

34. Lebenszyklen einfacher Objekte: Aktionsdiagramme

1

Prof. Dr. rer. nat. Uwe Aßmann
Institut für Software- und
Multimediatechnik
Lehrstuhl Softwaretechnologie
Fakultät für Informatik
TU Dresden
Version 13-0-5, 14.06.13

- 1) Aktivitätendiagramme in UML
 - 2) Zustandsdiagramme in UML
 - 3) Verhaltens-, Steuerungs-, und Protokollmaschinen
 - 4) Implementierung von Steuerungsmaschinen
 - 5) Einsatz im Test
- A1) Impl. von Protokollmaschinen



Softwaretechnologie, © Prof. Uwe Aßmann
Technische Universität Dresden, Fakultät Informatik

Obligatorische Literatur

2

- ▶ Zuser 7.5.3
- ▶ Störle Kap. 10 (Zustandsdiagramme), Kap. 11 (Aktivitätsdiagramme)
- ▶ ST für Einsteiger: Kap. 10

34.1. Aktivitätsdiagramme

3

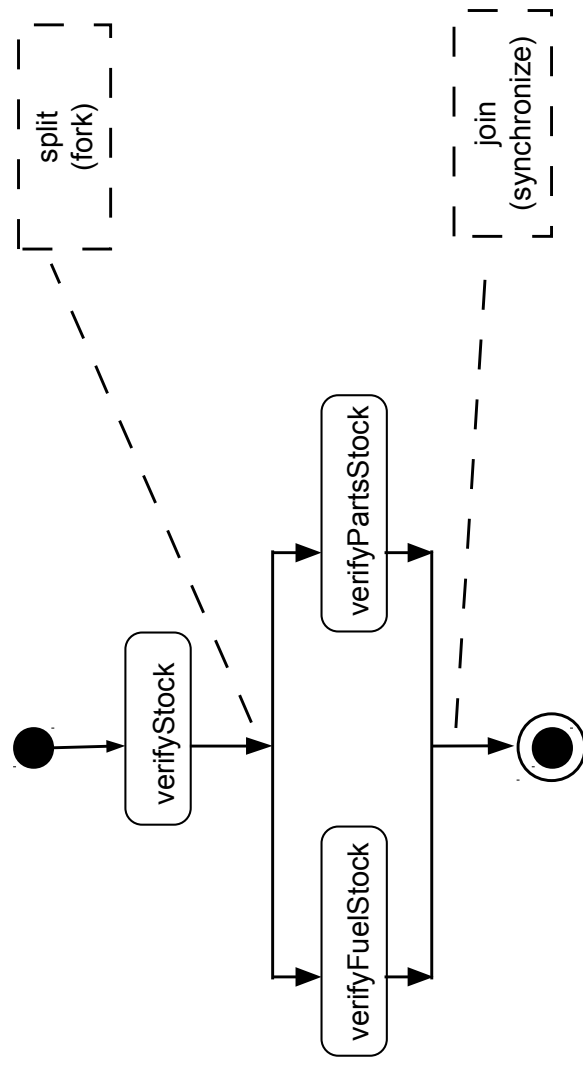
Aktionsdiagramme: Aktivitätsdiagramme (AD),
Statecharts (SC)



Softwaretechnologie, © Prof. Uwe Alßmann
Technische Universität Dresden, Fakultät Informatik

Dynamische Modellierung (Verhaltensmodellierung)

- ▶ Eine Signatur eines Objektes oder einer Methode muss *funktional verfeinert* werden
 - Das Verhalten (dynamische Semantik) muss spezifiziert werden (partiell oder vollständig)
 - Daher spricht man von *Verhaltensmodellierung* oder *dynamischer Modellierung*
 - und von *punktweiser Verfeinerung* einer Klassen- oder Methoden-Signatur
- ▶ Einfachste Form: Angabe von Aktivitäten, verknüpft mit Steuer- und Datenfluss



4

Start- und Endzustand

5

▶ Jedes Aktionsdiagramm sollte einen eindeutigen Startzustand haben. Der Startzustand ist ein "Pseudo-Zustand".

▶ **Notation:**



▶ Ein Aktionsdiagramm kann einen oder mehrere Endzustände haben.

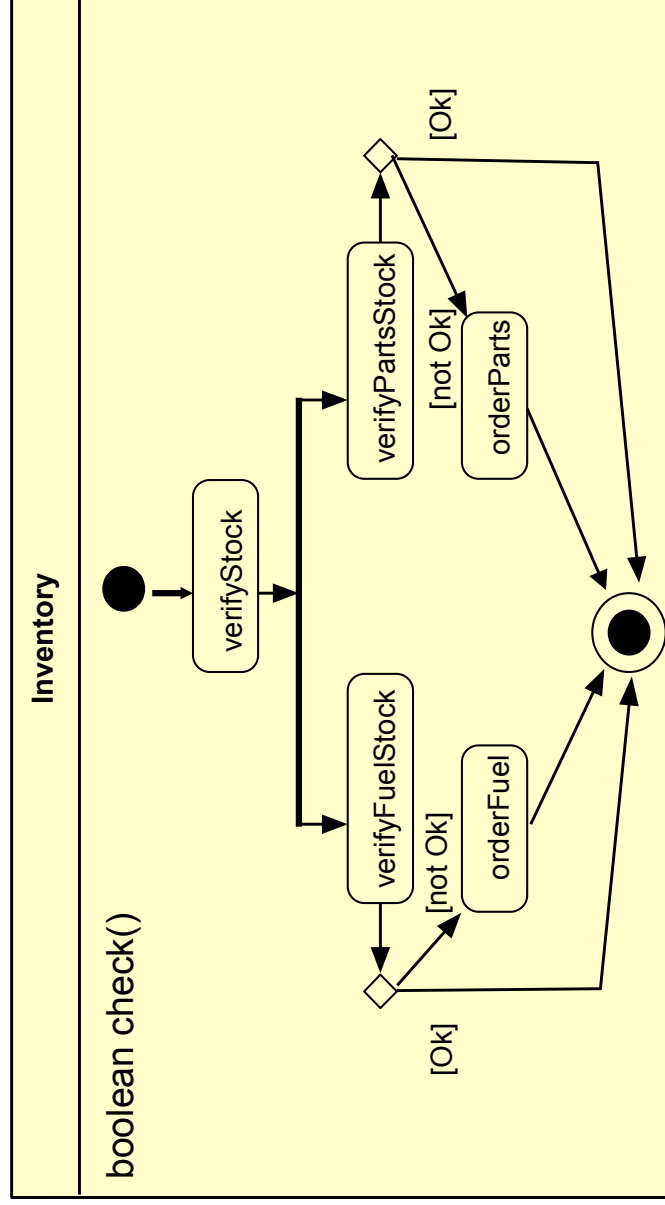
▶ **Notation:** ("bull's eye")



Aktivitätsdiagramm als Verhalten einer Methode (activity diagram)

