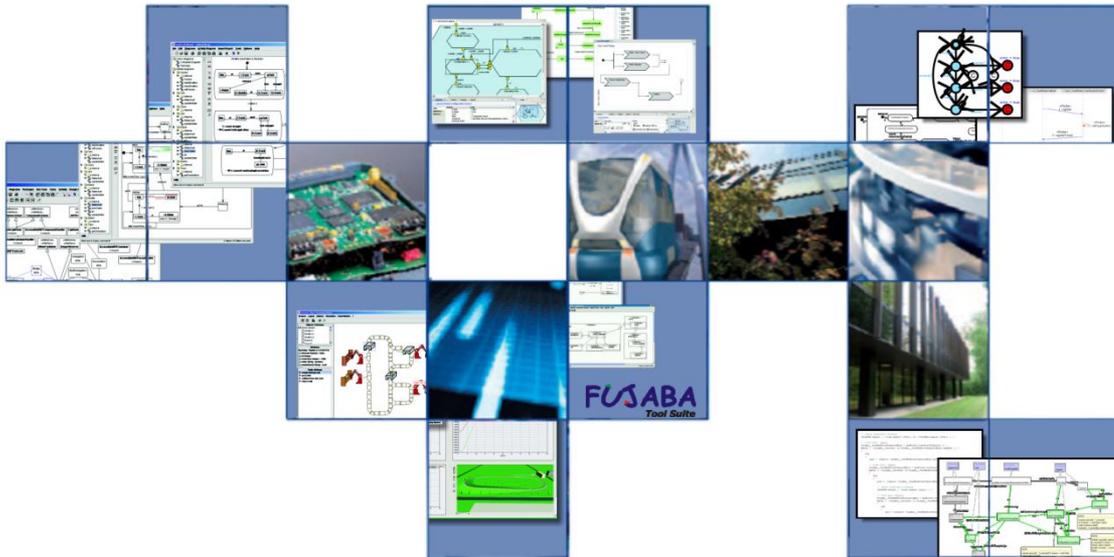




# Von IPSEN zu mechatronischen Entwurfsumgebungen



*Wilhelm Schäfer*

*Heinz Nixdorf Institut  
und  
Institut für Informatik*

# IPSEN "Screenshot (1988)"

## Incremental Programming Support Environment



HEINZ NIXDORF INSTITUT

Universität Paderborn

Softwaretechnik

Prof. Dr. Wilhelm Schäfer

<pre>ModuleEditorView MODULE PiKDemo ;   VAR m, n, ergebnis : CARDINAL ;   VAR i : INTEGER ;    PROCEDURE kgv ( arg1, arg2 : CARDINAL ;                  VAR resultat : CARDINAL ) ;      PROCEDURE ggt ( arg1, arg2 : CARDINAL ;                    VAR resultat : CARDINAL ) ;       VAR rest : CARDINAL ;     BEGIN       WHILE rest # 0 DO         rest := arg1 MOD arg2;         arg1 := arg2;         arg2 := rest       END (* WHILE *);       resultat := arg1;</pre>	<pre>DumpView ----- ggt                : &lt; PROCEDURE &gt; ----- arg1                :      143 arg2                :      221 resultat            : &lt; UNDEFINED &gt; rest                : &lt; UNDEFINED &gt; ----- kgv                : &lt; PROCEDURE &gt; ----- arg1                :      143 arg2                :      221 resultat            : &lt; UNDEFINED &gt; ggtvar              : &lt; UNDEFINED &gt; -----</pre>
<pre>ExecutionView PROCEDURE kgv ( arg1, arg2 : CARDINAL ;                VAR resultat : CARDINAL ) ;  PROCEDURE ggt ( arg1, arg2 : CARDINAL ;                VAR resultat : CARDINAL ) ;   VAR rest : CARDINAL ; BEGIN   WHILE rest # 0 DO     rest := arg1 MOD arg2;     arg1 := arg2;     arg2 := rest   END (* WHILE *);   resultat := arg1;   BREAK END ggt ; VAR ggtvar : CARDINAL ; BEGIN   ggt(arg1, arg2, ergebnis);   resultat := arg1 * (arg2 DIV END kgv ;</pre>	<pre>PiKDemo           : &lt; MODULE &gt; ----- m                 :      143 n                 :      221 ergebnis          : &lt; UNDEFINED &gt; i                 : &lt; UNDEFINED &gt;</pre>
<p>IPSEN Prototype, version 3.0, March 1988</p>	

ERROR: An applied occurrence of an undefined variable indicates bad programming style.



- SUN Workstation (1987), bis zu 20 MHz Taktfrequenz, 4MB RAM (bis zu 24MB möglich)
- 71MB Platten, 8-Bit-Farbtiefe, 35.000 DM

## IBM PC 286 “Leistungsdaten (1986)”

- IBM AT, 6,5 MHz Taktfrequenz, 640 KB RAM,
- 20 MB Platten, EGA Farbbildschirm, 34.000 DM

Hinzufügen eines IF-Statements dauerte in der ersten Version ziemlich genau 7 Minuten!



