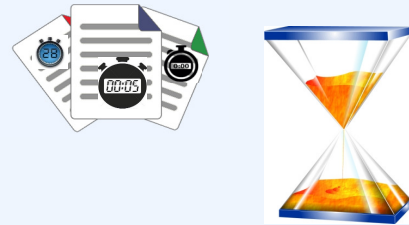




# PCS5761

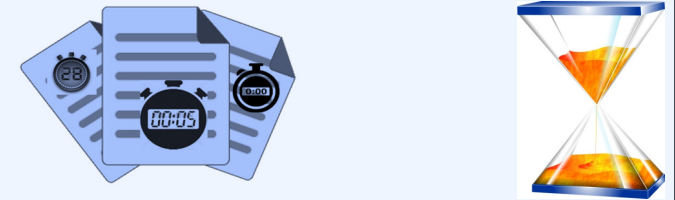
## Especificação de Sistemas de Tempo Real



Prof. Dr. Jorge Rady de Almeida Jr.

1

## Especificação de Requisitos de Sistema



2

## Engenharia de Requisitos

Subdisciplina da Eng. de Software

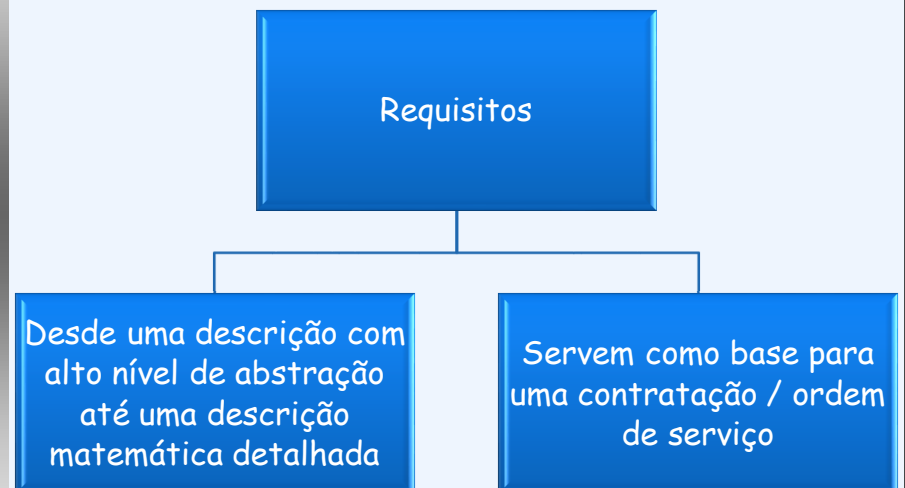
- Estabelecer objetivos, funções e restrições do sistema
- Objetivo: criar especificações de requisitos completas, corretas e compreensíveis por projetistas e clientes

Processo de estabelecer serviços que o cliente requer/espera de um sistema e suas restrições de operação

Os requisitos representam a descrição desses serviços e suas restrições

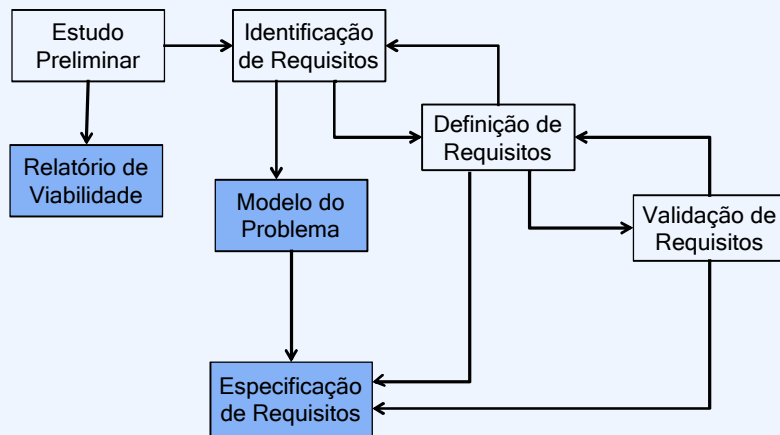
3

## Engenharia de Requisitos



4

# Engenharia de Requisitos



5

# Especificações X Projeto



X



Complementam-se

6

Quais são os tipos de requisitos?



7

# Engenharia de Requisitos



## Tipos de Requisitos

- ⌚ De Usuário: escritos em linguagem natural, complementado por alguns diagramas
- ⌚ De Sistema: documento estruturado com descrição detalhada das funções do sistema, contemplando o que deve ser implementado
- ⌚ Funcionais
- ⌚ Não Funcionais

8

# Engenharia de Requisitos



## Requisitos Funcionais: descrição de

- Entradas, saídas, condições de exceção, . . .
- Serviços/funções a serem ofertados pelo sistema
- Operações sobre as entradas
- Situações anormais
- O que o sistema não deve fazer
- Nível de detalhamento pode variar significativamente

9

# Engenharia de Requisitos



## Requisitos Não Funcionais

De produto: restrições nos serviços ofertados pelo sistema, temporizações, usabilidade, desempenho, segurança

Organizacionais: processo de desenvolvimento, normas, características ambientais, operacionais e de desenvolvimento

Externos: interoperabilidade, questões regulatórias, éticas e contábeis

10

# Engenharia de Requisitos



## Requisitos Não Funcionais

- Podem gerar complementos nos requisitos funcionais
- Aplicam-se ao sistema completo

11

# Engenharia de Requisitos



## Requisitos Não Funcionais

Desempenho

Confiabilidade

Disponibilidade

Segurança

Mantabilidade

Portabilidade

Nº de acessos/usuários simultâneos

Qtde de dados processados

12

## Métricas para Requisitos Não Funcionais

Propriedade	Medida
Velocidade	Transações processadas / segundo Tempos de resposta Tempo de refresh da tela
Tamanho	Mbytes Número de chips ROM
Facilidade de Uso	Tempo de treinamento Número de telas de auxílio
Confiabilidade	MTTF Disponibilidade Taxa de falhas
Robustez	Tempo de restart Porcentagem de eventos que causam falha

13

## Engenharia de Requisitos

**Interfaces externas:**  
**detalhamento**  
 Origem  
 Faixa de validade  
 Unidades de medida  
 Relacionamentos entre elas  
 Formatos dos dados  
 Temporizações

14

## Engenharia de Requisitos

Características importantes	Correção	Sem Ambiguidades
Completeza	Consistência / Sem Contradições	Classificação de Relevância
Verificável	Modificável	Auditável

15

Quais são os grupos de usuários desses requisitos?

16

## Usuários do Documento de Requisitos

Usuário	Medida
Clientes	Especifica / confere / modifica os requisitos conforme suas necessidades;
Gerência	Utiliza para planejar orçamentos o processo de desenvolvimento
Engenheiros de Sistema	Utiliza para compreender qual é o sistema a ser desenvolvido
Engenheiros de Teste de Sistema	Utiliza para desenvolver planos de teste
Engenheiros de Manutenção de Sistema	Utiliza para entender o sistema e a relação entre as partes



17

## Estrutura do Documento de Requisitos

Seção	Descrição
Prefácio	<ul style="list-style-type: none"> <li>Leitores esperados, histórico, justificativas da criação/nova versão</li> </ul>
Introdução	<ul style="list-style-type: none"> <li>Necessidade do sistema</li> <li>Breve descrição das funções e da operação, inclusive em conjunto com outros sistemas</li> <li>Como o sistema irá se enquadrar no quadro de negócios da empresa</li> </ul>
Glossário	<ul style="list-style-type: none"> <li>Definição dos termos técnicos</li> </ul>
Definição dos Requisitos do Usuário	<ul style="list-style-type: none"> <li>Descrição dos serviços a serem providos</li> <li>Requisitos não funcionais</li> <li>Especificação de normas e processos</li> </ul>
Arquitetura do Sistema	<ul style="list-style-type: none"> <li>Descrição em alto nível da arquitetura a ser utilizada</li> <li>Distribuição das funções nos módulos</li> </ul>



18

## Estrutura do Documento de Requisitos

Seção	Descrição
Especificação dos Requisitos do Sistema	<ul style="list-style-type: none"> <li>Requisitos funcionais e não funcionais em detalhes</li> <li>Interfaces com outros sistemas</li> </ul>
Modelos do Sistema	<ul style="list-style-type: none"> <li>Modelos gráficos contendo o relacionamento entre os módulos e com o ambiente</li> </ul>
Evolução do Sistema	<ul style="list-style-type: none"> <li>Descrever premissas básicas empregadas</li> <li>Antecipar possíveis alterações nos requisitos, bem como de evolução das técnicas de projeto</li> </ul>
Anexos	<ul style="list-style-type: none"> <li>Maior detalhamento de partes da especificação</li> </ul>
Índices	



19



*Informal, Semi-Formal ou Formal ?*



20

## Notações para Especificações



- ⌚ Informal: não pode ser convertida para uma notação com regras rígidas
  - 🕒 Linguagem natural
  - 🕒 Linguagem natural estruturada
  - 🕒 Notações gráficas
- ⌚ SemiFormal:
  - 🕒 Intermediária: possui regras mais fortes de representação
  - 🕒 Exemplo: UML

21

## Notações para Especificações



- ⌚ Formal
  - 🕒 Uso de uma "linguagem de especificação" / notação matemática
  - 🕒 Pode ter sua correção/consistência demonstrada /provada
  - 🕒 Maior dificuldade no uso

22

## Especificações: Boas Práticas

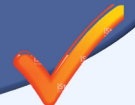


- ⌚ Usar "deve" para requisitos mandatórios
- ⌚ Evitar linguagem técnica restrita
- ⌚ Detalhar de acordo com a necessidade
- ⌚ Não criar/utilizar "linguagem" proprietária

23



*Uma sugestão de um documento de Especificação de Requisitos*



24

## Sugestão de Documento



1. Prefácio
2. Introdução
3. Glossário
4. Descrição Geral
5. Formas de Utilização / Aplicação
6. Arquitetura do Sistema
7. Interfaces
8. Restrições

25

## Sugestão de Documento



9. Requisitos Gerais: Funcionais e Não Funcionais
10. Requisitos Específicos: Funcionais e Não Funcionais
11. Requisitos Temporais
12. Requisitos de Usuários
13. Manual de Operação
14. Manual de Manutenção
15. Evolução do Sistema

26

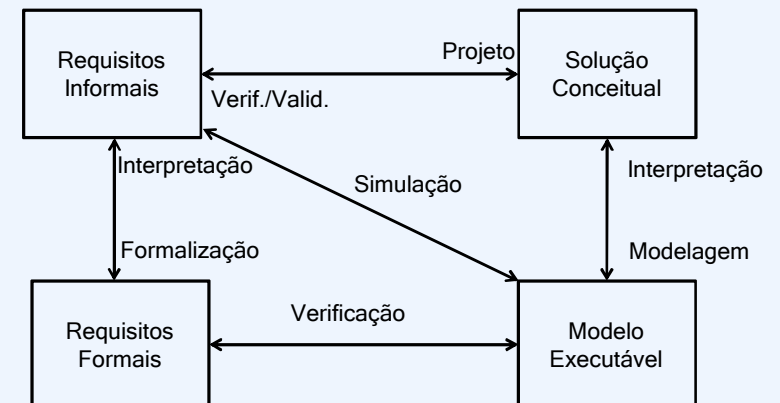
## Sugestão de Documento



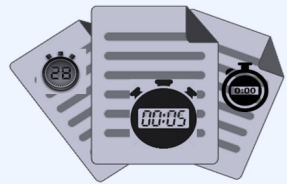
16. Descrição do Hardware
  - Módulo H1
  - Módulo H2
  - ....
17. Descrição do Software
  - Módulo S1
  - Módulo S2
  - ....
18. Anexos

