folgende Begriffe sollen definiert werden: Visual Programming Language Grammatik Domain Specific Language Schleifen Flowchart (Fixpunktberechnung)

# Contents

1	Einleitung	3
2	Grammatikanalyse	4
	2.1 Prüfungslogik	4
	2.2 Datenverarbeitungs	6
	2.3 Typsystem	
3	Implementierung	8
	3.1 1. Lösungsansatz	8
	3.2 2. Lösungsansatz	
4	Evaluation	10
	4.1	10
	4.1.1 1. Lösungsansatz	10

# 1 Einleitung

test

# 2 Grammatikanalyse

#### 2.1 Prüfungslogik

```
\langle ActivityModel \rangle ::= \langle Activity \rangle^* \langle ActivityConnection \rangle
\langle Activity \rangle ::= \langle ActivityStart \rangle | \langle ActivityAction \rangle | \langle ActivityCondition \rangle | \langle ActivityDisplay \rangle
\langle ActivityStart \rangle ::= \epsilon
\langle ActivityAction \rangle ::= \langle ActivityFlowCall \rangle \mid \langle ActivityPitaBuildInforRequest \rangle \mid \langle ActivityLoadExternalData \rangle
\langle ActivityFlowCall \rangle ::= ref(FlowTemplate) \langle ActivityPortValue \rangle^* \langle TemplateParameterValue \rangle^*
       \langle ValueTransformation \rangle^*
\langle ActivityPitaBuildInforRequest \rangle ::= \langle string\ abdFilename \rangle\ \langle string\ requestAlias \rangle
       \langle string\ expectedSystems \rangle^* \langle number\ timeout \rangle
\langle ActivityLoadExternalData \rangle ::= \langle Type \ dataType \rangle \ \langle string \ dataSource \rangle
\langle ActivityPortValue \rangle ::= \langle FlowPortValue \rangle \mid \langle ActivityPortReference \rangle
\langle FlowPortValue \rangle ::= \langle string \rangle \mid \langle number \rangle \mid \langle bool \rangle \mid \langle date \rangle \mid \langle FlowPortValue \rangle^*
\langle ActivityPortRefernce \rangle ::= ref(ActivityAction) (ValueTransformation)^*
\langle ValueTransformation \rangle ::= \langle string\ objectReference \rangle \mid \langle number\ listIndex \rangle
\langle ActivityCondition \rangle ::= \langle ActivityBinaryCondition \rangle | \langle ActivityValidityCondition \rangle
\langle ActivityBinaryCondition \rangle ::= ref(FlowTemplate) \langle ActivityBinaryConditionOperator \rangle
       \langle ActivityPortValue\ left \rangle\ \langle ActivityPortValue\ right \rangle
\langle Activity Validity Condition \rangle ::= \langle Activity Port Value \rangle^*
\langle ActivityBinaryCondition \rangle ::= '=' | '\neq' | '<' | '\leq' | '>' | '\geq'
\langle ActivityDisplay \rangle ::= \langle ActivityDisplayField \rangle^*
\langle ActivityDisplayField \rangle ::= \langle string\ label \rangle \langle string\ color \rangle \operatorname{ref}(ActivityAction)
```

#### Grammatik TODO Aktivitätsmodell

Das Aktivitätsmodell ¡ActivityModel¿ besteht aus einer Reihe von Aktivitäten ¡Activity¿. Aktivitäten können dabei entweder eine Startmarkierung, eine Aktivitätsaktion, einem Vergleich oder visualles Label sein. Die Startmarkierung muss pro Prüfungslogik genau einmal vorkommen. Ein vergleich kann dabei entweder eine Binärentscheidung oder eine Validierungsentscheidung sein. Die Validierungsentscheidung nimmt als Eingabe einen Wert und überprüft ob diese

Werte vorhanden sind. Die Binärentscheidung nimmt als Parameter zweite Werte, einen Vergleichoperatur und eine referenz zu einer Funtkion. Dabei werden beide Werte als Eingabe für die referenzierte Funktion verwendet. Als Vergleichoperatoren stehen = und  $\neq$  sowie Relationale Operatoren zur verfügung. Eine Aktivitätaktion ¡ActivityAction; kann dabei einer der folgenden Aktionen ausführen: Bevor das Ergbeniss aus der vorherigen Aktionsaktivität verwendet wird, kann eine Transformation auf dieses Ergebniss angewendet werden.