- Automatische Konsistenzsicherung
- Eine **zentrale Datenstruktur** für alle Werkzeuge  
(keine Bäume sondern Graphen)
- Spezifikation der Werkzeuge durch **Graphgrammatiken/-  
transformationen**  
(Adaptabilität durch modellbasiertes Vorgehen)
- Definition einer **Rahmenarchitektur**  
(Portabilität)
- Herzstück der Realisierung: ein inkrementeller Compiler  
(das Darmstadt Papier 1980!)



# Railcab Teststrecke (SFB 614: Selbstoptimierende Systeme des Maschinenbaus)



HEINZ NIXDORF INSTITUT

Universität Paderborn  
Softwaretechnik  
Prof. Dr. Wilhelm Schäfer

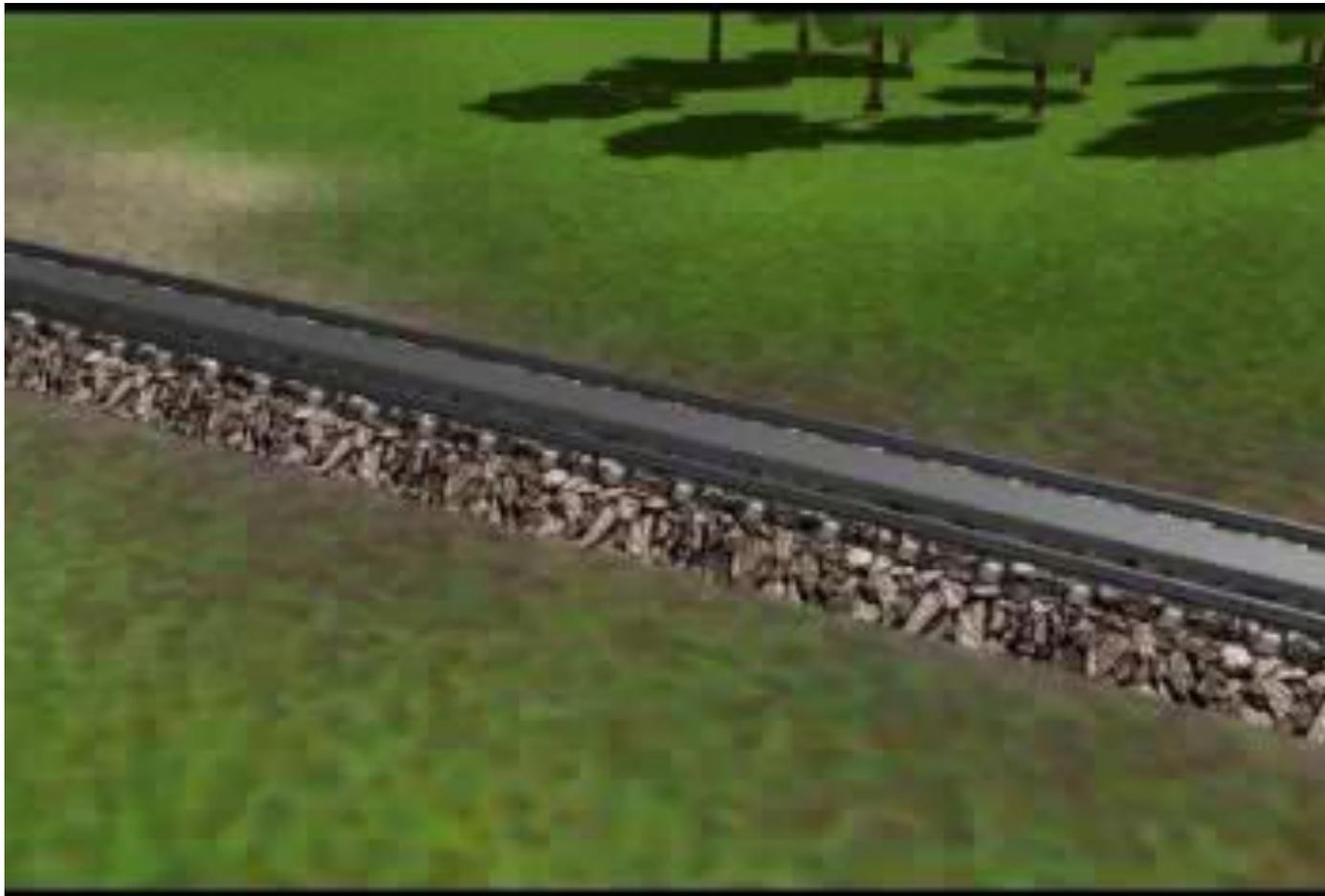


# Skizze einer Weichenfahrt



HEINZ NIXDORF INSTITUT

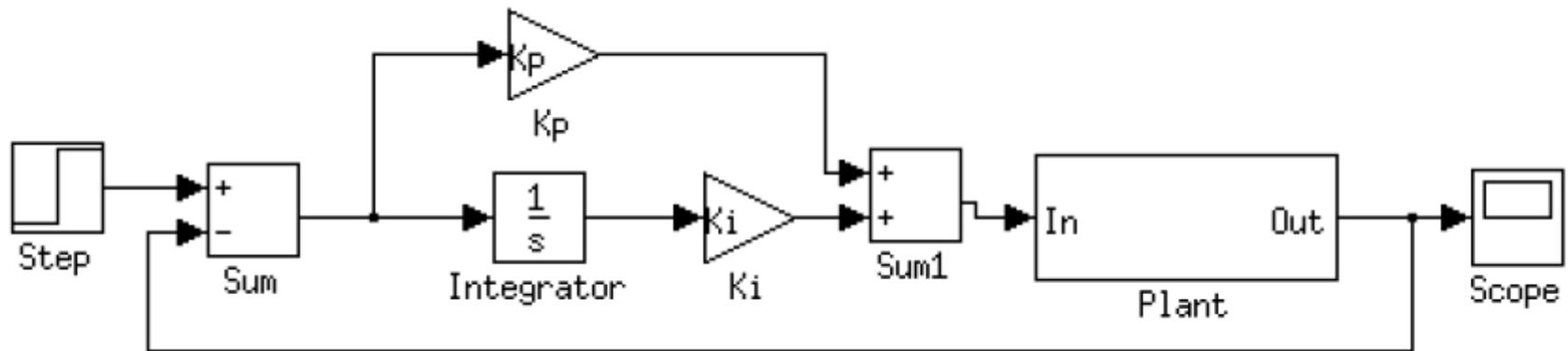
Universität Paderborn  
Softwaretechnik  
Prof. Dr. Wilhelm Schäfer