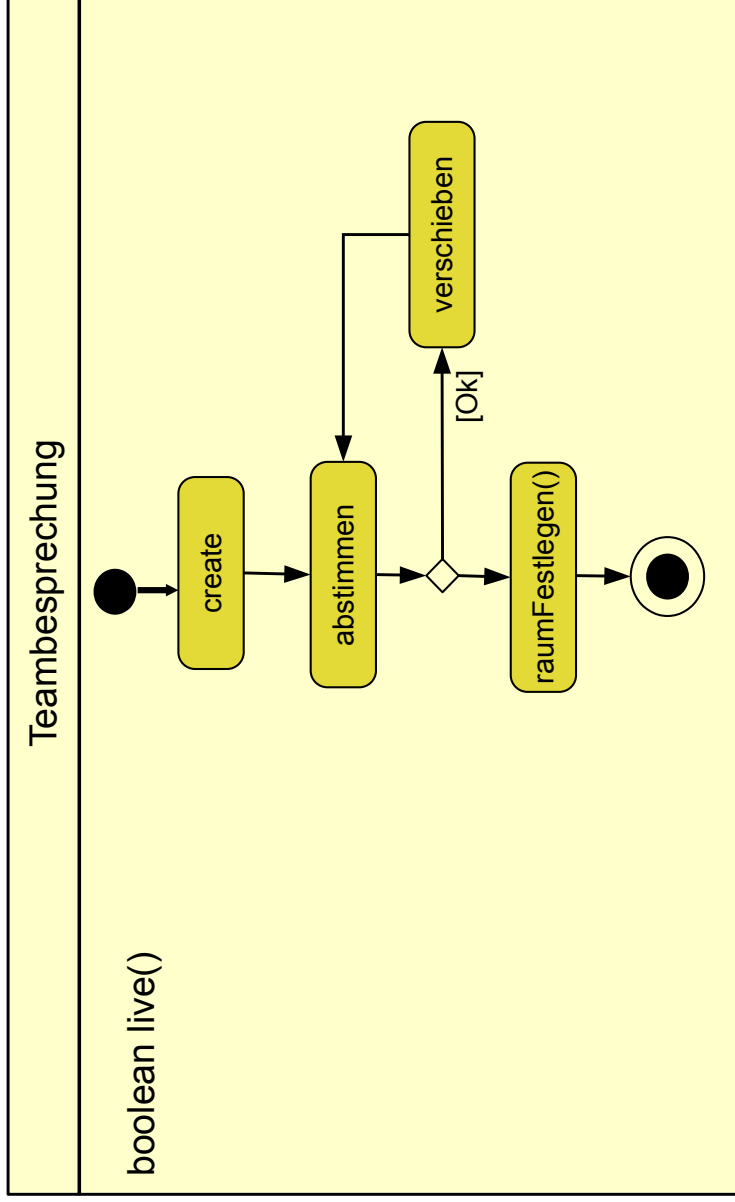
9

- ▶ Aktivitätsdiagramme können das Verhalten einer Methode beschreiben, dann werden sie in ein Abteil der Klasse notiert
- ▶ Aktivitäten, verbunden durch Datenfluß (Datenflußdiagramm, data-flow diagram)
 - Parallele Aktivitäten in parallelen Zweigen
 - Bedingungen (guards) bestimmen, ob über eine Kante Daten fließen (*bedingter* Datenfluß)



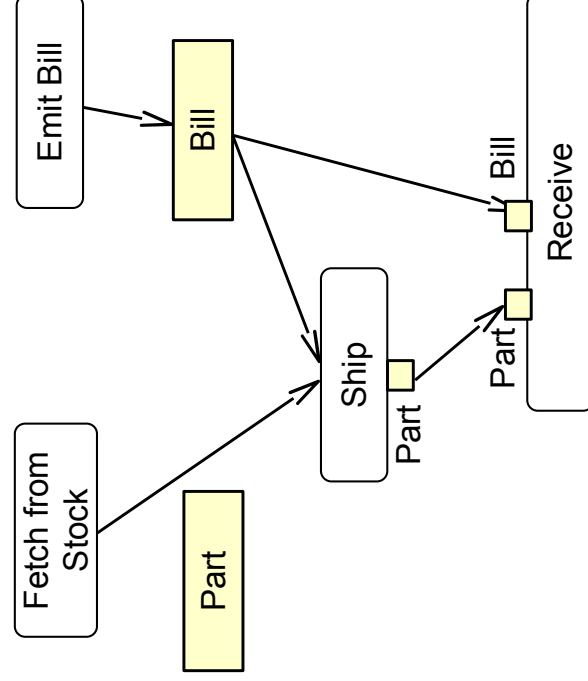
Aktivitätsdiagramm für Lebenszyklus eines Objekts

- ▶ Viele Objekte müssen in einer bestimmten Art und Weise aufgerufen werden, von ihrer Geburt bis zum Tod
- ▶ AD beschreiben den *Arbeitsfluss (Workflow)* der Methoden



Verschiedene Notationen für Datenfluß

- ▶ Objekte, die zwischen Aktivitäten fließen, können verschieden notiert werden
- ▶ Pins sind benannte Parameter der Aktivitäten

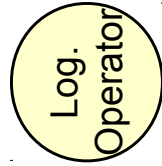
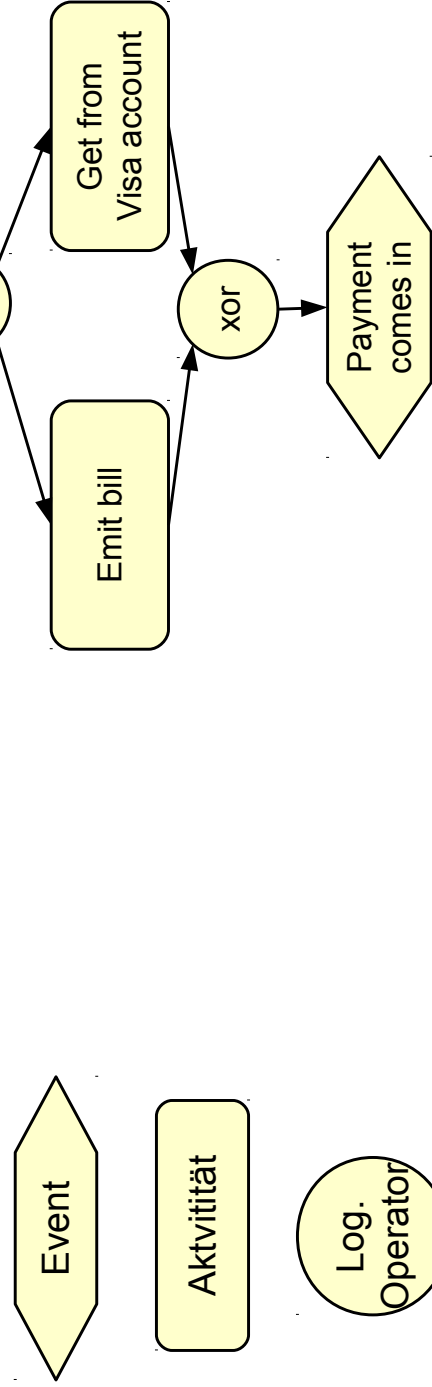


Andere Notationen für Aktivitätsdiagramme

10

- ▶ Ähnlich, wird in der industriellen Praxis oft benutzt: Ereignisgesteuerte Prozessketten (EPK), Sprache des ARIS-Toolkits für Prozessmodellierung von SAP-Systemen

Prof. U. Almann, Softwaretechnologie, TU Dresden



http://de.wikipedia.org/wiki/Ereignisgesteuerte_Prozesskette

34.2 UML-Zustandsdiagramme (Zustandsmaschinen, Statecharts)

11

Zustandsmaschinen gehören zu jUML, weil sie verlustfrei in Code überführt und zurücküberführt werden können (round-trip engineering)



Zustandsbasierte dynamische Modellierung

12

- ▶ Objekt-Verhalten und Szenarien können auch *zustandsbetont* analysiert werden
 - Man frage: *Wie ändern sich die Zustände des Systems, wenn bestimmte Ereignisse auftreten?*
 - Es entsteht ein ECA-Architekturstil (event-condition-action)
- ▶ Besonders wichtig bei:
 - Sicherheitskritischen Systemen: *Kann dieser illegale Zustand vermieden werden?*
 - Benutzerschnittstellen: *Ist diese Aktion in diesem Zustand des GUI erlaubt?*
 - Komponentenorientierten Systemen: *Darf diese Komponente mit dieser anderen kommunizieren? (Protokollprüfung)*
- ▶ Methodik: Analyse und Entwurf mit UML-Statecharts

