Оглавление

[Введение 4](#_Toc326093389)

[1 Прототипирование архитектуры ПО 5](#_Toc326093390)

[1.1 Прототипирование ПО 5](#_Toc326093391)

[1.2 Понятие прототипа архитектуры ПО 8](#_Toc326093392)

[1.3 Использование прототипов архитектуры ПО 9](#_Toc326093393)

[1.4 Требования к прототипам архитектуры ПО 14](#_Toc326093394)

[1.5 Инструменты прототипирования архитектуры ПО 15](#_Toc326093395)

[1.6 Проверка правильности прототипов 16](#_Toc326093396)

[1.7 Выводы 17](#_Toc326093397)

[2 Модель системы прототипирования 18](#_Toc326093398)

[2.1 Общие положения 18](#_Toc326093399)

[2.2 Прототип архитектуры 19](#_Toc326093400)

[2.3 Модель прототипа архитектуры 19](#_Toc326093401)

[2.4 Описание модели прототипа 20](#_Toc326093402)

[2.4.1 Обзор языков автоматного программирования 21](#_Toc326093403)

[2.4.1.1 AsmL 21](#_Toc326093404)

[2.4.1.2 FSMGenerator 21](#_Toc326093405)

[2.4.1.3 SMC (State Machine Compiler) 22](#_Toc326093406)

[2.4.1.4 State Machine 22](#_Toc326093407)

[2.4.1.5 ТАВР 22](#_Toc326093408)

[2.4.1.6 Ruby с использованием библиотеки STROBE 23](#_Toc326093409)

[2.4.1.7 JetBrains Meta Programming System (MPS) 23](#_Toc326093410)

[2.4.1.8 UniMod 24](#_Toc326093411)

[2.4.2 Требования к языку описания модели прототипа 24](#_Toc326093412)

[2.5 Верификация модели прототипа 24](#_Toc326093413)

[2.6 Model Checking 26](#_Toc326093414)

[2.7 Верификатор SPIN 27](#_Toc326093415)

[2.7.1 Язык Promela 28](#_Toc326093416)

[2.7.2 Модель Крипке 29](#_Toc326093417)

[2.7.3 Язык темпоральной логики LTL 31](#_Toc326093418)

[2.7.4 Автомат Бюхи 32](#_Toc326093419)

[2.8 Выводы 33](#_Toc326093420)

[3 Реализация системы 35](#_Toc326093421)

[3.1 Общее описание 35](#_Toc326093422)

[3.2 Подсистема лексического и синтаксического анализа 36](#_Toc326093423)

[3.2.1 Структура подсистемы лексического и синтаксического анализа 36](#_Toc326093424)

[3.2.2 Описание языка Proto 36](#_Toc326093425)

[3.2.2.1 Синтаксис языка 36](#_Toc326093426)

[3.2.2.2 Интеграция с объектно-ориентированным кодом 36](#_Toc326093427)

[3.2.2.3 Пример программы на языке proto 36](#_Toc326093428)

[3.2.3 Выбор средств реализации 37](#_Toc326093429)

[3.2.3.1 ANTLR 37](#_Toc326093430)

[3.2.3.2 Maven 37](#_Toc326093431)

[3.2.4 Расширенная форма Бэкуса-Наура 37](#_Toc326093432)

[3.2.5 Структура абстрактного синтаксического дерева 37](#_Toc326093433)

[3.3 Подсистема построения графа потока исполнения 37](#_Toc326093434)

[3.3.1 Общее описание 37](#_Toc326093435)

[3.3.2 Алгоритм построения графа потока исполнения по абстрактному синтаксическому дереву программы 37](#_Toc326093436)

[3.4 Подсистема кодогенерации 37](#_Toc326093437)

[3.4.1 Построение модели на языке Promela 38](#_Toc326093438)

[3.4.2 Преобразование LTL-формул 39](#_Toc326093439)

[3.4.3 Типовые требования к автоматным моделям 39](#_Toc326093440)

[3.5 Plug-in для Eclipse 40](#_Toc326093441)

[4 Организационно-экономический раздел 41](#_Toc326093442)

[5 Охрана труда и окружающей среды 42](#_Toc326093443)

[Заключение 43](#_Toc326093444)

[Список использованных источников 44](#_Toc326093445)

[Приложение А Задание на дипломное проектирование 46](#_Toc326093446)

[Приложение Б Руководство пользователя 48](#_Toc326093447)

[Приложение В Код программы 49](#_Toc326093448)

# Введение

Современные методы и практики быстрой разработки программного обеспечения нацелены на минимизацию рисков, путем сведения процесса к серии коротких циклов, каждый их которых пердставляет программный проект в миниатюре и включает все задачи, необходимые для выдачи минимального прироста по функциональности. При таком подходе особенно важно представлять всю систему целиком на ранних этапах разработки. Для решения подобных задач применяются прототипы программных систем, которые позволяют вести разработку проекта методом непрерывной интеграции.

Настоящая работа представляет собой исследование современных решений в области прототипирования программного обеспечения, оценку их эффективности и применимости согласно выдвинутой модели требований, а также выводы о необходимости появления нового класса инструментов прототипирования, в виду неготовности существующих решений удовлетворять ранее выдвинутым требованиям.

Кроме того, в работе детально представлена предлагаемая автором модель системы описания и тестирования прототипов архитектуры программного обеспечения и рассмотрена ее реализация с точки зрения современных технологий программирования. Основополагающая идея предлагаемого подхода заключается в использовании унифицированного языка в процессе описания прототипов, а также свойств конечных автоматов в процессе тестирования.

# 1 Прототипирование архитектуры ПО

## 1.1 Прототипирование ПО

Конструирование или проектирование программного обеспечения – это непростой процесс, требующий много усилий и внимания. Хорошо спроектированное приложение может в дальнейшем сэкономить много времени и сил его разработчикам. Проектирование является едва ли не самой крупной частью процесса разработки и в значительной степени влияет на успешность всего процесса разработки. Кроме того процесс проектирования является своего рода центральной частью разработки: до него происходит этап выработки требований к разрабатываемому программному обеспечению и начальной разработки его архитектуры, после него – тестирование и доработка приложения.

Результатом этапа конструирования является готовый исходный код программы. Спецификации требовании и проектная документация могут устареть, но исходный код актуален всегда, и именно поэтому он должен быть максимально качественным. Часто процесс конструирования также называют «кодированием» или «программированием». Конструирование — единственный процесс, который выполняется во всех случаях [1, 2].

Идеальный программный проект до начала конструирования проходит стадии тщательной выработки требований и проектирования архитектуры [3]. После конструирования в идеале должно быть выполнено исчерпывающее тестирование системы. Однако в реальных проектах разработчики часто пропускают этапы выработки требований и проектирования, начиная прямо с конструирования программы. Тестирование также часто выпадает из расписания из-за огромного числа ошибок и недостатка времени. Отсюда можно сделать вывод, что повышение эффективности конструирования программного обеспечения позволяет оптимизировать любой проект, каким бы несовершенным он ни был. Кроме того качество конструирования ПО - это один из основополагающих факторов оценки качества всего ПО в целом.

В процессе конструирования условно можно выделить следующие этапы:

* проектирование – выработка требований, продумывание архитектуры приложения, отрисовка диаграмм (интерфейсов, классов и т.д.),
* кодирование – написание программного кода в соответствии с результатами, полученными на этапе детального проектирования,
* отладка – этап конструирования, на котором локализуются и устраняются ошибки в коде программы,
* интеграция – процесс объединения отдельных компонентов в единую систему,
* тестирование – процесс выявления ошибок программы с применением различных подходов. Он позволяет получить представление о качестве спроектированного приложения и исправить ошибки, которые не были выявлены и исправлены на этапе отладки.

