ΗΥ352 : ΤΕΧΝΟΛΟΓΙΑ ΛΟΓΙΣΜΙΚΟΥ

ΠΑΝΕΠΙΣΤΗΜΙΟ ΚΡΗΤΗΣ, ΣΧΟΛΗ ΘΕΤΙΚΩΝ ΕΠΙΣΤΗΜΩΝ, ΤΜΗΜΑ ΕΠΙΣΤΗΜΗΣ ΥΠΟΛΟΓΙΣΤΩΝ



ΔΙΔΑΣΚΩΝ Αντώνιος Σαββίδης



CSD

Ορισμός (1/5)

- Μία αρχιτεκτονική παρέχει:
 - 1. σύμπλεγμα αλληλεπιδρώντων τμημάτων με θεμελιώδη ρόλο στη λειτουργία του συστήματος
 - component structure
 - 2. περιγραφή του λειτουργικού ρόλου κάθε τμήματος
 - functional role description
 - 3. χαρακτηριστικά αλληλεπίδρασης μεταξύ των τμημάτων
 - inter-component interaction
 - 4. περιγραφή βασικών κύκλων λειτουργίας και ροής ελέγχου μεταξύ των τμημάτων
 - functional cycles and control flow
 - 5. σενάρια λειτουργίας που σχετίζονται άμεσα με το τι εξυπηρετεί το σύστημα
 - functional scenarios

Oρισμός (2/5)

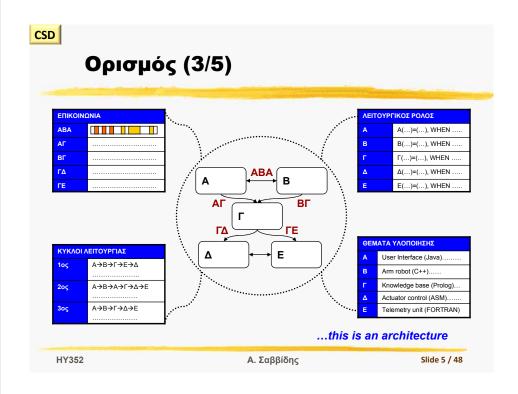
this is not an architecture...

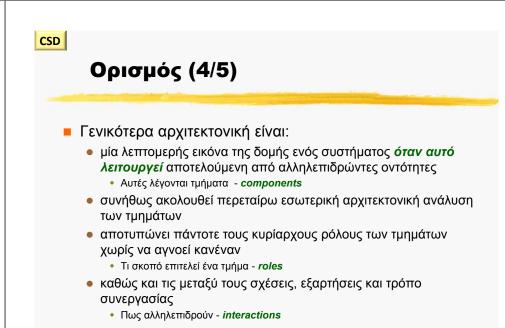
HY352

A. Σαββίδης

Slide 4 / 48

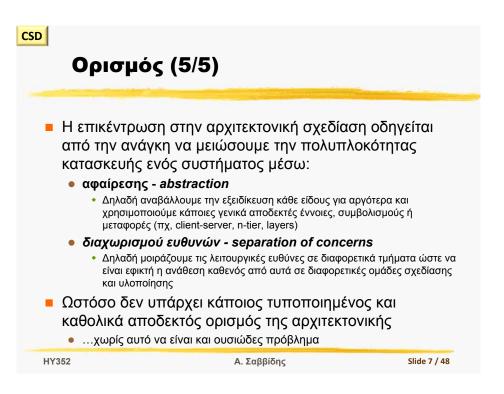
HY352 Α. Σαββίδης Slide 3 / 48





HY352

HY352



Περιεχόμενα

Ορισμός

Ρόλος στην σχεδίαση

Γρήγορος προσδιορισμός

Επίπεδα αρχιτεκτονικής

Βασικά αρχιτεκτονικά μοντέλα

Στοιχεία αρχιτεκτονικής σχεδίασης

Α. Σαββίδης

Α. Σαββίδης

Slide 6 / 48

Slide 8 / 48

Ρόλος στην σχεδίαση (1/6)

CSD

HY352

- Ο όγκος των συστημάτων και κατά συνέπεια η πολυπλοκότητα τους αυξάνεται συνεχώς
- Η πρόκληση έχει μετατεθεί από το παραδοσιακό πεδίο των αλγορίθμων και των δομών δεδομένου
- Το νέο απαιτητικό πρόβλημα είναι η βέλτιστη *σχεδίαση* και οργάνωση της κατασκευής ενός συστήματος