27

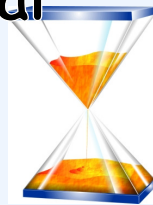
## Engenharia de Requisitos



28



## Análise de Requisitos de Sistemas de Tempo Real



29

## Referência

- ⌚ Software Requirements Analysis for Real-Time Process Control
  - ⌚ Matthew Jaffe, Nancy Leveson, Mats Heimdahl, Bonnie Melhart
  - ⌚ IEEE Transactions on Software Engineering, vol. 17, no.3, march 1991
- ⌚ Safeware System Safety and Computers, Nancy Leveson, Addison Wesley, 1995

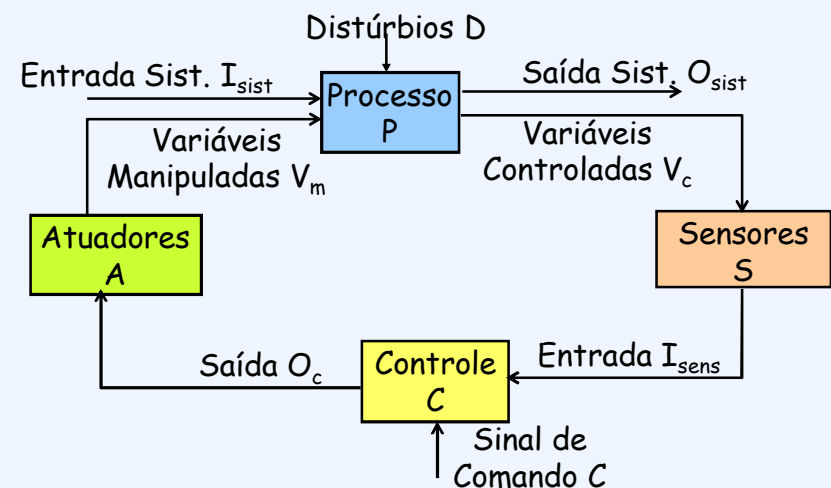
30

## Requisitos

- ⌚ Problemas/acidentes: deficiências em requisitos de software para tempo real
- ⌚ Casos não especificados/não tratados
- ⌚ Especificação de requisitos: distinguir entre comportamento de adequado de quaisquer outros
- ⌚ Objetivo: obter procedimentos de análise para descoberta de falhas na especificação de requisitos
- ⌚ Método: construção de um modelo

31

## Modelo Básico

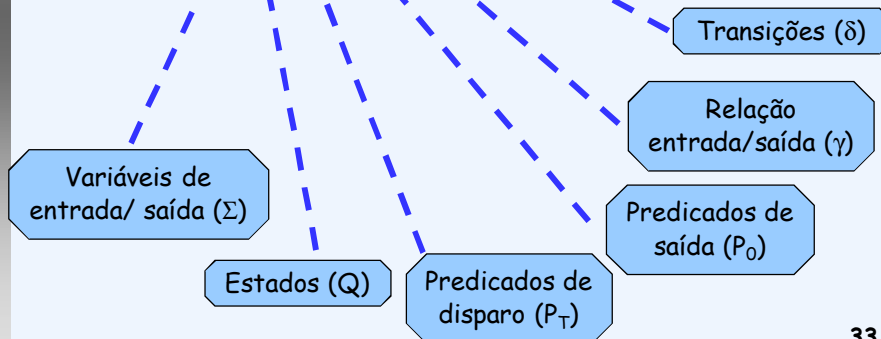


32



## Máquina de Estados de Requisitos

⌚ Análise semântica dos requisitos: critérios para examinar cada parte do Máquina de Estados de Requisitos - localizar falhas na especificação de requisitos



33

## 1. Variáveis de Entrada/Saída

Todos tipos de informação dos sensores ( $I_{sens}$ )

Todos comandos fornecidos aos atuadores ( $O_c$ )

alfabeto de entrada/saída ( $\Sigma$ )

Todos devem ser usadas na Máquina de Estados

Caso contrário: parte do comportamento omitida dos requisitos

34

## 1. Variáveis de Entrada/Saída

**Critério 1.1:** Toda informação de entrada ( $I_{sist}$ ) deve ser usada na especificação de requisitos.

**Critério 1.2:** Valores legais de saída ( $O_{sist}$ ) que nunca são produzidos devem ser verificados com relação a especificações incompletas.

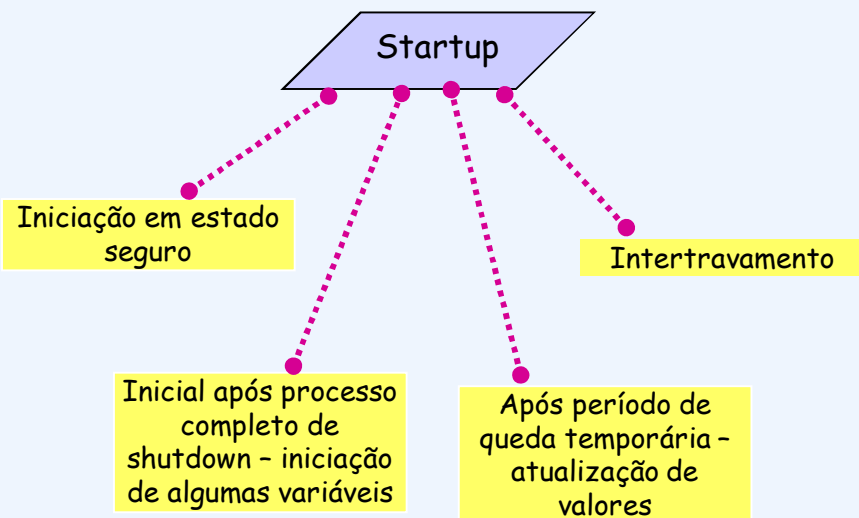
35

## 2. Estados

- ⌚ Requisitos específicos para estados de startup/shutdown
  - ⌚ Problemas: inadequação de transições entre processamento normal e queda parcial/total
- ⌚ Minimizar tempo de permanência em estados com funcionalidade reduzida
- ⌚ Resposta específica para chegada de entradas, em qualquer estado

36

## 2.Estados



37

## 2.Estados

**Critério 2.1:** O comportamento do software com relação a entradas recebidas antes do startup, após o shutdown ou quando o computador estiver desconectado do processo, deve ser especificado

38

## 3.Predicados de Disparo

⌚ Sempre haver caminho que permita à Máquina de Estados sair de qualquer estado existente no modelo

**Critério 3.1:** Cada estado devem ter um comportamento ou transição definido para todas suas entradas possíveis

**Critério 3.2:** Pelo menos uma das condições de disparo das transições que causam a saída de um estado deve sempre ser verdadeira - se isto não ocorrer, há alguma condição esquecida

39

## 3.Predicados de Disparo

⌚ Sempre haver caminho que permita à Máquina de Estados sair de qualquer estado existente no modelo

**Critério 3.3:** Todo estado deve possuir uma transição definida no caso de não ocorrerem entradas por um determinado período de tempo (timeout)

40

### 3. Predicados de Disparo

- ⌚ Comportamento determinístico da Máquina de Estados: garantia de que transições de qualquer estado sejam disjuntas

**Critério 3.4:** O comportamento da Máquina de Estados deve ser determinístico (apenas uma das transições possíveis a partir de um estado deve ser permitida em um determinado instante)

41

### 3. Predicados de Disparo

- ⌚ Suposição do Valor Essencial:
- ⌚ Recepção de uma entrada com valor inesperado: ambiente tem comportamento não previsto

**Critério 3.5:** Requer-se uma verificação de valor para cada entrada  $I_{sens}$

42

### 3. Predicados de Disparo

- ⌚ Chegada de valores de entrada - incluir limite inferior/superior de tempo

**Critério 3.6:** Todas entradas  $I$  devem ser amarradas ao tempo, ou seja, um predicado

$t_{low} \leq t(I_{sist} \uparrow) \leq t_{high}$  ou  $t_{high} \leq t(I_{sist} \downarrow) \leq t_{low}$   
deve ser incluído em todas transições disparadas pela chegada de  $I_{sist}$

43

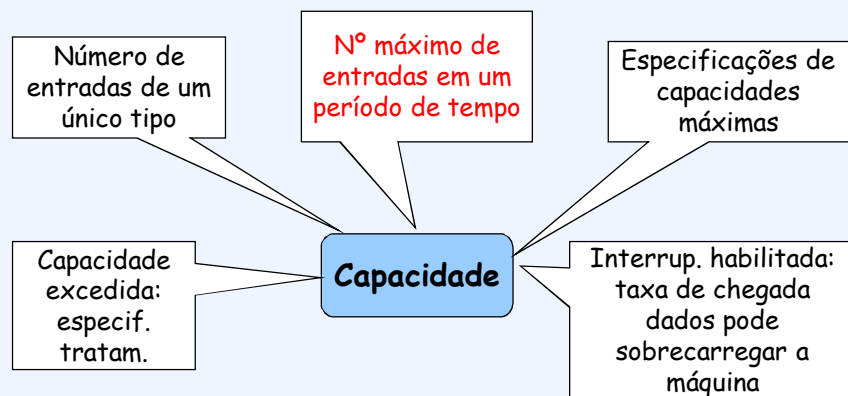
### 3. Predicados de Disparo

- ⌚ Limite superior no tempo que o sistema aguarda por uma entrada  $I_{sist}$ , antes de produzir uma saída  $O_{sist}$

**Critério 3.7:** Um disparo envolvendo a não existência de uma entrada  $I$  durante um intervalo especificado deve ser completamente amarrado ao tempo  $t > t_{start} + t_{dur}$  onde  $t_{start}$  e  $t_{dur}$  são calculados a partir de eventos observáveis ou expressos em tempo absoluto

44

### 3. Predicados de Disparo



45

### 3. Predicados de Disparo

**Critério 3.8:** Um evento que cause uma interrupção e que não seja controlado pelo sistema, requer suposições de capacidade sobre ele

**Critério 3.9:** Devem ser previstas taxas mínima e máxima de recepção de eventos de entrada

46

### 4. Predicados de Saída

⌚ Especificação completa do comportamento da saída  $O_{sist}$ : especificação do valor e limites inferior / superior de tempo  $t$  ( $O_{sist} \uparrow$ )

#### ⌚ Capacidade do Ambiente

- ⌚ Taxa que atuadores aceitam/reagem a dados produzidos
- ⌚ Limitações da capacidade: físicas, comportamento do processo, considerações de segurança

**Critério 4.1:** Taxa de absorção pelo ambiente externo deve ser igual ou superior à taxa de eventos de entrada (sensores, controle, atuadores)

47

### 4. Predicados de Saída

#### ⌚ Envelhecimento dos Dados

- ⌚ Dados ficam obsoletos
- ⌚ Decisões de controle: dados do estado corrente.

