



Embedded Software Engineering 1

HS 2024 – Prof. Reto Bonderer

Autoren: Laurin Heitzer, Simone Stitz

<https://github.com/P4ntomime/EmbSW1>

V1.0.20241025

Inhaltsverzeichnis

1	Embedded Systems – Allgemein	2	6	Statecharts (nach Marwedel)	5
1.1	Definition	2	6.1	Nachteile von State-Event-Diagrammen	5
1.2	Beispiele	2	6.2	Definitionen	5
1.3	Deeply Embedded System	2	6.3	Hierarchie (OR-super-states)	6
1.4	Betriebssysteme bei Embedded Systems	2	6.4	Default-State	6
1.5	Bare Metal Embedded System	2	6.5	History	6
1.6	Zuverlässigkeit	2	6.6	Kombination: History- und Default-Mechanismus	6
1.7	Verfügbarkeit	2	6.7	Parallelität (AND-super-state, Teilautomaten)	6
1.8	Abstraktionsschichten	2	6.8	Timers	6
2	Real-Time System (Echtzeitsystem)	2	6.9	Beispiel – Armbanduhr als Statechart	6
2.1	Definitionen	2	7	Realisierung flache FSM	7
2.2	Fehlverhalten eines Systems (failed system)	2	7.1	Mögliche Realisierungen von flachen FSMs	7
2.3	Echtzeitdefinition – Verschiedene Echtzeitsysteme	3	7.2	Realisierung mit Steuerkonstrukt (prozedural in C)	7
2.4	Determinismus (determinacy)	3	7.3	Realisierung mit Steuerkonstrukt (objektorientiert in C++)	8
2.5	Auslastung (utilization)	3	7.4	Realisierung mit Tabelle	10
2.6	Real-time Scheduling	3	7.5	Erweiterung der Realisierung mittels Tabellen	11
3	Modellierung eines Embedded Systems	3	7.6	Realisierung mit StatePattern	11
3.1	V-Modell für Software-Entwicklungszyklus	3	8	Modularisierung	14
3.2	Model Driven Development (MDD)	3	9	Patterns (Lösungsmuster)	14
3.3	Vorgehen bei der Modellierung	3	9.1	Arten von Patterns	14
3.4	Systemgrenze definieren & Systemprozesse finden	3	9.2	Wichtige Patterns für Embedded Systems	14
3.5	Verteilungen festlegen	3	10	Event-based Systems	14
3.6	Systemprozesse detaillieren	4	10.1	Ereignisse (Events)	14
4	Hardware-Software-Codesign	4	10.2	Synchrone Umsetzung von Ereignissen	14
4.1	Ziele	4	10.3	Asynchrone Umsetzung von Ereignissen	14
4.2	Anforderungen für praktische Anwendungen	4	10.4	Interrupt-Verarbeitung	14
4.3	Spezifikationssprachen	4	10.5	Interruptvektortabelle (IVT)	15
4.4	Virtuelle Prototypen	4	10.6	Model View Controller (MVC) aka Observer Pattern	15
4.5	X-in-the-loop	4	10.7	Callback-Funktionen	15
4.6	Entwicklungsplattformen	5	10.8	Code-Beispiele zu Callback-Funktionen	15
5	Zustandsbasierte Systeme	5			
5.1	Asynchrone vs. synchrone FSM	5			
5.2	Finite State Machines (FSM)	5			
5.3	State-Event-Diagramm (Zustandsdiagramm)	5			
5.4	Zustandstabelle	5			

1 Embedded Systems – Allgemein

1.1 Definition

Ein Embedded System...

- ist ein System, das einen Computer beinhaltet, selbst aber kein Computer ist
- besteht üblicherweise aus Hardware (Mechanik, Elektronik) und Software
- ist sehr häufig ein Control System (Steuerung, Regelung)

Ein Embedded System beinhaltet typischerweise folgende Komponenten:

- Sensoren
- Mikrocomputer
- Hardware (Mechanik, Elektronik)
- Aktoren
- Software (Firmware)

1.1.1 Charakterisierung von Embedded Systems

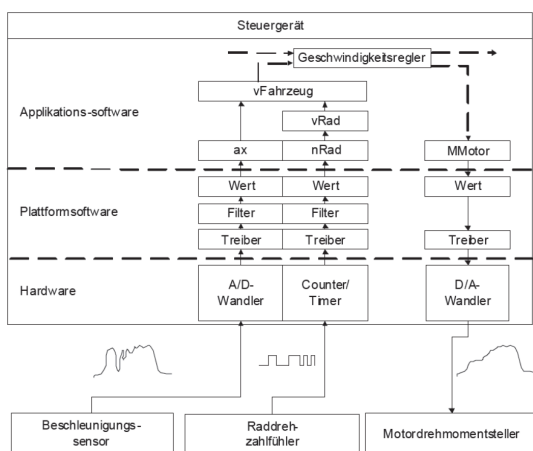
Embedded Systems können (**müssen aber nicht**) folgende Eigenschaften haben:

- **reactive systems:** Reaktive Systeme interagieren mit ihrer Umgebung
- **real-time systems:** Echtzeitsysteme haben neben funktionale Anforderungen auch definierbaren zeitlichen Anforderungen zu genügen
- **dependable systems:** Verlässliche Systeme sind Systeme, welche (sehr) hohe Zuverlässigkeitsanforderungen erfüllen müssen
- **Weitere (häufige) Anforderungen:**
 - kleiner Energieverbrauch
 - kleine physikalische Abmessungen
 - Lärm, Vibration, etc.

1.1.2 Typischer Aufbau

Ein gutes Design beinhaltet unterschiedliche Abstraktionsschichten ⇒ Layer

⇒ Siehe Abschnitt 1.8



1.2 Beispiele

Fahrrad-Computer

- GPS-Navigation
- Geschwindigkeits- und Trittfrequenzmessung
- Pulsmesser
- Drahtlosübertragung (ANT+)
- Interface zu elektronischer Gangschaltung
- Barometer, Thermometer
- Trainingsassistent
- Display

Auto

- Sicherheitsrelevante Aufgaben
 - ABS, ASR
 - Motorenregelung
 - Drive-by-wire
 - Autonom fahrende Autos
 - Unterhaltung / Komfort
 - Radio / CD / etc.
 - Navigation
 - Klima
 - Mehrere Netzwerke
 - CAN, LIN, Ethernet
 - Echtzeiteile und andere
 - Von einfachsten μ Cs bis DSPs und GPUs
- ⇒ Auto ist ein riesiges Embedded System

Weitere Beispiele

- Smartphone
- Mobile Base Station
- CNC-Bearbeitungszentrum
- Hörgerät

1.3 Deeply Embedded System

- 'Einfaches' Embedded System, mit **minimaler Benutzerschnittstelle**, üblicherweise mit **keinerlei GUI** und **ohne Betriebssystem**
- Beschränkt auf **eine** Aufgabe (z.B. Regelung eines physikalischen Prozesses)
- Muss oft zeitliche Bedingungen erfüllen ⇒ Echtzeitsystem

1.3.1 Beispiele – Deeply Embedded System

- Hörgerät
- ABS-Controller
- etc...
- Motorenregelung
- 'Sensor' im IoT

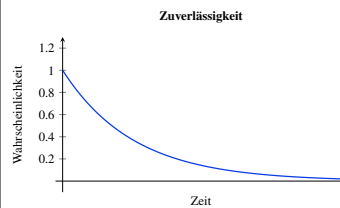
1.4 Betriebssysteme bei Embedded Systems

- Es kommen Betriebssysteme wie (Embedded) Linux oder Android zum Einsatz
⇒ **Achtung: Linux und Android sind nicht echtzeitfähig!**
- Wenn Echtzeit verlangt wird: real-time operating systems (RTOS)
 - Beispiele: Zephyr, Free RTOS (Amazon), TI-RTOS (Texas Instruments), etc.

1.5 Bare Metal Embedded System

- Es kommt **keinerlei Betriebssystem** zum Einsatz
- Bare Metal Embedded Systems sind recht **häufig**, insbesondere bei **Deeply Embedded Systems**
- Bare Metal Embedded Systems stellen besondere Ansprüche an Programmierung

1.6 Zuverlässigkeit



- Je länger das System läuft, desto weniger zuverlässig ist es
- Die Wahrscheinlichkeit für einen Ausfall steigt stetig

Achtung: Hier ist nur die Alterung der Hardware berücksichtigt

1.7 Verfügbarkeit

Die Verfügbarkeit A (Availability) ist der Anteil der Betriebsdauer innerhalb dessen das System seine Funktion erfüllt.

$$\text{Verfügbarkeit} = \frac{\text{Gesamtzeit} - \text{Ausfallzeit}}{\text{Gesamtzeit}}$$

1.8 Abstraktionsschichten

- Bei μ C-Programmierung (Firmware) müssen oft Bitmuster in Register geschrieben werden
- Solche Register-Zugriffe dürfen **nicht** 'willkürlich' überall im Code erfolgen
⇒ schlecht lesbar, schlecht portiertbar, fehleranfällig
- **Damit Code lesbarer und besser auf andere Plattform portierbar wird, beinhaltet jeder professionelle Code einen Hardware Abstraction Layer (HAL)**
- HAL führt **nicht** zum Verlust bei Laufzeit, wenn korrekt implementiert

1.8.1 Hardware-abstraction-layer (HAL)

- Trennt HW-Implementierung von SW-Logik
- Gleiche SW kann auf verschiedene HW verwendet werden ⇒ Portabilität
- HW-Komponenten können einfach ausgetauscht werden ⇒ Flexibilität

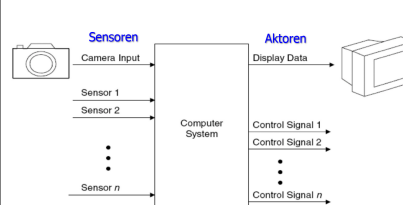
2 Real-Time System (Echtzeitsystem)

2.1 Definitionen

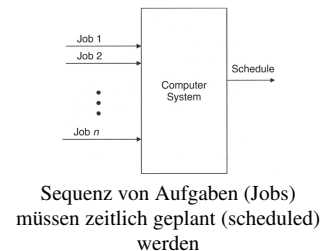
2.1.1 Real-Time System (Echtzeitsystem)

- Ein Echtzeitsystem ist ein System, das Informationen **innerhalb einer definierten Zeit (deadline)** bearbeiten muss.
⇒ Explizite Anforderungen an **turnaround-time** (Antwortzeit) müssen erfüllt sein
- Wenn diese Zeit nicht eingehalten werden kann, ist mit einer **Fehlfunktion** zu rechnen.

