 <p>UNIVERSITÉ BORDEAUX 1 Sciences Technologies</p> <p>Master 1 Informatique</p>	<p>ANNÉE : 2012/2013</p> <p>SEMESTRE 2</p> <p>Parcours : Master 1 Informatique UE J1IN8W14 : Conceptions Formelles Date : Vendredi 19 avril 2013 Heure : 8h 30 Durée conseillée : 1 heure 30 Documents : autorisés Épreuve de M. Alain GRIFFAULT</p>
---	--

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)

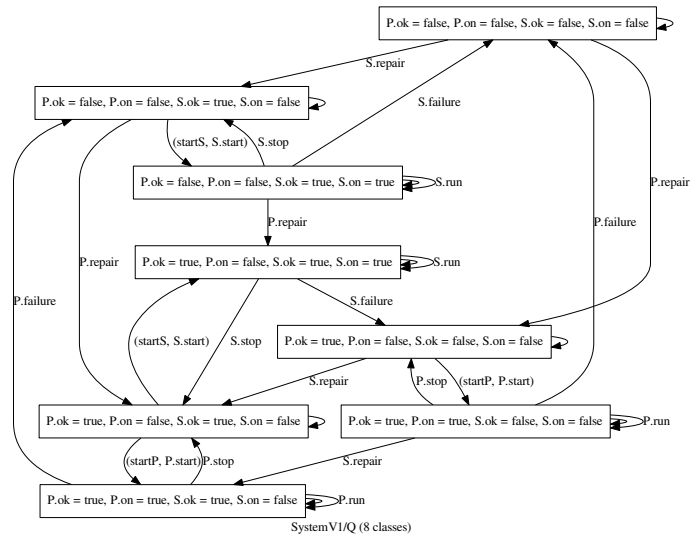
- (a) (3 points) Dessinez la sémantique du code ALTARICA suivant.

```

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.



```

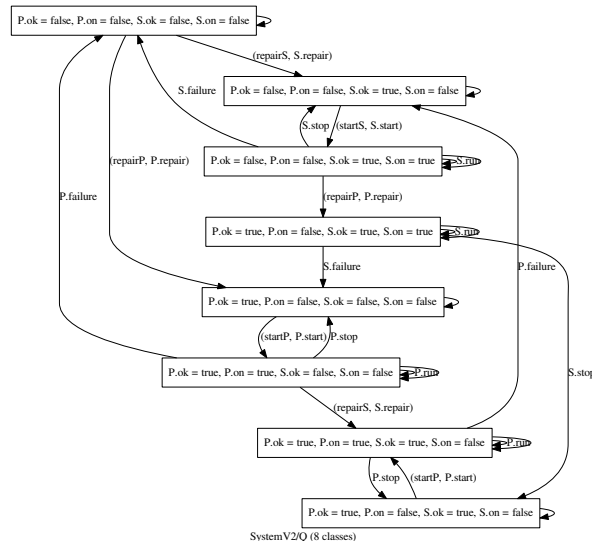
node SystemV1
  sub P, S : Motor;
  event

```

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

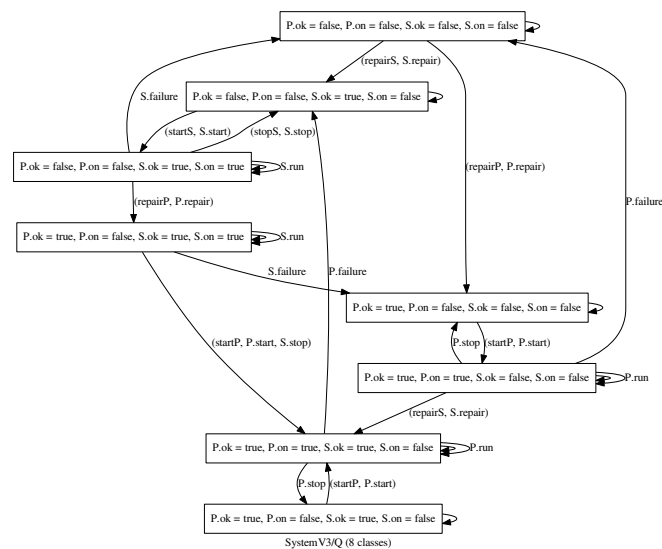
- Les deux moteurs ne doivent jamais fonctionner (**on = True**) simultanément.
- **Lorsqu'un moteur tombe en panne, il est plus urgent de démarrer l'autre moteur que de faire des réparations.**
- **Si les deux moteurs sont en état de marche et arrêtés, il est préférable d'utiliser le moteur *Primaire*,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