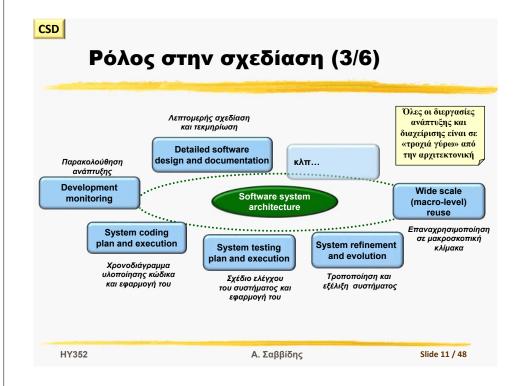
Α. Σαββίδης

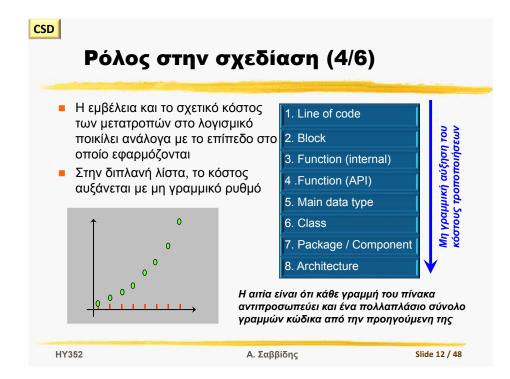
Slide 9 / 48

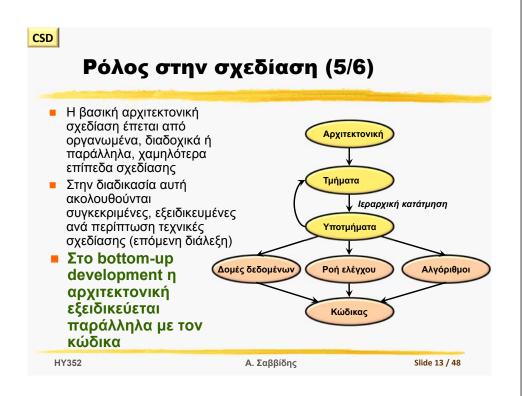
Ρόλος στην σχεδίαση (2/6)

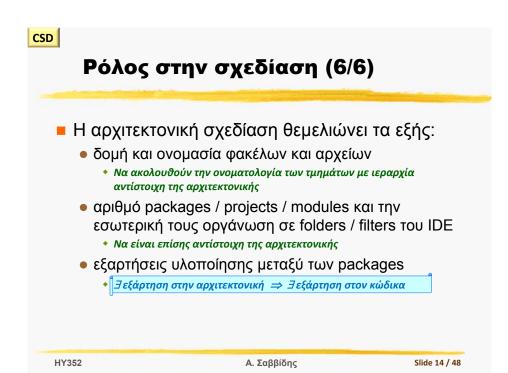
- Η αρχιτεκτονική αποτελεί το σχεδιαστικό χάρτη και επηρεάζει όλες τις ενέργειες ανάπτυξης που πρόκειται να ακολουθήσουν
- Μόλις γεννηθεί, αποτελεί το αρχικό κοινό όραμα μεταξύ των διαφόρων παράλληλων φάσεων, πάνω στο οποίο οργανώνονται οι επιμέρους στρατηγικές
- Ο τρόπος με τον οποίο γεννιέται βέλτιστα δεν είναι τεκμηριωμένος η οροθετημένος
- Υπάρχουν όμως τεχνικές για γρήγορη μελέτη και προσδιορισμό που είναι καλύτερα να ακολουθεί κάποιος