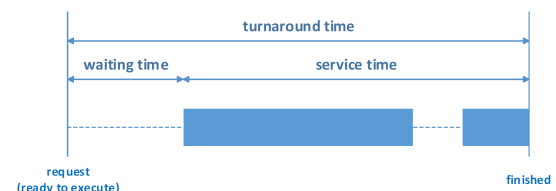
Typisches Echtzeitsystem



Repräsentation RT-System



2.1.2 Zeitdefinitionen (Task)



- **turnaround time:** (response time, Antwortzeit)
 - Startet, wenn der Task bereit zur Ausführung ist und endet, wenn der Task fertig abgearbeitet ist
 - Zeit zwischen dem Vorhandensein von Eingangswerten an das System (Stimulus) bis zum Erscheinen der gewünschten Ausgangswerte.
- **waiting time:** (Wartezeit)
 - Zeit zwischen Anlegen der Eingangswerte und Beginn der Abarbeitung des Tasks
- **service time:** (Bearbeitungszeit)
 - Zeit für Abarbeitung des Tasks ⇒ Unterbrechungen bzw. (preemptions) möglich

2.2 Fehlverhalten eines Systems (failed system)

- Ein fehlerhaftes System (failed system = missglücktes System) ist ein System, das nicht alle formal definierten Systemspezifikationen erfüllt.
- **Die Korrektheit eines RT Systems bedingt sowohl die Korrektheit der Outputs als auch die Einhaltung der zeitlichen Anforderungen.**

2.3 Echtzeitdefinition – Verschiedene Echtzeitsysteme

- **soft real-time system** (weiches Echtzeitsystem)
 - Durch Verletzung der Antwortzeiten wird das System **nicht** ernsthaft beeinflusst
 - Es kommt zu Komforteinbußen
- **hard real-time system** (hartes Echtzeitsystem)
 - Durch Verletzung der Antwortzeiten wird das System **ernsthaft beeinflusst**
 - Es kann zu einem kompletten Ausfall oder katastrophalem Fehlverhalten kommen
- **firm real-time system** (festes Echtzeitsystem)
 - Kombination aus soft real-time system und hard real-time system
 - Durch Verletzung einiger weniger Antwortzeiten wird das System nicht ernsthaft beeinflusst
 - Bei vielen Verletzungen der Antwortzeiten kann es zu einem kompletten Ausfall oder katastrophalem Fehlverhalten kommen

2.3.1 Beispiele verschiedener Echtzeitsysteme

System	Klassifizierung	Erläuterung
Geldautomat	soft	Auch wenn mehrere Deadlines nicht eingehalten werden können, entsteht dadurch keine Katastrophe. Im schlimmsten Fall erhält ein Kunde sein Geld nicht.
GPS-gesteuerter Rasenmäher	firm	Wenn die Positionsbestimmung versagt, könnte das Blumenbeet der Nachbarn platt gemäht werden.
Regelung eines Quadcopters	hard	Das Versagen der Regelung kann dazu führen, dass der Quadcopter ausser Kontrolle gerät und abstürzt.

2.4 Determinismus (determinacy)

Ein System ist deterministisch, wenn für jeden möglichen Zustand und für alle möglichen Eingabewerte **jederzeit der nächste Zustand und die Ausgabewerte definiert** sind.

Insbesondere race conditions können dazu führen, dass der nächste Zustand davon abhängt, 'wer das Rennen gewonnen hat und wie gross die Bestzeit ist', d.h. der nächste Zustand ist nicht klar bestimmt.

⇒ Nicht mehr deterministisch und nicht mehr echtzeitauglich

2.5 Auslastung (utilization)

Die (CPU-) Auslastung (utilization) ist der Prozentsatz der Zeit, zu der die XPU **nützliche (non-idle) Aufgaben** ausführt.

2.5.1 Berechnungen zur Auslastung (utilization)

Annahmen:

- System mit $n \geq 1$ periodischen Tasks T_i und Periode p_i
- Jeder Task T_i hat bekannte / geschätzte maximale (worst case) execution time e_i

Auslastungsfaktor eines Tasks

$$u_i = \frac{e_i}{p_i}$$

⇒ utilization factor

Gesamtauslastung des Systems

$$U = \sum_{i=1}^n u_i = \sum_{i=1}^n \frac{e_i}{p_i}$$

⇒ utilization

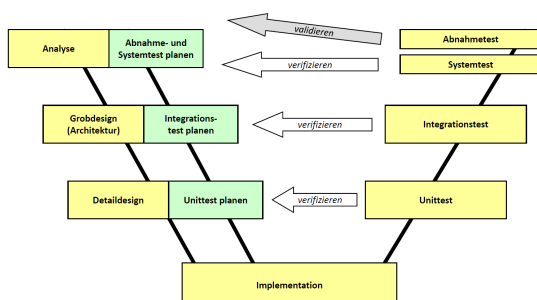
⇒ Bei 69 % Auslastung ist das 'theoretical limit'

2.6 Real-time Scheduling

- Alle kritischen Zeiteinschränkungen (deadlines, response time) sollen eingehalten werden
- Im Notfall muss der Scheduling Algorithmus entscheiden, um die kritischsten Tasks einhalten zu können.
 - Unter Umständen müssen dabei Deadlines von weniger kritischen Tasks verletzt werden.

3 Modellierung eines Embedded Systems

3.1 V-Modell für Software-Entwicklungszyklus



⇒ Nur Anforderungen (requirements) definieren, welche man auch testen kann!

3.2 Model Driven Development (MDD)

- Bei **modellbasierter Entwicklung** kommen in **allen Entwicklungsphasen** durchgängig Modelle zur Anwendung

- MDD geht davon aus, dass aus formalen Modellen lauffähige Software erzeugt wird ⇒ Codegeneratoren
 - Modelle werden traditionell als Werkzeug der Dokumentation angesehen
 - Unter Umständen wird zweimal dasselbe beschrieben (Code und Diagramm)
- ⇒ **unbedingt zu vermeiden!**

3.3 Vorgehen bei der Modellierung

1. **Systemgrenze definieren**
 - Kontextdiagramm: Use-Case-Diagramm
 - Kontextdiagramm: Sequenzdiagramm
2. **Systemprozess finden**
 - Kontextdiagramm: Use-Case-Diagramm
 - Kontextdiagramm: Sequenzdiagramm
3. **Verteilungen festlegen**
 - Verteilungsdiagramm (deployment diagram)
4. **Systemprozesse detaillieren**
 - Umgangssprachlicher Text
 - Sequenzdiagramm
 - Aktivitätsdiagramm
 - Statecharts
 - Code (C, C++, ...)

Strukturmodellierung (Statische Aspekte)

Modellierung der dynamischen Aspekte

3.4 Systemgrenze definieren & Systemprozesse finden

3.4.1 Systemgrenze definieren

Die Festlegung der Systemgrenze ist das Wichtigste und Allererste bei sämtlichen Systemen!

Man sollte sich die folgenden Fragen stellen und diese beantworten:

- Was macht das System, d.h. was liegt innerhalb der Systemgrenze?
 - Was macht das System **nicht**?
- Mit welchen Teilen ausserhalb des Systems kommuniziert das System?
- Welches sind die Schnittstellen zu den Nachbarsystemen (Umsystemen, peripheren Systemen)?

3.4.2 Systemprozesse finden (use-cases)

Da man sich noch immer in der **Analyse** befindet, sollen nur die **Anforderungen** definiert werden. Die Umsetzung ist Teil des Designs!

Um die Use-Cases zu identifizieren, sollte folgendes beachtet werden:

- Aussenbetrachtung des Systems (**oberflächlich!**)
 - Nicht komplizierter als nötig
- System als Blackbox betrachten
 - **Was** soll System können; (nicht: wie soll das System etwas machen)
- RTE-Systeme bestehen häufig aus nur einem einzigen Systemprozess
 - speziell wenn System 'nur' ein Regler ist

3.4.3 Kontextdiagramm: Use-Case Diagramm

Tempomat: zu detailliert



Tempomat: verbesserte Version



3.4.4 Kontextdiagramm: Sequenzdiagramm

- Speziell bei Systemen, deren Grenzen durch **Nachrichtenflüsse** charakterisiert werden können
- Details zu Sequenzdiagrammen siehe Abschnitt 3.6.1

3.5 Verteilungen festlegen

- Bei Embedded Systems werden häufig **mehrere Rechnersysteme** verwendet, um die verschiedenen Aufgaben zu erledigen
- Rechner sind örtlich verteilt und mittels Kommunikationskanal verbunden
 - ⇒ **Verteilte Systeme (distributed systems)**

3.5.1 Verteilungsdiagramm

Knoten: Darstellung der örtlichen Verteilung der Systeme
Knoten können auch hierarchisch aufgebaut sein

Linien: Physikalische Verbindungen der Knoten (Netzwerke, Kabel, Wireless, etc.)

Beispiel: Tempomat

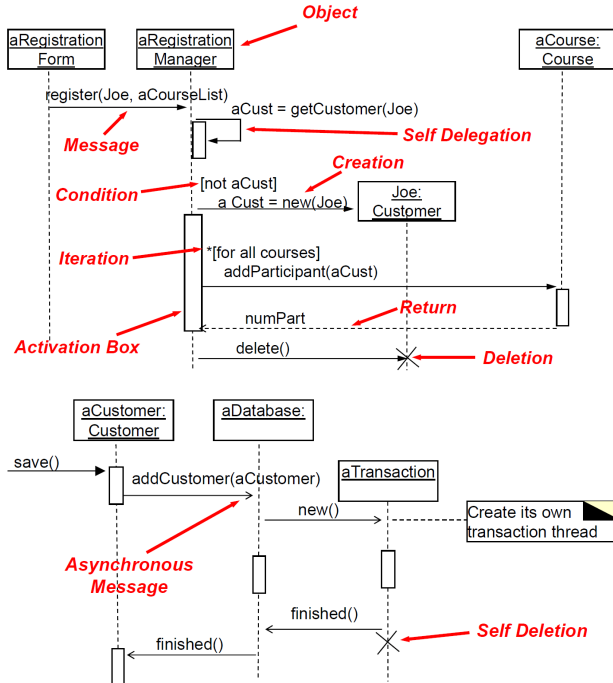


3.6 Systemprozesse detaillieren

- Die gefundenen Systemprozesse (use-cases) müssen genauer spezifiziert werden
 - Nicht detaillierter spezifizieren als sinnvoll / gefordert!**
 - Jede weitere Spezifizierung soll einen 'added value' liefern
- Verschiedene Detaillierungsstufen für verschiedene Zielgruppen
 - Auftraggeber: Überblick (z.B. in Form von Umgangssprachlichem Text)
 - Systementwickler: 'Normale Sicht' enthält mehr Details