Если в результате этапа конструирования мы получаем готовый программный продукт, то процесс прототипирования [4, 5] позволяет в результате получить макет готовой системы. Такой макет можно проверить на пригодность предлагаемых для применения концепции, архитектурных и технологических решений, а так же предоставить на ранних этапах разработки заказчику.

Прототипирование можно назвать ускоренной версией проектирования, поскольку в этом случае к основным стадиям можно отнести следующие:

* определение начальных требований,
* разработка первого варианта прототипа системы на основе требовании,
* изучение прототипа и получение обратной связи о необходимых изменениях и дополнениях,
* переработка и улучшение прототипа (с учётом полученных замечаний и предложений изменяются как спецификации, так и прототип).

Зачастую результат, полученный в процессе прототипирования, может и не стать частью готовой системы. Но, тем не менее, он может служить ещё одним шагом на пути к созданию прототипа финальной версии разрабатываемого продукта.

Выделяют различные подходы к прототипированию. Но, в общем, принято выделять два основных, принципиально различных подхода – это быстрое и эволюционное прототипирование. Эволюционное прототипирование заключается в последовательном создании макетов системы, которые будут все ближе и ближе к реальному продукту. Несомненное преимущество такого подхода в том, что на каждой шаге мы имеем рабочую систему, пусть и не располагающую всеми необходимыми нам функциями, но уже более приближенную к финальной версии, нежели предыдущая версия системы. Такой подход очень удобен в ситуации, когда все требования к системе ещё не определены, и будут определяться в процессе разработки. Однако при использовании быстрого прототипирования заранее предполагается, что создаваемый макет на каком-то этапе будет оставлен и не войдёт в готовую систему. Безусловно, преимуществом такого подхода является скорость – в ответ на требования заказчика сразу проектируется каркас системы. Этот каркас системы отдаётся заказчику, требования вновь уточняются или изменяются и вновь происходит создание каркаса. Стоимость внесения изменений и создания нового каркаса очень низкая, поскольку на этом этапе не нужно писать код системы, а создаётся только её каркас. К преимуществам использования прототипирования как такового можно отнести уменьшение времени разработки и стоимости системы за счёт улучшения спецификации, а также вовлечение пользователей или заказчиков в процесс разработки.

Тем не менее, у прототипирования так же можно выделить следующие недостатки:

* недостаточный анализ (акцентирование внимания разработчиков на ограниченном прототипе может отвлечь их от анализа требовании на итоговую систему),
* чрезмерное время на создание прототипа (если разработчики проектируют слишком сложную систему и тратят много времени, то все преимущества от использования прототипирования теряются),
* смешение представлений пользователей или заказчиков о прототипе и готовой системе (есть вероятность, что они могут потерять отличие между прототипом и основой будущей системы и разочароваться в возможностях разработчиков).

На этапе работы над каркасом приложения удобно пользоваться различными вспомогательными средствами, среди которых можно выделить универсальный язык графического описания для объектного моделирования UML [6]. С его помощью можно получить прототип системы в виде различных схем и диаграмм, которые с разных сторон отразят особенности разрабатываемой архитектуры приложения. Полученные диаграммы проверяются только на правильность и соответствие стандартам UML и не гарантируют правильность относительно требований, предъявленных к разрабатываемой системе.

Можно создавать прототипы следующих типов:

* прототип архитектуры,
* прототип новой функциональной возможности уже существующей системы,
* прототип структуры или содержания внешних данных системы,
* прототип инструментальных средств или компонентов,
* прототип рабочих характеристик,
* прототип дизайна пользовательского интерфейса.

## 1.2 Понятие прототипа архитектуры ПО

Прототип архитектуры программного обеспечения [7] – это упрощенное представление желамой архитектуры, без учета деталей и аспектов реализации. Протипы архитектуры создаются, чтобы смоделировать будущую систему в целом. Ни один из отдельных модулей в прототипе не должен быть особенно функциональным. Основная цель создания прототипа архитектуры в том, чтобы смоделировать разрабатываемую систему и понять, как она будет выглядеть в собранном виде, опуская детали.

## 1.3 Использование прототипов архитектуры ПО

Когда разработчики сталкиваются с разработкой чего-то нового и еще не существующего, они в первую очередь подвержены большому риску выбрать неверный способ и пойти по неправильному пути. А поскольку заказчики и пользователи ранее не сталкивались с подобного типа системами, то и требования их могут быть неточными и расплывчатыми. Кроме того, сами разработчики вынуждены будут использовать средства алгоритмы, методики или библиотеки, с которыми они не знакомы. Таким образом, получается, что разработчики сталкиваются с большим количеством неизвестных.

Самый часто встречающийся выход из этой ситуации – это составление предельно подробных спецификаций системы. Написание большого количества документации, которые будут четко регламентировать каждое требование к системе, связывать каждое неизвестное и ограничивать рабочую среду.

Однако, существуют и другие способы решения такой проблемы. Одним из которых является «стрельба трассирующими» [8]. Характерной особенностью данного метода является то, что на начальном этапе разрабатывается так называемый «скелет» системы, который состоит лишь из базовых элементов системы, без деталей и особенностей. Затем к этому «скелету» постепенно дополняется новые функциональные возможности путем параллельного наращивания каждого компонента. Этот «скелет» также принято называть программой трассировки. Она содержит всю проверку ошибок, документацию и структурирование, которые имеющиются в любом фрагменте рабочей программы. Единственное ее отличие в том, что она не обладает всеми функциональными возможностями. В то же время, как только разработчики смогут добиться сквозного соединения между компонентами системы, то смогут оценить, насколько близко они находятся к цели, и в случае необходимости сделать поправку. Как только разработчики попадают в цель – добавление функциональных возможностей значительно облегчается.

Разработка программы трассировки идет в согласии с той идеей, что работа над проектом никогда не заканчивается, то есть всегда будет потребность в добавлении нового функционала и потребность в изменениях. Такой подход к разработке называется инкрементальным.

Альтернативой этому подходу является тяжеловестный технический подход, при котором вся разрабатываемая система делится на модули, разработка которых ведется в вакууме. Модули объединены в подсистемы, которые в дальнейшем тоже подлежат объединению, пока в конечном итоге не получится завершенное приложение. Оно то и может быть представлено конечному пользователю и протестировано.

Технология программы трассировки имеет следующие приемущества:

* *можно предоставить пользователям некий работающий вариант системы еще до выпуска окончательной версии*. Если пользователи будут осознавать, что видят перед собой не конечную версию продукта, а нечто промежуточное, то с их помощью можно будет отследить, насколько близко к цели находится та или иная итерация;
* *разработчики выстраивают некую структуру, в которой они в дальнейшем работают*. Как известно, наибольший страх вызывает лист бумаги, на котором ничего не написано. Если уже разработаны механизмы взаимодействия между модулми системы и есть их реализация, то команде разработчиков не придется много выдумывать. Этот факт делает труд каждого члена команды более производительным и, безусловно, способствует последовательности в работе;
* *есть платформа для интеграции.* Как только все компоненты системы будут связаны друг с другом, появится некая среда, в которую уже можно будет добавлять новые фрагменты программ, которые пройдут модульное тестирование. Впоследствии, необходимо будет заниматься интеграцией каждый день, а то и по нескольку раз. При каждой интеграции в среду будет добавляться небольшой фрагмент, и не будет происходить «большого скачка». А значит и воздействие каждого нового изменения становится более очевидным, взаимодействия более ограниченными, вследствии чего отладка и тестирование будут проходить быстрее и точнее;
* *есть что продемонстрировать.* В случае неожиданного запроса со стороны заказчиков увидеть демонстрационные версии системы всегда будет, что им продемонстрировать;
* *лучше ощущается прогресс.* При разработке программы трассировки программисты всегда работают над сценариями использования системы в соответствии с очередью. Когда они заканчивают работу над одним сценарием, то переходят к другому. При таком подходе к работе гораздо проще контролировать производительность и показать заказчику продвижение в проекте. А так как каждая индивидуальная разработка по объему очень мала, то можно избежать создания больших монолитных программных блоков;

Как известно, трассирующие пули только показывают, куда произошло попадание. Но не обязательно это попадание было в цель. С учетом того, куда вы попали, вы затем корректируете прицел, пока не добьетесь попадания в цель. То же самое и относится к программе трассировки. Эту методику используют в ситуациях, когда нет уверенности на 100% в том, куда дальше двигаться. Не стоит удивляться возникновению ситации, что программа трассировки работает совсем не так как того хочет пользователь или, например, возникают проблемы с производительностью. Просто необходимо выработать подход для изменения того, что мешает приблизиться к цели. Небольшой фрагмент программы обладает малой инерцией – его можно легко и быстро изменить.