**Critério 4.2:** Todas entradas utilizadas na especificação de saídas devem ser amarradas no tempo, considerando um fator de validade dos dados,  $D_v$ , ou o limite de "idade" para a entrada  $I_{sist}$  disparar a saída  $O_{sist}$

48

## 4. Predicados de Saída

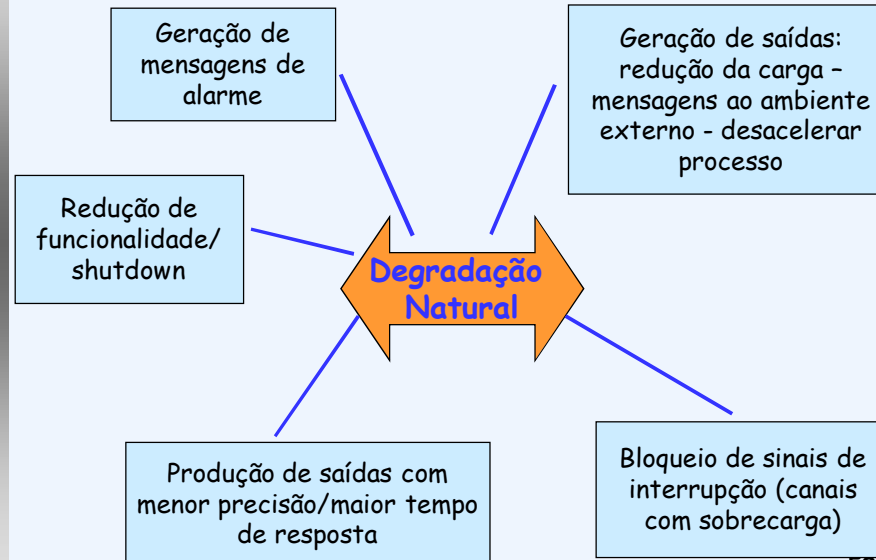
### ⌚ Latência

**Critério 4.3:** O fator de latência deve ser incluído na especificação, quando o limite superior do intervalo de não existência não é um evento diretamente observável.

**Critério 4.4:** Saídas safety-critical devem ser verificadas quanto a seus valores e tempo de geração

49

## 5. Relação Entrada/Saída



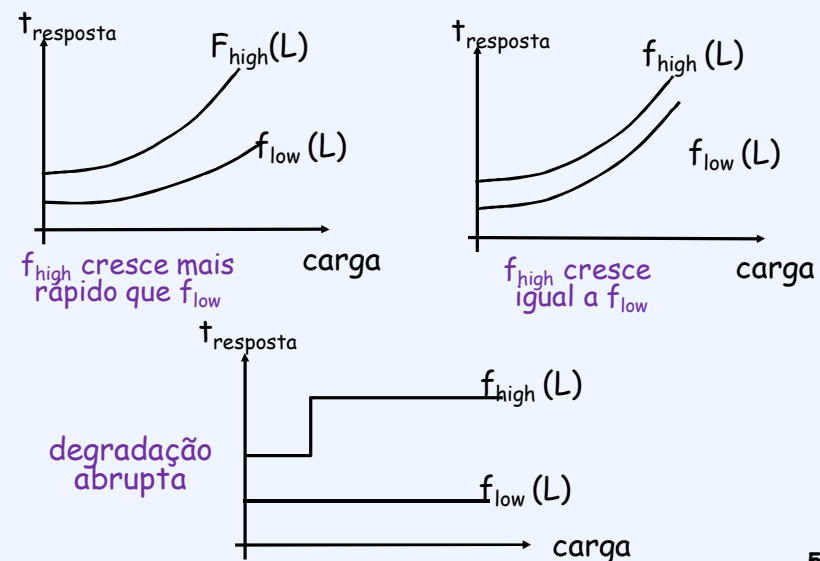
50

## 5. Relação Entrada/Saída

**Critério 5.1:** Se a resposta desejada a uma condição de sobrecarga for degradação no desempenho, a degradação deve ser natural ou suave, ou seja,  $f_{low}(L) = f_{high}(L)$  (significa mesma taxa de variação ou crescimento)  $f_{low}(L)$  e  $f_{high}(L)$  definem limites no tempo de resposta ( $L = Load$ )

51

## 5. Relação Entrada/Saída



52

## 5. Relação Entrada/Saída

- ⌘ Carga excedida: sistema → estado com desempenho degradado
  - ⌚ Tomar alguma ação (alertar operador, desabilitar interfaces, gravar parâmetros críticos)
- ⌘ Especific. condições para a volta ao estado normal
- ⌘ Processo de histerese: sistema não ficar oscilando (normal/degradado)

**Critério 5.2:** Deve haver um atraso por histerese, bem como devem ser verificadas as condições apropriadas para o retorno ao processamento normal

53

## 6. Transições

- ⌘ Alcançabilidade Básica: um estado  $q_m$  é alcançável a partir de um estado  $q_n$ , se existe um caminho entre  $q_n$  e  $q_m$

**Critério 6.1:** Todos os estados devem ser alcançáveis a partir do estado inicial  $q_0$

54

## 6. Transições

### ⌘ Reversibilidade

**Critério 6.2:** Deve ser possível efetuar a reversão de qualquer comando existente no sistema

### ⌘ Alcançabilidade de Estados Seguros

**Critério 6.3:** Não deve haver caminhos para estados inseguros

**Critério 6.4:** Todo caminho de um estado inseguro (se atingido) deve levar a um estado seguro

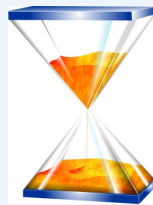
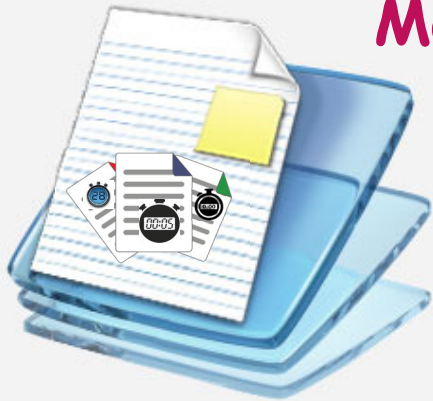
55

## 6. Transições

**Critério 6.5:** Se um estado seguro não puder ser alcançado a partir de um estado inseguro, todos os caminhos desse estado devem levar a estados de mínimo risco

56

## Modelagem



57

## Modelagem de STR



Notação propriamente utilizada

- ◆ Especificação de requisitos útil/compreensível
- ◆ Base para todo o projeto/testes

Prevenir ambigüidades, incomplezas e inconsistências

Incentivo ao analista a pensar e escrever

- ◆ Visão externa do produto

Auxílio na organização da informação

Adequação a cada aplicação particular

58

## Modelagem de STR



Não há técnica que resolva todos os problemas

Devem ser usadas em conjunto

Especificação do aspecto temporal

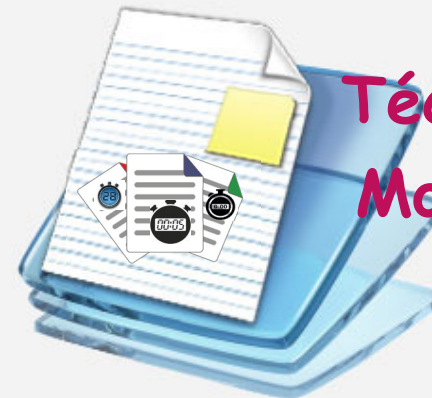
- ❖ Mais importante em um STR

Especificação: o que o sistema deve fazer

Projeto: como o sistema deve executar suas atribuições

59

## Técnicas de Modelagem



60

## Técnicas de Modelagem



Linguagem Natural	Linguagem Estruturada	Pseudocódigo	Tabela de Decisão
Fluxograma	Diagrama Estrutural	Diagrama de Transição de Estados	Diagrama de Fluxo de Dados
Dicionário de Dados	Diagrama Entidade-Relacionamento	Autômatos	Redes de Petri
	Statecharts	Orientação a Objetos	

61



# Linguagem Natural



62

## Linguagem Natural



- ⌚ Linguagens naturais - português, inglês, ...
- ⌚ Necessárias para especificação de sistemas
- ⌚ Uso mais frequente: forma redundante de descrições em outros meios (ex. ressaltar pontos de maior importância)
- ⌚ Utilização isolada: descrições ambíguas e de leitura trabalhosa

63



# Linguagem Estruturada



64



## Linguagem Estruturada

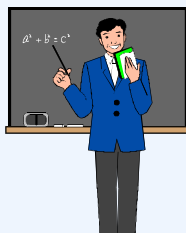


⌚ Subconjunto da linguagem natural

⌚ Objetivo - equilíbrio

📄 Linguagens de programação (formais) e

📄 Informalidade/legibilidade da linguagem natural



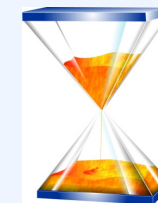
SE não houver trem nos próximo 5 circuitos de via ENTÃO, em no máximo 2 s

- Libera código de velocidade máxima para o trem
- Fecha todas as portas do trem
- Emita aviso sonoro de partida

65



## Pseudocódigo



66

## Pseudocódigo



⌚ Linguagem de Programação de Projeto ou Linguagem de Programação de Alto Nível

⌚ Alta abstração

⌚ Transformação direta em um programa

⌚ Não tem ligação com a estrutura das máquinas onde o sistema será executado

67

## 3. Pseudocódigo



⌚ Exemplo: caixa eletrônico

begin

Aceita cartão do cliente

Exibe mensagem "Digite seu Código"

Se Código incorreto

begin

Exibe (em até 1s) mensagem "Código Incorreto"

Ejeta cartão

end

else

begin

Exibe (em até 1s) mensagem "Selecione Opção"

Lê Tecla selecionada

Se Tecla = "Conta Corrente"

begin

.....

end

68



## Tabela de Decisões



69

## Tabela de Decisões



### Aplicação

Decisões baseadas em variáveis que podem assumir diferentes valores

Processo produz saídas ou executa ações com base em decisões complexas

Tabela de Decisões: relaciona todas as entradas com todas as ações relevantes

Forma completa e sem omissões

70

## 4. Tabela de Decisões



	CV1	CV2	CV3	CV4	CV5	CV6	CV7	CV8
Ocupação	N	S	N	N	N	N	N	S
Veloc. Máx. (Km/h)	0	44	44	30	30	30	0	0
Aceleração	N	S	S	N	N	N	N	N

