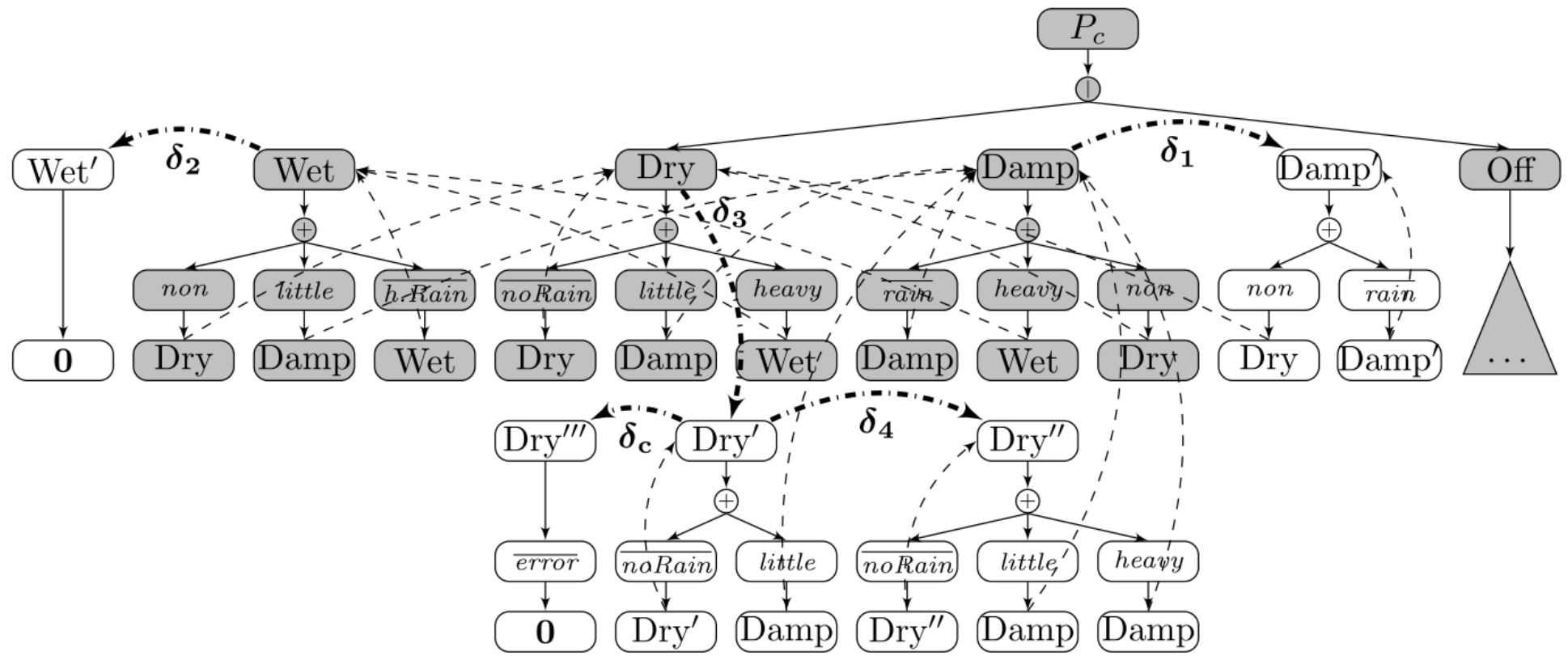
such that in $P' = \text{apply}(P, \delta)$ with $\delta = (K, \phi, K')$, every occurrence of K in P is substituted by K' .

We write $\delta(P) := \text{apply}(P, \delta)$

Applying Sets of Deltas:

$$\Delta'(P) := \{ \delta_{i_1} (\dots \delta_{i_n} (P) \dots) \mid |\Delta'| = n \wedge k \neq \ell \Rightarrow \delta_{i_k} \neq \delta_{i_\ell} \}$$

Delta Dependency Graph



Definition 3.5 (CCS Delta Dependency). Let (P_c, Δ) be a DeltaCCS specification, $\delta_i = (K_i, \phi_i, K'_i) \in \Delta$ ($i = 1, 2$), and $Dep(P_c, \Delta) = (\mathcal{V}, \mathcal{E})$.
 $\delta_1 \prec \delta_2 \Leftrightarrow$ for all paths $p = (P_c, \dots, K_2, K'_2) : p = (P_c, \dots, K_1, K'_1, \dots, K_2, K'_2)$.