Принцип программы трассировки в какой-то степени перекликается с гибкой методологией разработки (*Agile Software Development*) [9, 10, 11]. Такие методологии разработки пердполагают сведение разработки программного обеспечения к серии коротких циклов с целью минимизации рисков. Такие короткие циклы еще называют итерациями. Продолжительность их может быть 2-3 недели. Каждая итерация выглядит как программный проект в миниатюре и включает все задачи, необходимые для выдачи мини-прироста по функциональности: планирование, анализ требовании, проектирование, кодирование, тестирование и документирование. Несмотря на то, что отдельная итерация недостаточна для выпуска новой версии продукта, считается, что гибкий программный продукт готов к выпуску в конце каждой итерации. По окончанию каждой итерации необходимо проводить переоценку приоритетов и затем приступать к новой итерации.

Также одной из основных особенностей этих методов (так называемых Agile-методов) является то, что упор при работе делается на непосредственное общение лицом к лицу. При таком подходе уменьшается объем письменной документации по сравнению с другими методами. Основной метрико agile-методов является программный продукт.

Agile представляет собой не единственный подход к организации процесса разработки программного обеспечения, а целое семейство процессов разработки, которое определяется положениями специально изданного манифеста Agile Manifesto [12]. Среди методологии разработки, которые придерживаются манифеста можно выделить следующие методологий:

* *Agile Modeling* - набор понятий и приемов, позволяющих быстро и просто выполнять моделирование и документирование в проектах разработки программного обеспечения. Основная цель – это эффективное моделирование и документирование; но не охватывает программирование и тестирование, не включает вопросы управления проектом, развертывания и сопровождения системы. Однако включает в себя проверку модели кодом;
* *Agile Unified Process (AUP)* упрощенная версия IBM Rational Unified Process (RUP), которая описывает простое и понятное приближение (модель) для создания программного обеспечения для бизнес-приложений;
* *Agile Data Method* - группа итеративных методов разработки программного обеспечения, в которых требования и решения достигаются в рамках сотрудничества разных кросс-функциональных команд;
* *DSDM* основан на концепции быстрой разработки приложений (Rapid Application Development, RAD). Представляет собой итеративный и инкрементный подход, который придаёт особое значение продолжительному участию в процессе пользователя/потребителя;
* *Open Unified Process*(OpenUP) - это итеративно-инкрементальный метод разработки ПО. Делит жизненный цикл проекта на четыре фазы: начальная фаза, фазы уточнения, конструирования и передачи;
* *Getting Real*  - это итеративный подход без функциональных спецификаций, использующийся для веб-приложений. В данном методе сначала разрабатывается интерфейс программы, а потом ее функциональная часть;
* *Extreme Programming* [13] – процесс разработки, основанный на 12 основных приемах, которые объединены в 4 группы: короткий цикл обратной связи, непрерывный процесс разработки, разделяемое всеми понимание и социальная защищенность программиста;
* *Scrum* [14] - это набор принципов, на которых строится процесс разработки, позволяющий в жёстко фиксированные небольшие промежутки времени (2-4 недели) предоставлять конечному пользователю работающее ПО с новыми возможностями, для которых определён наибольший приоритет. Использование этой методологии дает возможность выявлять и устранять отклонения от желаемого результата на более ранних этапах разработки программного продукта;
* *а также многие другие*.

Можно было подумать, что все вышеперечисленные подходы к организации процесса разработки программного обеспечения есть не что иное, как разработка прототипа системы. Но есть большое отличие между созданием прототипа системы и любым из этих методов. Цель работы над прототипом – это исследование определенных характеристик и аспектов конечной версии системы. При создании истинного прототипа будет отброшено все то, что критиковалось при тестировании прототипа, и он будет переписан с учетом полученных фактов. А, например, в подходе типа «стрельба трассирующими» есть необходимость знать о том, как приложение работает в целом. Разработчикам нужно дать пользователям некий «скелет» архитектуры, на который в дальнейшем будет происходить наращивание тела программы. Прототипы генерируют однаразовую программу, в отличие от программ, полученных одним из вышеуказанных методов – простых, но завершенных, и образующих часть каркаса конечной версии системы. Лучше рассматривать создание прототипа как сбор сведений разведки до начала стрельбы.

Таким образом, прототипирование – важная начальная стадия многочисленных методов и принципов разработки программных продуктов, позволяющая значительно минимизировать риски при разработке, а так же избежать большого количества ошибок.

## 1.4 Требования к прототипам архитектуры ПО

Цель работы с прототипом – исследование определенных характеристик и аспектов конечной версии системы. При построении прототипа можно пренебречь деталями и особенностями системы, которые в данный момент не важны.

Детали, которые можно не учитывать при работе над прототипом архитектуры программной системы:

* корректность – там, где это приемлимо, можно использовать фиктивные данные,
* завершенность – прототип может функционировать лишь в ограниченном смысле, возможно лишь с одним заданным фрагментом данных и одним пунктом меню,
* надежность – процедура проверки ошибок, вероятно, будет неполной или будет отсутствовать полностью. При отклонении от определенного пути прототип может выйти из строя,
* стиль – прототип программы не имеет большого значения для комментариев или документации.

Готовый прототип архитектуры системы может помочь получить ответы на многие вопросы. Например:

* четко ли определены обязанности основных компонентов,
* являются ли эти обязанности приемлимыми для компонентов,
* четко ли определена совместная работа основных компонентов,
* сведено ли к минимуму связывание между компонентами,
* можно ли выделить потенциальные источники дублиования,
* можно ли применять определения интерфейсов и ограничения,
* обладает ли каждый из модулей путем доступа к данным, требуемым ему в ходе выполнения? Может ли он получить его в случае необходимости.

## 1.5 Инструменты прототипирования архитектуры ПО

Поскольку большинство прототипов создается с целью моделирования рассматриваемой системы в целом, то полученный прототип есть не что иное, как одноразовая программа, необходимая для того, чтобы получить ответы на определенный ряд вопросов. В прототипах опущены ненужные детали и подробности, что позволяет в центре рассмотрения иметь лишь определенные аспекты системы. Для создания прототипа не нужно писать программу – он может быть составлен даже на обычном листе бумаги или доске. Главная цель составления такого прототипа – это получить понимание того, как система будет выглядеть в собранном виде, опуская детали. С этой точки зрения может показаться удобным создание прототипов посредством языков очень высокого уровня, а точнее языков более высокого уровня по сравнению с языком, используемым при написании системы. К таким языкам, например, можно отнести Perl [15] и Python. Язык сценариев высокого уровня позволяет опустить многие детали (например, указание типов данных), но при этом создавать функциональный фрагмент программы. Такие языки также позволят при необходимости соеденить низкоуровневые фрагменты в новые сочетания. В итоге, используя такой подход, можно быстро собрать существующие компоненты в новые конфигурации и посмотреть, как они работают.

## 1.6 Проверка правильности прототипов

Правильность – это одно из самых важных свойств программного обеспечения, а методы её проверки и обеспечения – это, несомненно, очень важная и актуальная проблема, требующая исследований.

На сегодняшний день можно выделить два подхода к проверке правильности прототипов: динамический и статический [16].

