

Relatório LPROG

Sprint 3 – Grupo 13

Maria Francisca Branco, 1230540

Maria Helena Pinho, 1220849

Afonso Sousa, 1230978

Ricardo Keng, 1231500

Davide Freitas, 1221363

User Stories:

US340 - DSL Plugin

"As a Drone Tech, I want to deploy and configure a plugin to be used by the system to analyse the figure high-level description"

US341 - Validate figure description

"As a Show Designer, I want to validate the syntax of the figure description (DSL), so that I can register the figure in the system"

US344 - Generation of a drone program

As a Drone Tech, I want the system to use the figure/show high-level description code to generate the code of the drones to be used in the simulation/test

<u>US345 - Drone language Plugin</u>

As a Drone Tech, I want to deploy and configure a plugin to be used by the system to analyse/validate a drone program. There must be a plugin for each different drone language.

US346 - Validation of a drone program

As a Drone Tech, I want to validate the syntax of the code for a specific drone in a given show/figure, so that I can later test the figure/show.

<u>US347 - Proposal generation</u>

As CRM Manager, I want the system to generate and to validate the proposal template and to generate the proposal document for the show proposal.

US348 - Show generation

As a Drone Tech, I want the system to generate the show high-level description from its set of figures, so that I can later generate the actual code for each drone.

O que fizemos?

Para este sprint final, procedemos à divisão das tarefas com base na organização definida pela unidade curricular de EAPLI. A distribuição inicial das user stories foi a seguinte:

- US340, foi atribuída à Maria Helena
- US341, foi atribuída à Maria Francisca
- US344, foi atribuída ao Afonso
- US345, foi atribuída inicialmente ao Rodrigo; no entanto, por este não estar inscrito na unidade curricular, a tarefa foi atribuída à Maria Francisca
- US346, foi atribuída ao Ricardo

As últimas duas user stories permaneceram por distribuir nessa fase inicial.

Já durante o sprint, fomos informados de que a **US344** não deveria ser desenvolvida. Assim, as user stories restantes foram distribuídas da seguinte forma:

- US347, foi atribuída ao Davide; e com participação e auxílio do Afonso
- US348, foi atribuída ao Davide; e com participação e auxílio do Afonso

De forma resumida, a **US345 e US346** foi implementada da seguinte maneira:

1) Classe Drone

O método *droneOnePlugin* recebe como argumento uma string *path*, que indica o caminho para o ficheiro que contém o código da linguagem específica associada ao drone.

A primeira tarefa do método é realizar a validação sintática do ficheiro, utilizando o método *validate(path)* da classe **DroneSyntaxValidator**.

- Caso a validação seja bem-sucedida, o método procede ao parsing do ficheiro, invocando lexerAndParser(path) e retorna true.
- Caso a validação falhe, é exibida uma mensagem de erro e o método retorna false.

```
public static boolean droneOnePlugin(String path) {
    System.out.println("Drone One:");
    if (drones.validations.DroneSyntaxValidator.validate(path)) {
        lexerAndParser(path);
        return true;
    } else {
        System.out.println("Validation failed. Not parsing.");
        return false;
    }
}
```

Da mesma forma, existe um método muito idêntico, só que é invocado para a linguagem de drone Two.

```
public static boolean droneTwoPlugin (String path) {
    System.out.println("Drone Two: ");
    if (drones.validations.DroneSyntaxValidator.validate(path)) {
        lexerAndParser(path);
        return true;
    } else {
        System.out.println("Validation failed. Not parsing.");
        return false;
    }
}
```

- Método lexerAndParser

Este método recebe o caminho do ficheiro e é responsável pela leitura do conteúdo, construção do lexer, do parser e da árvore sintática.