Prof. U. Almarn, Softwaretechnologie, TU Dresden



Beispiel: Spezifikation von Software für sicherheitskritische Systeme

13

- ▶ Spezifikationen von Zustandsautomaten für Fly-by-wire und Drive-by-wire

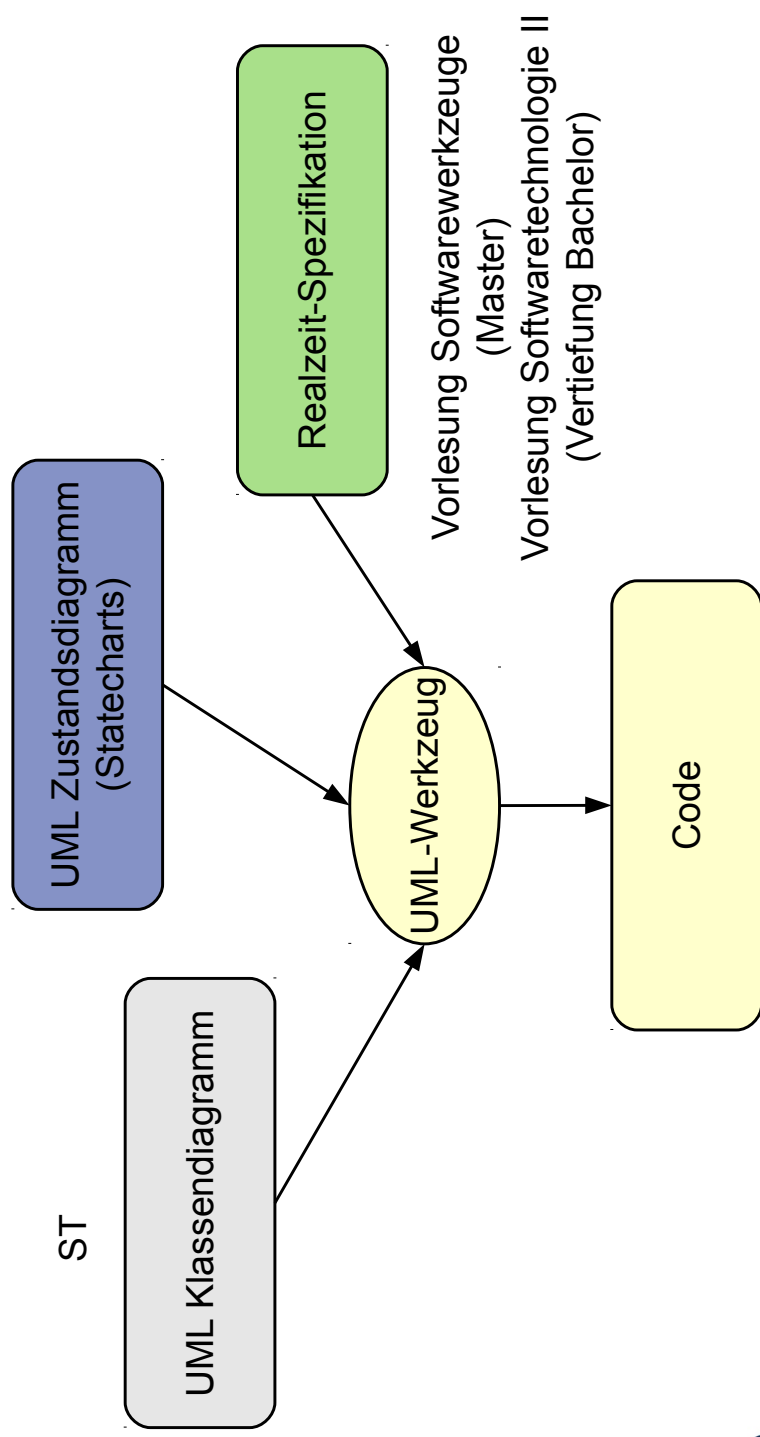


Prof. U. Almarn, Softwaretechnologie, TU Dresden



http://en.wikipedia.org/wiki/File:Hands-free_Driving.jpg

- ▶ Die Paderborner Railcabs arbeiten mit UML-Statecharts, die mit Realzeitattributen angereichert sind (real-time statecharts):
ST



UML-Zustandsmodelle

- ▶ **Definition:** Ein *Zustand* ist eine Eigenschaft eines Objektes oder Systems, die über einen begrenzten Zeitraum besteht.

- ▶ **Notation:**



- ▶ Was ist ein "System"?
 - Technisch: Ein Objekt oder eine Netz von Objekten, ein hierarchisches Objekt, auch ein komplexes Objekt
 - Praktisch:
 - Eigenschaft eines komplexen Softwaresystems
 - Eigenschaft eines Arbeitsprozesses
 - Eigenschaft eines Produkts eines Arbeitsprozesses
 - Eigenschaft eines einzelnen Objekts

Endliche Automaten 1 (Akzeptoren)

16

- ▶ Theoretische Informatik, Automatentheorie:

Ein **endlicher Zustandsautomat (Akzeptor)** über einem Eingabealphabet A ist ein Tupel, bestehend aus:

- einer Menge S von Zuständen
- einer (partiellen) Übergangsfunktion $\text{trans} : S \times A \rightarrow S$
- einem Startzustand $s_0 \in S$
- einer Menge von Endzuständen $S_f \subseteq S$



$\text{trans}(\text{geschlossen}, \text{verriegeln}) = \text{abgesperrt}$

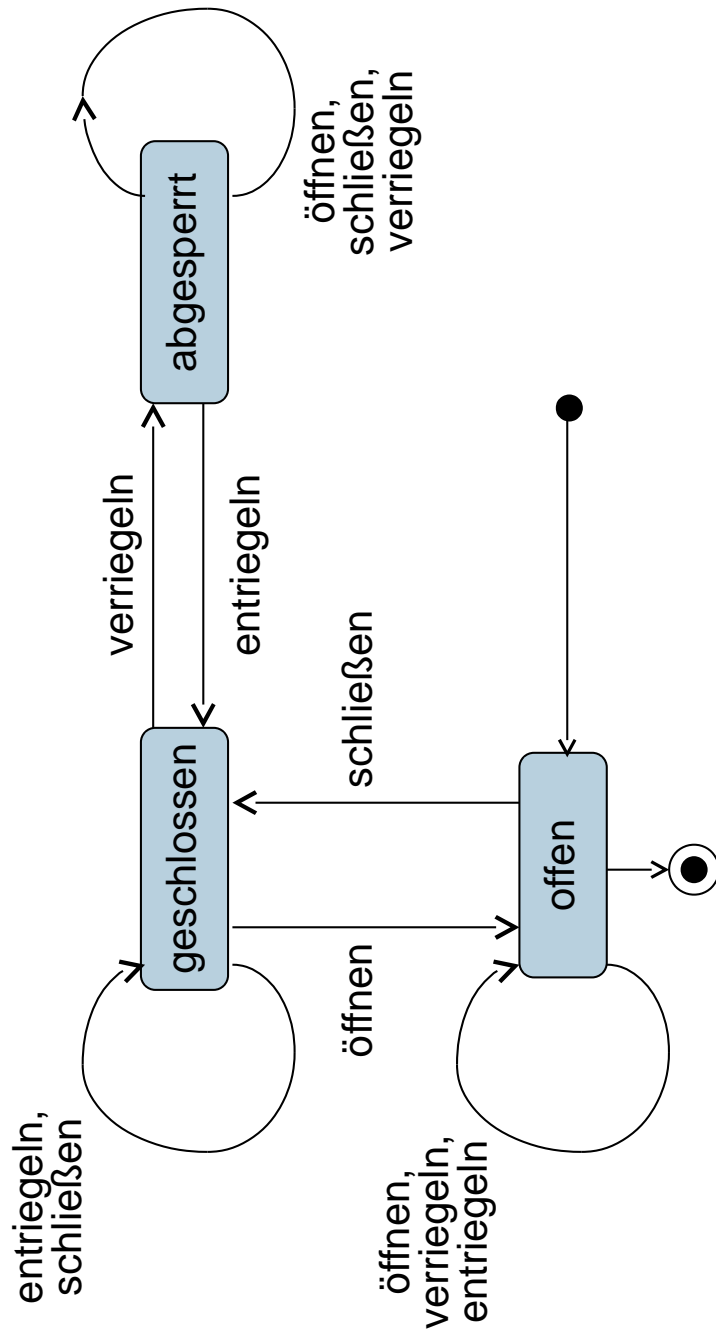
Achtung! Notation von Zuständen ähnlich zur Notation von Aktivitäten!



Beispiel: Zustandsmodell einer Tür

17

- ▶ Der Tür-Akzeptor stellt einen Prüfer für mögliche Aktionsfolgen für eine Tür dar
- ▶ In UML heisst der Akzeptor **Protokoll(zustands)maschine**, denn er akzeptiert ein Protokoll



Zustandstabellen von Protokollmaschinen

18

Tür Ausgangs-/Endzustand	geschlossen	offen	abgesperrt
geschlossen	entriegeln, schließen	öffnen	verriegeln
offen	schließen	öffnen, verriegeln, entriegeln	-
abgesperrt	entriegeln	-	öffnen, schließen, verriegeln

Prof. U. Almann, Softwaretechnologie, TU Dresden

- ▶ Alternative Notation



Endliche Automaten 2 (Transduktoren)

19

- ▶ Ein **endlicher Zustandsübersetzer (Transduktor)** über einem Eingabealphabet **A** und einem **Ausgabealphabet B** ist ein Tupel, bestehend aus:
 - einer Menge S von Zuständen
 - einer (partiellen) Übergangsfunktion $\text{trans} : S \times A \rightarrow S$
 - einem Startzustand $s_0 \in S$
 - einer Menge von Endzuständen $S_f \subseteq S$



$\text{trans}(\text{geschlossen}, \text{verriegeln}) = (\text{abgesperrt})$ / rotes Licht einschalten