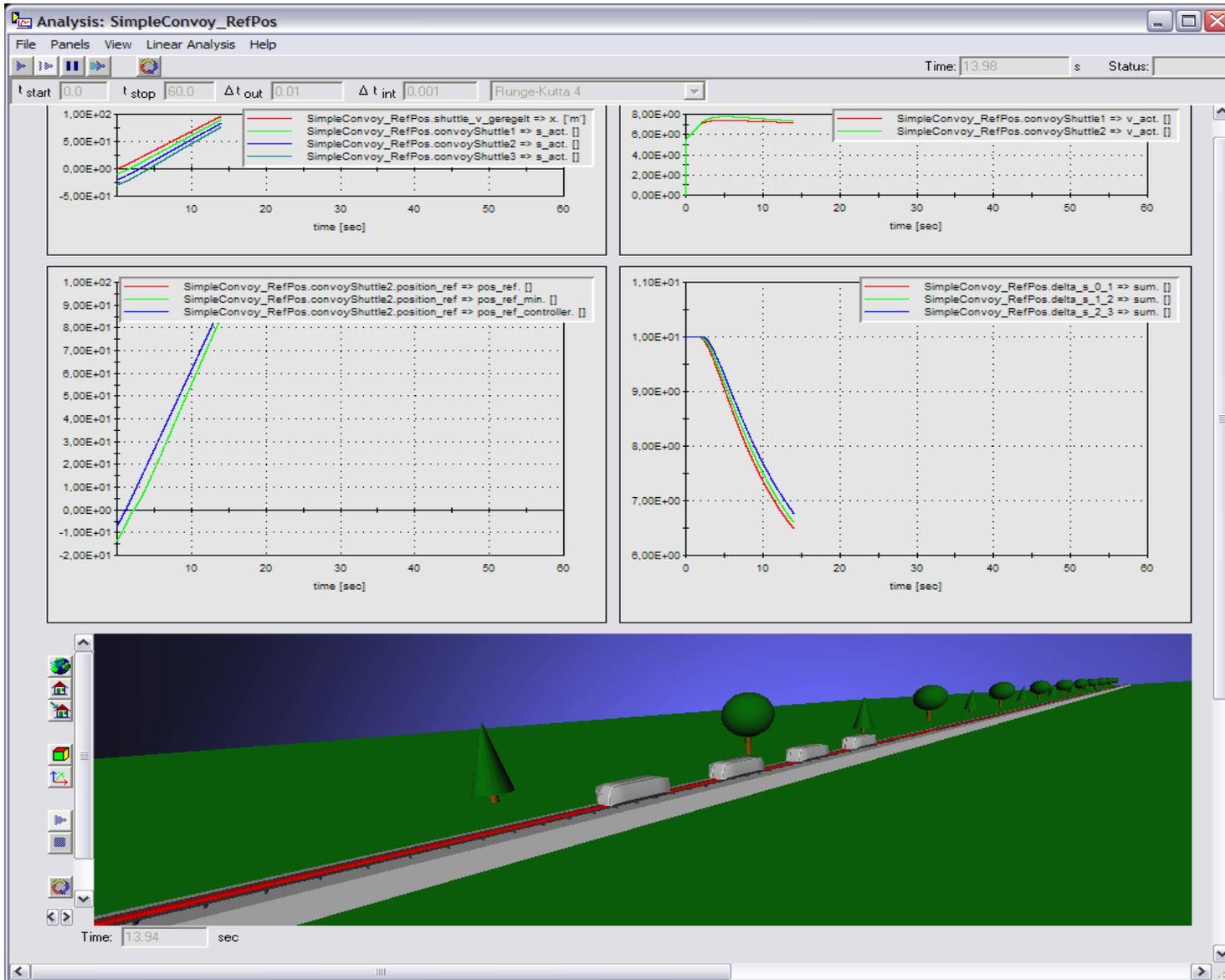


- Entscheidung über Streckenführung
- Entscheidung über Konvoibildung
- Entscheidung über Auftragsannahme, Energieverbrauch
- Entscheidung über Geschwindigkeit, Komfort, Spurführung
- ...
  
- Voraussetzungen:
  - Shuttle-interne Koordination