3.6.1 Sequenzdiagramm

- Gute Darstellung für **Austausch von Meldungen** zwischen Objekten innerhalb einer **beschränkten Zeitdauer**
 - Nachrichtenflüsse
 - Kommunikationsprotokolle
- Ideal für...
 - kurze Zeitdauer
 - wenige Objekte
 - wenige Verschachtelungen
 - wenige Verzweigungen



Pfeiltyp	Semantik
	Synchrone Aufrufe
	Asynchrone Nachrichten
	Datenfluss

- Beim Zeichnen von Hand unbedingt die **Pfeilkonventionen** beachten!
- Diagramme generell nicht 'überladen'

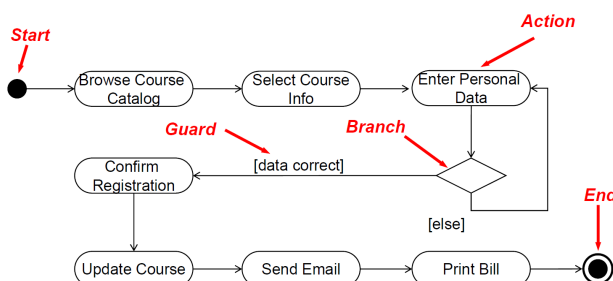
3.6.2 Kommunikationsdiagramm (Kollaborationsdiagramm)

- Kommunikationsdiagramm zeigt **dieselbe Information** wie Sequenzdiagramm
- Schwerpunkt: Informationsfluss** zwischen den Objekten
 - Beim Sequenzdiagramm liegt der Schwerpunkt auf dem zeitlichen Ablauf



3.6.3 Aktivitätsdiagramm

- Gut geeignet für ...
 - workflow modelling**
 - Sequenzielle Abläufe
 - Prozess- und Steuerfluss
 - Gleichzeitige Prozesse (fork, join)
- Weniger geeignet für ...
 - komplexe logische Bedingungen



4 Hardware-Software-Codesign

4.1 Ziele

- Entwurf (Design) **so lange wie sinnvoll** (nicht so lange wie möglich) **lösungsneutral**
- Systemdesign fördern**, statt separate Designs für Mechanik, Elektronik, Firmware, Software, etc., die sich unter Umständen auch widersprechen können
- Systemspezifikation erfolgt idealerweise mit Hilfe einer **eindeutigen Spezifikationssprache**, nicht in Prosa
- Die Spezifikation sollte simuliert (ausgeführt) werden können
- Implementationen können einfach geändert werden: HW ↔ SW
- Zielplattformen: diskrete Elektronik, ASIC, μ C, DSP, **FPGA**, Software

4.2 Anforderungen für praktische Anwendungen

- Methoden / Tools sollten beim Systemdesign nicht zu fachlastig sein
 - Methoden sollten für Elektronik-, Firmware- und wenn möglich auch Mechanik-entwickler anwendbar sein
- Wenn möglich gute Toolunterstützung
- (Automatische Synthese aus dem Modell)

4.3 Spezifikationssprachen

- Formale Sprachen sind eindeutig** (Prosa immer mehrdeutig)
- Spezifikation kann kompiliert und ausgeführt werden ⇒ Simulationen
- Die ausführbare Spezifikation dient als **Golden Reference** für die künftigen Entwicklungsschritte

Beispiele für Spezifikationssprachen

- SystemC (eine C++-Template Library)
- SysML
- SpecC
- SystemVerilog
- Esterel
- Matlab/Simulink
- Statecharts

4.4 Virtuelle Prototypen

- Die Simulation des Systems kann unterschiedlich stark detailliert werden
- Die simulierten Systeme sind Virtuelle Prototypen**
- Während der Entwicklung können einzelne (virtuelle) Teile des Prototyps laufend durch physische Teile ersetzt werden

4.5 X-in-the-loop

- Model-in-the-Loop (MIL):** vollständig als Modell vorliegender virtueller Prototyp
- Je mehr der Prototyp durch konkretere Implementationen ersetzt wird, spricht man von
 - Software-in-the loop (SIL)
 - Processor-in-the loop (PIL)
 - Hardware-in-the loop (HIL)

⇒ Test outputs werden jeweils mit **Golden Reference** verglichen



4.6 Entwicklungsplattformen

Als Entwicklungsplattformen eignen sich häufig **FPGA basierte Systeme**.

- Hardware mit VHDL
- Software/Firmware in C/C++
 - auf integriertem μC (z.B. Zynq von AMD/Xilinx) (Hard core)
 - auf Soft Core innerhalb FPGA (z.B. Nios II von Intel/Altera)

5 Zustandsbasierte Systeme

5.1 Asynchrone vs. synchrone FSM

- **Asynchron**
 - geänderte Inputsignale führen **direkt** zur Zustandsänderung
 - schneller, aber enorm anfällig auf Glitches
- **Synchron**
 - Inputsignale werden nur zu diskreten Zeitpunkten betrachtet \Rightarrow getaktete Systeme
- Softwareimplementationen sind eigentlich immer **synchron**, da Rechner getaktet sind
- Rein softwareseitig besteht die Problematik der Asynchronizität nicht

5.2 Finite State Machines (FSM)



Eine FSM besitzt die folgenden Eigenschaften:

- Eine FSM befindet sich immer in einem **definierten Zustand**
- Die **Inputs** X bezeichnen üblicherweise **Ereignisse (Events)**
- Die **Outputs** Y werden oft auch **Actions** genannt
- Eine FSM benötigt immer **Speicherelemente** zur Speicherung des internen Zustands
 - Eine FSM ist ein sequenzielles und kein kombinatorisches System

Eine FSM kann auf zwei Arten dargestellt werden:

- State-Event-Diagramm
- Zustandstabelle

5.2.1 Mealy-Automat

- Nächster Zustand Z_{n+1} abhängig vom Input X und vom internen Zustand Z_n
 - $Z_{n+1} = f(Z_n, X)$
- Output Y ist abhängig vom internen Zustand Z_n **und vom Input** X
 - $Y = g(Z_n, X)$
- Actions liegen bei den Transitionen

5.2.2 Moore-Automat

- Nächster Zustand Z_{n+1} abhängig vom Input X und vom internen Zustand Z_n
 - $Z_{n+1} = f(Z_n, X)$
- Output Y ist **nur** abhängig vom internen Zustand Z_n
 - $Y = g(Z_n)$
- Actions liegen bei den Zuständen

\Rightarrow Wenn immer möglich sollten Moore-Automaten verwendet werden

5.2.3 Medvedev-Automat

- Nächster Zustand Z_{n+1} abhängig vom Input X und vom internen Zustand Z_n
 - $Z_{n+1} = f(Z_n, X)$
- Output Y entspricht **entspricht direkt** internem Zustand Z_n
 - $Y = Z_n$
- Actions liegen bei den Zuständen

\Rightarrow Wird hier nicht weiter behandelt...

5.3 State-Event-Diagramm (Zustandsdiagramm)

Ein State-Event-Diagramm ist eine grafische Möglichkeit, um eine FSM zu beschreiben.

In einem State-Event-Diagramm gelten folgende Darstellungsformen

- **Zustände** werden mit einem **Kreis** gezeichnet
- **Ereignisse** werden mit **Pfeilen** zwischen Zuständen dargestellt (**Transitionen**)
- **Aktionen** werden entweder bei Zuständen oder bei Transitionen geschrieben (je nach Automatentyp)
- Ausführung einer Transition ist unendlich schneller
 - \Rightarrow Bei Modellierung sind Zwischenzustände vorgehen, z.B. 'closing', starting up'

Beispiel: State-Event-Diagramm – Moore Automat



5.4 Zustandstabelle

Nebst der grafischen Darstellung einer FSM mittels State-Event-Diagramm kann die FSM auch tabellarisch mittels Zustandstabelle beschrieben werden.

Beispiel: Zustandstabelle für Elektromotor

Momentaner Zustand	Ereignis	Nächster Zustand	Aktionen
AUS	EIN-Taste	Hochlaufen	Motor ausschalten Kühlung ausschalten Grüne Lampe aus Rote Lampe aus
Hochlaufen	Drehzahl_erreicht	Drehzahl_ok	Motor einschalten Kühlung einschalten
	Signal		
	Aus-Taste	AUS	
Drehzahl_ok	Wasserkühlung	Störung	Grüne Lampe anzeigen
	Störung		
	AUS-Taste	AUS	
Störung	RESET-Taste	AUS	Motor ausschalten Kühlung ausschalten Rote Lampe anzeigen

6 Statecharts (nach Marwedel)

6.1 Nachteile von State-Event-Diagrammen

- Zustandsdiagramme sind flach (es gibt keine Hierarchie) \Rightarrow schnell unübersichtlich
- Es kann keine zeitliche Parallelität modelliert werden

6.2 Definitionen

active state: Aktueller Zustand der FSM

basic states: Zustände, die **nicht** aus anderen Zuständen bestehen

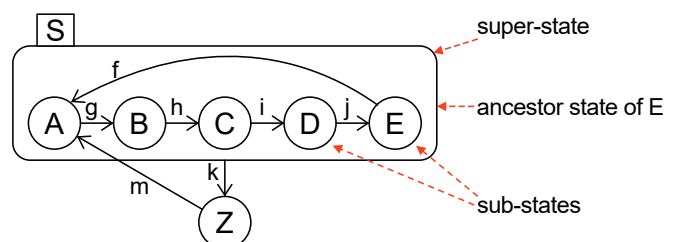
super states: Zustände, die andere Zustände enthalten

ancestor states: Für jeden basic state s werden die super states, die s enthalten, als **ancestor states** bezeichnet

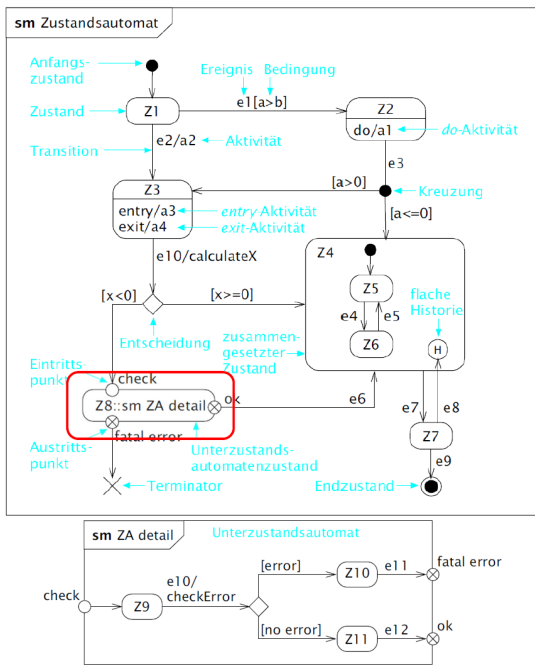
OR-super-states: Super-states S werden OR-super-states genannt, wenn **genau einer** der sub-states von S aktiv ist, wenn S aktiv ist \Rightarrow Hierarchie

