

## Code d'anonymat :

---

### Avertissement

- La plupart des questions sont indépendantes.
- L'espace laissé pour les réponses est suffisant (sauf si vous utilisez ces feuilles comme brouillon, ce qui est fortement déconseillé).

Question	Points	Score
Modélisation en ALTARICA	12	
Vérification avec ARC	8	
Total:	20	

L'objectif de l'étude est l'optimisation de la disponibilité d'une ressource de type *moteur*. Ce moteur pouvant défaillir, ou bien être arrêter pour des opérations de maintenance, le système étudié est composé de deux moteurs, afin qu'ils puissent mutuellement se remplacer.

### Exercice 1 : Modélisation en ALTARICA

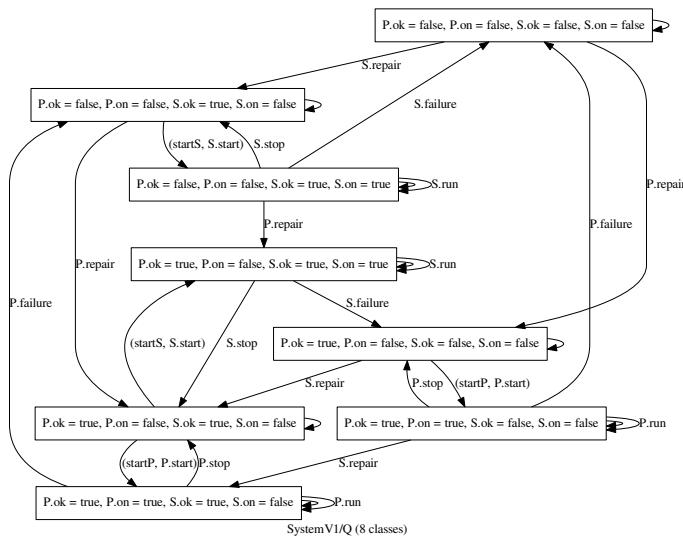
(12 points)

- (a) (3 points) Dessinez la sémantique du code ALTARICA suivant.

```

node Motor
state on, ok : bool:public;
init on := False, ok := True;
event start, stop, failure, repair, run;
trans
  ~on & ok |-- start -> on :=true;
  on & ok |-- failure -> on :=false, ok := false;
  on & ok |-- stop -> on :=false;
  on & ok |-- run -> ;
  ~on & ~ok |-- repair -> ok := True;
edon
  
```

- (b) (3 points) Complétez le code ALTARICA du noeud **SystemV1** afin que la sémantique soit celle du graphe suivant. Dans cette première version :
- **Les deux moteurs ne doivent jamais fonctionner (on = True) simultanément.**
- Ce contrôle peut être réalisé en ALTARICA de plusieurs façons. Votre solution doit utiliser un contrôle par synchronisation d'événements.

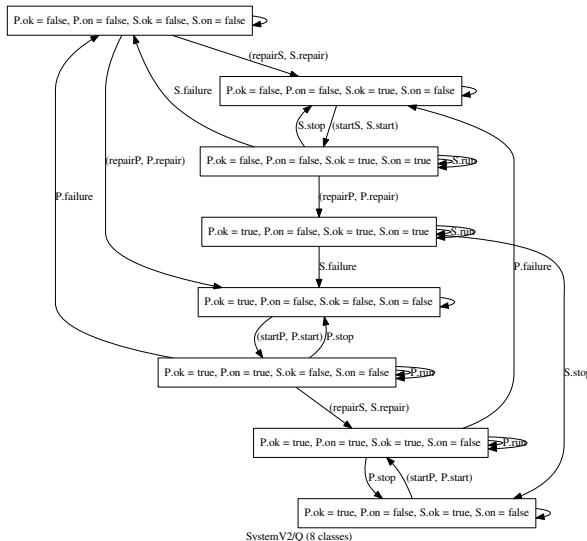


```
node SystemV1
  sub P, S : Motor;
  event
```