Динамический подход заключается в проведении проверки непосредственно в процессе исполнения. Самый простой и часто встречающийся пример этого подхода – это тестирование.

Статический подход основывается на проверке правильности системы в том или ином смысле. Простейший вид проверки можно встретить в любом компиляторе (например, проверка синтаксиса программного текста, валидация). Одним из наиболее мощных видов данного подхода является формальная верификация [17] – доказательство соответствия текста программной системы ее формальной спецификации.

В формальной верификации выделяют несколько основных направлении:

* *доказательная верификация* [18, 19]. Требует большого объема ручной работы, что приводит к неприменимости для больших программных систем;
* *проверка модели* системы *(Model Checking)* [20]. Данный подход к верификации требует предварительной подготовки: построения по программе некой модели с конечным числом состояний, описания требований к программе в терминах одного из видов темпоральной логики [21]. Результатом верификации модели может быть подтверждение того, что модель удовлетворяет предъявленным тербованиям, либо контрпример. Построение контрпримера требует выявления причины некорректности (например, наличие ошибок в исходной программе, построенной моделе или спецификации). Решение этих задач плохо поддается автоматизации для программ общего вида.

## 1.7 Выводы

Согласно приведенным выше рассуждениям, можно сделать вывод о том, что основополагающая проблема прототипирования архитектур программных проектов заключается в отсутствии на рынке целого класса специализированных систем, комплексно удовлетворяющих выдвинутым требованиям. Кроме того, современные тенденции развития методологий и практик в области быстрой интегральной разработки программного обеспечения, лишь подтверждают необходимость в появлении подобных инструментов прототипирования.

Автором предлагается проект системы описания и тестирования прототипов программных архитектур, позволяющей обеспечить выполнение перечисленных требований. Основополагающая идея предлагаемого подхода заключается в использовании унифицированного языка в процессе описания прототипов, а также свойств конечных автоматов в процессе тестирования.

# 2 Модель системы прототипирования

## 2.1 Общие положения

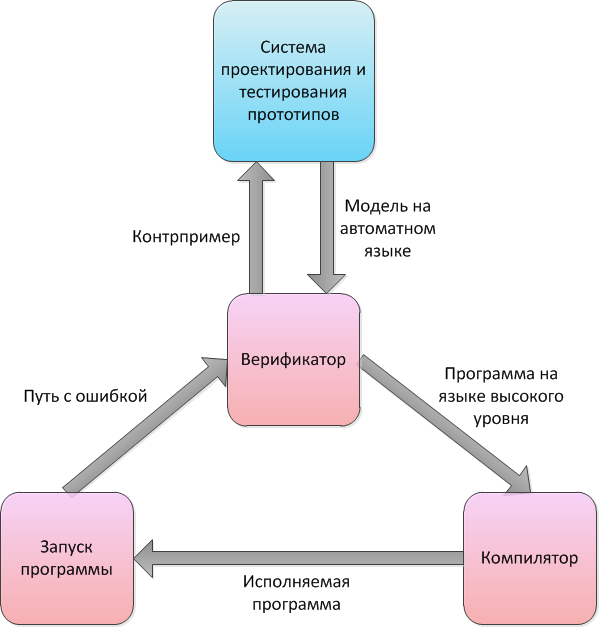
Автором предлагается модель архитектуры системы прототипирования, которая позволяет обеспечить выполнение рассмотренных в первом разделе требований. Главная идея предлагаемого подхода состоит в использовании унифицированного языка в процессе описания прототипов, а также свойств конечных автоматов в процессе тестирования.

Рисунок 2.1 – Описание работы системы

В работе системы прототипирования можно выделить несколько этапов (см. Рисунок 2.1):

* построение описания прототипа системы;
* получение модели системы на автоматном языке;
* запуск верификатора и получение программы на языке высокого уровня;
* компилирование исполняемой программы;
* в случае ошибки – поиск пути с ошибкой;
* построение контрпримера.

## 2.2 Прототип архитектуры

Описать в терминах ООП (суперпозиция, агрегация, композиция) [22]

КАРТИНКА

Минимальный набор сущностей предметной области

Под *прототипом архитектуры* далее будем понимать абстракцию, характеризующуюся:

1. основными данными об элементах архитектуры;
2. данными о связи между элементами архитектуры;
3. отсутствием излишних деталей;
4. реализацией, представляющей собой код на унифицированном языке.

## 2.3 Модель прототипа архитектуры

Под *моделью прототипа архитектуры* далее будем понимать абстракцию, которую можно охарактеризовать с помощью кортежа вида:

*M = (P, S, s0, R, U)*, где

P – прототип архитектуры,

S – конечное множество состояний прототипа,

s0 – начальное состояние, s0 S,

R – набор спецификаций требований прототипа,

U – множество сценариев использования прототипа.

Верификация модели прототипа – это основной метод поиска ошибок в прототипе архитектуры. Модель для процесса верификации строится на основе прототипа путем выделения состоянии, сбора спецификации требовании по работе прототипа, а также формализации всех возможных сценариев использования прототипа.

Состояние в работе прототипа можно определить как момент в работе прототипа архитектуры, который объедининяет в неявной форме все входные воздействия прошлого, а также влияет на реакцию в текущий момент времени. А значит, реакция прототипа зависит от полученного входного воздействия и состояния, в котором в данный момент находится прототип. Каждое состояние имеет вполне определенный смысл и качественно отличается от всех других состоянии, и кроме того однозначно определяет действия, которые могут соверщаться в этом состоянии.

Набор спецификаций модели прототипа представляет собой список свойств, которыми должен обладать прототип в том или ином состоянии. Иными словами, спецификации требовании отражают желаемое поведение прототипа архитектуры. Одним из языков, который позволяет специфицировать требования к прототипу, является темпоральная логика [23]. Темпоральная логика представляет собой логику, специализированную для учета причинно-следственных связей во времени. С помощью такой логики можно легко установить последовательность и взаимосвязь явлений по временной шкале. Свойства систем описываются в темпоральной логике при помощи темпоральных формул.

Сценарий прототипа представляет собой некое множество правил перехода между состояниями, каждое из которых отражает возможность выполнения каждого требования спецификации. Главная задача сценария состоит в том, чтобы подвердить или опровергнуть выполнение какого-либо свойства из набора спецификации. Сценарии, которые указывают на невозможность выполнения спецификации, будем называть контрпримерами.

+КАРТИНКИ – ПРИМЕР МОДЕЛИ ПРОТОТИПА???

## 2.4 Описание модели прототипа

При описании прототипа архитектуры используется унифицированный язык (Domain-specific language).

Язык описания каркасов, Грамматика

Обзор языков и почему нужно разработать свой язык!

### 2.4.1 Обзор языков автоматного программирования

На данный момент существует небольшое количество автоматных языков. Каждый из таких языков имеет свои особенности, поскольку разрабатывался в соответствии с определенной целью. Рассмотрим существующие языки автоматного программирования, выделим их особенностей, а затем сформулируем требования к разрабатываемому языку.

#### 2.4.1.1 AsmL

AsmL (Abstract State Machine Language) – это язык, разработка которого ведется компанией Microsoft. Этот язык предназначен в первую очередь для спецификации функциональности компьютерных систем [24] и базируется на понятии абстрактного состояния, в роли которого можно рассматривать вектор значений всех переменных. Таким образом, переход в новое состояние осуществляется при изменении переменных, поэтому синтаксис языка не предусматривает явного задания графа переходов автомата. Данный язык разработан для платформы .NET с возможностью интеграции с другими языками программирования для этой платформы.