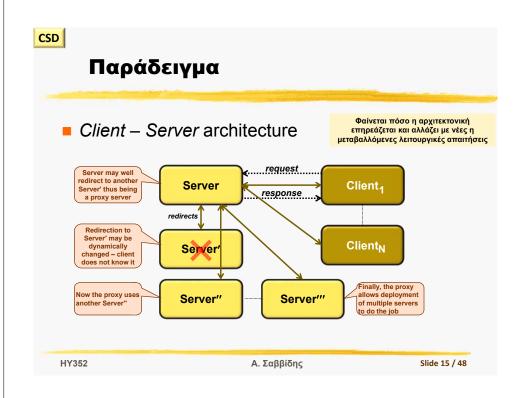
HY352 A. Σαββίδης Slide 10 / 48

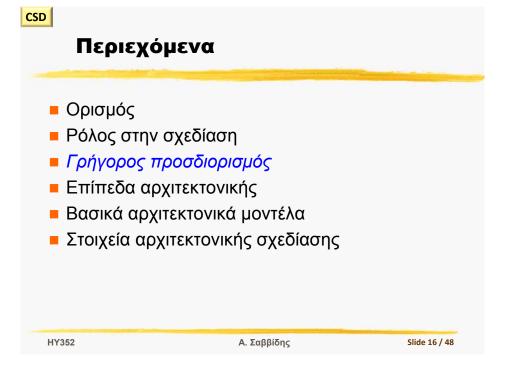












Γρήγορος προσδιορισμός (1/5)

- Το ποιο κοινό ερώτημα είναι: «πως αρχίζουμε να μελετάμε και να προσδιορίζουμε την αρχιτεκτονική»
- Συνήθως ο τρόπος χειρισμού είναι οπτικός με πρώτη έμφαση στη συνδεσμολογία ως τρόπο αναπαράστασης
- Η συνδεσμολογία αυτή προσφέρει εποπτικό έλεγχο των τμημάτων ενώ αποτυπώνει εύκολα τα δύο θεμελιώδη χαρακτηριστικά:
 - ιεραρχική κατάτμηση hierarchical decomposition
 - λειτουργική συνέργια operational synergy

HY352

Α. Σαββίδης

Slide 17 / 48

Γρήγορος προσδιορισμός (2/5)
Στα ποώτα στάδια η αρχιτεκτονική αποτελεί

 Στα πρώτα στάδια η αρχιτεκτονική αποτελείται από βασικά τμήματα σε μακροσκοπική αποτύπωση και είναι αρκετά ρευστή

 Η σχεδίαση βασίζεται πάντα στην ανάλυση γενικών λειτουργικών ρόλων και όχι σε κλάσεις ή συναρτήσεις ή οτιδήποτε σχετικό με γλώσσα

δε σκεφτόμαστε βάση κάποιας γλώσσας και δε σχεδιάζουμε την υλοποίηση του κώδικα

☑ αλλά αποτυπώνουμε τη δομή ενός συστήματος σε λειτουργία ως συνεργαζόμενα αντικείμενα

HY352 A. Σαββίδης Slide 18 / 48

CSD

Γρήγορος προσδιορισμός (3/5)

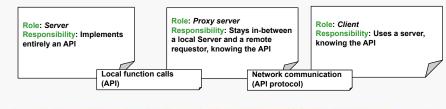
- Ως σχεδιαστικό στοιχείο θα υποστεί σημαντικές αλλαγές και βελτιώσεις μέχρι να παγιωθεί, ενώ θα πρέπει πάντοτε να εξασφαλίζεται:
 - Η ύπαρξη τεκμηριωμένης λογικής των μετατροπών όχι απλώς αλλαγές επειδή δεν μας ικανοποιεί «οπτικά» το αποτέλεσμα
 - Η χρήση κάποιας μεθόδου που επιτρέπει γρήγορες και εύκολες μετατροπές
- Μία τεχνική που μπορείτε να χρησιμοποιήσετε είναι μία τροποποίησης της τεχνικής CRC cards (extreme programming) για αρχιτεκτονική σχεδίαση
 - Classes Responsibilities Collaborators CRC cards
 - Roles Responsibilities Collaborators
 - Διαβάστε το http://c2.com/doc/oopsla89/paper.html

CSD

HY352

Γρήγορος προσδιορισμός (4/5)

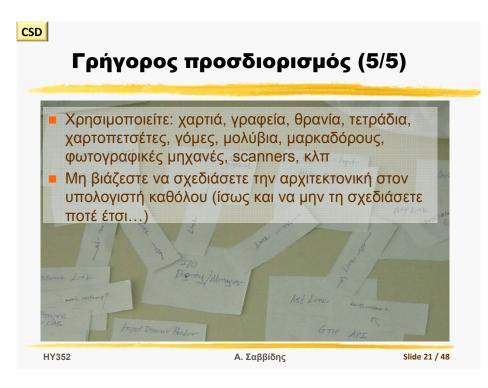
- η τεχνική αυτή δεν είναι αυστηρή και τυποποιημένη
- η μεγάλη αξία της είναι η ευελιξία της και η ταχύτητα σχεδίασης
- βασίζεται σε σχεδίαση με κάρτες που «συνδέονται» μεταξύ τους βάσεις αρχιτεκτονικών κανόνων
- δε χρειάζεται όλες οι κάρτες να είναι αυστηρά CRC style