(c) (3 points) Complétez le code ALTARICA du noeud SystemV2 afin que la sémantique soit celle du graphe suivant. Dans cette seconde version :

- Les deux moteurs ne doivent jamais fonctionner (`on = True`) simultanément.
- **Lorsqu'un moteur tombe en panne, il est plus urgent de démarrer l'autre moteur que de faire des réparations.**
- **Si les deux moteurs sont en état de marche et arrêtés, il est préférable d'utiliser le moteur *Primaire*, au lieu du *secondaire*.**

Ce contrôle peut être réalisé en ALTARICA de plusieurs façons. Votre solution doit utiliser un contrôle par synchronisation d'événements, et des priorités.



```

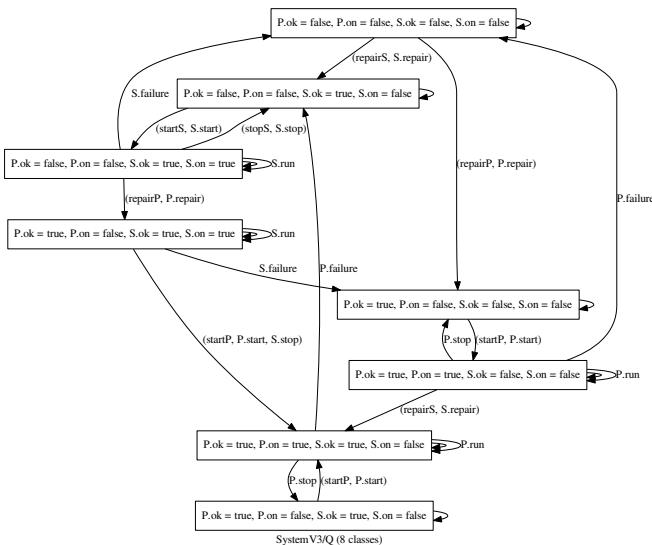
node SystemV2
  sub P, S : Motor;
  event

```

(d) (3 points) Complétez le code ALTARICA du noeud **SystemV3** afin que la sémantique soit celle du graphe suivant. Dans cette troisième version :

- Les deux moteurs ne doivent jamais fonctionner (**on = True**) simultanément.
- Lorsqu'un moteur tombe en panne, il est plus urgent de démarrer l'autre moteur que de faire des réparations.
- Si les deux moteurs sont en état de marche et arrêtés, il est préférable d'utiliser le moteur *Primaire*, au lieu du *secondaire*.
- **Dès que le moteur *Primaire* est en état de marche, il est préférable de l'utiliser, quitte à arrêter le moteur secondaire.**

Ce contrôle peut être réalisé en ALTARICA de plusieurs façons. Votre solution doit utiliser un contrôle par synchronisation d'événements, et des priorités.



```

node SystemV3
  sub P, S : Motor;
  event

```

**Exercice 2 : Vérification avec ARC****(8 points)**

- (a) (2 points) Écrivez la propriété qui permet de vérifier que tous ces systèmes sont sans blocage.

```
with SystemV1, SystemV2, SystemV3 do  
  deadlock :=
```

- (b) (2 points) Écrivez une propriété qui permet de vérifier que les deux moteurs ne sont jamais simultanément en marche.

```
with SystemV1, SystemV2, SystemV3 do  
  bothOn :=
```

- (c) (2 points) Écrivez des propriétés qui montrent que, lorsque les deux moteurs pourraient démarrer, le moteur **Primaire** est toujours utilisé; et jamais le **Secondaire**.

```
with SystemV1, SystemV2, SystemV3 do
```

- (d) (2 points) Écrivez des propriétés qui montrent que le moteur **Primaire** est utilisé dès qu'il est en état de fonctionnement, et que ce n'est pas le cas pour le moteur **Secondaire**.

```
with SystemV1, SystemV2, SystemV3 do
```