#### 2.4.1.2 FSMGenerator

FSMGenerator (Finite State Machine Generator) представляет собой язык описания шаблонов конечных автоматов, а также средство трансляции этих шаблонов в код на языках программирования C++ или Java [25]. В шаблоне должны быть заданы свойства и сущности автомата, например, имя автомата, множества состояний, событий, переходов и действий. Такой способ задания шаблона приводит к излишней избыточности и неудобству использования FSMGenerator в качестве языка программирования. Таким образом, рассматриваемый подход достаточно удобен лишь для хранения данных автомата.

#### 2.4.1.3 SMC (State Machine Compiler)

SMC (State Machine Compiler) – язык автоматного программирования, в котором в отличие от языка *AsmL* явно описывается граф переходов автомата [26]. Описание состояния автомата происходит с помощью отдельных блоков, которые содержат правила переходов в соответствии с событиями автомата. Несомненное приемущество программ на данном языке – это возможность их трансляции в код на одном из распространенных языков программирования. Небольшое ограничение в использование этого языка вносит невозможность использования вложенных автоматов. А так же можно отмететить бедность синтаксиса, что в свою очередь приводит к снижению читаемости кода программ.

#### 2.4.1.4 State Machine

Данный язык является расширением языка программирования Java за счет введения в него автоматных конструкций [27]. В основе этого языка лежит одноименный паттерн проектирования State. Реализация каждого состояния происходит с помощью добавления отдельного класса, что в свою очередь позволяет сделать состояния максимально независимыми друг от друга. Однако в тоже время это приводит к избыточности кода, а также увеличению числа и размера классов. Таким образом, язык State Machine с одной стороны упрощает использование соответствующего паттерна, но с другой стороны практически исключает возможность эффективного описания сложных автоматов.

#### 2.4.1.5 ТАВР

ТАВР (Textual Automata Based Programming) – это язык, который сочетает в себе некоторые положительные качества всех описанных выше языков [28]. Данный язык дает возможность неявного задания графа переходов, задания нескольких автоматов в рамках одной программы, а также наследования, параметризации и обусловливания событий. Кроме того, можно считать, что этот язык выходит за рамки предметно-ориентированного и является языком общего назначения. Такая универсальность языка автоматного программирования неизбежно оказала влияние на его сложность. Будучи универсальным, язык TABP не требует интеграции с другими универсальными языками, однако с помощью интерфейсов может быть осуществлена связь с системой и другими приложениями.

#### 2.4.1.6 Ruby с использованием библиотеки STROBE

Предметно-ориентированный язык автоматного программирования на базе динамического языка Ruby с использованием библиотеки STROBE [29] помогает решить проблему переноса диаграмм переходов автоматов, разработанных по SWITCH-технологии [30, 31], в исполняемый код. Среди особенностей этого подхода можно выделить декларативную структуру кода, а также изоморфность кода исходной диаграмме. Данный язык допускает наличие нескольких экземпляров одного и того же автомата, обеспечение связей между ними, а также интеграцию с программами на других языках и возможность управления физическими устройствами. Тем не менее, использование интерпретируемого языка Ruby [32] в качестве базового языка накладывает определенные ограничения на сферу применимости данного подхода, среди которых можно выделить отсутствие поддержки потоков операционной системы, а также отсутствие компиляции в байткод и встроенной поддержки юникода. Правда, последние два ограничения обходятся использованием специальных компиляторов для компиляции в Java и .NET байткоды и использованием дополнительных библиотек. Однако это повлияет на скорость работы программы, которая и без того для этого подхода будет невысока. Таким образом, основной недостаток этого подхода – привязанность к языку программирования Ruby.

#### 2.4.1.7 JetBrains Meta Programming System (MPS)

Без сомнения заслуживают внимания языки автоматного программирования, созданные с помощью системы метапрограммирования JetBrains Meta Programming System (MPS) [33]. Данная система делает возможным создание предметно-ориентированных языков путем задания определенных моделей и редакторов для языка. Структура и внешний вид этих редакторов таковы, что пользователь, работая с текстом программы, непосредственно напрямую редактирует абстрактное синтаксическое дерево [34] программы, а, следовательно, и модель конечного автомата в случае языка автоматного программирования. Это выводит языки рассматриваемой системы из категории текстовых языков. С помощью системы MPS созданы два языка автоматного программирования: первый – в виде самостоятельного языка, второй – в виде расширения языка Java. Эти языки позволяют описывать состояния и логику переходов автоматов по событиям, а также сами события. Кроме того, обеспечена возможность автоматического построения диаграммы состояний по мере набора текста. Заметим, что для рассмотренных выше языков не представляется подобная возможность. Таким образом, можно выделить два недостатка данного подхода: привязанность к системе MPS (до трансляции в язык общего назначения), доступность диаграмм состояний только в режиме просмотра.

#### 2.4.1.8 UniMod

Проект UniMod [35] предлагает визуальный язык автоматного программирования, поддерживая концепцию «Исполняемый UML» [36]. С помощью данного языка строятся два типа UML-диаграмм: диаграммы классов и диаграммы состояний [37]. Диаграмма классов изображает автоматы, поставщики событий, объекты управления и связи между ними. При этом автоматы описываются диаграммами состояний, а поставщики событий и объекты управления – классами на языке Java. Применение этого подхода для реализации систем со сложным поведением показало его эффективность, но также выявило недостаток – трудоемкость визуального ввода диаграмм.

### 2.4.2 Требования к языку описания модели прототипа

аве

## 2.5 Верификация модели прототипа

В процессе верификации модели прототипа устанавливается факт работоспособности исходного прототипа архитектуры, а так же факт его соответствия предъявленным требованиям.

Переходя к модели прототипа архитектуры в виде конечного автомата можно провести как динамическую, так и статическую проверку корректности этого представления.

Динамическая проверка основывается на ведении протокола работы прототипа – запись всей последовательности состояний, в которых пребывал автомат, обработанных событии, значении входных и выходных переменных.

В статической проверке правильности прототипа можно условно выделить несколько уровней, в каждом из которых существуют специфические методы. Например, на синтаксическом уровне можно выделить такое правило: «Любой переход должен вести из одного состяния в другое». На уровне валидации можно выделить целый ряд поведенческих свойств, проверку которых будет несложно провести по графу переходов конечного автомата:

* *достижимость*: в любое состояние автомата есть путь из начального состояния, составленный из переходов. Иначе такое состояние является недостижимым для автомата, а, следовательно, не имеет смысла. Наличие недостижимого состояния в автомате безвредно, но может свидетельствовать об ошибке при построении;
* *непротиворечивость*: множество переходов из каждого состояния автомата должно быть непротиворечивым, то есть не должно существовать такого входного воздействия, при котором истинными становятся одновременно сразу несколько переходов из этого множества. Наличие такого рода противоречия во внутреннем представлении прототипа системы может привести к тому, что невозможно будет определить, какой из переходов срабатывает в какой ситуации;
* *полнота*: множество переходов из каждого состояния автомата должно быть полным. Иными словами, для каждого входного воздействия должен существовать хотя бы один переход из множества переходов данного состояния, условия которого будет истинным. Если данное условие не выполняется, то есть вероятность неправильной работы программы, поскольку во время выполнения может сложиться ситуация, когда автомат не сможет совершить переход.

Стоит отметить, что перечисленные выше свойства проверяются формально (без учета семантики входных и выходных переменных). Дополнительное приемущество при проверке – это наличие спецификации.

В процессе верификации можно выделить несколько стадии [38]:

* моделирование;
* спецификация;
* верификация модели.

Каждая стадия включает в себя выполнение определенных действий, а так же наличие определенных трудностей. На стадии моделирования с одной стороны очень важно абстрагироваться от неважных деталей, но в тоже время не потерять значимые детали. Самой большой трудностью стадии спецификации будет сформулировать исчерпывающие и всеохватывающие требования к системе. На заключительной стадии верификации модели необходимо производить качественный анализ контрпримеров. Если алгоитм верификации не справляется со своей задачей, то есть вероятность что предложенная модель слишком объемна, и ее нужно упростить.