AND-super-states: Super-states S werden AND-super-states genannt, wenn **mehrere** der sub-states von S **gleichzeitig** aktiv sind, wenn S aktiv ist \Rightarrow Parallelität

\Rightarrow Werden auch **Teilautomaten** genannt



6.2.1 Elemente der Statecharts



6.2.2 Allgemeine Syntax für Transitions-Pfeile

event [guard] / reaction

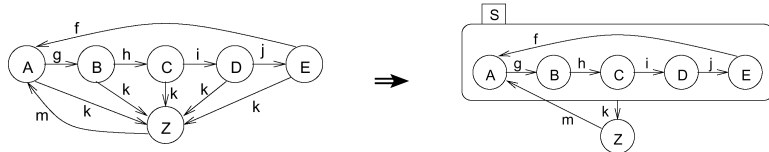
event auftretendes Event

guard Bedingung, welche zutreffen muss, damit Zustand überhaupt gewechselt wird

reaction Zuweisung einer Variablen / Erzeugung eines Events beim Zustandswechsel

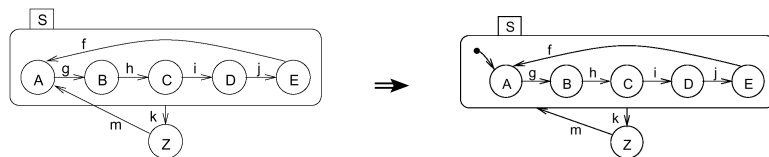
6.3 Hierarchie (OR-super-states)

- Die FSM befindet sich in **genau einem** sub-state von S , wenn S aktiv ist.
(\Rightarrow either in A OR in B OR ...)



6.4 Default-State

- Ziel: Interne Struktur des states vor der Aussenwelt verstecken \Rightarrow default state
- Ausgefüllter Kreis beschreibt den sub-state, welcher 'betreten' wird, wenn der super-state S 'betreten' wird



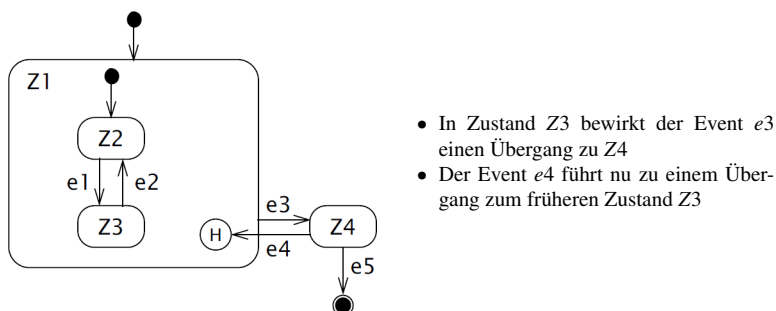
6.5 History

- Wenn Input m auftritt, wird in S derjenige sub-state betreten, in welchem man war, bevor S verlassen wurde
 - Wenn S zum ersten Mal betreten wird, ist der **default-Mechanismus** aktiv
- History und Default-Mechanismus können hierarchisch verwendet werden

6.5.1 Shallow History

- Der History-Mechanismus merkt sich den entsprechenden sub-state
- Kennzeichnung: H^*

Beispiel: Shallow-History

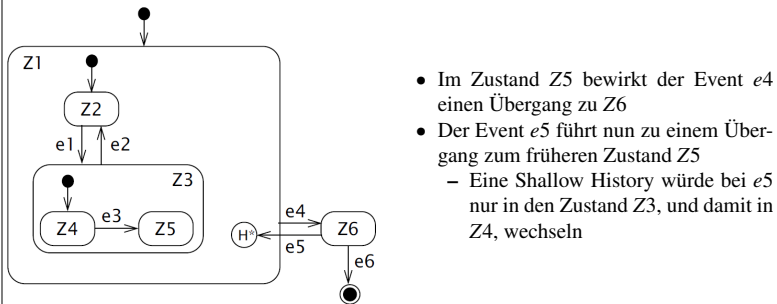


- In Zustand Z3 bewirkt der Event $e3$ einen Übergang zu Z4
- Der Event $e4$ führt nun zu einem Übergang zum früheren Zustand Z3

6.5.2 Deep History

- Der History-Mechanismus merkt sich frühere Zustände **bis in die unterste Hierarchie**
- Kennzeichnung: H^*

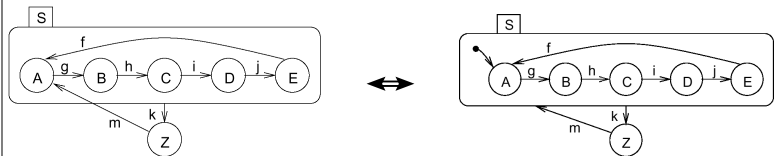
Beispiel: Deep-History



- Im Zustand Z5 bewirkt der Event $e4$ einen Übergang zu Z6
- Der Event $e5$ führt nun zu einem Übergang zum früheren Zustand Z5
 - Eine Shallow History würde bei $e5$ nur in den Zustand Z3, und damit in Z4, wechseln

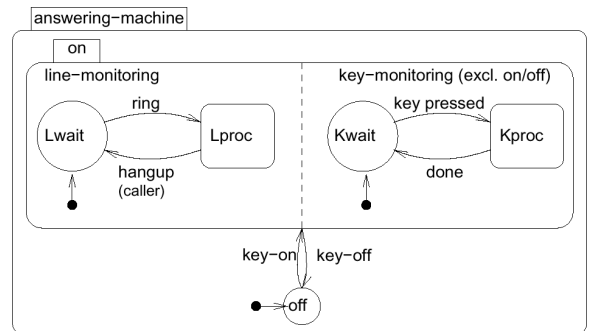
6.6 Kombination: History- und Default-Mechanismus

Folgende statecharts bilden genau das Gleiche ab



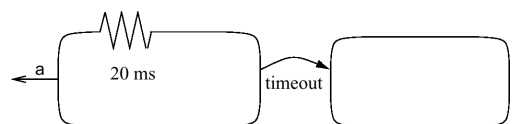
6.7 Parallelität (AND-super-state, Teilautomaten)

- Die FSM befindet sich in **allen** sub-states von einem super-state S , wenn S aktiv ist.
(\Rightarrow in A AND in B AND ...)

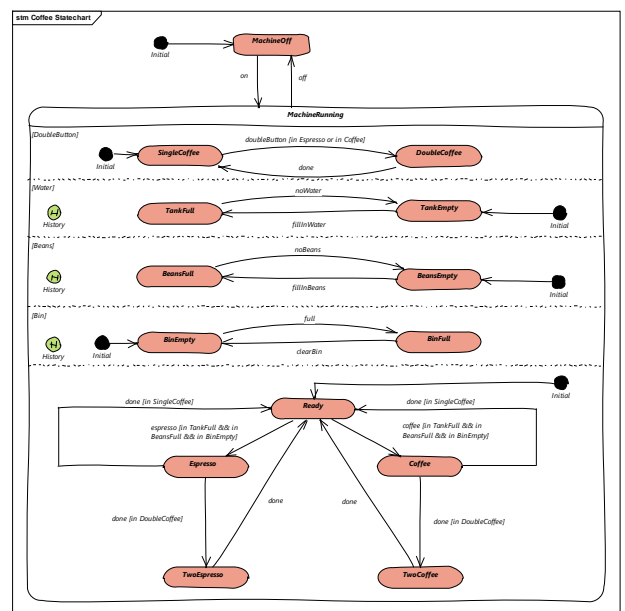


6.8 Timers

- Wenn Event a nicht eintritt, während das System für 20 ms im linken state ist, wird ein timeout passieren
- Eigentlich sind Timers nicht nötig, da die Wartezeit auch als Übergangsbedingung (Ereignis) zwischen zwei states formuliert werden könnte



6.9 Beispiel – Armbanduhr als Statechart



7 Realisierung flache FSM

7.1 Mögliche Realisierungen von flachen FSMs

- Steuerkonstrukt (typischerweise mit **switch-case**)
 - prozedural oder objektorientiert
- Definition und Abarbeitung einer **Tabelle**
 - prozedural oder objektorientiert
- **State Pattern** (Gang of Four, GoF)
 - nur objektorientiert
- Generics mit Templates
 - nur mit einer Sprache, die Templates unterstützt (z.B. C++)

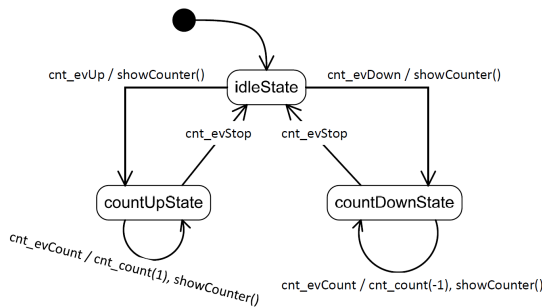
Jede hierarchische FSM kann in eine flache FSM umgewandelt werden.