Após a criação da árvore, o método invoca o visitante (*parseWithVisitor*) para visitar e interpretar a árvore.

```
public static void lexerAndParser(String path){
    try {
        String content = new String(Files.readAllBytes(Paths.get(path)));
        DronesLexer lexer = new DronesLexer(CharStreams.fromString(content));
        CommonTokenStream tokens = new CommonTokenStream(lexer);
        DronesParser parser = new DronesParser(tokens);
        ParseTree tree = parser.program();
        parseWithVisitor(tree);
    } catch (IOException e) {
        System.err.println("Error reading file: " + e.getMessage());
    }
}
```

- Método parseWithVisitor

Este método recebe a árvore sintática gerada e cria um visitor. Invoca a classe **DroneInterpreterVisitor**, que vai percorrer a árvore e executar as ações necessárias para interpretar o código.

```
public static void parseWithVisitor(ParseTree tree) {
    DroneInterpreterVisitor visitor = new DroneInterpreterVisitor();
    visitor.visit(tree);
    System.out.println("Visit ended (visitor)");
}
```

2) Classe **DroneInterpreterVisitor**

Nesta classe é implementada a lógica para interpretar cada parte da árvore sintática.

- Com o método visitProgram: visita o nó program
 - Imprime uma mensagem de início e prossegue a visitar aos nós filhos
- Com o método visitInfoInstDroneOne ou visitInfoInstDroneTwo:
 - Extrai informações e imprime-as (a instrução seguida dos seus respetivos argumentos)
- Com o método visitInfoVarDroneOne:
 - Extrai informações e imprime a variável declarada

```
public Void visitProgram(DronesParser.ProgramContext ctx) {
  System.out.println("Start of the program (visitor)...");
  return visitChildren(ctx);
}
public Void visitInfoInstDroneOne(DronesParser.InfoInstDroneOneContext ctx) {
  String instrucao = ctx.instructionDroneOne().getText();
  System.out.print("Instruction: " + instrucao + " with arguments: ");
  if (!ctx.info().isEmpty()) {
    for (DronesParser.InfoContext infoCtx : ctx.info()) {
       System.out.print(infoCtx.getText() + " ");
    }
  }
  System.out.println();
  return super.visitChildren(ctx);
}
public Void visitInfoVarDroneOne(DronesParser.InfoVarDroneOneContext ctx) {
  System.out.println("Variable: " + ctx.getText());
  return visitChildren(ctx);
}
```

Para esta user story, usamos visitors; pois assim, cada método trata um tipo específico de nó da árvore, facilitando a sua leitura.

3) Classe DroneSyntaxValidator

Esta classe é responsável por validar a sintaxe dos ficheiros que contêm código das linguagens específicas dos drones, garantindo que o código está conforme a gramática definida antes de avançar para o parsing e interpretação.

Para a validação, usamos listeners com o objetivo de captar facilmente erros durante a análise da árvore.

- Método validate

O foco deste método e na verificação de erros e tratamento de exceções:

- Verifica se o listener registou algum erro.

Se houver erros, imprime uma lista detalhada e retorna false, de forma a indicar que a validação falhou.

Se não houver erros, imprime uma mensagem de sucesso e retorna true.

- Caso ocorra alguma exceção durante a leitura do ficheiro ou análise, a exceção é capturada. É impressa uma mensagem de erro e o método retorna false.

```
public static boolean validate(String filePath) {
  try {
    String content = Files.readString(Path.of(filePath));
    DronesLexer lexer = new DronesLexer(CharStreams.fromString(content));
    CommonTokenStream tokens = new CommonTokenStream(lexer);
    DronesParser parser = new DronesParser(tokens);
    SyntaxValidatorErrorListener errorListener = new SyntaxValidatorErrorListener();
    parser.removeErrorListeners(); // disable default error printing
    parser.addErrorListener(errorListener);
    parser.program(); // entry point in your grammar
    if (errorListener.hasErrors()) {
      System.out.println("SYNTAX ERRORS in file: " + filePath);
      errorListener.getErrors().forEach(e -> System.out.println(" - " + e));
      return false;
    }
    System.out.println("SYNTAX OK in file: " + filePath);
    return true;
  } catch (Exception e) {
    System.err.println("Failed to validate file: " + e.getMessage());
    return false;
  }
}
```

Usamos o mesmo raciocínio de resolução nas restantes user stories, ficando por resolver a **US348 - Show generation**.