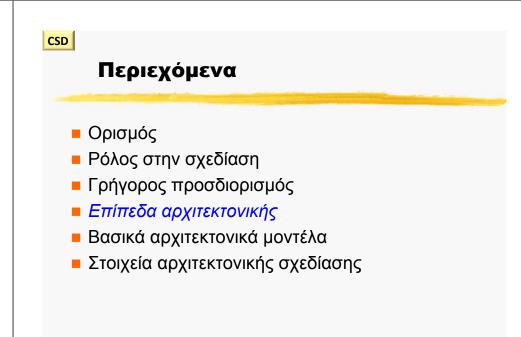


Α. Σαββίδης

HY352 A. Σαββίδης Slide 19 / 48

Slide 20 / 48





Επίπεδα αρχιτεκτονικής (1/3)
Μαcro-architecture
Αποτελεί την συνολική / ευρύτερη αρχιτεκτονική του συστήματος και χαρακτηρίζει δομικά το σύστημα
Η εμβέλειά τους περιορίζεται κυρίως σε συγκεκριμένες κάθε φορά κατηγορίες συστημάτων
Δεν υπάρχει κριτήριο ως προς το μέγεθος των συστημάτων που αντιπροσωπεύει μία αρχιτεκτονική
Κάθε αρχιτέκτονας του λογισμικού πρέπει να γνωρίζει όλες τις σχετικές macro-architectures
Μπορεί ωστόσο να εμφανιστεί στην ανάλυση ενός συγκεκριμένου τμήματος (δηλ. όχι σε macro επίπεδο)

CSD

CSD

HY352

Επίπεδα αρχιτεκτονικής (2/3)

Α. Σαββίδης

Slide 22 / 48

- Micro-architecture
 - Αποτελούν αρχιτεκτονικές λύσεις για κατηγορίες αρχιτεκτονικών τμημάτων
 - Συχνά πολλά στιγμιότυπα μίας micro-architecture εμφανίζονται και υλοποιούνται σε ένα σύστημα
 - Κάθε αρχιτέκτονας και σχεδιαστής πρέπει να γνωρίζει όλες τις σχετικές micro-architectures

HY352 Α. Σαββίδης Slide 24 / 48

Επίπεδα αρχιτεκτονικής (3/3)

 Παραδείγματα όπου η macro-architecture εσωτερικά εμπλέκει πολλές micro-architectures – για κάθε ένα από τα τμήματα στην δεξιά στήλη υπάρχει εξειδικευμένη αρχιτεκτονική.

Σύστημα με γνωστή μακρό-αρχιτεκτονική	Τμήματα με τις δικές τους ειδικές μικρό- αρχιτεκτονικές	
Operating system	■Process management	
	■Memory management	
	Device driver management	
Compiler	Lexical analyzer	
	Intermediate code generator	
	Symbol table	
Windowing system	Input control	
	Display composition	
	■Event dispatcher	

HY352 A. Σαββίδης Slide 25 / 48



Περιεχόμενα

- Ορισμός
- Ρόλος στην σχεδίαση
- Γρήγορος προσδιορισμός
- Επίπεδα αρχιτεκτονικής
- Βασικά αρχιτεκτονικά μοντέλα
- Στοιχεία αρχιτεκτονικής σχεδίασης

HY352 Α. Σαββίδης Slide 26 / 48

CSD

Βασικά αρχιτεκτονικά μοντέλα (1/2)

- Layered architectures
 - Επιπέδων / στρωμάτων
- Sequential architectures
 - Ακολουθιακής επεξεργασίας
- Event-based architectures
 - Βασισμένων σε γεγονότα
- Agent-based architectures
 - Βασισμένων σε λογισμικούς πράκτορες
- Component-based architectures
 - Βασισμένων σε ανεξάρτητα λογισμικά τεμάχια
- Plug-in architectures
 - Βασισμένων σε δυναμικά τεμάχια