Delta Independence and Delta Conflict

Two deltas are *independent* iff

- ... they have no *direct conflict* (i.e., they replace different constants) and
- ... they do not (mutually) obstruct their applicability

Definition 3.6 (CCS Delta Conflict). *Let (P_c, Δ) be a DeltaCCS specification and $\delta_i = (K_i, \phi_i, K'_i) \in \Delta$ ($i = 1, 2$) with $\delta_1 \not\prec \delta_2$ and $\delta_2 \not\prec \delta_1$. δ_1 and δ_2 are in conflict iff δ_1 and δ_2 are not independent.*

Note: these are syntactic notions on CCS term structures

DeltaCCS Semantics (1/2)

Definition 3.7 (DeltaCCS Variant Semantics). Let (P_c, Δ) be a DeltaCCS specification. The LTS $\llbracket (P_c, \Delta) \rrbracket_{\text{CCS}}^{\Delta'} = (\mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K}), \longrightarrow_{\Delta'}, P)$ for $P \in \Delta'(P_c)$ defines the semantics of the process variant for $\Delta' \subseteq \Delta$ where

$$\longrightarrow_{\Delta'} \subseteq (\mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K}) \times (\text{Act} \cup \{\tau\}) \times \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K}))$$

is the least relation satisfying the rule (dstep) $\frac{P \xrightarrow{\alpha} P' \quad P'' \in \Delta'(P')}{P \xrightarrow{\alpha}_{\Delta'} P''}$.

Repetitive Delta Application
after Term Rewriting

DeltaCCS Semantics (2/2)

override recursion rule

track applied deltas

$$\begin{array}{c}
 \text{(delta)} \frac{(K', \Sigma) \xrightarrow{\alpha} (P, \Sigma') \quad \delta = (K, \phi, K') \in \Delta}{(K, \Sigma) \xrightarrow{\alpha} (P, \Sigma' \cup \{\delta\})} \\
 \text{(drec)} \frac{(P, \Sigma) \xrightarrow{\alpha} (P', \Sigma') \quad K \stackrel{Def}{=} P \quad \Sigma \cap (\{K\} \times \Phi \times \mathcal{K}) = \emptyset}{(K, \Sigma) \xrightarrow{\alpha} (P', \Sigma')} \\
 \text{(dpref)} \frac{}{(a.P, \Sigma) \xrightarrow{\alpha} (P, \Sigma)} \\
 \text{(dchoice)} \frac{(P_j, \Sigma) \xrightarrow{\alpha} (P'_j, \Sigma') \quad j \in I}{(\sum_{i \in I} P_i, \Sigma) \xrightarrow{\alpha} (P'_j, \Sigma')} \\
 \text{(dpar-1)} \frac{(P, \Sigma) \xrightarrow{\alpha} (P', \Sigma')}{(P | Q, \Sigma) \xrightarrow{\alpha} (P' | Q, \Sigma')} \\
 \text{(dpar-2)} \frac{(Q, \Sigma) \xrightarrow{\alpha} (Q', \Sigma')}{(P | Q, \Sigma) \xrightarrow{\alpha} (P | Q', \Sigma')} \\
 \text{(dcomm)} \frac{(P, \Sigma) \xrightarrow{\alpha} (P', \Sigma') \quad (Q, \Sigma) \xrightarrow{\bar{\alpha}} (Q', \Sigma'') \quad \text{compatible}(\Sigma', \Sigma'')}{(P | Q, \Sigma) \xrightarrow{\tau} (P' | Q', \Sigma' \cup \Sigma'')} \\
 \text{(dhide)} \frac{(P, \Sigma) \xrightarrow{\alpha} (P', \Sigma') \quad \alpha, \bar{\alpha} \notin L}{(P \setminus L, \Sigma) \xrightarrow{\alpha} (P' \setminus L, \Sigma')} \\
 \text{(drel)} \frac{(P, \Sigma) \xrightarrow{\alpha} (P', \Sigma')}{(P[m], \Sigma) \xrightarrow{m(\alpha)} (P'[m], \Sigma')}
 \end{array}$$

delta consistency of concurrent processes

Definition 3.8 (DeltaCCS Semantics). Let (P_c, Δ) be a DeltaCCS specification. The LTS $\llbracket (P_c, \Delta) \rrbracket_{\Delta} = (\mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K}) \times \Delta(\mathcal{K}, \Phi), \longrightarrow, (P_c, \emptyset))$ defines the semantics of (P_c, Δ) where

$$\longrightarrow \subseteq (\mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K}) \times \Delta(\mathcal{K}, \Phi)) \times (\text{Act} \cup \{\tau\}) \times (\mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K}) \times \Delta(\mathcal{K}, \Phi))$$

is the least relation satisfying the rules in Fig. 5.