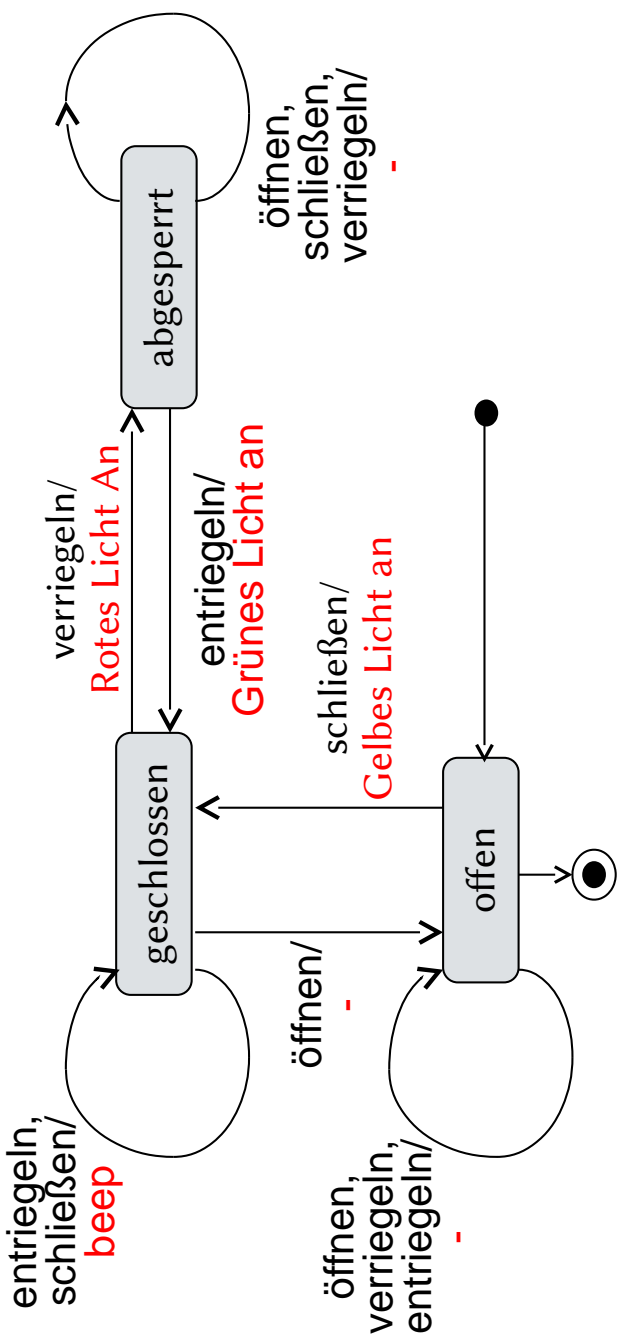
Prof. U. Almann, Softwaretechnologie, TU Dresden



Beispiel: Zustandsmodell einer Tür

20

- ▶ Der Tür-Transduktor stellt zusätzlich zum Prüfer einen Steuerer (controller) für eine Tür-Zustandsmeldeampel dar
 - aus ihm kann ein Steuerungsalgorithmus für die Türampel abgeleitet werden
- ▶ In UML: **Zustandsmaschine (Verhaltensmaschine)**



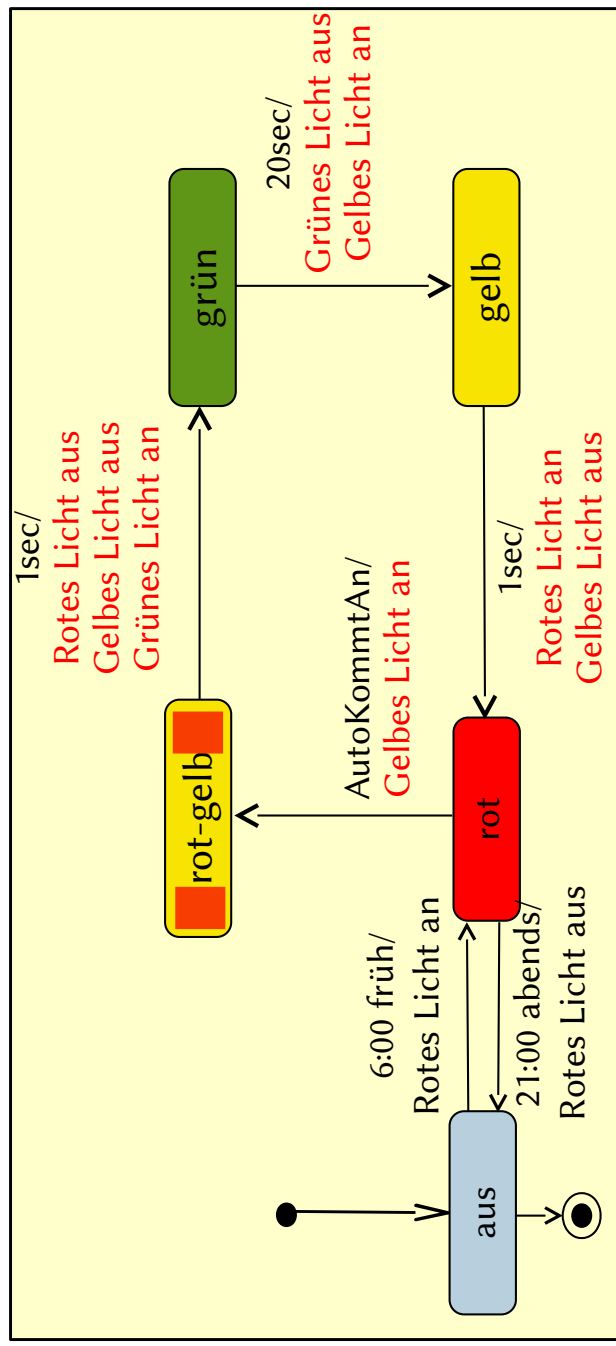
Prof. U. Almann, Softwaretechnologie, TU Dresden



Beispiel: Zustandsmodell einer bedarfsgesteuerten Ampel

21

- ▶ Welches Ereignis löst den Ampelzyklus aus?
- ▶ Welches Eingabealphabet hat der Transduktor (Ereignisse)?
- ▶ Welches Ausgabealphabet?
- ▶ Welche Sprachen übersetzt der Transduktor in einander?



Prof. U. Almann, Softwaretechnologie, TU Dresden



Semantik eines Zustandsmodells

22

- ▶ Ein Zustandsmodell ist endlich, definiert aber einen unendlichen Zustandsraum (Semantik)
- ▶ Die Semantik eines Zustandsmodells ist definiert als Menge von Sequenzen (Folgen):
 - in der Theoretischen Informatik:
 - Menge von "akzeptierten Wörtern" (Sprache über Grundalphabet von Ereignissen)
 - in der Softwaretechnik wird das interpretiert als:
 - Menge von zulässigen *Ereignisfolgen* (*Ereignissprache*)
 - Menge von zulässigen *Aufruffolgen* oder *Aktionen* (*Aufrufsprache*)
 - Menge von zulässigen *Pfaden in einem Graphen* (*Pfadsprache*)
- ▶ Wichtige Verallgemeinerung: "Automaten mit Ausgabe"
 - *Transduktor* (*Mealy-Automat*): Ausgabe bei Übergang
 - Softwaretechnik: *Aktion* bei Übergang
 - *Akzeptor* (*Moore-Automat*): Ausgabe bei Erreichen eines Zustands

Prof. U. Almarm, Softwaretechnologie, TU Dresden



Übung

23

- ▶ Schreiben Sie 4 zulässige Schaltfolgen der bedarfsgesteuerten Ampel aus
- ▶ Was ähnelt sich?

Prof. U. Almarm, Softwaretechnologie, TU Dresden



Start- und Endzustand (wie bei AD)

25

- ▶ Jedes Zustandsdiagramm sollte einen eindeutigen Startzustand haben. Der Startzustand ist ein "Pseudo-Zustand".