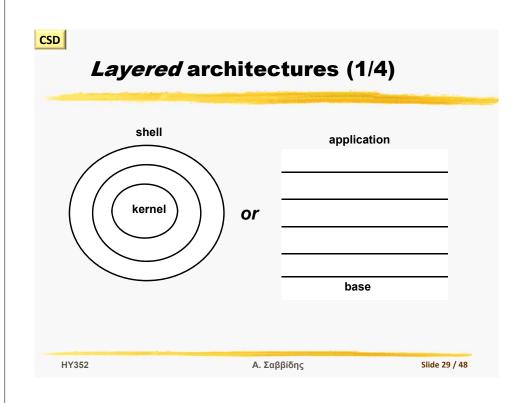
CSD

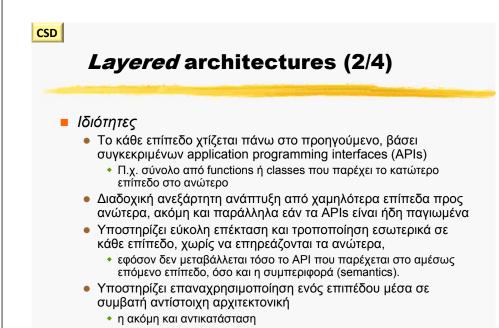
Βασικά αρχιτεκτονικά μοντέλα (2/2)

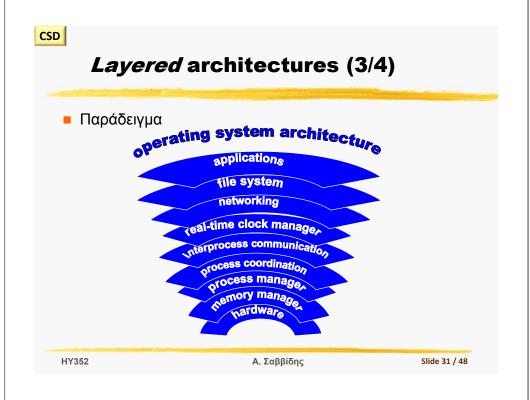
- Δεν περιορίζονται σε συγκεκριμένα λογισμικά συστήματα, αλλά αντικατοπτρίζουν κάποιες θεμελιώδεις δομές οργάνωσης και ροής ελέγχου.
- Ουσιαστικά πρόκειται για μετά-αρχιτεκτονικές, ή αλλιώς οικογένειες αρχιτεκτονικών
 - meta architectures, architecture families
- Σήμερα χρησιμοποιείται και ο όρος αρχιτεκτονικά πρότυπα (architectural patterns) για αρχιτεκτονικές λύσεις που μπορούν να χρησιμοποιηθούν στην κατασκευή ενός συστήματος

HY352 A. Σαββίδης Slide 27 / 48 HY352

A. Σαββίδης Slide 28 / 48







HY352

CSD

Layered architectures (4/4)

Α. Σαββίδης

Slide 30 / 48

Δομή κώδικα – exported APIs

Layer k, top layer. Πιο πρόσφορο για τροποποιήσεις.

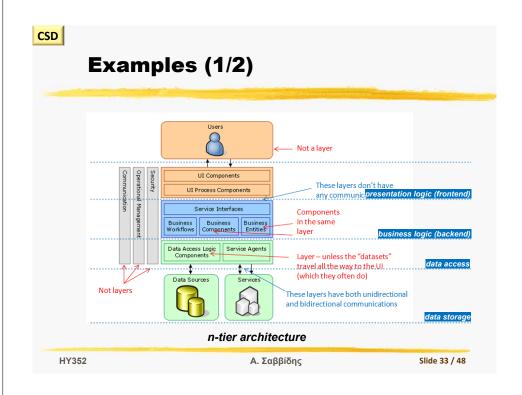
Functions $F_k 1,, F_k n_k$	and data types	$T_k 1,, T_k m_k$	ĸ
Functions $F_{k-1}1,,F_{k-1}n_{k-1}$	and data types	$T_{k-1}1,,T_{k-1}m_{k-1}$	K-1
Functions F ₂ 1,,F ₂ n ₂	and data types	$T_21,,T_2m_2$	2
Functions $F_11,,F_1n_1$	and data types	T ₁ 1,,T ₁ m ₁	1