  - Kommunikation zwischen Shuttle/Shuttle, Shuttle/Broker, Shuttle/Info,...
  - Planung im Shuttle
  - Rekonfiguration des (Software-) Systems zur Laufzeit

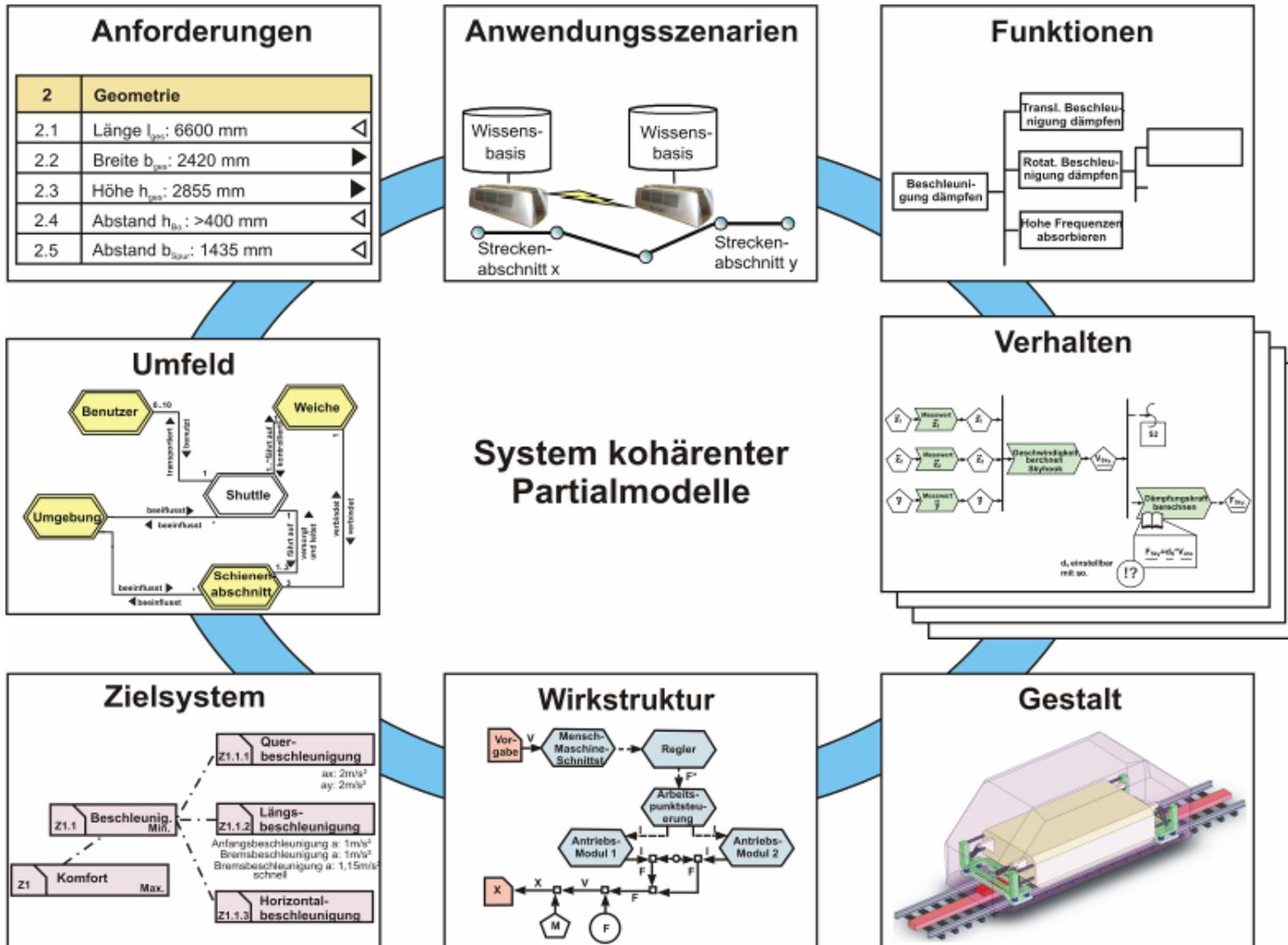
# Ein einfaches Blockdiagramm zur Reglerspezifikation