- ▶ **Notation:**



- ▶ Ein Zustandsdiagramm kann einen oder mehrere Endzustände haben.
- ▶ **Notation:** ("bull's eye")

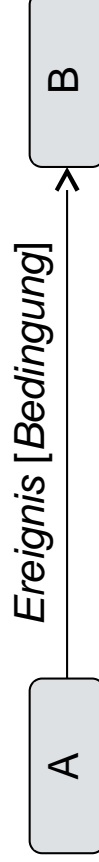


Prof. U. Almann, Softwaretechnologie, TU Dresden



Bedingte Zustandsübergänge in Protokollmaschinen

26



- ▶ **Definition** Eine **Bedingung** (*guard*) ist eine Boolesche Bedingung, die zusätzlich bei Auftreten des Ereignisses erfüllt sein muß, damit der beschriebene Übergang eintritt.
- ▶ **Notation:** Eine Bedingung kann folgende Informationen verwenden:
 - Parameterwerte des Ereignisses
 - Attributwerte und Assoziationsinstanzen (Links) der Objekte
 - ggf. Navigation über Links zu anderen Objekten
- ▶ **Beispiel:**

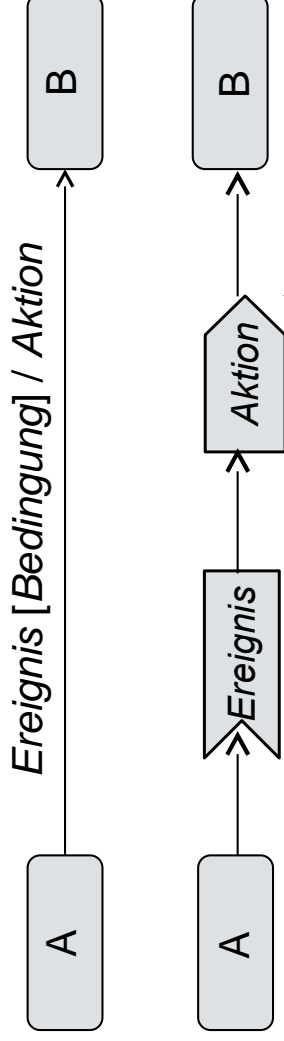


Prof. U. Almann, Softwaretechnologie, TU Dresden



Aktionen bei Zustandsübergängen in Verhaltensmaschinen

27



Prof. U. Almarn, Softwaretechnologie, TU Dresden

- ▶ **Definition** Eine *Aktion* ist die Beschreibung einer ausführbaren Anweisung. Dauer der Ausführung vernachlässigbar. Nicht unterbrechbar. Eine Aktion kann auch eine Folge von Einzelaktionen sein.
- ▶ In UML heißen Zustandsübergänge mit Aktionen **volle Zustandsübergänge**
- ▶ Typische Arten von Aktionen:
 - Lokale Änderung eines Attributwerts
 - Versenden einer Nachricht an ein anderes Objekt (bzw. eine Klasse)
 - Erzeugen oder Löschen eines Objekts
 - Rückgabe eines Ergebnisses für eine früher empfangene Nachricht

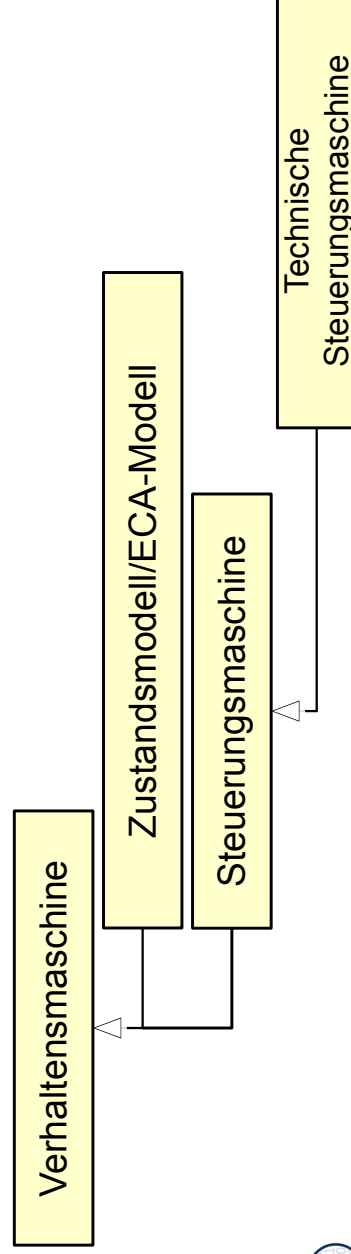


Spezielle Verhaltensmaschinen (Transduktoren):

28

- ▶ Ein **Zustandsmodell (Ereignis/Bedingungs/Aktionsmodell, event/condition/action model, ECA model)** ist eine Verhaltensmaschine, die keinem Objekt (keiner Klasse) zugeordnet ist
- ▶ Eine **Steuerungsmaschine** ist eine spezielle Verhaltensmaschine, die das Verhalten eines Objekts beschreibt
 - Sie beschreibt dann einen vollständigen Objektlebenszyklus (white-box object life cycle)
- ▶ Eine **technische Steuerungsmaschine** beschreibt das Verhalten eines technischen Gerätes
 - Aus Steuerungsmaschinen kann die Implementierung der Steuerungssoftware des Objekts bzw. des Geräts abgeleitet werden (wichtig für eingebettete Systeme)

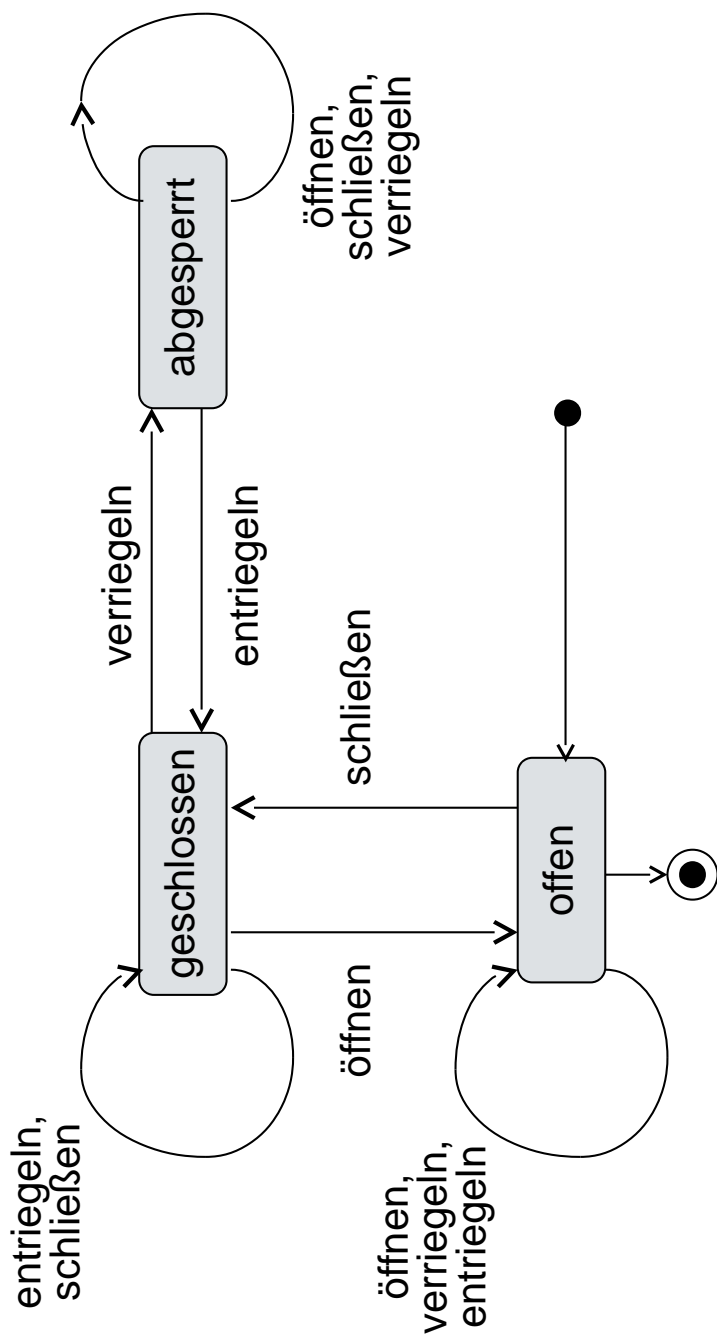
Prof. U. Almarn, Softwaretechnologie, TU Dresden