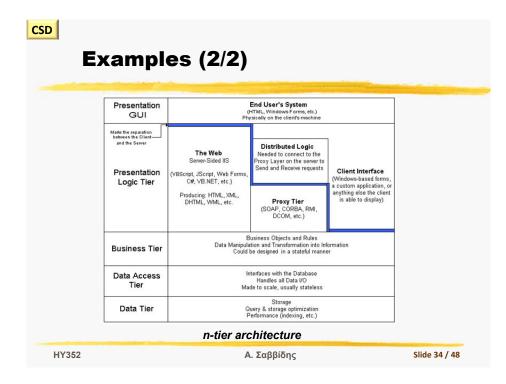
Layer 1, bottom layer. Συνήθως το πιο επισφαλές σε τροποποιήσεις (η αλλιώς «άβατο»)

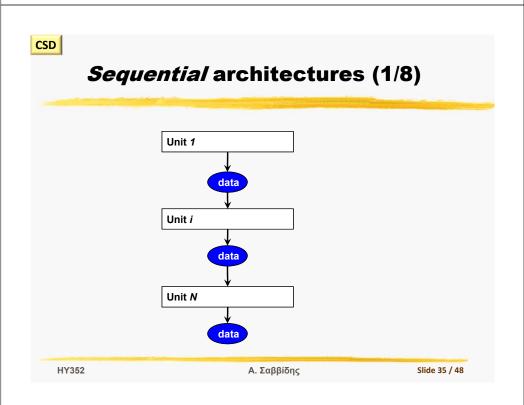
ΚΑΝΟΝΑΣ. Στην υλοποίηση κώδικα σε οποιοδήποτε layer j, επιτρέπεται να κληθεί μία συνάρτηση F εάν και μόνο εάν ισχύει:

$$F \in \{F_{i-1},...,F_{i-1}n_{i-1}\} \cup \{F_i,...,F_i,n_i\} \cup \{\text{inner functions of layer } j\}$$

HY352 A. Σαββίδης Slide 32 / 48







Sequential architectures (2/8)

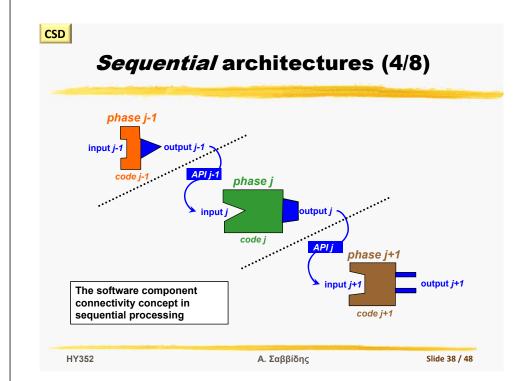
- Ιδιότητες (1/2)
 - Αυστηρά ορισμένη αλληλουχία φάσεων επεξεργασίας
 - Κάθε στάδιο επεξεργασίας γίνεται ανεξάρτητο από τα προηγούμενα
 - Συνήθως δεν υπάρχει επικοινωνία, παρά μόνο διάθεση δεδομένων (αποτελεσμάτων επεξεργασίας) από μία φάση προς την αμέσως επόμενη
 - Δυνατότητα επαναχρησιμοποίησης κώδικα και εφαρμογής τροποποιήσεων σε κάθε ξεχωριστή φάση,
 - εφόσον δεν επηρεάζεται η τυπολογία και σημασιολογία των δεδομένων εισόδου και εξόδου

HY352 Α. Σαββίδης Slide 36 / 48

Sequential architectures (3/8)

- Ιδιότητες (2/2)
 - Η εξάρτηση δύο συνεχόμενων φάσεων επεξεργασίας Α (προηγείται), και Β (έπεται) έγκειται :
 - στην παραγωγή δεδομένων από την A (producer) και στην χρησιμοποίηση αυτών από την B (consumer)
 - συνήθως στην παροχή ενός API από την Α για την πρόσβαση στα δεδομένα αυτά – accessor API, το οποίο και χρησιμοποιείται για την υλοποίηση της φάσης Β
 - Με καλή τυποποίηση των δεδομένων και των accessor APIs (όταν παρέχονται), οι δυνατότητες συνδεσμολογίας προσομοιάζουν αυτές των hardware components.
 - Παραλλαγές στην συνδεσμολογία είναι εφικτές και πολύ συνήθεις
 πέρα από την γραμμική σειριακή επεξεργασία