Bisimulation Equivalence

Definition 3.1 (*Simulation*). Let $P_1, P_2 \in \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K})$. A simulation between P_1 and P_2 is a relation $S \subseteq \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K}) \times \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K})$ such that $(P_1, P_2) \in S$ and for every $(P, Q) \in S$ it holds that if $P \xrightarrow{\alpha} P'$, then there exists a Q' such that $Q \xrightarrow{\alpha} Q'$ and $(P', Q') \in S$. P_2 simulates P_1 , denoted by $P_1 \sqsubseteq P_2$, iff there exists a simulation between P_1 and P_2 . P_1 and P_2 are simulation equivalent, $P_1 \simeq P_2$, iff P_1 simulates P_2 and P_2 simulates P_1 .

Definition 3.2 (*Bisimulation*). Let $P_1, P_2 \in \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K})$. A bisimulation between P_1 and P_2 is a relation $R \subseteq \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K}) \times \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K})$ such that $(P_1, P_2) \in R$ and for every $(P, Q) \in R$ it holds that

- if $P \xrightarrow{\alpha} P'$, then there exists a Q' such that $Q \xrightarrow{\alpha} Q'$ and $(P', Q') \in R$, and
- if $Q \xrightarrow{\alpha} Q'$, then there exists a P' such that $P \xrightarrow{\alpha} P'$ and $(P', Q') \in R$.

DeltaCSS Semantics is Correct

Theorem 3.1 (Correctness). *Let (P_c, Δ) be a DeltaCCS specification, $\Delta' \subseteq \Delta$ conflict-free, $\llbracket (P_c, \Delta') \rrbracket_{\Delta} = (Q_1, \longrightarrow, q_1)$ and $\llbracket P_c \rrbracket_{\text{CCS}}^{\Delta'} = (Q_2, \longrightarrow_{\Delta'}, q_2)$. Then for $q'_1 = (P_c, \Delta') \in Q_1$ it holds that $q'_1 \simeq q_2$.*

... and even in case of delta conflicts we have at least soundness:

$$q'_1 \sqsubseteq q_2$$

Formalizing the Notion of (Correct) Behavior

$$P \models \varphi$$

- What is φ ? temporal properties (safety, liveness)
- How to verify φ on CCS specifications P ? model checking
- What happens with φ in $\delta(P)$? it depends...

What is φ ?

Definition 4.1 (Modal μ -Calculus). A modal μ -calculus formula is an expression following the form $\nu Z.\psi \wedge [\alpha]Z$ or $\mu Z.\psi \vee \langle \alpha \rangle Z$ where

$$\psi ::= tt \mid ff \mid q \mid \neg q \mid Z \mid \psi \wedge \psi \mid \psi \vee \psi \mid \langle \alpha \rangle \psi \mid [\alpha] \psi$$

where $q \in \mathcal{P}$, $\alpha \in \text{Act}$ and $Z \in \text{Var}$. Let $P \in \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K})$ and φ a formula. Given an evaluation of atomic propositions $\mathcal{I}_{\mathcal{P}} : \mathcal{P} \rightarrow 2^{\mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K})}$ and an evaluation of variables $\mathcal{I}_{\text{Var}} : \text{Var} \rightarrow 2^{\mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K})}$, $P \models \varphi$ iff $P \in \|\varphi\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}, \mathcal{I}_{\text{Var}}}$ (cf. Fig. 6).