## 2.6 Model Checking

Среди методов статической проверки корректности можно выделить одно из направлений формальной верификации, которое в настоящий момент является достаточно популярным. Это верификация модели программы методом Model Checking [39, 40]. Этот подход к верификации представляет собой метод автоматической формальной верификации систем с конечным числом состояний. Данный подход позволяет установить удовлетворяет ли заданная модель системы формальным спецификациям.

Как правило, для верификации этим методом необходимо построение модели системы с выделением конечного числа состояний, а так же формальное описание требований к системе с приминением темпоральной логики.

В общем случае, для того чтобы провести верификацию каркаса системы указанным методом, требуется:

1. построить формальную модель, приемлимую для инструментальных средств верификации моделей;
2. сформулировать требования к модели;
3. верифицировать модель. Если модель не соответствует указанным требованиям, то у пользователя есть возможность посмотреть путь с ошибкой – контрпример, который может помочь исправлению ошибки в модели. Ошибки могут происходить в результате некорректного задания самой модели или неправильных спецификаций. Контрпример помогает утранить ошибки, как в моделировании, так и в спецификации.

Основная трудность, характерная для проверки модели методом Model Checking, связана с эффектом комбинаторного взрыва в пространстве состояний. Такая проблема возникает в системах, состоящих из множества компонентов, которые взаимодействуют друг с другом, и в системах, которые обладают структурами данных, способными принимать большое число значений.

## 2.7 Верификатор SPIN

В качестве верификатора модели будем использовать наиболее популярный на данный момент и проверенный временем верификатор SPIN [41-43].

Верификатор SPIN ("Simple Promela Interpreter") представляет собой инструмент для проверки корректности распределенных программных моделей в автоматном режиме. В основе верификатора SPIN лежит метод Model Checking. На сегодняшний день данный верификатор считается наиболее популярным, что позволяет надеяться на отсутствие в нем ошибок.

На вход SPIN поступает описание модели системы на языке Promela (Process Meta Language) [44], который поддерживает моделирование распределенных асинхронных алгоритмов в виде недетерминированного автомата. Требования к модели описываются посредством формул на специализированном языке темпоральной логики LTL (Linear Temporal Logic) [45]. Верификатор по модели системы строит модель Крипке [46], а по инверсии каждого требования – автомат Бюхи [47]. После этого строится пересечение модели Крипке и автомата Бюхи «на лету», то есть, не дожидаясь окончания полного построения модели Крипке, и, если пересечение не пусто, выдается трасса ошибки.

Кроме проверки модели SPIN также может быть использован в качестве симулятора, осуществляющего запуск работы модели системы по одному из возможных путей работы модели и представляя результат работы пользователю.

### 2.7.1 Язык Promela

Promela (Process or Protocol Meta Language) – это специализированный язык высокого уровня, который используется верификатором SPIN. Синаксис Promela напоминает синтаксис языка С.

Модель на языке Promela состоит из следующих элементов:

* объявления типов данных;
* объявления каналов передачи переменных;
* объявления переменных;
* объявления процессов;
* процесса init.

Процесс отдаленно можно рассматривать как процедуру, выполяемую в отдельном потоке. Пример определения процесса:

proctype A()

{

byte state;

state = 3;

}

Ключевое слово proctype только объявляет процесс, но не запускает его. Первоначально в модели на языке Promela только один процесс будет запущен - процесс init, который должен быть всегда явно описан.

Тело процесса состоит из последовательности операторов. Операторы могут быть выполнимыми или заблокированными. Выполнимый оператор может быть выполнен немедленно, а заблокированный не может быть выполнен до тех пор, пока не станет выполнимым. Например, оператор y>5 может быть выполнен только в том случае, если y больше пяти. В противном случае такой оператор останавливает выполнение процесса до тех пор, пока значение y не станет больше 7. Некоторые операторы, например, оператор присваивания, выполнимы всегда.

Новые процессы могут быть запущены с использованием команды run, которая в качестве аргумента принимает название proctype, из которой в дальнейшем этот процесс будет создан. Оператор run можно использовать в объявлениях proctype и при объявлении процесса init. Благодаря этому есть возможность динамического создания процессов. Запущенный процесс заканчивает свою работу, как только достигнут конец тела proctype и все процессы, запущенные этим процессом, закончили свою работу.

Процессы могут иметь параметры и локальные переменные. Процесс может быть запущен в нескольких экземплярах, если у него стоит модификатор active.

Язык Promela содержит следующие типы данных:

* bit;
* bool;
* byte;
* short;
* int.

Кроме того, язык содержит операторы ветвления и цикла, синаксис которых основан на охраняемых командах Дейкстры [48].

### 2.7.2 Модель Крипке

В методах верификации систем в качестве моделей обычно используют так называемую модель Крипке. Эта модель представляет собой недетерминированный конечный автомат и формально ее можно описать над множеством атомарных высказываний AP (булевых выражений над множеством переменных, констант и предикатных символов) с помощью кортежа вида:

*M = (S, S0, R, L)*, в котором

S — конечное множество состояний,

S0 ⊆ S — множество начальных состояний,

R ⊆ S X S — отношение перехода,

L : S → 2AP — функция пометок. Функция пометок L для каждого состояния s ∈ S определяет множество L(s) всех атомарных утверждений верных в s.

Модель Крипке представляется в виде графа переходов (или диаграммы переходов) – ориентированного графа, вершины которого описывают достижимые состояния, а ребра - переходы из состояния в состояние. Функция пометок сопоставляет каждой вершине множество свойств, которые выполняются в соответствующем состоянии.

Описанная модель приспособлена для верификации. Для записи требований к ней используются языки темпоральной логики: LTL, CTL, CTL\* и другие.

Построим пример модели Крипке (см. Рисунок 2.2). Пусть множество атомарных высказывании AP={q,p}. Переменные q и p могут моделировать какие-либо произвольные логические свойства для данной модели. Исходя из определения модели Крипке, описание модели можно провести с помощью кортежа *M = (S, S0, R, L)*, в которой

* S = {s1, s2, s3},
* S0={ s1},
* R = {(s1,s2),(s2,s1)(s2,s3),(s3,s3)},
* L = { (s1, {q,p}), (s2, {p}), (s3, {q}) }.

В построенной модели M можно выделить сценарий ρ = {s1,s2,s1,s2,s3,s3,s3,...} и соответствующий этому пути сценарий w = {{q,p},{p},{q,p},{p},{q},{q},{q},...}. Сценарий w является ω*-языком* над алфавитом 2AP. Таким образом, все сценарии, которые может выполнять модель M, принадлежат языку ({q,p}{p})\*({q})ω∪({q,p}{p})ω.



Рисунок 2.2 – Пример модели Крипке

Исходя из определения модели Крипке и описанного выше абстрактного поняти модели прототипа архитектуры, можно сделать вывод об их взаимнооднозначном соответствии. Действительно, обе представленные модели содержат в своем описании множество состояний,

### 2.7.3 Язык темпоральной логики LTL

Темпоральная логика LTL(Linear Temporal Logic или Linear-time Temporal Logic) представляет собой вид модальной темпоральной логики, которая кроме стандартных логических связок, переменных и предикатов содержет модальные операторы, ссылающиеся на время.

Язык LTL состоит из множества атомарных высказываний p1, p2, … AP, логических связей , /\, \/, → и темпоральных операторов.

Пусть *φ* — правильно построенная формула. Тогда

* X*φ* (в следующем состоянии *φ* верно — neXt);
* G*φ* (*φ* верно всегда — Globally);
* F*φ* (*φ* когда-нибудь будет верно — Finally);
* *ψ*U*φ* (*ψ* будет верно до тех пор, пока не станет верно *φ* — Until);
* *ψ*R*φ* (*φ* будет верно до момента, когда *ψ* станет верно и включая его — Release. Если *ψ* никогда не станет верным, то значит *φ* всегда будет верным).