HY352 Α. Σαββίδης Slide 37 / 48

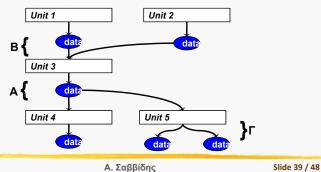


CSD

HY352

Sequential architectures (5/8)

- Συνήθεις οι παραλλαγές ανάλογα με τις ανάγκες επεξεργασίας
 - Τα δεδομένα μίας φάσης τροφοδοτούνται σε πολλές φάσεις (για άλλου είδους επεξεργασία) - A
 - Μία φάση δέχεται ως είσοδο δεδομένα από πολλές φάσεις- Β
 - Μία φάση παράγει πολλές κατηγορίες δεδομένων (λόγω πολλαπλών επεξεργασιών ή απλώς διαφορετικών προοπτικών των δεδομένων) - Γ



CSD

Sequential architectures (6/8)

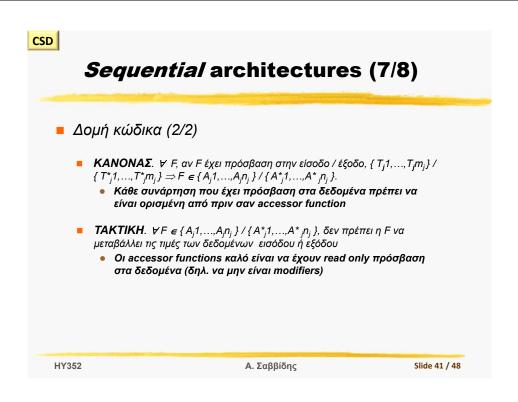
Δομή κώδικα (1/2)

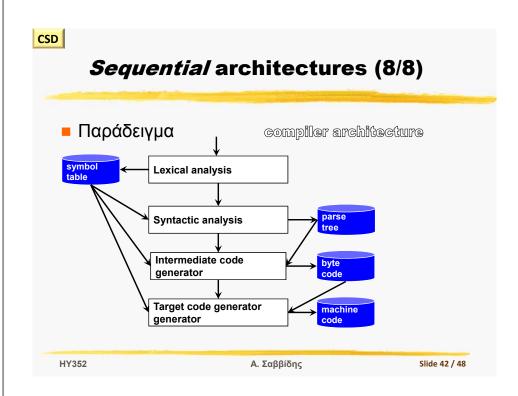
∀ φάση επεξεργασίας j

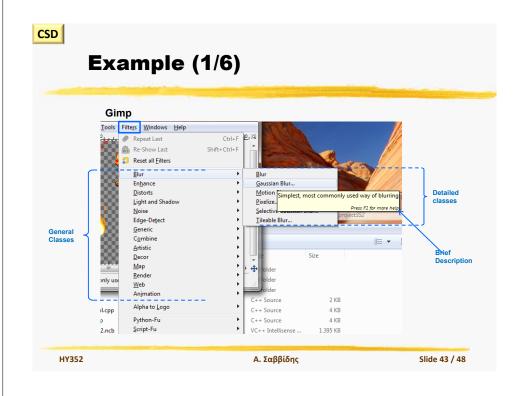
Εξωτερικές εξαρτήσεις	Τύποι δεδομένων εισόδου	<i>∀ είσ</i> οδο <i>j: Τ_j1,, Τ_jm_j</i>
	Input Accessor API	<i>∀ είσ</i> οδο <i>j</i> : A _j 1,,A _j n _j
Εσωτερική υλοποίηση	Εσωτερική υλοποίηση	$F_j1,,F_jk_j$
	Τύποι δεδομένων εξόδου	<i>∀ έξ</i> οδο <i>j: Τ*_j1,,Τ*_jm_j</i>
	Output Accessor API	∀ έξοδο j: A* _i 1,,A* _i n _i