⇒ Alle Varianten haben wie immer sowohl Vor- als auch Nachteile

⇒ Bei allen Varianten sind auch Variationen vorhanden

7.2 Realisierung mit Steuerkonstrukt (prozedural in C)

7.2.1 State-Event-Diagramm – Up/Down-Counter



7.2.2 Implementation der Prozeduralen Realisierung in C

- **Ereignisse (events)**
 - Schnittstelle nach aussen ⇒ ändern Zustand der FSM
 - In enum definiert (**public**) ⇒ header-file
 - Einzelne Events und enum Bezeichnung enthalten **Unitkürzel** (hier: **cnt_**)
- **Zustände (states)**
 - In enum definiert (**nicht public**) ⇒ sourcecode-file
- **Aktueller Zustand** wird in einer **statischen Variablen** gehalten
- Die FSM wird in **zwei Funktionen** implementiert
 - Initialisierungs-Funktion (hier: **void cnt_ctrlInit(int initValue)**)
 - Prozess-Funktion (hier: **void cnt_ctrlProcess(cnt_Event e)**)
 - ⇒ Zustände prüfen, Zustandsübergänge veranlassen
- Anstossen einer FSM
 - Initialisierung in main-Funktion
 - Überprüfung, welches Event aufgetreten ist meist in **do-while**-Schleife

7.2.3 Eigenschaften der Prozeduralen Realisierung in C

- Da aktueller Zustand eine statische Variable ist, kann es nur **eine einzige Instanz** der FSM geben
- Bei mehreren Instanzen in C...
 - darf **currentState** nicht **static** sein und muss als Parameter mitgegeben werden, bzw. ein Pointer auf die jeweilige Variable
 - Zustands-enum muss in die Schnittstelle (header-file) oder es muss z.B. mit **void*** gearbeitet werden
- In C ist **keine schöne Kapselung** der Attribute möglich (**currentState**)
- Funktion **cnt_ctrlProcess()** kann beliebig aufgerufen werden (periodischer Task, laufend, etc.)
- Bei exponierten Funktionen / Definitionen muss in C ein Unitkürzel vorangestellt werden (hier: **cnt_**)

Beispiel: Up/Down-Counter (prozedural in C)

Schnittstelle Counter:

```
1 // counter.h
2 // implements an up/down-
  Counter
3
4 #ifndef COUNTER_H__
5 #define COUNTER_H__
6
7 void cnt_init(int val);
8 // initializes counter to val
9
10 void cnt_count(int step);
11 // counts the counter up (step
   >0)
12 // or down (step<0) by step
13
14 int cnt_getCounter();
15 // returns the counter value
16
17 void cnt_setCounter(int val);
18 // sets the counter to val
19
20 #endif
```

Implementation Counter:

```
1 // counter.c
2 // implements an up/down-
  Counter
3
4 #include "counter.h"
5
6 static int countValue;
7
8 void cnt_init(int val)
9 {
10     countValue = val;
11 }
12
13 void cnt_count(int step)
14 {
15     countValue += step;
16 }
17
18 int cnt_getCounter()
19 {
20     return countValue;
21 }
22
23 void cnt_setCounter(int val)
24 {
25     countValue = val;
26 }
```

Schnittstelle FSM:

```
1 // counterCtrl.h
2 // implements the Finite State Machine (FSM) of an up/down-Counter
3
4 #ifndef COUNTERCTRL_H__
5 #define COUNTERCTRL_H__
6
7 typedef enum {cnt_evUp,          // count upwards
8               cnt_evDown,        // count downwards
9               cnt_evCount,        // count (up or down)
10              cnt_evStop}         // stop counting
11              cnt_Event;
12
13 void cnt_ctrlInit(int initValue);
14 // initializes counter FSM
15
16 void cnt_ctrlProcess(cnt_Event e);
17 // changes the state of the FSM based on the event 'e'
18 // starts the actions
19
20 #endif
```

Implementation FSM:

```
1 // counterCtrl.c
2 // implements the Finite State Machine (FSM) of an up/down-Counter
3
4 #include <stdio.h>
5 #include "counterCtrl.h"
6 #include "counter.h"
7
8 typedef enum {idleState,         // idle state
9               countUpState,      // counting up at each count event
10              countDownState}    // counting down at each count
11              event
12              State;
13
14 static State currentState = idleState; // holds the current state
15 // of the FSM
16
17 void cnt_ctrlInit(int initValue)
18 {
19     currentState = idleState; // set init-state
20     cnt_init(initValue);      // set initValue
21 }
22
23 void cnt_ctrlProcess(cnt_Event e)
24 {
25     switch (currentState)
26     {
27     case idleState:
28         printf("State: idleState\n");
29         if (cnt_evUp == e)
30         {
31             // actions (and exit-actions from idleState)
32             printf("State: idleState, counter = %d\n", cnt_getCounter
33 ());
34             // state transition (and entry-actions from countUpState)
35             printf("Changing to State: countUpState\n");
36             currentState = countUpState;
37         }
38         else if (cnt_evDown == e)
39         {
40             // actions (and exit-actions from idleState)
41             printf("State: idleState, counter = %d\n", cnt_getCounter
42 ());
43             // state transition (and entry-actions from countDownState)
44             printf("Changing to State: countDownState\n");
45             currentState = countDownState;
46         }
47         break;
48
49     case countUpState:
50         printf("State: countUpState\n");
51         if (cnt_evCount == e)
52         {
53             // actions
54             cnt_count(1);
55             printf("State: countUpState, counter = %d\n",
56 cnt_getCounter());
57             // state transition
58         }
59         else if (cnt_evStop == e)
60         {
61             // actions
62             // state transition
63         }
64     }
```

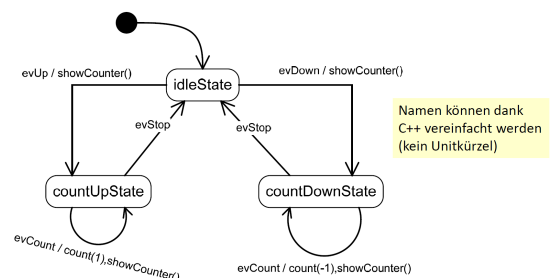
```
58     printf("Changing to State: idleState\n");
59     currentState = idleState;
60 }
61 break;
62
63 case countUpState:
64     // ...
65     break;
66
67 default:
68     break;
69 }
70 }
```

Anstossen der FSM:

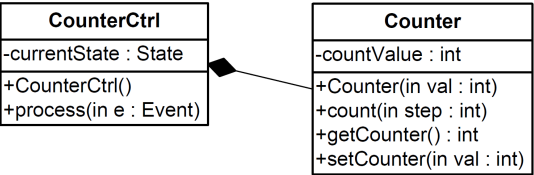
```
1 // counterTest.c
2 // Test program for the Finite State Machine (FSM) of an up/down-
3 // Counter
4
5 #include <stdio.h>
6 #include "counterCtrl.h"
7
8 int main(void)
9 {
10     char answer;
11     cnt_ctrlInit(0);
12
13     do
14     {
15         printf("\n-----\n");
16         printf("    u   Count up\n");
17         printf("    d   Count down\n");
18         printf("    c   Count\n");
19         printf("    s   Stop counting\n");
20         printf("    q   Quit\n");
21
22         printf("\nPlease press key: ");
23         scanf("%c", &answer);
24         getchar(); // nach scanf() ist noch ein '\n' im Inputbuffer:
25                     // auslesen und wegwerfen
26         printf("\n");
27
28         switch (answer)
29         {
30             case 'u':
31                 cnt_ctrlProcess(cnt_evUp);
32                 break;
33             case 'd':
34                 cnt_ctrlProcess(cnt_evDown);
35                 break;
36             case 'c':
37                 cnt_ctrlProcess(cnt_evCount);
38                 break;
39             case 's':
40                 cnt_ctrlProcess(cnt_evStop);
41                 break;
42             default:
43                 break;
44         }
45     } while (answer != 'q');
46
47     return 0;
48 }
```

7.3 Realisierung mit Steuerkonstrukt (objektorientiert in C++)

7.3.1 State-Event-Diagramm – Up/Down-Counter



7.3.2 Zusammenhang der Klassen Counter und CounterCtrl



- Klasse Counter führt eigentliche Rechenaufgaben durch
 - ist bei **allen** (objektorientierten) Realisierungsarten **identisch**
 - Klasse CounterCtrl ist FSM, welche Zugriff auf den Counter steuert
- ⇒ Generell sollten Steuerung und Element, das gesteuert wird, getrennt werden!

7.3.3 Implementation der Prozeduralen Realisierung in C++

- Ereignisse (events)
 - Schnittstelle nach aussen ⇒ ändern Zustand der FSM
 - Im **public** Teil der Klasse als enum definiert
 - Keine Unitkürzel nötig
- Zustände (states)
 - Im **private** Teil der Klasse als enum definiert ⇒ header-file
- Aktueller Zustand currentState wird in **privatem Attribut** der Schnittstelle gehalten
- Die FSM wird in **zwei Funktionen** implementiert
 - Kontruktor (hier: CounterCtrl::CounterCtrl(int initValue=0))
 - Prozess-Funktion (hier: **void** CounterCtrl::process(CounterCtrl::Event e))
 - ⇒ Zustände prüfen, Zustandsübergänge veranlassen
- Anstossen einer FSM
 - Initialisierung in main-Funktion
 - Überprüfung, welches Event aufgetreten ist meist in **do-while**-Schleife

Beispiel: Up/Down-Counter (prozedural in C++)

Schnittstelle Counter:

```
1 // Counter.h
2 // implements an up/down-Counter
3
4 #ifndef COUNTER_H__
5 #define COUNTER_H__
6
7 class Counter
8 {
9     public:
10        Counter(int val = 0);
11
12        void count(int step);
13        // counts the counter up (step>0)
14        // or down (step<0) by step
15
16        int getCounter() const;
17        // returns the counter value
18
19        void setCounter(int val);
20        // sets the counter to val
21    private:
22        int countValue;
23 };
24
25 #endif
```

Implementation Counter:

```
1 // Counter.cpp
2 // implements an up/down-Counter
3
4 #include "Counter.h"
5
6 Counter::Counter(int val):
7     countValue(val)
8 {
9 }
10
11 void Counter::count(int step)
12 {
13     countValue += step;
14 }
15
16 int Counter::getCounter() const
17 {
18     return countValue;
19 }
20
21 void Counter::setCounter(int val)
22 {
23     countValue = val;
24 }
```

Schnittstelle FSM:

```
1 // CounterCtrl.h
2 // implements the Finite State Machine (FSM) of an up/down-Counter
3
4 #ifndef COUNTERCTRL_H__
5 #define COUNTERCTRL_H__
6 #include "Counter.h"
7
8 class CounterCtrl
9 {
10     public:
11        enum Event{evUp, // count upwards
12                   evDown, // count downwards
13                   evCount, // count (up or down)
14                   evStop}; // stop counting
15
16        CounterCtrl(int initValue = 0); // C-tor
17
18        void process(Event e);
19        // changes the state of the FSM based on the event 'e'
20        // starts the actions
```

```
21
22     private:
23         enum State{idleState, // idle state
24                    countUpState, // counting up at each count
25
26                    countDownState}; // counting down at each count
27
28         State currentState; // holds the current state of the FSM
29         Counter myCounter; // holds the counter for calculations
30 };
31 #endif
```