# Simulation in CAMEL-View

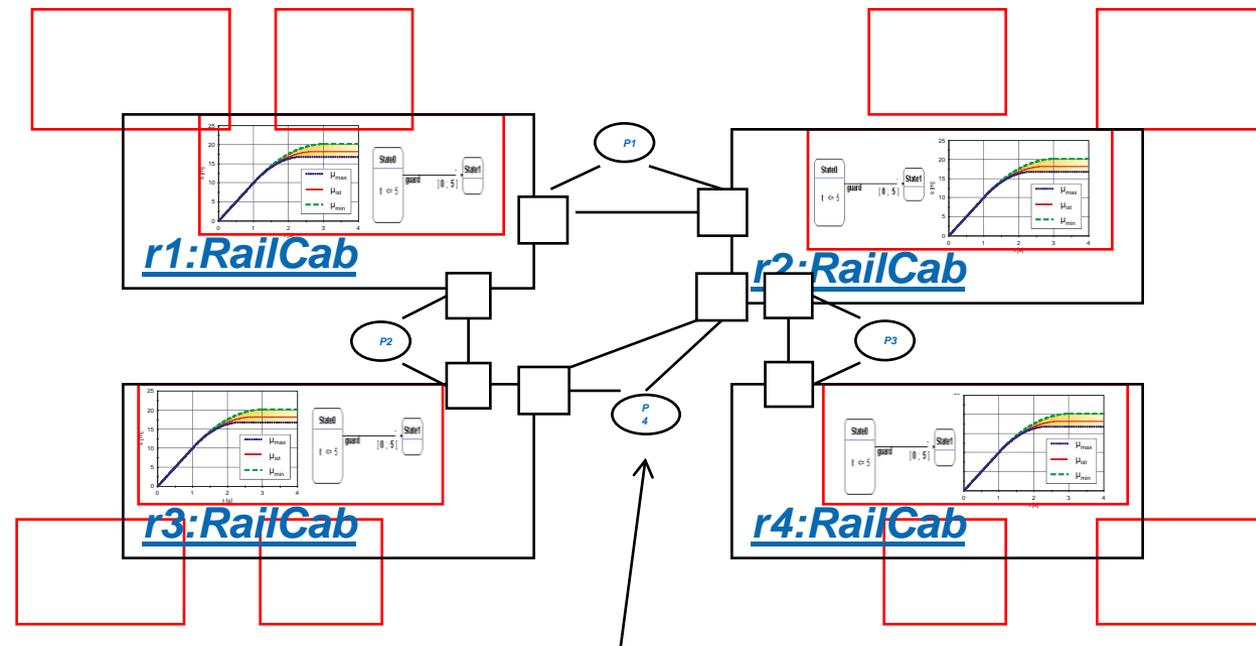


# Die Prinziplösung (aus SFB 614)



- Konsistenz durch GraGra Ansatz (siehe Diss. M. Gehrke R.Wagner)

- Modulare und hierarchische Rahmenarchitektur
- Komponentendiagramme / Hybride Reconfigurations Charts / Block Diagramme / Differentialgleichungen



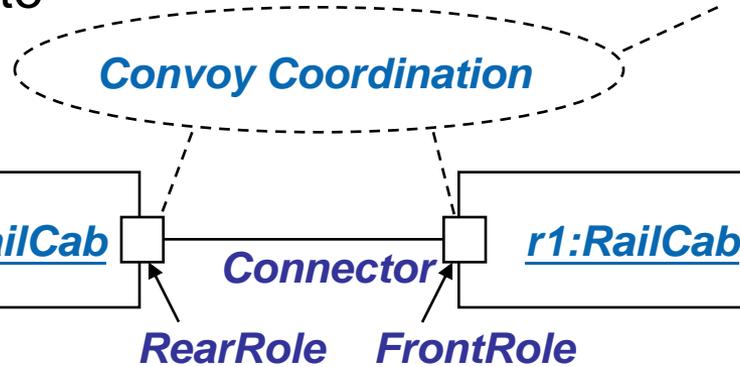
Echtzeit-Koordinationsmuster

Vorgehen:

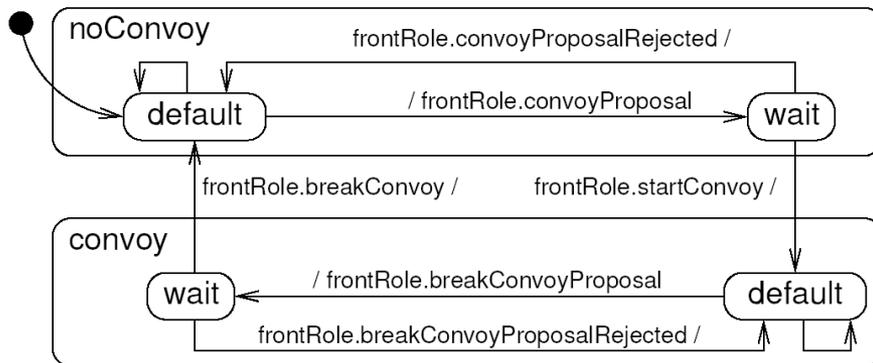
- ➔ Verifikation der Echtzeitkommunikationsmuster
- ➔ Verifikation der hybriden Rekonfigurations Charts

- Formale Verifikation (durch Uppaal)
- Bibliothekselemente (siehe Diss. Sven Burmester)

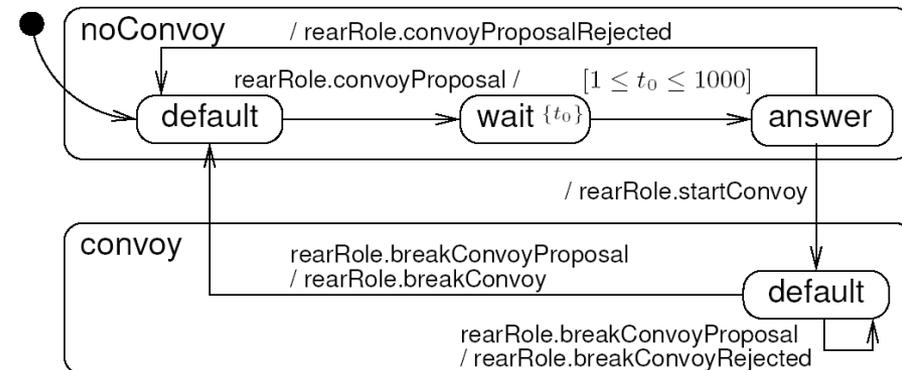
*context DistanceCoordination inv:  
not (self.ocllnState(RearRole::Main::convoy) and  
self.ocllnState(FrontRole::Main::noConvoy))*



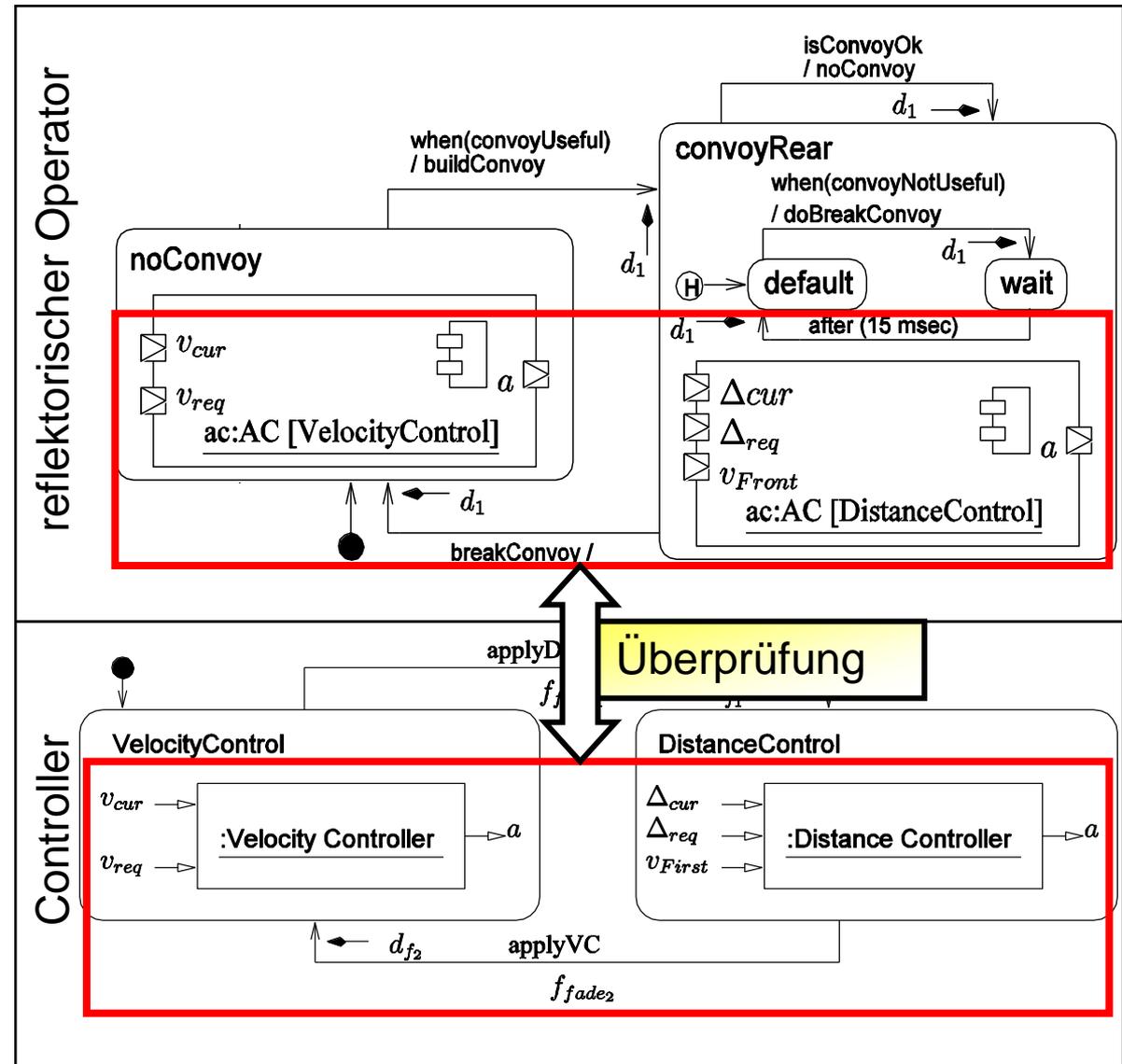
RearRole (Real-Time Statechart):