Tempo máximo para chaveamento de código = 2s

71



*Cada técnica permite a obtenção de aspectos distintos de um STR*



72

# Fluxograma



73

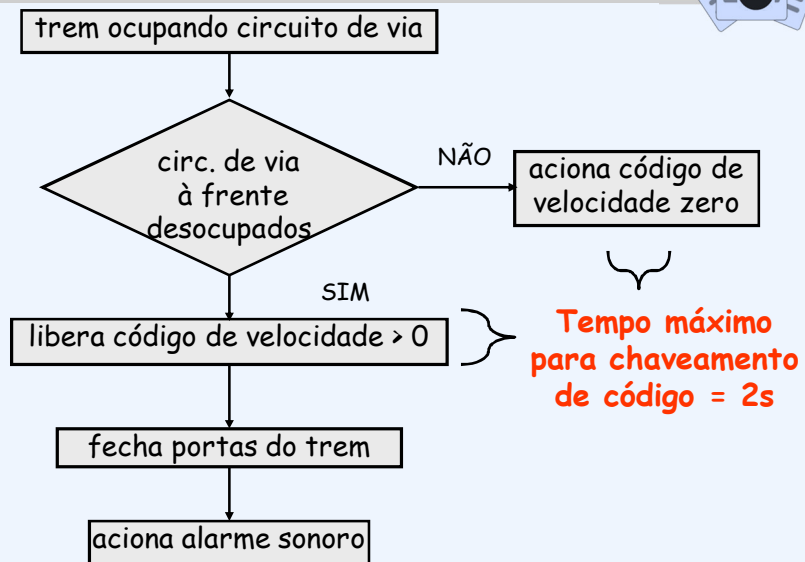
# Fluxograma



- ⌚ Forma gráfica mais antiga de modelagem
- ⌚ Muito útil em sistemas simples
- ⌚ Em sistemas multitarefa
  - ⌚ Descrever cada tarefa separadamente
  - ⌚ Interação entre tarefas: feita por outra representação

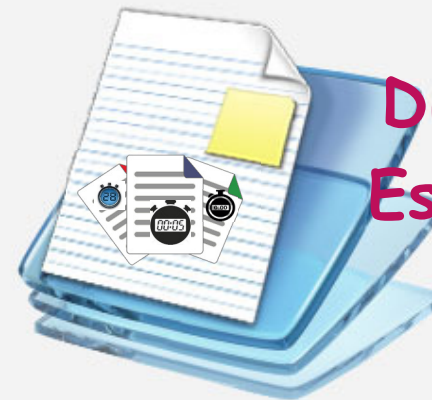
74

# Fluxograma



75

# Diagrama Estrutural

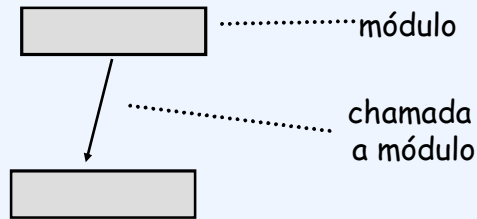


76

# Diagrama Estrutural



- ⌚ Ou Árvore de Chamada
- ⌚ Hierarquia de módulos de um sistema

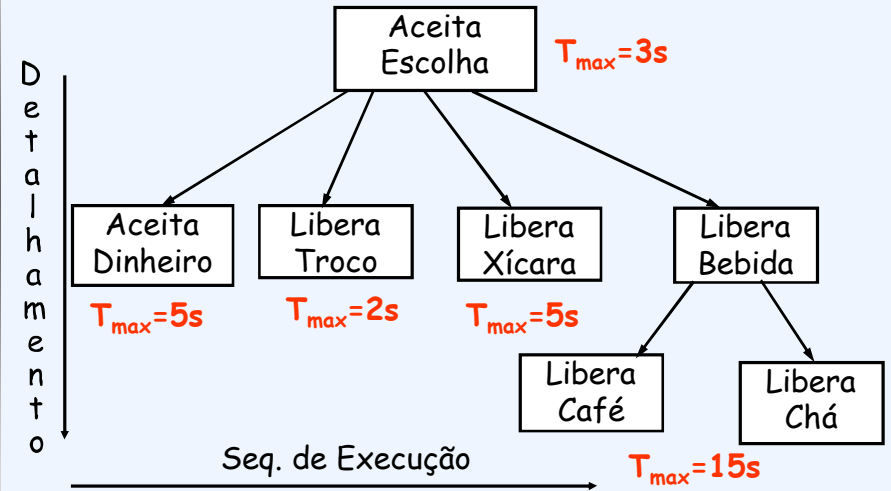


⌚ Detalhamento crescente → top-down

# Diagrama Estrutural



Ex. máquina de vender café



Como a modelagem se insere no projeto de um Sistema de Tempo Real?



## Diagrama de Transição de Estados

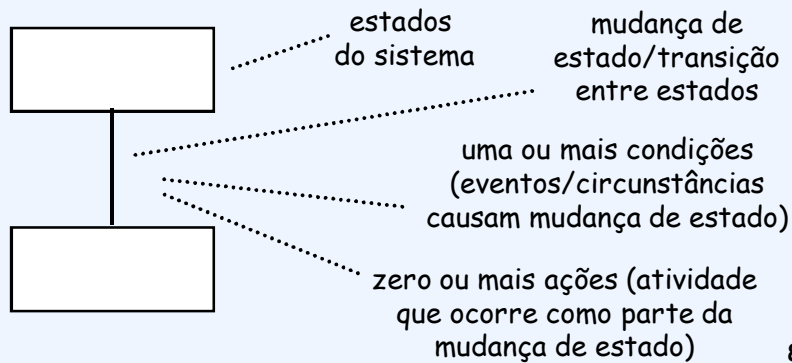


## Diagrama de Transição de Estados



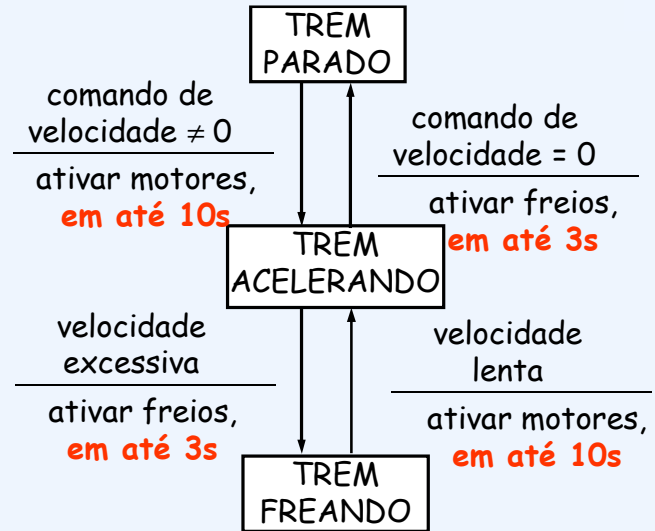
⌚ Modelagem do comportamento em função de

- 🕒 Tempo
- 🕒 Seqüência de acesso aos dados
- 🕒 Seqüência de execução das funções



81

## Diagrama de Transição de Estados



82

## Diagrama de Fluxo de Dados



83

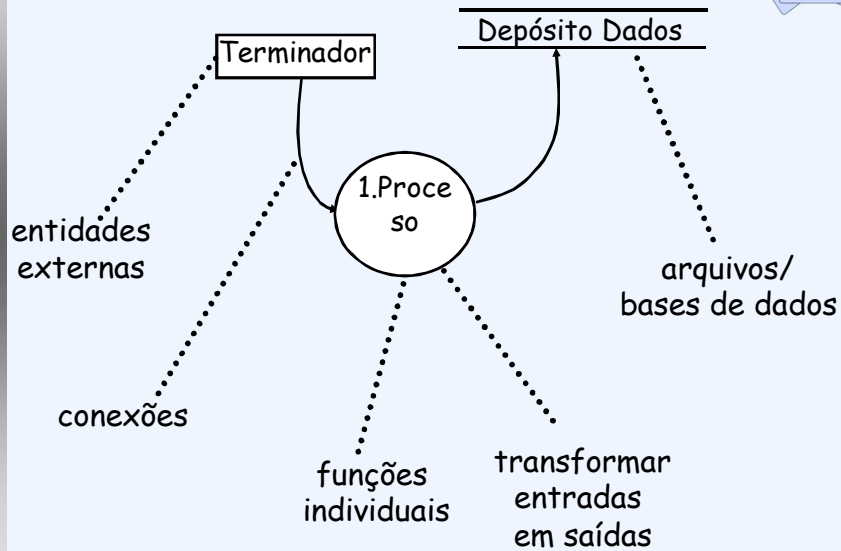
## Diagrama de Fluxo de Dados



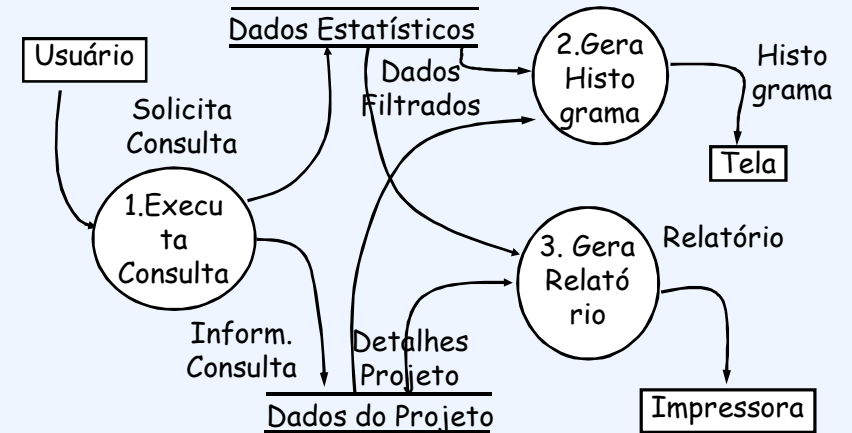
- ⌚ Sistema representado como
  - 🕒 Rede de processos funcionais
  - 🕒 Interligados por transições e
  - 🕒 Armazenamento de dados
- ⌚ Transformação: dados se movem da entrada para a saída
- ⌚ Particionado em níveis - detalhamentos sucessivos da funcionalidade do sistema