“[...] the system is intended to perform *fast wiping* whenever receiving the input *heavy*... [...]”:

$$\varphi := \mu Z. \langle \text{heavy} \rangle \langle \overline{\text{fast Wipe}} \rangle tt \vee \langle - \rangle Z$$

How to verify φ on CCS specifications P ?

$$\begin{aligned}\|q\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}} &= \mathcal{I}_{\mathcal{P}}(q) \\ \|\neg q\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}} &= \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K}) \setminus \mathcal{I}_{\mathcal{P}}(q) \\ \|Z\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}} &= \mathcal{I}_{\text{Var}}(Z) \\ \|\varphi_1 \wedge \varphi_2\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}} &= \|\varphi_1\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}} \cap \|\varphi_2\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}} \\ \|\varphi_1 \vee \varphi_2\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}} &= \|\varphi_1\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}} \cup \|\varphi_2\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}} \\ \|[\alpha]\varphi\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}} &= \left\{ P \mid \forall P' : P \xrightarrow{\alpha} P' \Rightarrow P' \in \|\varphi\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}} \right\} \\ \|\langle \alpha \rangle \varphi\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}} &= \left\{ P \mid \exists P' : P \xrightarrow{\alpha} P' \wedge P' \in \|\varphi\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}} \right\} \\ \|\nu Z.\varphi\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}} &= \bigcup \left\{ \Pi \subseteq \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K}) \mid \Pi \subseteq \|\varphi\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}[Z:=\Pi]} \right\} \\ \|\mu Z.\varphi\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}} &= \bigcap \left\{ \Pi \subseteq \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K}) \mid \Pi \supseteq \|\varphi\|_{\mathcal{I}_{\mathcal{P}}}^{\mathcal{I}_{\text{Var}}[Z:=\Pi]} \right\}\end{aligned}$$

What happens with φ in $\delta(P)$? (1/4)

(1) $P \simeq P'$ iff P and P' satisfy the same set of μ -calculus formulae

[Stirling et al.]

(2) $P \equiv P'$ implies $P \simeq P'$

[Milner et al.]

➤ Standard Congruence on CCS Terms:

▪ $P + Q \equiv Q + P, P + P \equiv P, \dots$

▪ $P|Q \equiv Q|P, P|\mathbf{0} \equiv P$

▪ $\alpha.(P + Q) \not\equiv \alpha.P + \alpha.Q$

▪

What happens with φ in $\delta(P)$? (2/4)

➤ Delta-aware CCS congruence

Proposition 4.1. *Let $\delta = (K, \phi, K') \in \Delta(\mathcal{K}, \Phi)$ and $P, Q, P' \in \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K})$.*

$$\delta(\alpha.P) \equiv \alpha.\delta(P) \quad (1)$$

$$\delta(P + Q) \equiv \delta(P) + \delta(Q) \quad (2)$$

$$\delta(P | Q) \equiv \delta(P) | Q \text{ if } \delta(Q) \equiv Q \quad (3)$$

$$\delta(X) \equiv \delta(P') \text{ if } K \neq X \text{ and } X \stackrel{\text{Def}}{=} P' \quad (4)$$

$$\delta(P) \equiv P \text{ if } \delta \text{ is not applicable in } P \quad (5)$$

What happens with φ in $\delta(P)$? (3/4)

➤ Handling delta sets:

Lemma 4.1. *Let $\delta_1 = (K_1, \phi_1, K'_1) \in \Delta(\mathcal{K}, \Phi)$, $\delta_2 = (K_2, \phi_2, K'_2) \in \Delta(\mathcal{K}, \Phi)$ and $P \in \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K})$. Then $\delta_1(\delta_2(P)) \equiv \delta_2(\delta_1(P))$ iff δ_1 and δ_2 are independent.*

What happens with φ in $\delta(P)$? (4/4)

Proposition 4.2. *Let $P, Q, R \in \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K})$ and φ a μ -calculus formula.*

$$P \models \varphi \wedge P \equiv Q \quad \Rightarrow \quad Q \models \varphi \quad (6)$$

$$P \models \varphi \wedge Q \models \varphi \quad \Rightarrow \quad P + Q \models \varphi \quad (7)$$

$$P \mid R \models \varphi \wedge P \equiv Q \quad \Rightarrow \quad Q \mid R \models \varphi \quad (8)$$

Theorem 4.1. *Let $\delta = (K, \phi, K') \in \Delta(\mathcal{K}, \Phi)$ and $P \in \mathcal{P}(\text{Act}, \mathcal{K})$. If $\delta(P) \equiv P$ and $P \models \varphi$ then $\delta(P) \models \varphi$.*

Referenzen

- Andreas Classen, Patrick Heymans, Pierre-Yves Schobbens, Axel Legay:
Symbolic model checking of software product lines. ICSE 2011: 321-330
- Malte Lochau, Stephan Mennicke, Hauke Baller, Lars Ribbeck:
Incremental model checking of delta-oriented software product lines. J. Log. Algebr. Meth. Program. 85(1): 245-267 (2016)