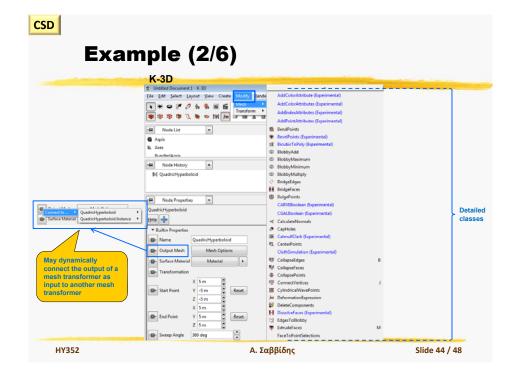
ΚΑΝΟΝΑΣ. Στην υλοποίηση κώδικα επιτρέπεται να κληθεί μία συνάρτηση F εάν και μόνο εάν ισχύει: $F \in \{A_j1,...,A_jn_j\} \cup \{F_j1,...,F_jk_j\} \cup \{A_j^*1,...,A_j^*n_j\}$ Δεν επιτρέπεται να υπάρχουν κλήσεις συναρτήσεων που ανήκουν σε άλλες φάσεις

HY352 A. Σαββίδης Slide 40 / 48











Example (3/6)

```
struct Image {};
class ImageProcessor {
protected:
    const Image*
    mutable Image* out;
  ıblic:
                                                                   Constructor
   typedef ImageProcessor* (*Factory)(void);
                                                                   function type
    virtual const string
                            GetClassId (void)
    virtual const string
                            GetDesc (void)
                                                 const = 0;
                                                                   Primary
                                                 const = 0;
   virtual Image*
                             Process (void)
                                                                   processing
                                                 const = 0;
    virtual ImageProcessor* Clone (void)
                                                                   method
    void
                             Set (Image* _in) {
                                 if (in != in) {
                                     in = \overline{in};
                                     out = (Image*) 0;
                                                                   Processing result
                                                                   is cached
                                 assert(in);
                                 if (!out)
                                     out = Process();
                                 return out;
    ImageProcessor (void) : in((Image*) 0), out ((Image*) 0) {}
    virtual ~ImageProcessor(){}
                             Α. Σαββίδης
                                                                     Slide 45 / 48
```

Example (4/6) Dynamic (runtime) Hash table of Dynamic (runtime) processor instantiationinstallation of an image constructor functions using its class id indexed by class id processor factory class ImageProcessorFactories { typedef ImageProcessor::Factory Factory; typedef map<string, Factory> Factories: static Factories factories; classId, const string& ImageProcessor::Factory f { factories[classId] = f; } static ImageProcessor* New (const string& classId) Factories::iterator i = factories.find(classId); return i != factories.end() ? (*i->second)() : (ImageProcessor*) 0;

{ return factories; }

Can get the hash table of

with respective class ids

processors to create a menu

Α. Σαββίδης

CSD

HY352

HY352

Example (5/6)

```
class ImageProcessingSequence {
                                                                          An image processing
orivate:
                                                                          sequence is an edited image
   Image*
                                                                          on which stacked
   list<ImageProcessor*> processors;
                                                                          transformations are applied
 ublic:
   Image*
                Get (void) const {
                     if (processors.empty())
                     else
                         return processors.back()->GetResult();
   void
                Push (const std::string& classId) {
                     processors.push back(
                         ImageProcessorFactories::New(classId)
                     );
                                                                           Dynamic insertion (push) and
                                                                            removal (pop) is allowed
   void
                 Pop (void) {
                                                                           during editing
                     assert(!processors.empty());
                     delete processors.back();
                     processors.pop_back();
   void
                                                                      More sophisticated editing is easily
                     while (!processors.empty())
                                                                      possible by extending the class:
                         Pop();
                                                                      repeating, inserting in-between, or
                                                                      removing all of a class, etc.
```

CSD

HY352

CSD

Example (6/6)

static const Factories& Get (void)

```
sample concrete image processor (subclass); all follow
  a similar pattern, while they are independent to each other
class ImageBlur : public ImageProcessor {
  public:
   static ImageProcessor* New (void)
                               { return new ImageBlur; }
  virtual const string
                          GetClassId (void)
                               const { return "blur"; }
   virtual const string
                          GetDesc (void) const
                               { return "Simplest, most commonly used way of blurring";
   virtual Image*
                           Process (void) const
                              { return (Image*) 0; }
   virtual ImageProcessor* Clone (void) const
                               { return new ImageBlur(*this); }
                           Install (void)
                              { ImageProcessorFactories::Install("blur", &New); }
   ImageBlur (void) {}
  ImageBlur (const ImageBlur& p) { /* copy ctor logic */}
   virtual ~ImageBlur(){}
```

HY352

Slide 47 / 48

Α. Σαββίδης

Slide 48 / 48

Slide 46 / 48