84

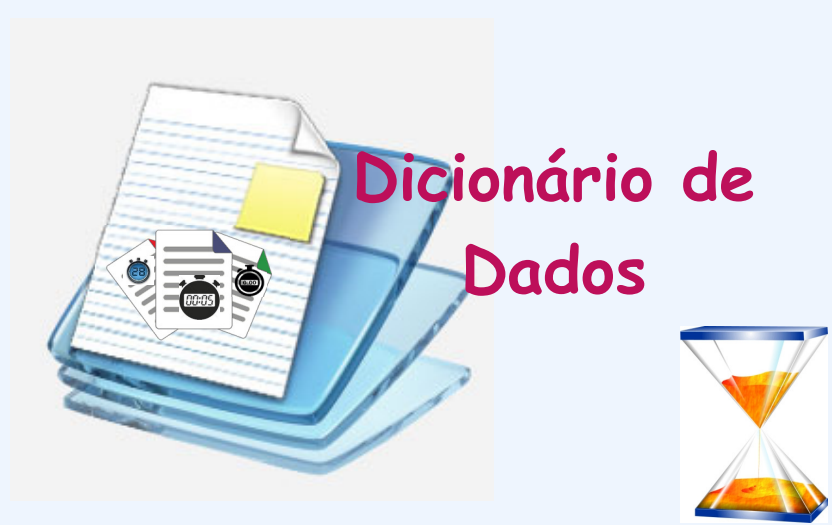
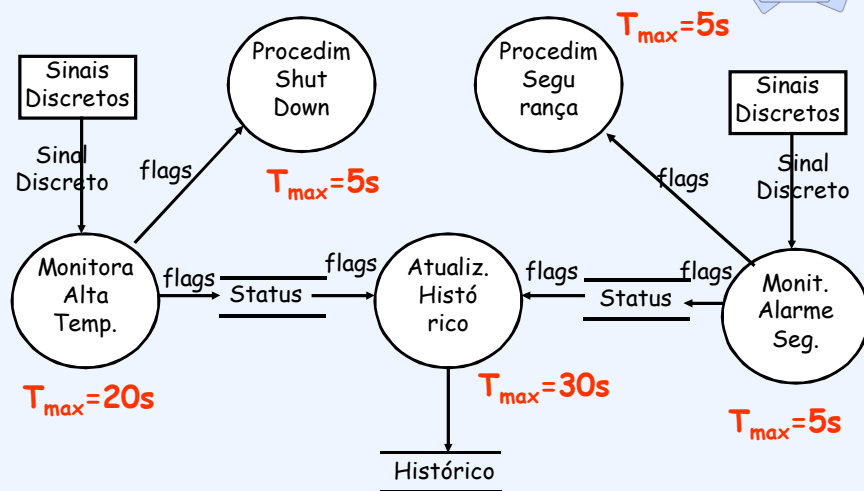
# Diagrama de Fluxo de Dados



# Diagrama de Fluxo de Dados

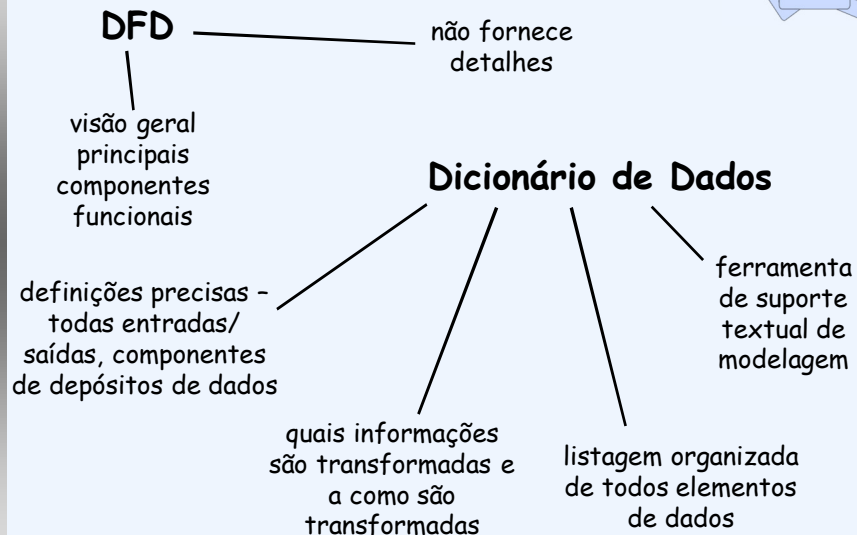


# Diagrama de Fluxo de Dados



# Dicionário de Dados

## Dicionário de Dados



89

## Dicionário de Dados



```
companhia = nome_cia + CGC_cia + IE_cia + endereço_cia
nome_cia = {caractere válido}
endereço_cia = {caractere válido}
CGC_cia = {dígito válido}
IE_cia = {dígito válido}
caractere válido = [A-Z/a-z/' /- / ]
dígito válido = [1-0]
```

90

## Diagrama Entidade-Relacionamento

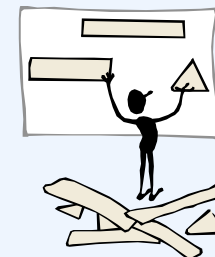


91

## Diagrama Entidade Relacionamento

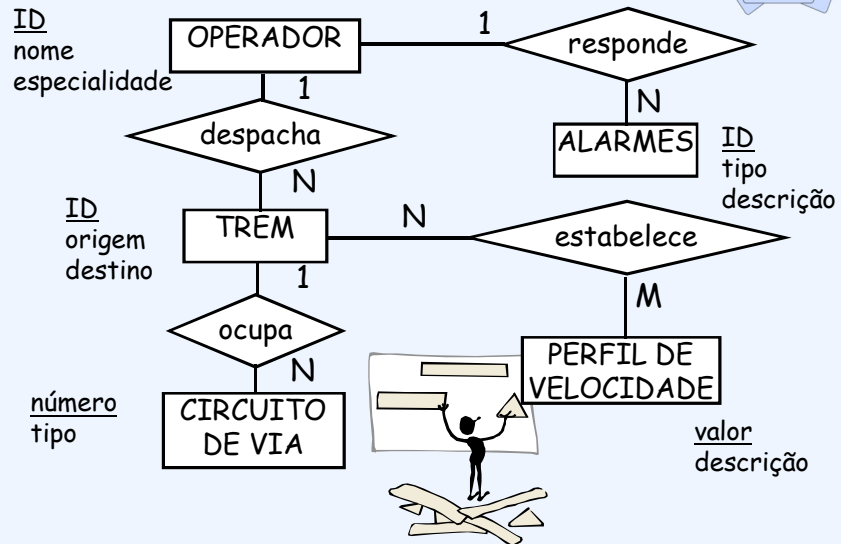


- ⌚ Objetivo: modelo de **Dados** do sistema
  - ⌚ Universo formado por grupos de objetos (entidades) e por relacionamentos entre eles
- ⌚ Entidade
  - ⌚ Cada objeto distinguível de outros objetos
  - ⌚ Atributos - propriedades que descrevem a entidade
- ⌚ Relacionamentos
  - ⌚ Associação entre entidades
  - ⌚ Cardinalidade de mapeamento



92

## Diagrama Entidade Relacionamento



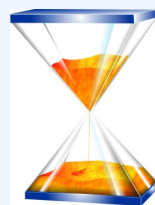
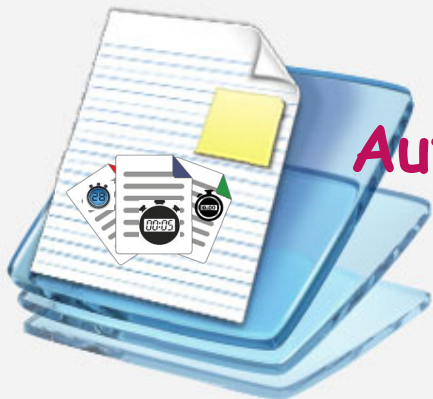
93

Pode haver sobreposição de aspectos cobertos entre as técnicas de modelagem



94

## Autômatos



95

## Autômatos

- ⌚ Ou Máquinas de Estado Finito
- ⌚ 3 formas de representação
  - ⌚ Formulação matemática
  - ⌚ Diagrama
  - ⌚ Matriz
- ⌚ Não apresenta ambigüidades
- ⌚ Número de estados pode ser muito grande
- ⌚ Técnicas para reduzir número de estados

96

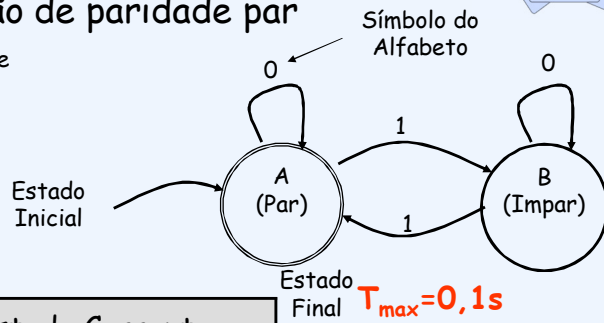


# Autômatos



## Ex. detecção de paridade par

Modelo de Moore



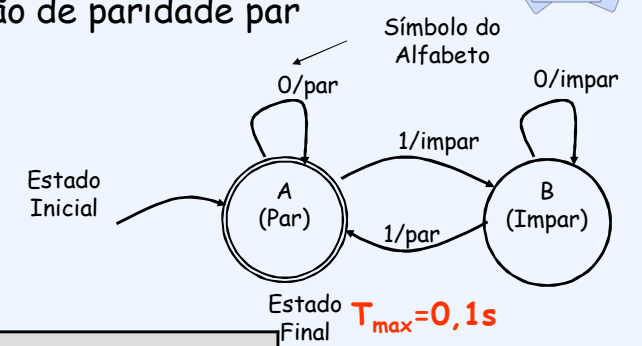
Entrada	Estado Corrente	
	A	B
0	A	B
1	B	A

# Autômatos



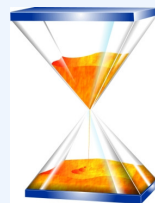
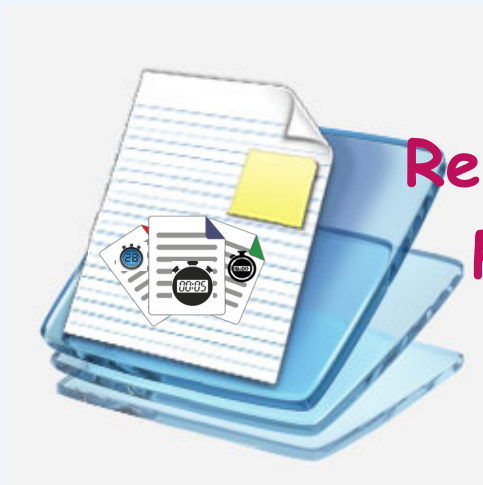
## Ex. detecção de paridade par

Modelo de Meali

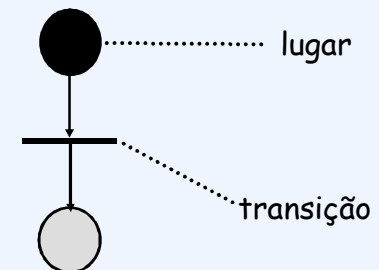


Entrada	Estado Corrente	
	A	B
0	A/par	B/impar
1	B/impar	A/par

# Redes de Petri



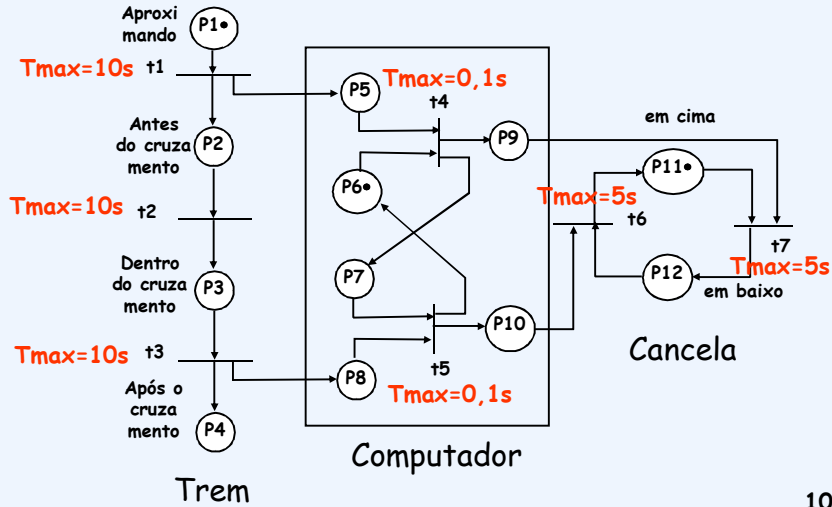
# Redes de Petri



# Redes de Petri



Ex.: sistema de controle de cancela: trem e sua linha, um computador de controle da cancela e a cancela propriamente dita