- Senden von Hauptuntersuchungs-Adatper-Anfragen (A1)
- Lesen einer JSON Datei (A2)
- Ausführung einer Datenverarbeitung (A3)

A1 nimmt als Parameter den Namen der auszuführenden Anfrage, eine Beschreibung für den debugger, eine Liste von anzusprechnenden System im Fahrzeig und die maximale Zeitdrauer einer Anfrage. A2 nimmt als Eingabe den Typ der zu ladenenden Datei und die dazugehörige URI. A3

### 2.2 Datenverarbeitungs

Grammatik TODO Flow-Modell

```
\langle FlowInstance \rangle ::= \langle FlowOutputPort\ lambdaArguments \rangle^* \langle FlowInputPort\ lambdaArguments \rangle^*
\langle FlowLambda \rangle ::= \langle FlowOutputPort\ lambdaArguments \rangle^* \langle FlowInputPort\ lambdaArguments \rangle^*
\langle FlowInputPort \rangle ::= \langle string \ name \rangle \ \langle Type \rangle \ \langle bool \ acceptsError \rangle
\langle FlowOutputPort \rangle ::= \langle string\ name \rangle \langle Type \rangle \langle bool\ producesError \rangle
Grammatik TODO Flow-Instanz
\langle FlowTemplate \rangle ::= \langle Flow \rangle \langle TemplateParameter \rangle^*
\langle Flow \rangle ::= \langle LibraryFlow \rangle \mid \langle FlowModel \rangle
\langle LibraryFlow \rangle ::= \epsilon
⟨TemplateParameter⟩ ::= 'String' | 'Number' | 'Bool' | ⟨TemplateParameterList⟩
\langle TemplateParameterList \rangle ::= \langle TemplateParameter \rangle
Grammatik TODO Flow-Template
\langle FlowModel \rangle ::= \langle FlowInstance \rangle \langle FlowNode \rangle^* \langle FlowConnection \rangle^*
\langle FlowNode \rangle ::= \langle FlowNodeOutput \rangle \mid \langle FlowNodeInput \rangle \mid \langle FlowNodeLambda \rangle \mid
      \langle FlowNodeFlowCall \rangle
\langle FlowNodeOutput \rangle ::= ref(FlowOutputPort) \langle FlowPortValue \rangle
\langle FlowNodeLambda \rangle ::= ref(FlowLambda) \langle FlowPortValue \rangle^*
\langle FlowNodeFlowCall \rangle ::= ref(FlowTemplate) \langle FlowPortValue \rangle^* \langle TemplateParameterValue \rangle^*
\langle FlowConnection \rangle ::= ref(FlowOutputPort source) ref (FlowOutputPort tar-
\langle FlowConnection \rangle ::= ref(FlowOutputPort source) ref (FlowOutputPort tar-
      get)
\langle TemplateParameterValue \rangle ::= \langle string \rangle | \langle number \rangle | \langle bool \rangle | \langle TemplateParameterValueList \rangle
\langle TemplateParameterValueList \rangle ::= \langle TemplateParameterValue \rangle^*
```

# 2.3 Typsystem

```
 \langle \mathit{Type} \rangle ::= \langle \mathit{TypePrimtive} \rangle \mid \langle \mathit{TypeOptional} \rangle \mid \langle \mathit{TypeList} \rangle \mid \langle \mathit{TypeObject} \rangle 
 \langle \mathit{TypePrimtive} \rangle ::= '\mathit{String'} \mid '\mathit{Number'} \mid '\mathit{Bool'} \mid '\mathit{Data'} \mid '\mathit{PtiaResponse'} \rangle 
 \langle \mathit{TypeOptional} \rangle ::= \langle \mathit{Type} \rangle ' ? ' ' 
 \langle \mathit{TypeList} \rangle ::= \langle \mathit{Type} \rangle ' [] ' 
 \langle \mathit{TypeObject} \rangle ::= ' \{ ' (\langle \mathit{string key} \rangle ' ::' \langle \mathit{Type} \rangle) * ' \} ' 
 \langle \mathit{TypeGeneric} \rangle ::= '\$' \langle \mathit{string genericName} \rangle 
 \langle \mathit{TypeReference} \rangle ::= \mathit{ref}(\mathit{Type})
```

 ${\bf Grammatik~TODO}$  Typ-Defintion mit generischen und Referenz-Typen

## 3 Implementierung

Bei der Implementierung muss nicht nur auf des Design des Schleifenkonstrukt geachtet werden, sondern auch auf neue Sachen, welche durch die Implementierung entstanden sind. Bei den Schleifendurchläufen wird nicht auf die Ergebnisse des letzten Durchlaufs zugegriffen werden, sondern der Schleifenkörper soll die Entscheidungen auf Grundlage des aktuellen Sensorwertes treffen. Das auslesen des aktuellen Sensorwerts ist bereits möglich. Aktuell unterstützt die zugrundeliegenede Implementierung noch keine Variablen. Um das zu ändern muss die Grammatik bearbeitet werden-