Implementation FSM:

```
1 // CounterCtrl.cpp
2 // implements the Finite State Machine (FSM) of an up/down-Counter
3
4 #include <iostream>
5 #include "CounterCtrl.h"
6 #include "Counter.h"
7 using namespace std;
8
9 CounterCtrl::CounterCtrl(int initValue) :
10     currentState(idleState),
11     myCounter(initValue)
12 {
13 }
14
15 void CounterCtrl::process(Event e)
16 {
17     switch (currentState)
18     {
19         case idleState:
20             cout << "State: idleState" << endl;
21             if (evUp == e)
22             {
23                 // actions (and exit-actions from idleState)
24                 cout << "State: idleState, counter = " << myCounter.
25                 getCounter() << endl;
26                 // state transition (and entry-actions from countUpState)
27                 cout << "Changing to State: countUpState" << endl;
28                 currentState = countUpState;
29             }
30             else if (evDown == e)
31             {
32                 // actions (and exit-actions from idleState)
33                 cout << "State: idleState, counter = " << myCounter.
34                 getCounter() << endl;
35                 // state transition (and entry-actions from countDownState)
36                 cout << "Changing to State: countDownState" << endl;
37                 currentState = countDownState;
38             }
39             break;
40
41         case countUpState:
42             cout << "State: countUpState" << endl;
43             if (evCount == e)
44             {
45                 // actions
46                 myCounter.count(1);
47                 cout << "State: countUpState, counter = " << myCounter.
48                 getCounter() << endl;
49                 // state transition
50             }
51             else if (evStop == e)
52             {
53                 // actions
54                 // state transition
55                 cout << "Changing to State: idleState" << endl;
56                 currentState = idleState;
57             }
58             break;
59
60         case countDownState:
61             // ...
62             break;
63
64         default:
65             break;
66     }
67 }
```

Anstossen der FSM:

```
1 // counterTest.cpp
2 // Test program for the Finite State Machine (FSM) of an up/down-
  Counter
3
4 #include <iostream>
5 #include "CounterCtrl.h"
6 using namespace std;
7
8 int main(void)
9 {
10     char answer;
11     CounterCtrl myFsm(0); // initValue of counter == 0
12
13     do
14     {
15         cout << endl << "-----"
16             << endl;
17         cout << "    u    Count up" << endl;
18         cout << "    d    Count down" << endl;
19         cout << "    c    Count" << endl;
20         cout << "    s    Stop counting" << endl;
21         cout << "    q    Quit" << endl;
22
23         cout << endl << "Please press key: ";
24         cin >> answer;
25         cout << endl;
26
27         switch (answer)
28         {
29             case 'u':
30                 myFsm.process(CounterCtrl::evUp);
31                 break;
32             case 'd':
33                 myFsm.process(CounterCtrl::evDown);
34                 break;
35             case 'c':
36                 myFsm.process(CounterCtrl::evCount);
37                 break;
38             case 's':
39                 myFsm.process(CounterCtrl::evStop);
40                 break;
41             default:
42                 break;
43         } while (answer != 'q');
44
45         return 0;
46 }
```

7.4 Realisierung mit Tabelle

7.4.1 State-Event-Diagram – Up/Down-Counter

Siehe Abschnitt 7.3.1

7.4.2 FSM in Tabellenform

Das State-Event-Diagramm wird in eine Tabelle ’übersetzt’. Jede Zeile der Tabelle entspricht einer Transition (Pfeil) im State-Event-Diagramm

Current State	Event	Action	Next State
idleState	evUp	showCounter()	countUpState
idleState	evDown	showCounter()	countDownState
countUpState	evCount	count(1); showCounter();	countUpState
countUpState	evStop	-	idleState
countDownState	evCount	count(-1); showCounter();	countDownState
countDownState	evStop	-	idleState

7.4.3 Implementation der Realisierung mittels Tabelle in C++

- Die ganze FSM ist in einer Tabelle gespeichert
- **Aktionen** sind als **Funktion** implementiert, in der **Tabelle** steht der entsprechende **Funktionspointer**
- **Abarbeitung** der FSM erfolgt mittels **Execution Engine**, die in der Tabelle ’nachschaut’, was zu tun ist
 - Execution Engine **ändert sich nicht**, wenn FSM geändert wird!
- **Transition** wird als klasseninterner **struct** deklariert
 - enthält aktuellen Zustand, Event, Funktionspointer auf Aktionsmethode und nächsten Zustand
- **FSM** wird als statischer, offener Array deklariert
 - Hier wird ganze FSM gespeichert
 - ein **struct** bildet konkret eine Zeile der Tabelle ab

7.4.4 Eigenschaften der Realisierung mittels Tabelle

- Die Tabelle kann prozedural oder **objektorientiert** implementiert werden
 - Objektorientierte Variante verwendet einzig die Datenkapselung (keine Vererbung, kein Polymorphismus)
 - Objektorientierte Variante ist klarer / schöner strukturiert

- **Aktions-Funktionen** können **nicht inlined** werden, da ein Pointer auf die Funktionen verwendet wird

7.4.5 Tabelle vs. prozedural

Gemeinsamkeiten	Unterschiede
<ul style="list-style-type: none">• Testprogramm counterTest.cpp• Schnittstelle (public-Teil) von Klasse CounterCtrl• Gesamte Klasse Counter	<ul style="list-style-type: none">• private-Teil von Klasse CounterCtrl und Implementation davon

Beispiel: Up/Down-Counter (mit Tabelle in C++)

Schnittstelle und Implementation von Counter:

Die Schnittstelle counter.h und die Implementation counter.cpp ändern sich nicht! ⇒ Code-Beispiele siehe 7.3

Schnittstelle FSM:

```
1 // CounterCtrl.h
2 // implements the Finite State Machine (FSM) of an up/down-Counter
  as a simple table
3
4 #ifndef COUNTERCTRL_H__
5 #define COUNTERCTRL_H__
6 #include "Counter.h"
7
8 class CounterCtrl
9 {
10     /* ----- NO CHANGES
11        -----*/
12
13     public:
14         enum Event{evUp,           // count upwards
15                     evDown,        // count downwards
16                     evCount,        // count (up or down)
17                     evStop};        // stop counting
18
19         CounterCtrl(int initValue = 0); // C-tor
20
21         void process(Event e); // execution engine
22         // changes the state of the FSM based on the event 'e'
23         // starts the actions
24
25     private:
26         enum State{idleState,      // idle state
27                     countUpState,  // counting up at each count
28                     countDownState}; // counting down at each count
29
30         State currentState; // holds the current state of
31                             // the FSM
32         Counter myCounter; // holds the counter for
33                             // calculation
34
35         /* ----- CHANGES
36            -----*/
37
38         typedef void (CounterCtrl::*Action)(void); // function ptr
39         // for action function
40
41         // action functions (must match with function pointer!)
42         void actionIdleUp(void);
43         void actionIdleDown(void);
44         void actionDoNothing(void); // ensure that there is always a
45         // valid fkt-ptr
46         void actionUpUp(void);
47         void actionDownDown(void);
48
49         struct Transition
50         {
51             State currentState; // current state
52             Event ev;           // event triggering the transition
53             Action pAction;     // pointer to action function
54             State nextState;    // next state
55         };
56
57         // static open array for transision structs
58         static const Transition fsm[];
59     };
60 #endif
```

Implementation FSM:

```
1 // CounterCtrl.cpp
2 // implements the Finite State Machine (FSM) of an up/down-Counter
  as a simple table
3
4 #include <iostream>
5 #include "CounterCtrl.h"
```

```

6 #include "Counter.h"
7 using namespace std;
8
9 const CounterCtrl::Transition CounterCtrl::fsm[] = // this table
    defines the fsm
10 { // currentState    triggering event    action function
    next state
11 {idleState,      evUp,                &CounterCtrl::actionIdleUp,
    countUpState},
12 {idleState,      evDown,              &CounterCtrl::actionIdleDown
    , countDownState},
13 {countUpState,   evCount,              &CounterCtrl::actionUpUp,
    countUpState},
14 {countUpState,   evStop,              &CounterCtrl::
    actionDoNothing, idleState},
15 {countDownState, evCount,              &CounterCtrl::actionDownDown
    , countDownState},
16 {countDownState, evStop,              &CounterCtrl::
    actionDoNothing, idleState}
17 };
18
19 CounterCtrl::CounterCtrl(int initValue) : // initializations
    with initialization list
20 currentState(idleState),
21 myCounter(initValue)
22 {
23 }
24
25 void CounterCtrl::process(Event e) // execution engine, this
    function never changes!
26 {
27     for (size_t i = 0; i < sizeof(fsm) / sizeof(Transition); ++i) //
        determine number of transitions automatically
28     {
29         if (fsm[i].currentState == currentState && fsm[i].ev == e) //
            is there an entry in the table?
30         {
31             (this->*fsm[i].pAction)();
32             currentState = fsm[i].nextState
33             break;
34         }
35     }
36 }
37
38 // action functions
39 void CounterCtrl::actionIdleUp(void)
40 {
41     cout << "State: idleState, counter = " << myCounter.getCounter()
42     << endl;
43 }
44 void CounterCtrl::actionIdleDown(void)
45 {
46     cout << "State: idleState, counter = " << myCounter.getCounter()
47     << endl;
48 }
49 void CounterCtrl::actionDoNothing(void)
50 {
51 }
52
53 // ...

```

Anstossen der FSM:

Die Implementation des Testprogramms counterTest.cpp ändern sich nicht!
 ⇒ Code-Beispiele siehe 7.3

7.5 Erweiterung der Realisierung mittels Tabellen

- Wenn der Zustandsübergang nicht durch einen Event, sondern eine **komplexere Prüfung (Event und Guard)** ausgelöst wird, dann könnte der **Event-Eintrag** in der Tabelle durch einen weiteren **Funktionspointer** auf eine **Checkerfunktion** ersetzt werden.
- Ergänzung für die Behandlung von Entry- und Exit-Actions

Beispiel: Up/Down-Counter (mit Checker-Tabelle in C++)

- Änderungen in CounterCtrl.h ⇒ siehe Beispiel-Code
- Änderungen in CounterCtrl.cpp
 - checker-Funktionen müssen implementiert werden
 - In Tabelle steht statt Event die Adresse der checker-Funktion (analog zu action-Funktionen)

```

1 // ...
2
3 typedef bool (CounterCtrl::*Checker)(Event); // function ptr
    for checker function
4 typedef void (CounterCtrl::*Action)(void); // no change here
    !

```

```

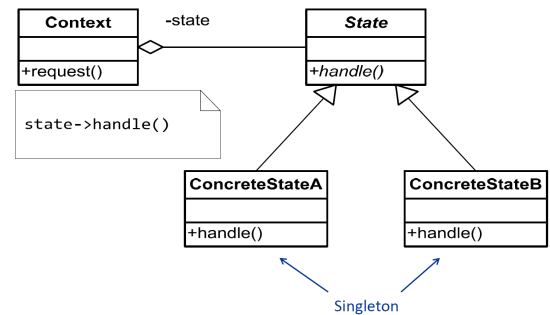
5
6 // check functions
7 bool checkIdleUp(Event e);
8 bool checkIdleDown(Event e);
9 // ...
10
11 struct Transition
12 {
13     State currentState; // current state
14     Checker pChecker; // pointer to checker function
15     Action pAction; // pointer to action function
16     State nextState; // next state
17 };
18
19 // ...