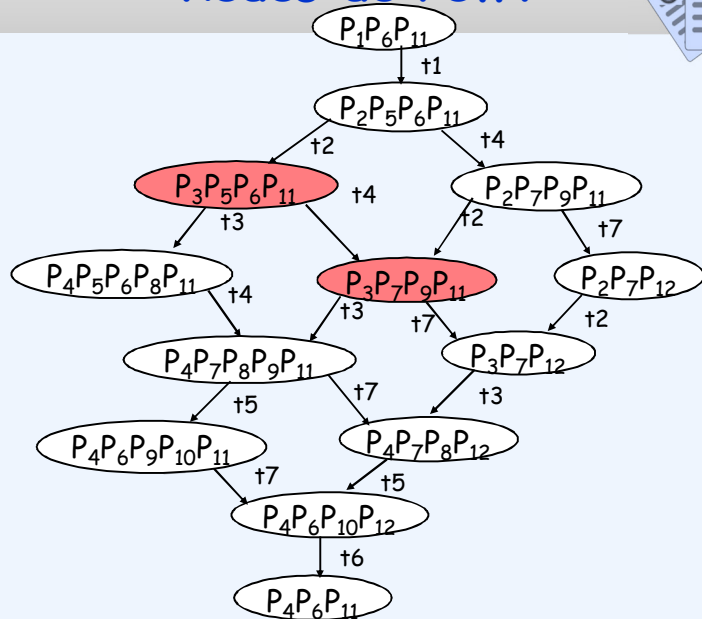
# Redes de Petri



## ⌚ Grafo de Alcançabilidade

- ⌚ Conjunto de lugares ocupados em todas possíveis execuções da Rede de Petri
- 📄 Nós: estados (marcas)
- 📄 Arcos: transições entre estados
- ⌚ Utilidade: identificação de condições perigosas

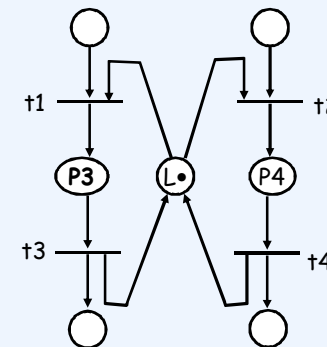
# Redes de Petri



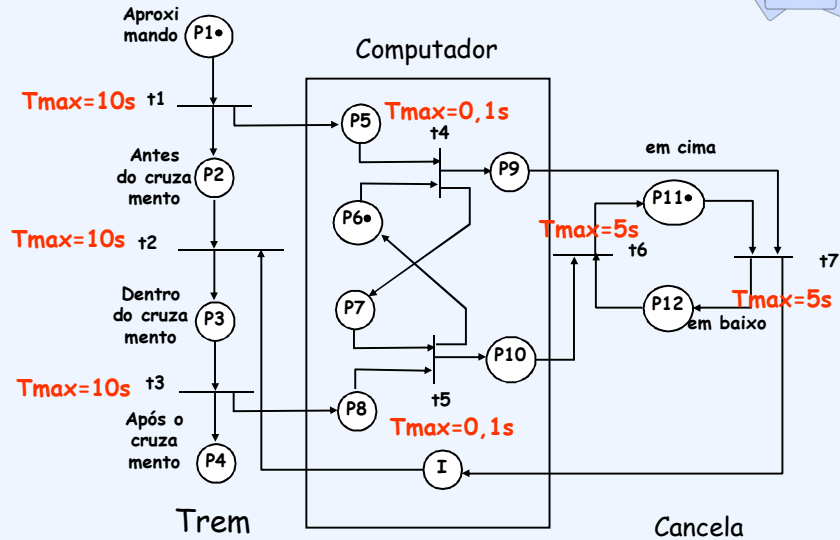
# Redes de Petri



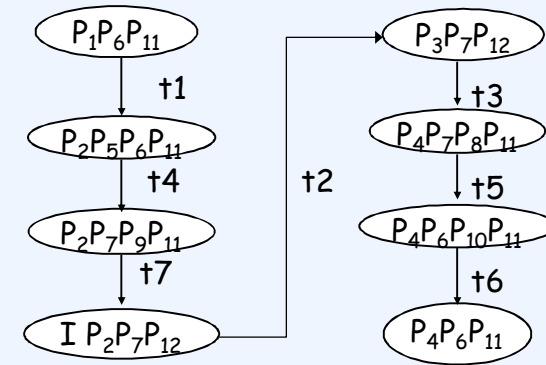
⌚ Um evento não ocorre enquanto o caminho de execução não termina



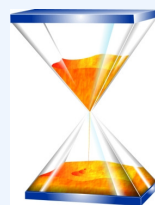
# Redes de Petri



# Redes de Petri



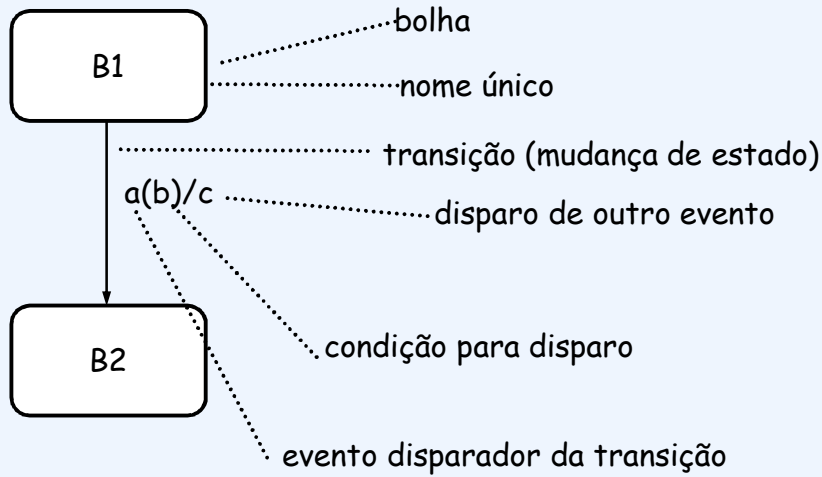
# Statecharts



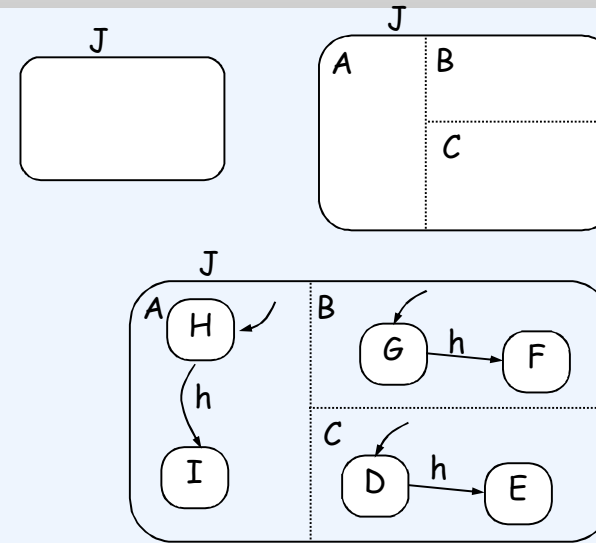
# 15. Statecharts

- ⌚ Representa o comportamento dinâmico - comportamentos sequencial e concorrente
- ⌚ Possui características das Máquinas de Estado Finito
  - ⌚ Profundidade - detalhamento em diversos níveis
  - ⌚ Ortogonalidade - representação de tarefas concorrentes - estados AND
  - ⌚ Comunicação Broadcast (diversos processos ortogonais respondem ao mesmo evento)