34.3 Unterschied von Verhaltens-, Steuer und Protokollmaschinen

Beispiel: Protokollmaschine für eine Tür

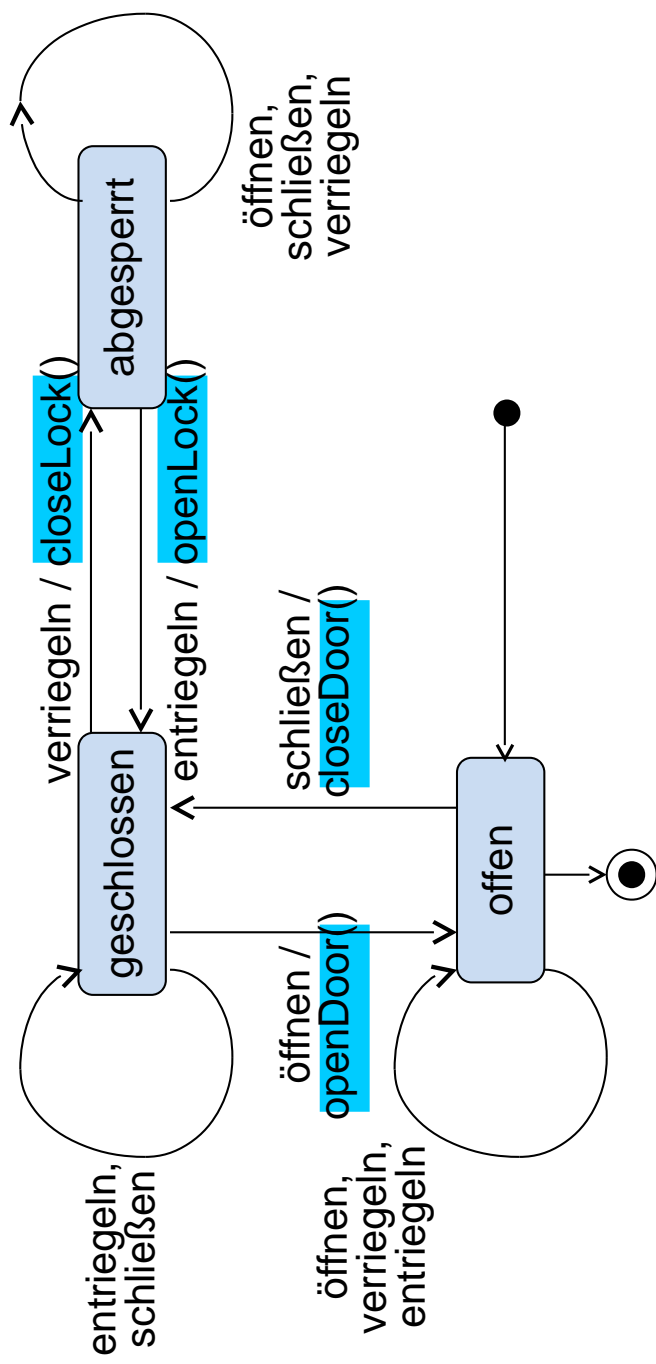
- ▶ Eine Protokollmaschine *kontrolliert*, ob ein Benutzer eine Zustandsmaschine richtig bedient,
 - d.h. ob die Benutzungsreihenfolge einer Zustandsmaschine folgt (akzeptierend, beobachtend, prüfend).



Beispiel: Steuerungsmaschine für eine Tür einer Behindertoilette

31

- ▶ Eine Steuerungsmaschine steuert zusätzlich weitere Klassen an
- ▶ Hier: die Türsteuerung empfängt die Signale des Türbenutzers und steuert Servo-Motoren an
 - Achtung: das ist bereits die zweite Steuerungsmaschine zur Protokollmaschine des Türprotokoll-Prüfers!



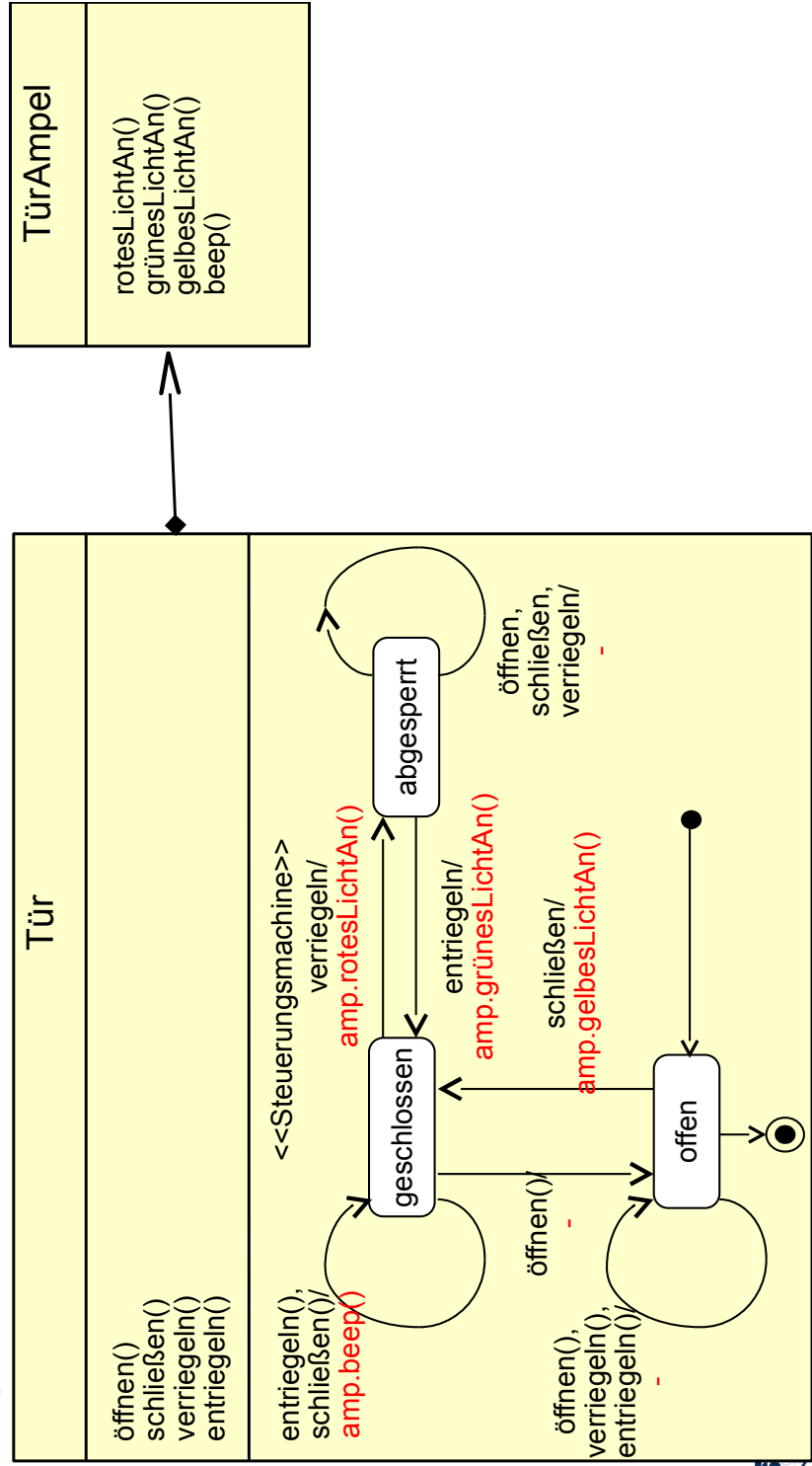
Prof. U. Almann, Softwaretechnologie, TU Dresden



Objektlebenszyklus von innen und aussen

32

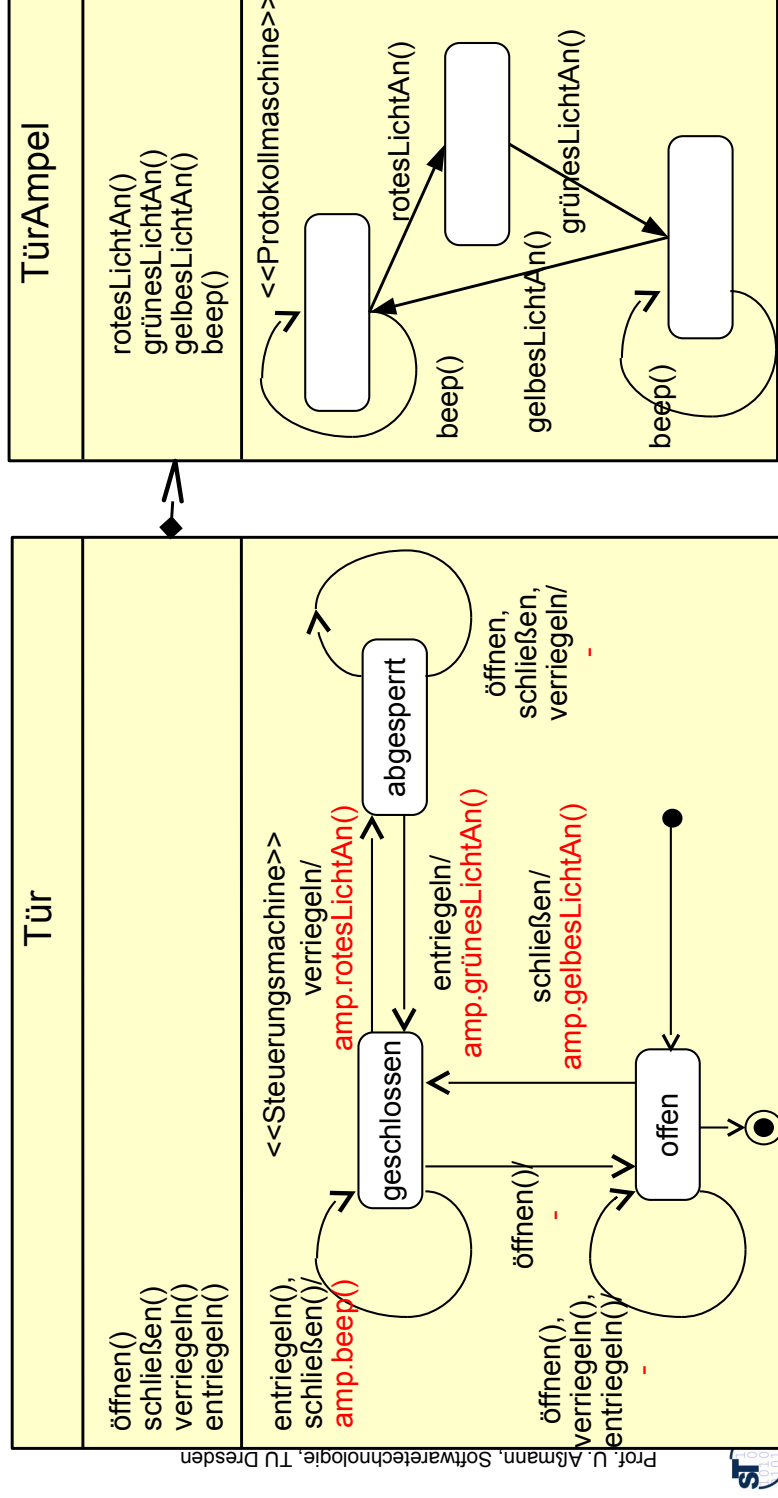
- ▶ Eine Steuerungsmaschine kann in einer Klasse erscheinen; sie beschreibt einen *whitebox*-Objektlebenszyklus