## 3.1 1. Lösungsansatz

Der Benutzer gibt von vorneherein eine Zahl a an, welche die maximale Anzahl von Schleifendurchläufe beschränkt. Für die Zahl muss dafür folgendes gelten TODO. Die Idee des Ansatzes ist es, den Schleifenköper nicht Iterativ oder Rekursiv ausführen, sondern a-mal auszurollen. Dafür wird der Schleifenköper und die nachfolgenden Anweisungen a-mal kopiert. Die Schleife wird dadurch nicht dynmasisch ausgeführt, sondern statisch in den Code implementiert. Dadurch entstehen a+1 Graphen. Jeder dieser Graphen repräsentiert einen ursprüngliche Iteration. Dabei werden die einzelnen Graphen mit ihren direkten Nachbaran verbunden. Da die aktuell zugrunde liegende Implementierung determenistisch ist und aktuell nur auf die gleiche Eingabe zugegriffen werden kann, muss ein Mechanismus implementiert werden, welcher den aktuellen Sensorwert ausliest und diesen an die nachfolgenden Anweisungen weitergibt. Dieser Vorgang muss für jede neu eingefügte Verbindung wiederolt werden. Dieser Ansatz wird auch von Ye et al. im Konferenz-Paper "Loop Unrolling Based on SLP and Register Pressure Awareness" beschrieben.

Auf die Vor- und Nachteile der Implementierung wird im Kapitel4eingegangen.

## 3.2 2. Lösungsansatz

Wie auch schon beim 1. Lösungsansatz gibt der Benutzer von vorneherein eine Zahl a an, welche die Anzahl an Schleifendurchläufen beschrnänkt. Für die Zahl a gelten die gleichen Bedingungen wie im 1. Lösungsansatz beschrieben. Zusätzlich wird noch eine Zahl TODO benötigt, welche auch der Benutzer angeben muss. TODO soll dabei die Funktionen eines Grenzwertes übernehmen. Bei diesem Ansatz werden mehrere Mittelwerte gebildet und geschaut, wie sich der neu ausgelesene Sensorwert sich im Verhältnis zu den Mittelwerten verhält. Es wird die Differenz zwischen Mittelwert und aktuellen Sensorwert gebildert. Anschließend wird geschaut auf die Differenz größer als TODO ist. Die Mittelwerte bilden wir einmal über alle bisherigen Sensorwerte und einmal über die letzten b Sensorwerte. Dadurch haben wir die Mittelwerte für einen kurzen und längeren zeitraum. Sollte das der Fall sein, wissen wir das die Sensorwerte sich noch nicht stabilisiert haben und wir können den Vorgang wiederholen. Da wir

nicht bereits nachdem ersten stabilisierten Wert aufhören wollen, sondern erst wenn der Wert über einen längeren Zeitraum stabil ist, führen wir folgenden n-Chance-Mechanismus ein:

- $\bullet\,$  Sollte der Grenzwert unterschritten werden, wird der Counter um 1 erhöht.
- $\bullet$  Sollte der Grenzwert überschritten werden, wird der Counter wieder auf 0 gesetzt.
- Sollte der Counter irgendwann n erreichen, wissen wir das sich die Werte stabilisiert haben und wir davon ausgehen können dass das zu erwartende Ergebniss nicht mehr rauskommt.

## 4 Evaluation

#### 4.1

#### 4.1.1 1. Lösungsansatz

+einfach zu implementieren, da wir kein schleifenkonstrukt mehr benötigen. +keine Endlosschleife, weil es keine Schleifen gibt +keine Zyklen, weil der Ablauf linear ist +weniger Sprünge, weil keine for oder while Bedingungen vorhanden sind +möglicher Performance gewinn, weil Schleifen-Overhead entfällt -größerer Codeumfang, da der eigentliche schleifenkörper a-mal im code implemtniert werden muss -höherer verbraucht an ressourcen zB Speicher mehr code = mehr speicher -möglicherweise ineffizient, wenn der faktor zu groß gewählt wird -schlechtere Lesbarkeit -wenn bereits nach 3 durchlaufen feststeht, dass das gewünschte ergbeniss nicht mehr erreicht werden kann werden trotzdem die restlichen schritte ausgeführt