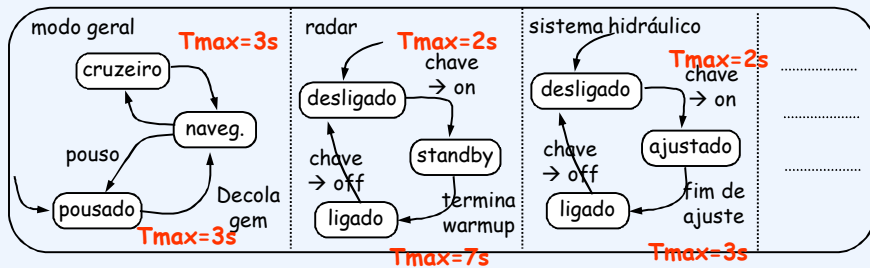
# 15. Statecharts



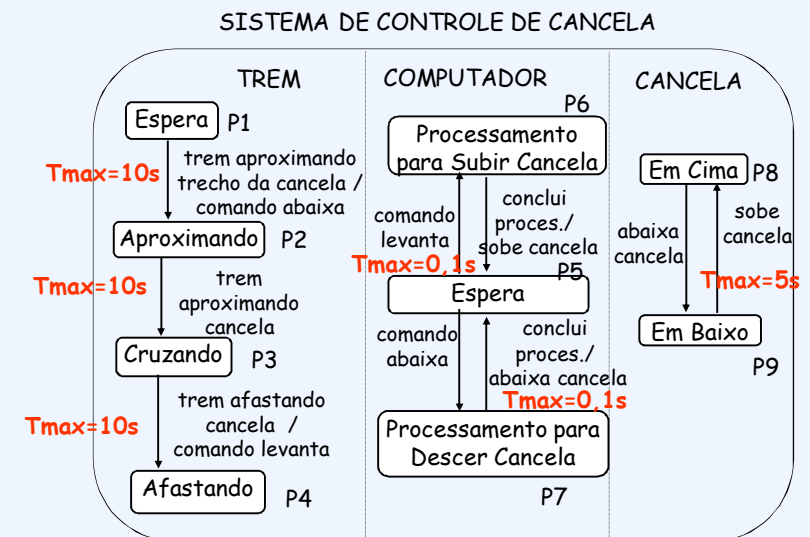
# 15. Statecharts



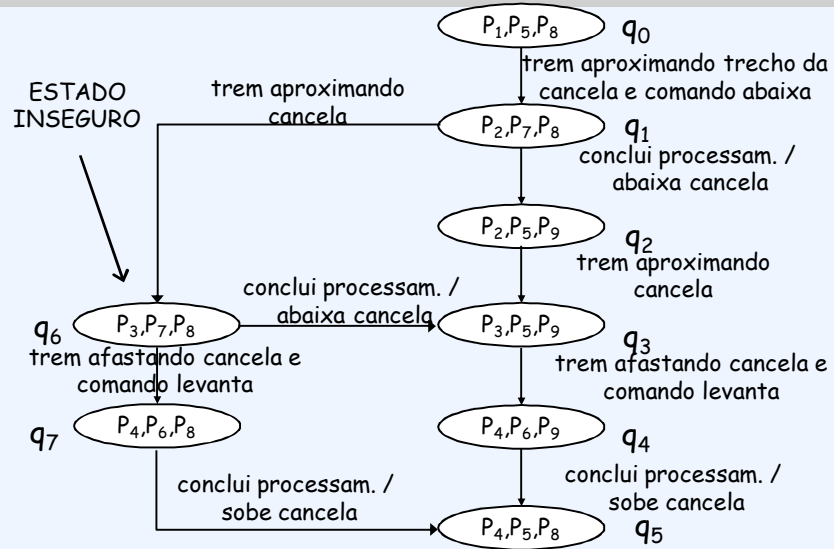
# 15. Statecharts



# 15. Statecharts

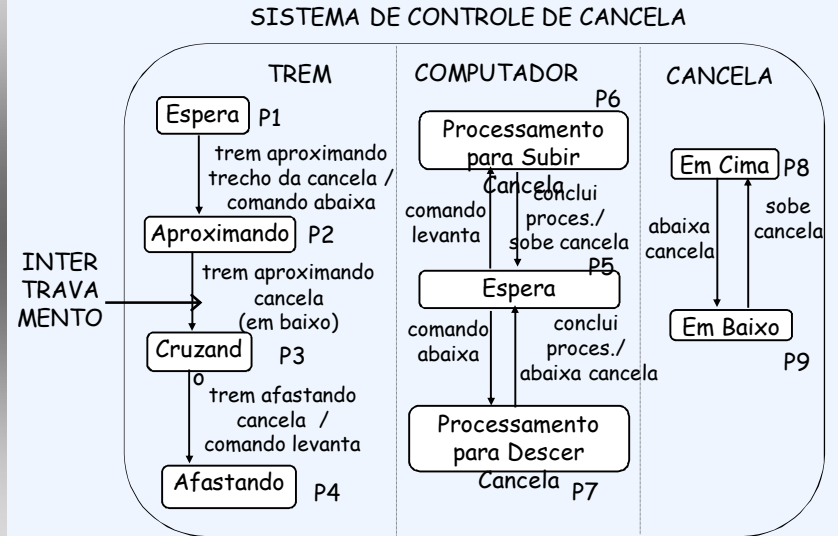


# 15. Statecharts



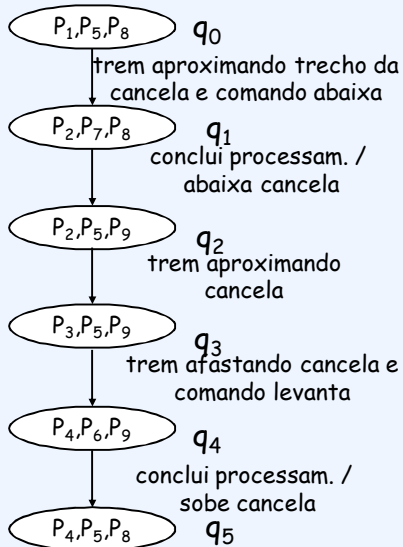
113

# 15. Statecharts

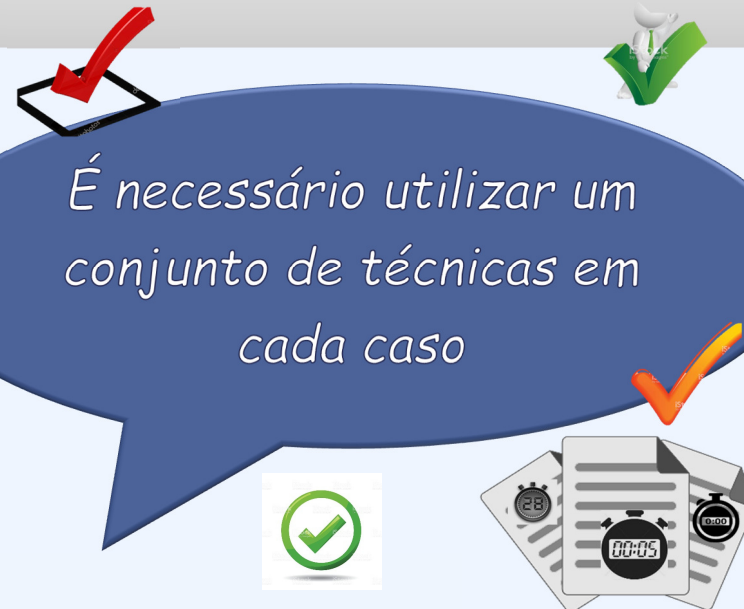


114

# 15. Statecharts



115



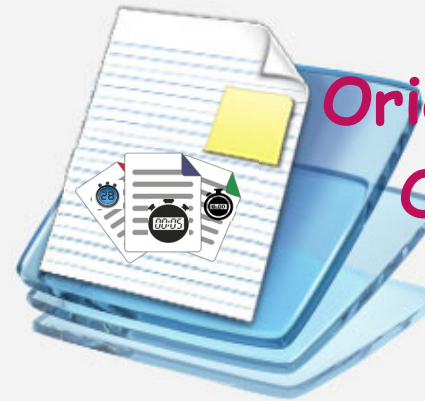
116



*Há a necessidade de se contar com uma ferramenta automatizada*



117



**Orientação a Objetos**



118

## Orientação a Objetos



- ⌚ Casos de Uso
- ⌚ Diagrama de Classes
- ⌚ Diagrama de Sequência
- ⌚ .....

119

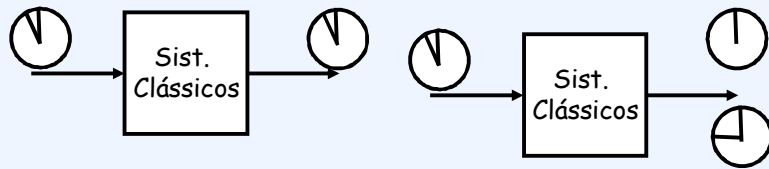
**Controle Computadorizado**



120

## Caract. Controle Computadorizado

	Sistemas Clássicos	Sistemas Computacionais
Pequenas alterações nas entradas	pequenas alterações nas saídas	Sem alteração nas saídas
		Grandes alterações nas saídas



121

## Caract. Controle Computadorizado

Sistemas Clássicos	Sistemas Computacionais
Espaço de estados contínuo	Espaço de estados discreto
Transições suaves	Transições abruptas
Conjunto de testes finito	Conjunto de testes muitíssimo grande
Permite interpolações	Interpolações não são adequadas
Modelagem matemática	Prototipação e testes
Comportamento predictível	Comportamento parcialmente predictível

122

## Caract. Controle Computadorizado

### ⌚ Técnicas para evitar erros de software

#### ⌚ Testes

- ☞ Teste exaustivo: cobrir todos casos de teste → inviável

#### ⌚ Diversidade de Projeto

- ☞ Independência entre equipes de desenvolvimento
- ☞ Não é provado
- ☞ Técnica cara

- ⌚ Teste e diversidade de projeto não proporcionam resultados convincentes → **Métodos Formais**

123

## Caract. Controle Computadorizado

### ⌚ Prevenção de falhas no SW

- ⌚ Especificação rigorosa/formal de requisitos
- ⌚ Utilização de metodologias comprovadas de projeto
- ⌚ Documentação completa de desenvolvimento e de de implementação → Manutenção

124

# Métodos Formais



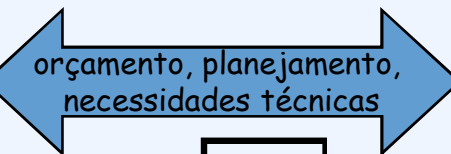
125

# Métodos Formais

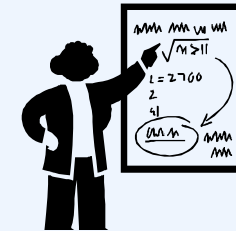


⌚ Modelos matemáticos e lógicas formais → especificar/ verificar requisitos de projeto

Notação Matemática Simples



Especificações Completamente Formais



126

# Métodos Formais



Erros ↓  
Inconsistências ↓  
Ambiguidades ↓

Verificação da Completeza

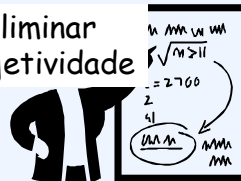
Modelo Matemático → Propriedades Lógicas

Seleção de sub-conjunto de Requisitos

Não dependência de extrapolação de testes

Ampla abrangência de casos

Eliminar subjetividade



127

# Métodos Formais



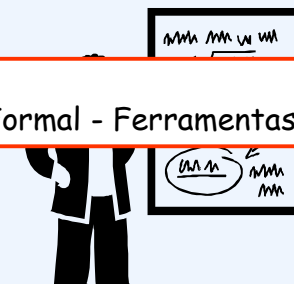
Nível 1  
Especificação Formal  
Lógica Matemática/Linguagem de Especificação



Nível 2  
Prova de Correção Formal - Manual



Nível 3  
Prova de Correção Formal - Ferramentas de SW



128



## Métodos Formais



Equipe experiente

Treinamento



Maturidade dos Processos

Custo

Integração no Ciclo de Vida

129

## Métodos Formais x Testes



### ⌚ Testes

- ⌚ Não são abandonados
- ⌚ Concentram-se em faixa mais restrita / problemática de casos de teste
- ⌚ Aplicáveis apenas após conclusão do programa
- ⌚ Verificar funcionamento p/ número finito valores

### ⌚ Métodos Formais

- ⌚ Aplicável antes que o programa seja concebido
- ⌚ Verificar funcionamento p/ todos valores possíveis

130

## Métodos Formais - Definições



$$a^2 + b^2 = c^2$$



Especificação Formal: descrição concisa do comportamento e das propriedades de um sistema, escrita em linguagem matemática, especificando o que o sistema deve realizar, da forma mais abstrata possível

131

## Métodos Formais - Definições



$$a^2 + b^2 = c^2$$



Abstração: simplificação e descarte de informações não relevantes à especificação, permitindo que o foco esteja nos aspectos de maior importância

132

## Métodos Formais - Definições

$$a^2 + b^2 = c^2$$



**Prova Formal:** argumentação completa e convincente sobre a validade de uma afirmação sobre a descrição de um sistema. A prova é composta por passos, cada um deles justificado

133

## Classificação de Métodos Formais

- ⌚ Métodos descritivos baseados em propriedades - definir o sistema por equações algébricas
  - ⊕ VDM (Viena Development Method) - metodologia de desenvolvimento de software
  - ⊕ Z - notação para especificação formal
  - ⊕ B - método de especificação e implementação
  - ⊕ LOTOS (Language of Temporal Ordering Specification)
  - ⊕ CCS (Cauculus of Communicating System)
  - ⊕ CSP (Communicating Sequential Process)
- ⌚ E por equações lógicas
  - ⊕ Lógicas Temporais
  - ⊕ RTTL (Real Time Temporal Logic)



134

Até que ponto são necessários métodos Formais no projeto de um STR?