Objektlebenszyklus von nur von aussen

33

- ▶ Auch eine Protokollmaschine kann in einer Klasse erscheinen, sie beschreibt einen *blackbox*-Objektlebenszyklus, d.h. die beobachtbare Sicht von aussen, das *Protokoll* der Schnittstelle oder Klasse



Prof. U. Almann, Softwaretechnologie, TU Dresden



Unterschied

34

- ▶ Verhaltens- (Steuerungs-)maschinen
 - steuern
 - müssen das Wissen über das gesteuerte System *vollständig* repräsentieren, ansonsten gerät das System ausser Kontrolle
 - geben mit ihren Aktionen eine Implementierung der Steuerungssoftware des technischen Systems an
 - können verschiedene Dinge steuern:
 - sich selbst (reine Steuerungsmaschine)
 - andere Klassen
 - ein Subsystem von Klassen
- ▶ Protokollmaschinen
 - kontrollieren
 - können ein *partielles* Wissen über das geprüfte System kontrollieren (der Rest des Verhaltens wird *nicht* abgeprüft)
 - Beschreiben eine Sicht von aussen auf das System
 - Beschreiben das Aufruf- oder Ereignisprotokoll des Systems

Prof. U. Almann, Softwaretechnologie, TU Dresden



34.4 Implementierung von Steuerungsmaschinen

35



Softwaretechnologie, © Prof. Uwe Alßmann
Technische Universität Dresden, Fakultät Informatik

Implementierung von Steuerungsmaschinen mit Implementierungsmuster *IntegerState*

▶ Entwurfsmuster *IntegerState*

- Zustand wird als Integer-Variable repräsentiert, Bereich [1..n]
- Alle Ereignisse werden zu "Reaktions"-Methoden, die von aussen aufgerufen werden
 - Externe Ereignisse werden mit "Reaktions-Methoden" modelliert
 - Interne Ereignisse werden den Implementierungen der Methoden zugeordnet
- ▶ Reaktionsmethoden schalten den Zustand fort, indem sie Fallanalyse betreiben
 - In jeder Methode wird eine Fallunterscheidung über den Zustand durchgeführt
 - Jeder Fall beschreibt also ein Paar (Ereignis, Zustand)
 - Der Rumpf des Falles beschreibt
 - den Zustandsübergang (Wechsel des Zustands)
 - die auszulösende Aktion

36



Modifer "final" bei Attributen: unveränderlich

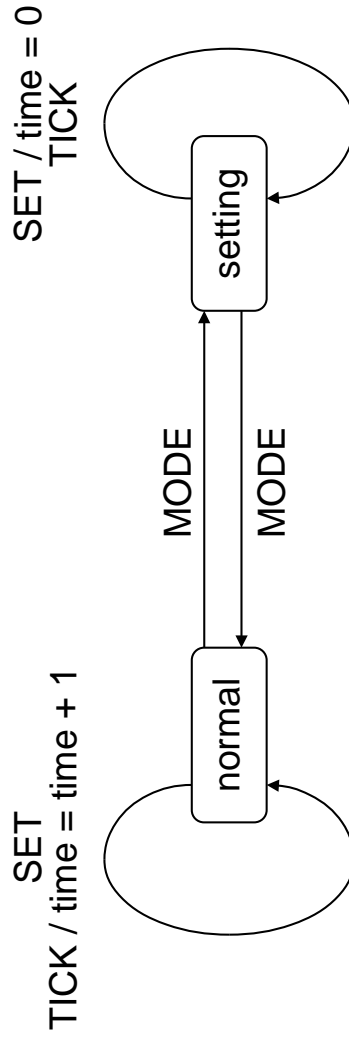
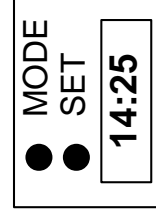
```
class Tuer {  
    // Konstante zur Zustandskodierung  
    private static final int Z_offen = 0;  
    private static final int Z_geschlossen = 1;  
    private static final int Z_abgesperrt = 2;  
  
    // Zustandsvariable  
    private int zustand = Z_offen;  
  
    // Reaktionsmethode oeffnen  
    public void oeffnen() {  
        // Fallanalyse über Zustand  
        switch (zustand) {  
            case Z_offen:  
                break;  
            case Z_geschlossen:  
                zustand = Z_offen;  
                System.out.println("Klack");  
                break;  
            case Z_abgesperrt:  
                break;  
        }  
    }  
}
```

```
public void schliessen() {  
    // Fallanalyse  
    switch (zustand) {  
        case Z_offen:  
            zustand = Z_geschlossen;  
            System.out.println("Klick");  
            break;  
        case Z_geschlossen:  
            break;  
        case Z_abgesperrt:  
            break;  
    }  
}  
  
public void verriegeln() {  
    switch (zustand) {  
        case Z_offen:  
            break;  
        case Z_geschlossen:  
            zustand = Z_abgesperrt;  
            System.out.println("Knirsch");  
            break;  
        case Z_abgesperrt:  
            break;  
    }  
}
```

```
public void entriegeln() {  
    switch (zustand) {  
        case Z_offen:  
            break;  
        case Z_geschlossen:  
            break;  
        case Z_abgesperrt:  
            zustand = Z_geschlossen;  
            System.out.println("Knirsch");  
            break;  
    }  
}  
  
class TuerBediener {  
    public static void main(String[] args) {  
        Tuer t1 = new Tuer();  
        t1.oeffnen();  
        t1.schliessen();  
        t1.verriegeln();  
        t1.entriegeln();  
        t1.oeffnen();  
        t1.schliessen();  
    }  
}
```

Aufgabe: Steuerungsmaschine realisieren

- ▶ Beispiel: Betriebsmodi einer Uhr (stark vereinfacht)



Implementierung mit IntegerState

41

```
class Clock {  
    private int time = 0;  
    private static final int NORMAL = 0;  
    private static final int SETTING = 1;  
  
    private int state = NORMAL;  
  
    public void set () {  
        switch (mode) {  
            case NORMAL: {  
                time = time+1;  
                break;  
            };  
            case SETTING: {  
                time = 0;  
                setChanged();  
                break;  
            };  
        }  
        ...// analog tick(), mode()  
    }  
}
```