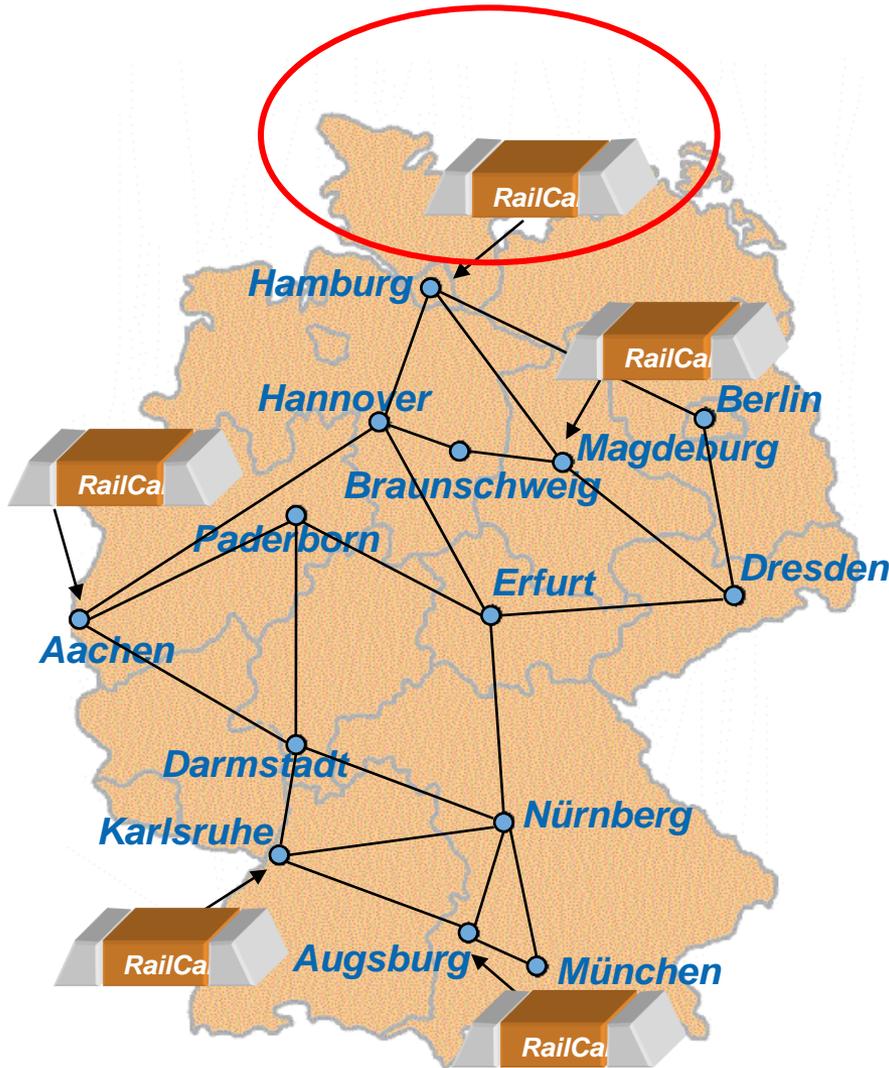


FrontRole (Real-Time Statechart):