```

7.6 Realisierung mit StatePattern

7.6.1 Grundidee von StatePatterns

Das Grundkonzept von StatePatterns ist **Polymorphismus** (Vererbung)



- **Context-Klasse**
 - definiert **Schnittstelle** für Clients
 - unterhält eine **Instanz** einer konkreten Unterklasse von **State**, die den aktuellen Zustand repräsentiert
- **State-Klasse**
 - definiert die Schnittstelle zur FSM in Form einer **abstrakten Klasse**
- **ConcreteStateX** Unterklassen
 - Jede Unterklasse (Singleton) implementiert genau **einen Zustand**

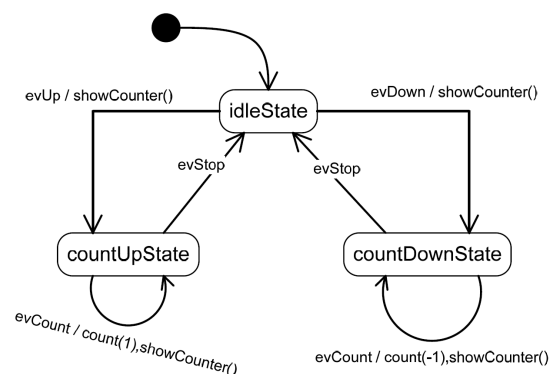
7.6.2 Transitions in StatePatterns

StatePattern definiert nicht, wo die Transitions umgesetzt werden sollen. Es gibt daher die zwei folgenden Varianten.

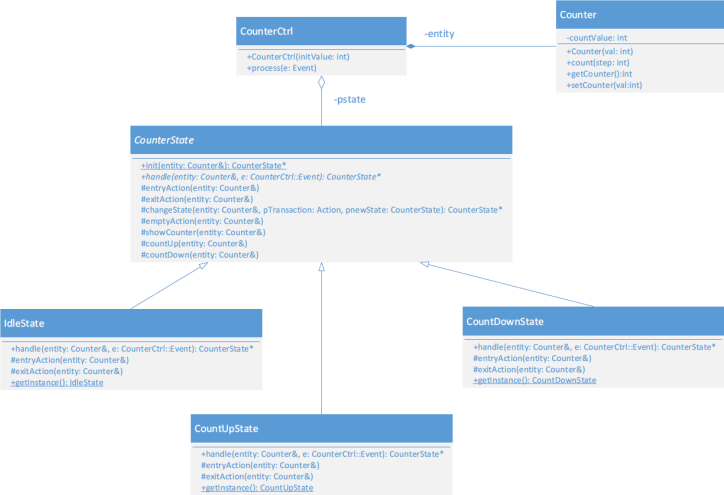
⇒ **Variante 2 ist klar zu bevorzugen!**

1. Transitions könnten in der **Context-Klasse** definiert werden.
 Nachteil: dort müsste zentral sehr viel Intelligenz vorhanden sein
 Da diese Klasse auch den Zugriff von der Aussenwelt darstellt, sollte sie möglichst schlank sein.
2. **State-Klassen realisieren ihre Transitionen selbst.**
 ⇒ wir oft mittels **friend**-Deklaration realisiert, was jedoch nicht nötig ist

7.6.3 State-Event-Diagram – Up/Down-Counter



7.6.4 Klassendiagramm – Up/Down-Counter



```

7 #include "CounterState.h"
8
9 CounterCtrl::CounterCtrl(int initValue):
10     entity(initValue),           // use either line 11 or 12
11     pState(CounterState::init(entity)) // initial state incl.
12         entryAction
13
14     pState(IdleState::getInstance()) // initial state without
15         entryAction
16
17 {
18 }
19
20 void CounterCtrl::process(Event e)
21 { // delegates all requests to CounterState
22     pState = pState->handle(entity, e);
23 }

```

7.6.5 Implementation der Realisierung mittels StatePattern

- **Ereignisse (events)**
 - Schnittstelle nach aussen → ändern Zustand der FSM
 - Im **public** Teil der Klasse als enum definiert
- **Zustände (states)**
 - Jeder Zustand als eigene (Sub-)Klasse definiert
- **Aktueller Zustand** `pState` wird in **privatem Attribut (Pointer!)** der Schnittstelle gehalten
 - Es braucht daher in der `Context`-Klasse eine **forward declaration** der `State`-Klasse
- Die FSM wird in **zwei Funktionen** implementiert
 - Kontruktor (hier: `CounterCtrl::CounterCtrl(int initValue=0)`)
 - Prozess-Funktion (hier: **void** `CounterCtrl::process(CounterCtrl::Event e)`)
 - ⇒ Zustände prüfen, Zustandsübergänge veranlassen
- **Entry- und Exit-Actions**
 - Können in Basisklassen-Methode `changeState()` isoliert vorgenommen werden
 - Zwischen Exit- und Entry-Action müssen allfällige Transition-Actions ausgeführt werden. Diese wird in der Methode `changeState()` als **Funktionspointer** übergeben
 - In Basisklasse werden zwei **virtuelle Methoden** `entryAction()` und `exitAction()` deklariert
 - ⇒ Default-Implementation sinnvoll!

Beispiel: Up/Down-Counter mit StatePattern

Schnittstelle und Implementation von Counter:

Die Schnittstelle `counter.h` und die Implementation `counter.cpp` ändern sich nicht!
 ⇒ Code-Beispiele siehe 7.3

Schnittstelle zur FSM:

```

1 // CounterCtrl.h
2 // implements the Finite State Machine (FSM) of an up/down-Counter
3
4 #ifndef COUNTERCTRL_H__
5 #define COUNTERCTRL_H__
6 #include "Counter.h"
7
8 class CounterState; // forward declaration
9
10 class CounterCtrl    // this is the 'Context' class of the State
    pattern
11 {
12     public:
13         enum Event{evUp,          // count upwards
14                 evDown,          // count downwards
15                 evCount,         // count (up or down)
16                 evStop};         // stop counting
17         CounterCtrl(int initialValue = 0);
18         void process(Event e);
19         // changes the state of the FSM based on the event 'e'
20
21     private:
22         Counter entity;
23         CounterState* pState; // holds the current state
24 };
25 #endif

```

Implementation der FSM:

```
1 // CounterCtrl.cpp
2 // implements the Finite State Machine (FSM) of an up/down-Counter
3 // CounterCtrl is the Context class in the State pattern
4
5 #include "Counter.h" // only needed if there is an entryAction in
    initState
6 #include "CounterCtrl.h"
```

Schnittstelle abstrakte State-Basisklasse:

```
1 // CounterState.h
2 // implements an up/down-Counter
3
4 #ifndef COUNTERSTATE_H__
5 #define COUNTERSTATE_H__
6 #include "CounterCtrl.h" // Events are defined here
7
8 class CounterState // abstract base class
9 {
10 public:
11     // should be called first, returns new state (if actions are
12     // used)
13     static CounterState* init(Counter& entity);
14
15     virtual CounterState* handle(Counter& entity, CounterCtrl::
16     Event e) = 0;
17     // returns new state
18 protected: // only inherited classes may use these member
19     functions
20     CounterState* changeState(Counter& entity,
21     Action ptransAction, // only if
22     actions are used
23     CounterState* pnewState);
24
25     // if actions are used, the following must be added:
26     virtual void entryAction(Counter& entity) {};
27     virtual void exitAction(Counter& entity) {};
28     typedef void (CounterState::*Action)(Counter& entity); //
29     ptr to action function
30
31     // transition actions
32     void emptyAction(Counter& entity) {};
33     void showCounter(Counter& entity);
34     void countUp(Counter& entity);
35     void countDown(Counter& entity);
36 };
```

Implementation abstrakte State-Basisklasse:

```
1 // CounterState.cpp
2 // implements all states of an up/down-Counter
3
4 #include <iostream>
5 #include "CounterState.h"
6 using namespace std;
7
8 // only if actions are used:
9 CounterState* CounterState::init(Counter& entity) // it's static
10 {
11     CounterState* initState = IdleState::getInstance();
12     initState->entryAction(entity); // executes entry action
13     into init state
14     return initState;
15 }
16
17 CounterState* CounterState::changeState(Counter& entity,
18     Action ptransAction, //
19     only with actions
20     CounterState* pnewState)
21 {
22     exitAction(entity); // polymorphic call of exit
23     action
24     (this->*ptransAction)(entity); // call of transition action
25     pnewState->entryAction(entity); // polymorphic call of entry
26     action
27     return pnewState;
28 }
29
30 // default implementations of entryActions() and exitAction()
31 // ...
```

Schnittstelle ConcreteStateX-Klassen (CountUpState):

```
1 // CountUpState.h
2 // interface of the CountUpState of an up/down-Counter
3
4 #ifndef COUNTUPSTATE_H__
5 #define COUNTUPSTATE_H__
6 #include "CounterCtrl.h" // Events are defined here
7
8 class CountUpState : public CounterState // it's a singleton
9 {
10 public:
11     static CountUpState* getInstance();
12     CounterState* handle(Counter& entity, CounterCtrl::Event e)
13     override;
```

```
14 /* ----- if actions are used
15 ----- */
16 protected:
17     void entryAction(Counter& entitiy) override; // only if
18     default is not enough
19     void exitAction(Counter& entitiy) override; // only if
20     default is not enough
21 /*
22 -----
23 */
24 private:
25     CountUpState() {};
26 };
27 #endif
```

Implementation ConcreteStateX-Klassen (CountUpState – no actions):

```
1 // CountUpState.cpp
2 // implements the CountUpState of an up/down-Counter without
3     actions
4
5 #include <iostream>
6 #include "CountUpState.h"
7 #include "CounterCtrl.h" // Events are defined here
8 using namespace std;
9
10 CountUpState* CountUpState::getInstance()
11 {
12     static CountUpState instance;
13     return &instance;
14 }
15
16 CounterState* CountUpState::handle(Counter& entity, CounterCtrl::
17     Event e)
18 {
19     cout << "State: countUpState" << endl;
20     if (CounterCtrl::evCount == e)
21     {
22         // transition actions
23         entity.count(1);
24         cout << "counter = " << entity.getCounter() << endl;
25         // state transition
26         return changeState(entity, CountUpState::getInstance());
27     }
28 }
```



```
26 else if (CounterCtrl::evStop == e)
27 {
28     // transition actions
29     // state transition
30     return changeState(entity, IdleState::getInstance());
```