тоже правильно построенные формулы.

Операторы G и F необходимы для упрощения формул. Их можно выразить через оператор U:

* F*φ* 1U*φ*;
* G*φ* F*φ*.

Формулы *LTL* интерпретируются через исполнение системы переходов в модели Крипке. Если все пути из начального состояния удовлетворяют формуле *φ*, то будем говорить, что поведение системы удовлетворяет формуле *φ*.

### 2.7.4 Автомат Бюхи

Пусть AP – это множество атомарных высказываний. Атоматом Бюхи над алфавитом 2AP называется кортеж вида:

*A = (Q, q0, δ, F)*, в котором

*Q* — конечное множество состояний,

*q0* — начальное состояние,

*δ⊆ Q X 2AP XQ* — функция переходов,

*F⊆ Q* — множество допустимых состоянии.

Доказано, что для любой формулы на языке темпоральной логики LTL можно построить автомат Бюхи, который ее выполняет [49, 50]. Более того, построение этого автомата может проходить автоматически.

Рассмотрим пример. Пусть есть LTL-формула [] (p U q). Эта формула обозначает, что всегда гарантировано, что условие *p* остается истинным, по крайней мере, до тех пор, пока не станет верным условие *q*.

Верификатор SPIN транслирует эту формулу в конструкцию never claim:

never { /\* [](p U q) \*/

T0\_init:

if

:: ((q)) -> goto accept\_S9

:: ((p)) -> goto T0\_init

fi;

accept\_S9:

if

:: ((((p)) || ((q)))) -> goto T0\_init

fi;

}

Представленная конструкция соответствует автомату Бюхи, представленному на Рисунке 2.3. С помощью двойной линии обозначено допустимое состояние.

С помощью автомата Бюхи можно верифицировать модель Крипке. С точки зрения верификации автоматных моделей – это наиболее удобный способ, позволяющий при верификации и спецификации почти полностью ограничиться понятием конечный автомат.



Рисунок 2.3 – Автомат Бюхи для LTL-формулы *G(p U q)*

## 2.8 Выводы

Выбор языка Promela в качестве автоматного языка описания модели обусловлен использованием верификатора SPIN. Верификатором SPIN на основе полученных входных данных будет составляться программа на языке программирования C, соотетствующая предъявленной модели и требованиям, которая далее будет компилироваться с помощью набора компиляторов gcc [51]. В случае обнаружения ошибки в исследуемом прототипе будет составляться контрпример, отражающий её путь возникновения. Полученный контрпример необходимо привести к виду, понятному конечному пользователю, то есть привести к тому же языку, на котором описан прототип системы.

Исходя из всего вышесказанного, в разработке системы для создания и тестирования каркасов программных продуктов можно выделить следующие важные этапы:

1. разработка языка описания моделей прототипов;
2. реализация транслятора из разработанного языка описания моделей в автоматный язык выбранного верификатора Promela;
3. поддержка обратной совместимости контрпримера, то есть генерация его представления на языке описания моделей.

# 3 Реализация системы

## 3.1 Общее описание

Система проектирования и тестирования каркасов программных продуктов (см. Рисунок 3.1) представляет собой программный комплекс, предоставляющий возможность производить верификацию каркасов с использованием верификатора SPIN.

Рисунок 3.1 – Архитектура системы

Систему состоит из трех основных подсистем:

* подсистемы лексического и синтаксического анализа, позволяющей на основе грамматического разбора входного прототипа получить соответствующее ему абстрактное синтаксическое дерево;
* подсистемы построения графа потока управления, реализующей сбор информации из абстрактного синтаксического дерева и построение графа вызовов модели прототипа;
* подсистемы кодогенерации, отвечающей за генерацию кода прототипа на целевом языке.

## 3.2 Подсистема лексического и синтаксического анализа

### 3.2.1 Структура подсистемы лексического и синтаксического анализа

Подсистема лексического и синтаксического анализа (см. Рисунок 3.2) представляет собой программный комплекс, обеспечивающий выполнение лексического и синтаксического разбора для всех входных файлов.



Рисунок 3.2 – Структура подсистемы

### 3.2.2 Описание языка Proto

Главная задача разработанного языка описания моделей прототипов состоит в том, чтобы упростить описание таких прототипов. Кроме того, наличие простого и понятного средства для описания каркасов программных систем позволит снизить порог входа в область верификации, то есть сделать процесс верификации моделей более доступным для конечного пользователя.

Возможности разработанного языка позволяют с использованием синтаксиса, близкого к синтаксису языка программирования Java, описать модель исходного прототипа, а именно все события, состояния, переходы и другие элементы модели. Рассмотрим полное описание возможностей языка Proto.

#### 3.2.2.1 Синтаксис языка

Вапвапвап

#### 3.2.2.2 Интеграция с объектно-ориентированным кодом

Вапвапвап

#### 3.2.2.3 Пример программы на языке proto

Описание языка рассмотрим на примере, в качестве которого возьмем прототип, реализующий имитацию работы автоматической коробки передач (см. Рисунок 3.3).

### 

Рисунок 3.3 – Модель имитации работы автоматической коробки передач

Прототип должен удовлетворять следующим требованиям:

1. управление коробкой передач автомобиля может быть выполнено посредством трех основных действий:
   1. включение зажигания;
   2. переключение направления движения;
   3. удержание педали газа.
2. двигатель может быть запущен при помощи нажатия кнопки ВКЛ (ON);
3. пользователь может выбирать направление движения:
   1. вперед;
   2. назад;
   3. нейтраль – двигатель работает, но автомобиль не двигается.
4. при удержании газа двигатель начинает наращивать обороты. При достижении отметки 2000 оборотов происходит переключение на более высокую передачу;
5. пользователь может заглушить двигатель, только находясь на нейтральной передаче.

Рассмотрим описание на языке Proto, соответствующее построенной модели (см. Рисунок 3.4).

Синтаксис языка позволяет производить описание и реализацию интерфейсов, в данном случае объявлен интерфейс Driver и объявлена его реализация DefaultDriver, описывающая поведение водителя. Далее объявляется главный класс AutoGear, который обязательно должен наследовать базовый класс Prototype. В главном классе приводится описание основных состояний модели, а также устанавливаются отношения между ними.

Для описываемой модели системы можно выделить следующие состояния:

* main – является начальным состоянием системы по умолчанию. Из данного состояния осуществляются переходы в другие состояния, в нашем случае в состояние *sleep*;
* sleep – состояние, в которое прототип переходит после начального. В данном состоянии происходит ожидание включения двигателя;
* neutral – состояние, в котором двигатель работает, но автомобиль не двигается, поскольку ожидает выбора водителем направления движения, в зависимости от которого возможно начало движения вперед (состояние gear1) или назад (состояние reverse);
* reverse – состояние, характеризующееся движением автомобиля назад. Движение автомобиля назад можно остановить с помощью переключения на нейтральную передачу (переход в состояние neutral);
* gear1 – состояние, для которого характерно нахождение коробки передач на первой передаче, а также начало движения автомобиля вперед. При наборе достаточного количества оборотов происходит переключение на повышенную передачу (переход в состояние gear2);
* gear2 - gear5 – состояния, при которых коробка передач находится во второй-пятой передаче соответственно. Как и для первой передачи при достижении определенного количества оборотов происходит переключение;
* finalize – является заверщающим состоянием любой модели прототипа. Для данной ситуации переход в заключительное состояние связан с событием «Выключение двигателя», которое может произойти только во время нахождения в состоянии neutral, то есть после включения двигателя;



Рисунок 3.4 – Код примера на языке Proto

### 3.2.3 Выбор средств реализации

При выборе средств реализации подсистемы лексического и синтаксического анализа, автор в первую очередь ориентировался на ………….