- Statische, syntaktische Überprüfung der Einbettung (relative Deadlines)
  - Dynamische Überprüfung der Einbettung (Absolute Deadlines, Invarianten, Timeguards)
- (siehe Diss. Martin Hirsch)





Schlüsselanforderungen:

- Evolution → Systemstruktur und Verhalten ändert sich (unendlicher Zustandsraum)
- Ressourceneinschränkungen

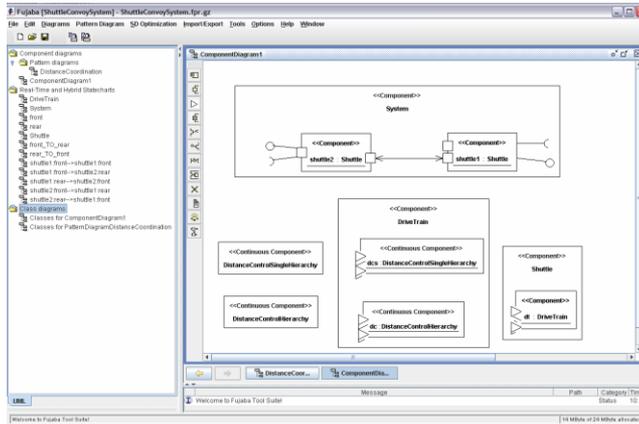
Ansatz :

- Systemzustand als Graph beschreiben
- Zustandsänderungen als zeitbehaftete Graphtransformationen definieren
- Verifikation durch die Überprüfung von Invarianten (unzulässige Systemzustände)

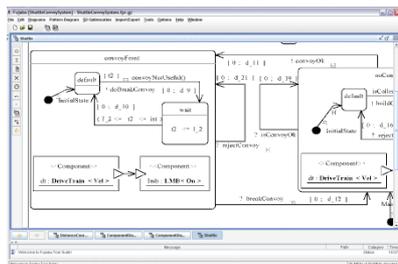


(siehe Diss. Daniela Schilling)

## Fujaba Real-Time Tool Suite



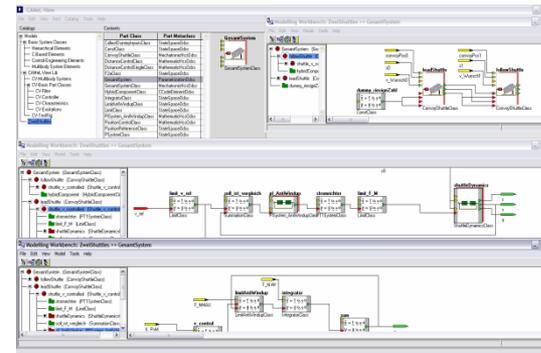
Komponentenstruktur des Systems



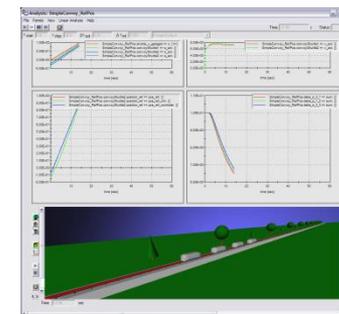
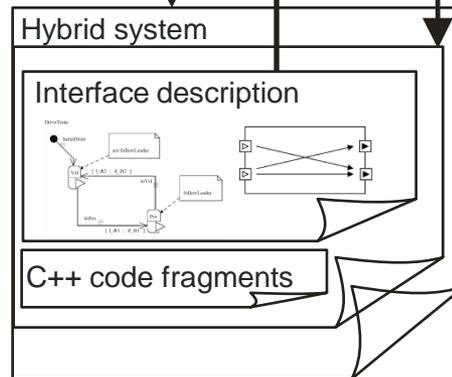
Verhalten der hybriden Komponente

- Spezifikation von hybriden Komponenten
- Spezifikation und Verifikation von hartem Echtzeitverhalten (Real-Time Statecharts)
- Spezifikation von hybriden Verhalten (Hybride Rekonfigurationschart)

## CAMEL View



Verhalten der kontinuierlichen Komponenten



**Winner of the  
IBM Real Time  
Innovation  
Award 2008**



- Prinziplösung (disziplinübergreifend) Beschreibung mechatronischer Systeme
- Rahmenarchitektur
- Neue (zeitbehaftete) bzw. verbesserte Synthese- und Analyseverfahren
- Zeitbehaftete Graphtransformationssysteme
- FUJABA Real Time Tool Suite



## Herausforderungen

- Interdisziplinäre Entwicklungsprozesse und Werkzeuge
- Verifizierbare Codegenerierung
- Referenzarchitekturen a la AUTOSAR
- Skalierbare Verifikation hybrider Statecharts