Implementation ConcreteStateX-Klassen (CountUpState – with actions):

```
1 // CountUpState.cpp
2 // implements the CountUpState of an up/down-Counter with actions
3
4 #include <iostream>
5 #include "CountUpState.h"
6 #include "CounterCtrl.h" // Events are defined here
7 using namespace std;
8
9 // class CountUpState
10 CountUpState* CountUpState::getInstance()
11 {
12     static CountUpState instance;
13     return &instance;
14 }
15
16 CounterState* CountUpState::handle(Counter& entity, CounterCtrl::
17     Event e)
18 {
19     cout << "State: countUpState" << endl;
20     if (CounterCtrl::evCount == e)
21     {
22         // state transition
23         return changeState(entity, &CountUpState::countUp,
24             CountUpState::getInstance());
25     }
26     else if (CounterCtrl::evStop == e)
27     {
28         // state transition
29         return changeState(entity, &CountUpState::emptyAction,
30             IdleState::getInstance());
31     }
32     return this;
33 }
34
35 void CountUpState::entryAction(Counter& entity)
36 {
37     cout << "Entering countUpState" << endl;
38 }
39
40 void CountUpState::exitAction(Counter& entity)
41 {
42     cout << "Exiting from countUpState" << endl;
43 }
```

Anstossen der FSM:

Die Implementation des Testprogramms counterTest.cpp ändern sich nicht!
⇒ Code-Beispiele siehe 7.3

8 Modularisierung

9 Patterns (Lösungsmuster)

Ein Software Pattern ist eine bekannte Lösung für eine Klasse von Problemen.

- | | |
|--|--|
| + Rad muss nicht immer neu erfunden werden | - Wichtige Patterns müssen bekannt sein |
| + Getestete / funktionierende Lösungen | - Problemstellungen müssen als solche erkannt werden |

9.1 Arten von Patterns

- **Architekturmuster (Architectural Pattern)**
 - Legt die grundlegende Organisation einer Anwendung und die Interaktion zwischen den Komponenten fest
- **Entwurfsmuster (Design Pattern)**
 - Die ursprüngliche Form des Pattern-Ansatzes
- **Implementationsmuster (Implementation Pattern)**
 - Behandelt grundsätzliche Implementationen immer wiederkehrender Codefragmente

9.2 Wichtige Patterns für Embedded Systems

9.2.1 Bereits bekannte Patterns

- | | |
|--|--|
| • FSM Implementationen <ul style="list-style-type: none">– State Pattern– Singleton Pattern– (Steuerkonstrukt mit switch-case)– (Tabellenvariante) | • 'Mini-Patterns' <ul style="list-style-type: none">– Setzen / Löschen einzelner Bits– Behandlung asynchroner Ereignisse<ul style="list-style-type: none">* Interrupts* Polling |
|--|--|

9.2.2 Creational Patterns

Creational Patterns behandeln die Erzeugung (und Vernichtung) von Objekten.

- **Factory (Dependency injection)**
 - Definition einer Schnittstelle zur Erzeugung eines Objekts, statt der direkten Erzeugung auf der Client-Seite
- **Singleton**
 - stellt sicher, dass eine Klasse nur **ein einziges Objekt** besitzt
- **RAII (Resource Acquisition Is Initialization)**
 - Die Belegung und Freigabe einer Ressource wird an die Lebensdauer eines Objektes gebunden. Dadurch wird eine Ressource z.B. 'automatisch' freigegeben.

9.2.3 Structural Patterns

Structural Patterns vereinfachen Beziehungen zu anderen Teilen.

- **Adapter (Wrapper, Translator, glue code)**
 - Wandelt (adaptiert) eine Schnittstelle in eine für einen Client passendere Schnittstelle um
- **Facade**
 - Bietet eine **einfache Schnittstelle** für die Nutzung einer meist viel **grösseren Library**
- **Proxy**
 - 'A proxy, in its most general form, is a class functioning as an interface to something else.'
 - Oft ist es eine SW-Repräsentation eines HW-Teils, z.B. die Repräsentation einer Netzwerkverbindung

9.2.4 Behavioral Patterns

Behavioral Patterns identifizieren **gemeinsame Kommunikationspatterns** zwischen Objekten und implementieren diese.

- **Mediator**
 - definiert ein Objekt, welches das Zusammenspiel einer Menge von Objekten regelt
 - ein Embedded System, das aus **mehreren Teilen** wie Sensoren und Aktoren besteht, wird **im Mediator softwaremässig zusammengebaut**
- **Observer (MVC)**
 - Nicht nur bei Embedded Systems wichtig
 - Wird als objektorientierte Variante präsentiert
 - MVC-Prinzip kann auch prozedural mit Callbackfunktionen implementiert werden

Beispiel Mediator: Bei einem Drucker mit mehreren Druckaufträgen von mehreren Personen teilt der Mediator die Aufträge jeweils korrekt

9.2.5 Concurrency Patterns

Concurrency Patterns kümmern sich um die **Ausführung in multi-threaded Umgebungen**.

- **Active Object**
 - entkoppelt den Methodenaufruf von der Methodenausführung
 - Methode soll sich nicht kümmern, in welchem Kontext sie aufgerufen wird
- **Lock**
 - Synchronisationsprimitive, welche den unteilbaren Zugriff read-modify-write implementiert
- **Monitor**
 - Monitor versteckt Synchronisationsanforderungen vor Client

10 Event-based Systems

10.1 Ereignisse (Events)

Reaktive Systeme reagieren auf (oft externe) Ereignisse (z.B. Digitale Inputs, Timer, Buttonclicks, etc.). Solche **Ereignisse sind per Definition asynchron und treten somit zu einem beliebigen Zeitpunkt auf**. Die Ereignisse können jedoch **synchron oder asynchron** umgesetzt werden.

10.2 Synchrone Umsetzung von Ereignissen

Ein 'normales' Programm ist immer **synchron**. (Programm gibt vor, was wann ausgeführt wird.)

10.2.1 Polling

- Programm fragt periodisch oder dauernd ab, ob irgendein Ereignis eingetreten ist
 - Maximale Reaktionszeit wird durch Abfrageperiode und Anzahl Abfragen definiert (Looptime bei SPS)
- + Sehr einfach zu implementieren
- Leerabfragen (Abfragen, bei welchen nichts eingetreten ist) können durch periodisches Abfragen (mittels Timer) reduziert, aber nicht vermieden werden

10.3 Asynchrone Umsetzung von Ereignissen

Ziel der asynchronen Verarbeitung von Events ist es, dass die Prozessorzeit **genau dann und nur dann** beansprucht wird, wenn ein Ereignis eingetreten ist. ⇒ Interrupts

10.4 Interrupt-Verarbeitung

1. I/O-Element generiert einen Interrupt Request
2. Die CPU unterbricht das laufende Programm
3. **Die Interrupts werden disabled (ausgeschaltet)**
4. Das I/O-Element wird informiert, dieses deaktiviert den Interrupt Request
5. Die Interrupt Service Routine (ISR) wird ausgeführt
6. **Die Interrupts werden wieder enabled (eingeschaltet)**
7. Die CPU führt das Programm an der unterbrochenen Stelle weiter

Sprungadresse nach Interrupt-Auslösung (ISR):

- **Non-vectorred Interrupt (zentral)**

- Alle Interrupts verzweigen zu einer **gemeinsamen Adresse**. Dort wird die Ursache bestimmt und zu einer spezifischen Behandlungsroutine verzweigt.
- + Nur eine zentrale Routine für die Behandlung notwendig
- Information über die Ursache ist beim Eintreten bereits bekannt. Dann verzweigt man in die zentrale Routine, d.h. diese Information ist dann verloren. In der Routine muss diese Information wieder ermittelt werden.
- **Vectored Interrupt (spezifisch)**
 - In einer Tabelle (**Interruptvektortabelle**, IVT) wird gespeichert, wohin bei welchem Interruptvektor verzweigt werden muss.
 - ⇒ zu bevorzugende Methode!

10.5 Interruptvektortabelle (IVT)

Für jeden Vektor muss eingetragen werden, welches die **Anfangsadresse** der Interrupt Service Routine (ISR) ist, d.h. die **IVT ist nichts anderes als eine Tabelle (Array) von Funktionspointern**.

⇒ Dieses Konzept kommt bei **allen asynchronen Mechanismen** zur Anwendung

10.6 Model View Controller (MVC) aka Observer Pattern

Ausgangslage: Daten (model) und verschiedene Darstellungsformen (views) der Daten (z.B. Balkendiagramm, Kuchendiagramm, Tabelle, etc.)

⇒ **Die views sollen unbedingt vom model getrennt werden!**

Wie kann nun erreicht werden, dass bei **jeder Änderung** der Daten (model) alle Darstellungen aktualisiert werden? ⇒ Callback-Funktionen!

10.7 Callback-Funktionen

- + Views werden **asynchron** genau informiert, wenn sich etwas im **model geändert** hat
- + An und für sich sind alle registrierten Funktionen nichts anderes als **Eventhandler eines bestimmten Events** ⇒ Darstellung (Definition der registrierten Funktionen) sauber von den Daten (model) **entkoppelt**

10.7.1 Callback-Funktionen in C

- Beim MVC gilt:
 - model wirkt als server
 - views sind clients
- Jeder client meldet beim server an, welche Ereignisse ihn interessieren
 - Anmeldung erfolgt über eine Funktion, welche der service anbietet

```

1 int foo_registerCb(foo_Event e, foo_cbFunction f);
2 // registers function 'f' on event 'e'
3 // sometimes called attach()

```
- Der server trägt diesen **Funktionspointer f** in eine Tabelle ein und ruft **beim Eintreten des Ereignisses alle registrierten Funktionen** der Reihe nach je über den eingetragenen Funktionspointer auf

10.8 Code-Beispiele zu Callback-Funktionen

- Funktionspointer `foo_cbFunction` zu Callback-Funktionen definieren


```

1 typedef void (*foo_cbFunction)(int);
2 // Schnittstelle: void f(int)

```
- Tabelle von Funktionspointern für jeden Event definieren


```

1 foo_cbFunction evClient[evNum] = {0};

```
- Aufruf der registrierten Clientfunktionen beim Eintreten des Events


```

1 for(size_t i = 0; i < evNum; ++i)
2 {
3     if(evClient[i] != 0)    // entry found
4     {
5         evClient[i](arg);  // call client through function ptf
6     }
7 }

```