Prof. U. Almann, Softwaretechnologie, TU Dresden



34.5 Kooperierende Zustandsmaschinen



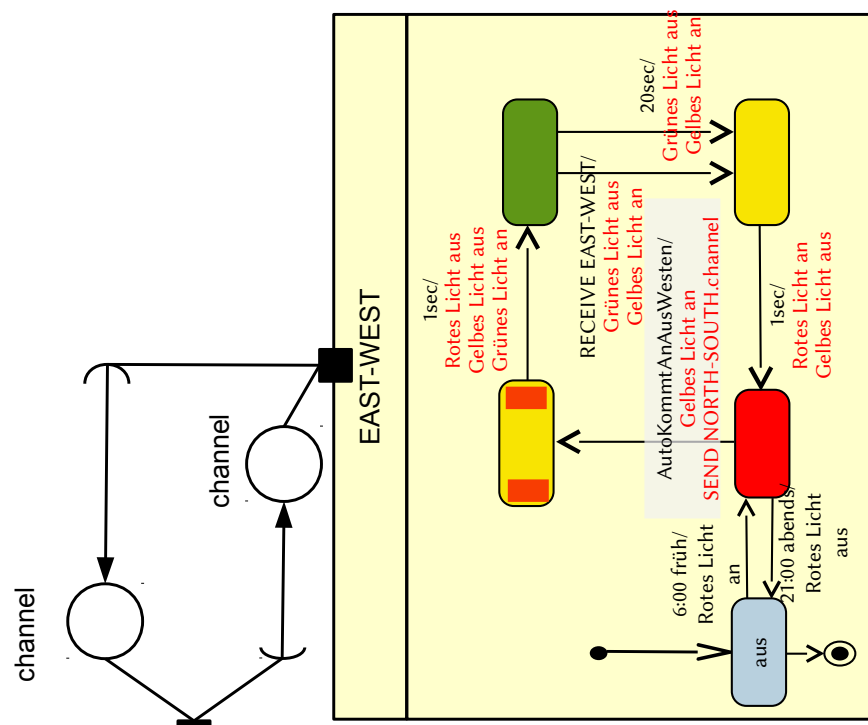
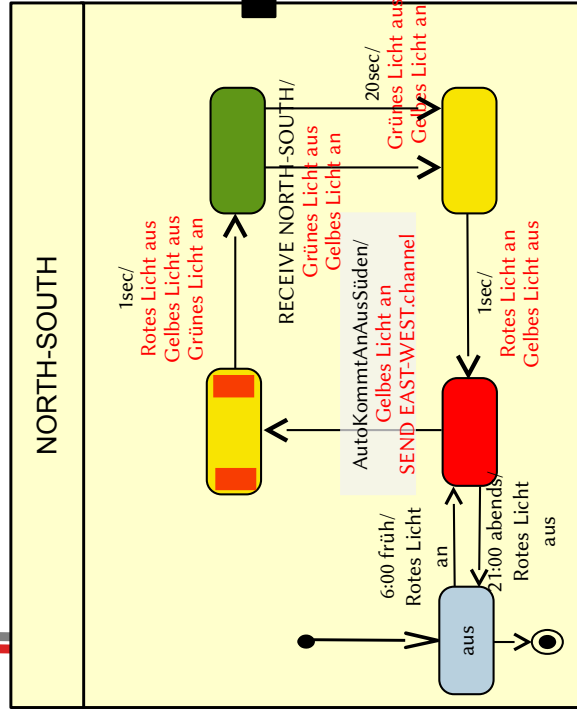
42



Kooperierende Zustandsmaschinen

- ▶ Eine besonders einfache Art von Objektnetz bilden solche, in denen alle Objekte Zustandsmaschinen bilden, die kooperieren
 - sich Nachrichten senden (Ereignisse)
 - auf Ereignisse in Nachbarobjekten mit eigenen Reaktionsmethoden reagieren

Bsp.: Kopplung zweier Ampeln an einer Kreuzung durch Ereignis-Kanäle



- ▶ Many slides courtesy to © Prof. Dr. Heinrich Hussmann, 2003. Used by permission.
- ▶ Typische Steuerungsmaschinen
 - Stellverhalten von Uhren
 - Autotüren und -heckklappen
 - Geldautomaten
 - Bahnkarten-Verkaufsautomat
 - Fahrstühle [Jazayeri]
- ▶ Typische Zustandsmaschinen für Abläufe:
 - Hausbau
 - Projekte
 - Immatrikulation eines Studenten

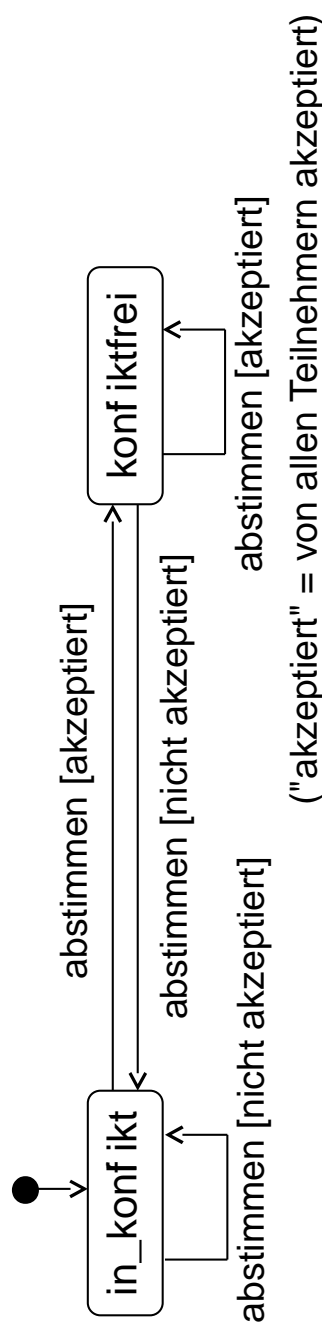
34.A.1 Implementierung von Protokollmaschinen



Beispiel: Protokollmaschine

49

- ▶ Folgende Protokollmaschine definiert die zulässigen Aufrufreihenfolgen der Klasse `Terminverschiebung`:



Prof. U. Almann, Softwaretechnologie, TU Dresden

- Begriff "Protokoll":
 - Kommunikationstechnologie
 - Regelwerk für Nachrichtenaustausch
- Protokollmaschinen in der Softwarespezifikation:
 - **zusätzliche** abstrakte Sicht auf komplexen Code (partielles Wissen)
 - Vertragsprüfer zur Einhaltung von Aufrufreihenfolgen



Implementierungsmuster Protokollmaschine

Explicit Tracing State

50

```
public Teambesprechung
    (String titel, Hour beginn, int dauer,
     Teammitglied[] teilnehmer) {
    int zustand = Z_nicht_abgestimmt;
    super(titel, beginn, dauer);
    this.teilnahme = teilnehmer;
    if (! abstimmen(beginn, dauer)) {
        System.out.println("Termin bitte verschieben!");
        zustand = Z_in_konflikt;
    }
    else {
        for (int i=0; i<teilnahme.length; i++)
            teilnahme[i].teilnahmeSetzen(this);
        zustand = Z_konfliktfrei;
    }
}
```

Prof. U. Almann, Softwaretechnologie, TU Dresden

- Analog zu `IntegerState`, aber keine Aktionen
- Ablauflogik kann den Zustandswert benutzen (muß aber nicht!)



Implementierungsmuster Protokollmaschine

Implicit Tracing State

51

- ▶ Information über Zustand jederzeit berechenbar - hier aus den Werten der Assoziationen und den Datumsangaben
- ▶ Zustandsinformation gibt zusätzliches Modell, nicht direkt im Code wiederzufinden

```
public Teambesprechung
    (String titel, Hour beginn, int dauer,
     Teammitglied[] teilnehmer) {
    super(titel, beginn, dauer);
    this.teilnahme = teilnehmer;
    if (! abstimmen(beginn, dauer)) {
        System.out.println("Termin bitte verschieden");
    }
}
else {
    for (int i=0; i<teilnahme.length; i++)
        teilnahme[i].teilnahmeSetzen(this);
}
}
```

Zustandswechsel

Zustand unklar

Zustand in Konflikt

Zustand konfliktfrei

Prof. U. Almann, Softwaretechnologie, TU Dresden



Protokoll-Maschinen: Zusammenfassung

52

- ▶ Anwendungsgebiet: Prüfen von Aufrufreihenfolgen
- ▶ Codegenerierung von Implementierungen aus Zustandsmodell:
 - Implementierungsmuster ImplicitTracingState, ExplicitTracingState, State (aber ohne Aktionen)
 - Nur zur Ableitung von Prüfcode! Zustandsmodell liefert Information für Teilaspekte des Codes (zulässige Reihenfolgen), keine vollständige Implementierung
- ▶ Praktische Aspekte:
 - In der Analyse zur Darstellung von Geschäftsprozessen und -regeln
 - komplexen Lebenszyklen für Geschäftsobjekte (Modellierung mit Sichten, die jeweils durch eine Protokollmaschine beschrieben werden)
 - Nützlich für den Darstellung von Klassen mit komplexen Regeln für die Aufrufreihenfolge
 - Hilfreich zur Ableitung von Status-Informationen für Benutzungs-Schnittstellen
 - Hilfreich zum Definieren sinnvoller Testfälle für Klassen

Prof. U. Almann, Softwaretechnologie, TU Dresden