#### 3.2.3.1 ANTLR

ANTLR () представляет собой

#### 3.2.3.2 Maven

Maven – это

### 3.2.4 Расширенная форма Бэкуса-Наура

Форма Бэкуса-Наура

### 3.2.5 Структура абстрактного синтаксического дерева

Что такого абстрактное синтаксическое дерево

Система ANTLR позволяет в качестве выходного значения получить абстрактное синтаксическое дерево, которое будет соответствовать входному файлу для заданной грамматики.

## 3.3 Подсистема построения графа потока исполнения

### 3.3.1 Общее описание

Граф потока исполнения () – это …..

### 3.3.2 Алгоритм построения графа потока исполнения по абстрактному синтаксическому дереву программы

Про CallNode, StateNode и всё такое

## 3.4 Подсистема кодогенерации

фывафвыа

### 3.4.1 Построение модели на языке Promela

Для представления каркаса программного продукта на целевом языке автором был разработан специализированный алгоритм построения соответствующей модели на основе графа потока управления исходного прототипа. В работе алгоритма условино можно выделить два основных этапа – это подготовка и построение.

Подготовка к построению является начальным этапом в построении. На данном этапе для каждого автомата Ai вводится переменная stateAi. На языке Promela это выглядит следующим образом:

int stateAi;

Каждому состоянию должен быть присвоен уникальный номер, используя сквозную нумерацию для всех автоматов. Переход автомата Ai в новое состояние с номером k будет осуществляться присваиванием соответствующей автомату переменной Ai числа k:

stateAi = k;

Событие на переходе между состояниями exx (где xx – номер события) может быть описано в модели следующим образом:

lastEvent = xx;

Для всех автоматов системы создадим специальную функцию-макрос:

inline Ai(){

/\* тело функции \*/

}

Начальный шаг на этапе построения модели заключается установке взаимнооднозначного соответствия между состояниями автомата Ai и их порядковыми номерами. Затем выполняется выделение начального состояния. В качестве начального состояния моделей на разработанном языке Proto используется специализированное состояние MAIN, которое соответственно должно встречаться в описании каждого каркаса. Номер, соответствцующий состояния MAIN, присваивается переменной stateAi.

Главный цикл программы строится следующим образом (s1,..,sk – номера состояний автомата Ai):

do

:: (stateAi == s1) ->

:: (stateAi == s2) ->

…

:: (stateAi == sk) ->

od;

При наличии состояний с вложенными автоматами, для каждого такого состояния sj в условие *(stateAi == sj)* дописывается вызов соответствующей функции этого автомата:

Am();

Для каждого состояния sj нужно найти все возможные состояния, в которые возможны переходы (sj, sl). Если из состояния есть хотя бы один переход, то к условию ( stateAi == sj ) дописывается конструкция if. Для каждого перехода (sj, sl) в конструкцию if добавляется следующее:

::stateAi = sl;

Если переходу (sj, sl) кроме того соответствует некоторое событие exx, то после предыдущего выражения необходимо дописать следующее выражение:

lastEvent = exx;

Если состояние si – конечное, то в условие ( stateAi == si ) необходимо добавить инструкцию завершения цикла:

break;

### 3.4.2 Преобразование LTL-формул

Синтаксис описания формул

### 3.4.3 Типовые требования к автоматным моделям

Опишем некоторые типовые требования, которые могут быть применимы ко всем автоматным моделям []:

* завершение работы – главный автомат когда-нибудь окажется в конечном состоянии. В рамках автоматной модели это требование можно записать на языке темпоральной логики как

F ( state == end\_state ),

где state – текущее состояние главного автомата, end\_state – конечное состояние;

* постоянство – некоторое свойство *p* с какого-то момента будет выполнено всегда. Данное требование может быть применимо к любой модели. Вид требования на языке темпоральной логики:

FG (*p*);

* прогресс – в любой момент времени выполнения автомат может прийти в состояние *s* или произойдет событие *exx*, что на языке LTL выглядит следующим образом:

GF (state == *s*) или GF ( lastEvent == *exx* );

* корректное завершение работы – зависит от конкретной модели.

## 3.5 Plug-in для Eclipse

фывафывафыва

# 4 Организационно-экономический раздел

# 5 Охрана труда и окружающей среды

# Заключение

# Список использованных источников

1. Макконелл С. Совершенный код. Мастер-класс. Практическое руководство по разработке программного обеспечения / С. Макконелл. – Издательство «Русская редакция», 2011. – 896 с: ил.
2. Хант Э. Программист-прагматик. Путь от подмастерья к мастеру / Э. Хант, Д. Томас - СПб.: Питер, 2010. – 830 с.
3. Ахо А. Компиляторы: принципы, технологии и инструментарий, 2-е издание / А. Ахо, М. Лам, Р. Сети, Д. Уильман – ООО «И. Д. Вильямс», 2011. – 1184 с: ил
4. Буч, Г. Объектно-ориентированный анализ и проектирование с примерами приложений / Г. Буч, Р. Максимчук, М. Энгл, Б. Янг, Д. Коналлен, К. Хьюстон – Вильямс, 2010. – 720 с: ил.
5. Поликарпова Н. Автоматное программирование / Н. Поликарпова, А. Шалыто – СПб.: Питер, 2011.- 176 с: ил.
6. Крючкова Е. Основы математической логики и теоpии алгоpитмов: Учебное пособие / Е. Крючкова – Алт. госуд. технич. ун-т им. И.И.Ползунова. Барнаул, 2010. — 277с.
7. Хопкрофт Д. Введение в теорию автоматов, языков и вычислений / Д. Хапкрофт, Р. Мотвани, Д. Ульман – М.:Вильямс, 2002.
8. Кузьмин Е. В., Соколов В. А. Верификация автоматных программ с использованием LTL // Моделирование и анализ информационных систем / ЯрГУ. Ярославль. 2007. № 1. С. 3–14. http://is.ifmo.ru, раздел «Верификация».
9. Finite state machine [Электронный ресурс] / Режим доступа: <http://en.wikipedia.org/wiki/Finite_state_machine>
10. Linear temporal logic [Электронный ресурс] / Режим доступа: <http://en.wikipedia.org/wiki/Linear_temporal_logic>
11. Mealy machine [Электронный ресурс] / Режим доступа: <http://en.wikipedia.org/wiki/Mealy_machine>
12. Switch-technology [Электронный ресурс] / Режим доступа: http://en.wikipedia.org/wiki/Switch-technology
13. Roux C., Encrenaz E. CTL May Be Ambiguous when Model Checking Moore Machines. UPMC LIP6 ASIM. CHARME, 2003. <http://sed.free.fr/cr/charme2003presentation.pdf>
14. Clarce E. M., Emerson E. A., Sistla A. P. Automatic Verification of Finite State Concurrent Using Temporal Logic Specifications //ACM Transactions on Programming Languages and Systems (TOPLAS). 1986. Vol. 8. N 2. P. 244–263.
15. Сайт Java [Электронный ресурс] / Режим доступа: <http://java.com/en/>
16. NetBeans Project [Электронный ресурс] / Режим доступа: <http://www.netbeans.org/>
17. Шилдт, Г. Искусство программирования на Java / Г. Шилдт, Д. Холмс – Пер. с англ. – М.: Издательский дом «Вильямс», 2005. – 336 с.
18. Гамма, Э. Приемы объектно-ориентированного проектирования. Паттерны проектирования / Э. Гамма, Р. Хелм, Р. Джонсон, Д. Влиссидес. – СПб.: Питер, 2009. – 366 с.
19. Головач, В.В. Дизайн пользовательского интерфейса / В.В. Головач – 2000. – 141 с.
20. Oracle tutorial for swing [Электронный ресурс] / Режим доступа: <http://download.oracle.com/javase/tutorial/uiswing/>
21. JTattoo official website [Электронный ресурс] / Режим доступа: <http://www.jtattoo.net/>

# Приложение А Задание на дипломное проектирование

# Приложение Б Руководство пользователя

# Приложение В Код программы