135

Lógicas de Tempo Real



136

## Lógicas de Tempo Real



**Linguagem de Especificação Formal:**  
especificação dos requisitos

**Sistema de Prova:**  
verificar correção do sistema com relação aos requisitos

Conjunto de **heurísticas e linhas mestras** de uso

**Operadores temporais**

137

## RTL - Real Time Logic



⌚ @ - Função de Ocorrência

@ (EVENTO, i) = tempo da i-ésima ocorrência de EVENTO  
(i: inteiros não negativos)

⌚ Início e fim de um evento:  $\uparrow$ Evento,  $\downarrow$ Evento

138

## RTL - Real Time Logic



⌚ Suponha que junto à pressão do botão A, uma computação Teste deve ser concluída em 30 seg.

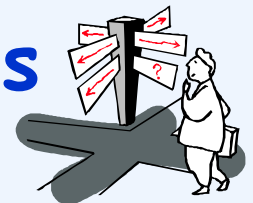
$$\forall x @ (A, x) < @ (\uparrow \text{Teste}, x) \wedge (@ (\downarrow \text{Teste}, x) \leq @ (A, x) + 30)$$

⌚ Duas ações  $A_1$  e  $A_2$  devem ser mutuamente exclusivas, isto é, durante a execução de  $A_1$ ,  $A_2$  não pode ser executada e vice-versa

$$\forall i, j ((@ (\downarrow A_1, i) < @ (\uparrow A_2, j) \vee (@ (\downarrow A_2, j) < @ (\uparrow A_1, i)))$$

139

## Tendências

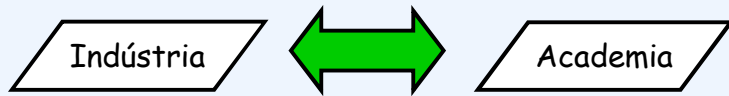


140

## Tendências

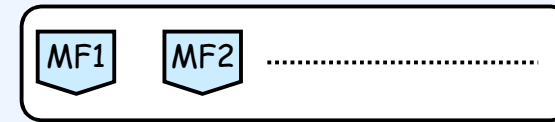


- ⌚ Grande campo de pesquisa
- ⌚ Proliferação de formalismos
- ⌚ Indústria
  - ⌚ Métodos de projeto visuais / linguagens de TR
- ⌚ Meio Acadêmico
  - ⌚ Verificação / análise formal



141

## Tendências



} Síntese / Análise formal e automática



} Síntese / Análise semi-formal e semi-automática

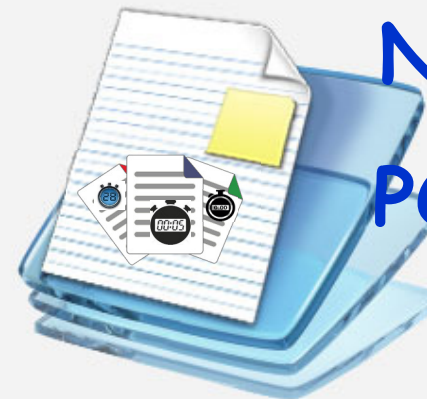
142

*Necessidade de estar sempre bem informado sobre as tendências mais atuais*



143

**Norma  
POSIX**



144

# POSIX - Portable Operating System Interface



- ⌚ Padrão IEEE para SO baseado no UNIX
- ⌚ Define interfaces p/ SO - não a implementação
- ⌚ Padroniza sintaxe de rotinas de bibliotecas
- ⌚ 1003.1 - Funcionalidade básica, chamadas de sistema para gerência de processos, dispositivos, sistemas de arquivos e comunicação entre processos
- ⌚ 1003.1b - Estende 1003.1 para TR, incluindo semáforos, escalonamento com prioridades, temporização

145

# POSIX



**IEEE Standard for Information Technology—Portable Operating System Interface (POSIX)—Part 1: System Application Program Interface (API)—Amendment 1: Realtime Extension [C Language]**

**IEEE**  
**Std 1003.1b-1993**  
(Formerly known as IEEE P1003.4)  
(Includes IEEE Std 1003.1-1990)

**Abstract:** This amendment is part of the POSIX series of standards for applications and user interfaces to open systems. It defines the applications interface to basic system services for input/output, file system access, and process management. It also defines a format for data interchange. When options specified in the Realtime Extension are included, the standard also defines interfaces appropriate for **realtime applications**.

**Keywords:** API, application portability, C (programming language), data processing, information interchange, open systems, operating system, portable application, POSIX, programming language, **realtime**, system configuration computer interface

146

# POSIX



This standard describes the external characteristics and facilities that are of importance to applications developers, rather than the internal construction techniques employed to achieve these capabilities. Special emphasis is placed on those functions and facilities that are needed in a wide variety of commercial applications and applications with **realtime** requirements.

The interfaces included were the set required to make this standard minimally usable to realtime applications on single processor systems. The scope is to take existing **realtime** operating system practice and add it to the standard. The definition of **realtime** used in defining the scope of this standard is:

“Realtime in operating systems: the ability of the operating system to provide a required level of service in a bounded response time.”

The key elements defining the scope are

- (1) Defining a sufficient set of functionality to cover a significant part of the **realtime** application program domain, and
- (2) Defining sufficient performance constraints and performance-related functions to allow a **realtime** application to achieve deterministic response from the system.

147

# POSIX



Section 11: <b>Synchronization</b> . . . . .	219
11.1 Semaphore Characteristics . . . . .	219
11.2 Semaphore Functions . . . . .	219
11.2.1 Initialize an Unnamed Semaphore . . . . .	219
11.2.2 Destroy an Unnamed Semaphore . . . . .	220
11.2.3 Initialize/Open a Named Semaphore . . . . .	221
Section 12: <b>Memory Management</b> . . . . .	231
12.1 Memory Locking Functions . . . . .	232
12.1.1 Lock/Unlock the Address Space of a Process . . . . .	232
12.1.2 Lock/Unlock a Range of Process Address Space . . . . .	234
Section 13: <b>Execution Scheduling</b> . . . . .	249
13.1 Scheduling Parameters . . . . .	249
13.2 Scheduling Policies . . . . .	249
Section 14: <b>Clocks and Timers</b> . . . . .	261
14.1 Data Definitions for Clocks and Timers . . . . .	261
14.1.1 Time Value Specification Structures . . . . .	261
14.1.2 Timer Event Notification Control Block . . . . .	262
14.1.3 Type Definitions . . . . .	262
14.1.4 Manifest Constants . . . . .	262
14.2 Clock and Timer Functions . . . . .	263
14.2.1 Clocks . . . . .	263
14.2.2 Create a Per-Process Timer . . . . .	264
14.2.3 Delete a Per-Process Timer . . . . .	266
14.2.4 Per-Process Timers . . . . .	267
14.2.5 High Resolution Sleep . . . . .	269

148

As normas exercem um papel importante na modelagem e projeto de um STR



149

## Técnicas de Verificação de Projeto de Sistemas de Tempo Real



150

## Técnicas de Verificação de Projeto de STR



Checklists

Árvore de Falhas (falha - eventos)

Árvore de Eventos (eventos - falha)

HAZOP - Hazard and Operability Analysis

FMEA - Failure Mode and Effect Analysis

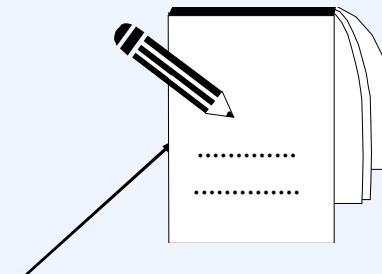
Análise de Erros Humanos

151

## Checklists



- ⌚ Aproveitar experiência de projetos anteriores - não cometer mesmos erros
- ⌚ Origem: normas/recomendações/experiência/dados históricos



Lista com Principais aspetos ligados ao tempo

152

## Árvores de Falhas

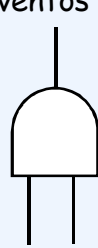


Análise de causas de **desvios temporais**

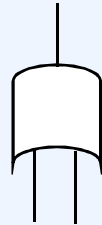
Obter combinações de falhas individuais que podem provocar um **desvio temporal**

□ Evento resultante da combinação de outros eventos

○ Evento básico



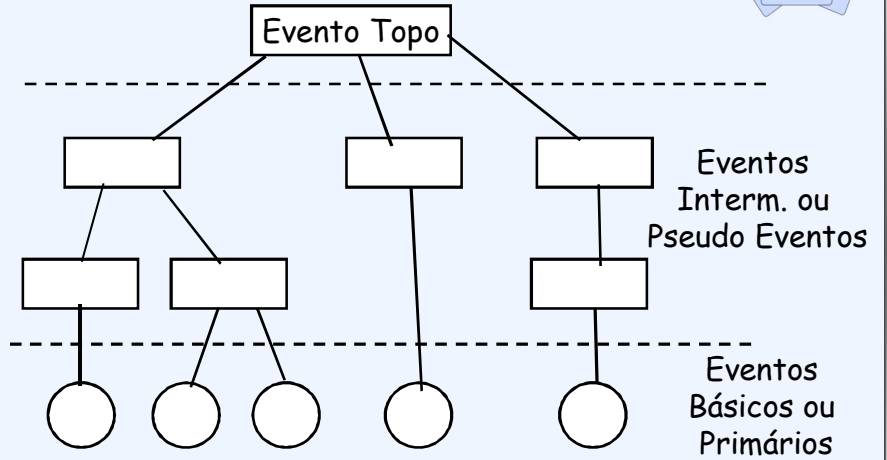
AND gate



OR gate

153

## Árvores de Falhas



154

## Árvores de Falhas



⌚ Combinações de eventos para causar evento topo

⌚ Análise Qualitativa

⌚ Análise Quantitativa

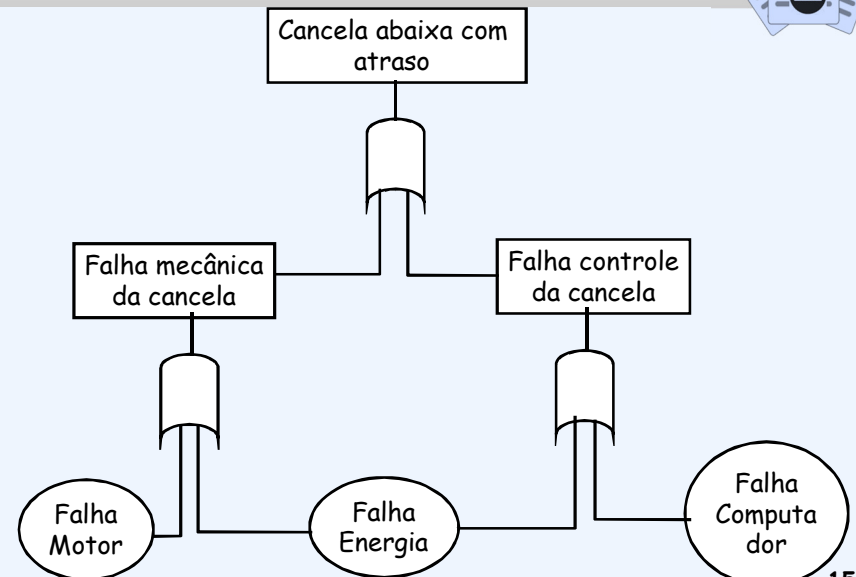
📄 Probabilidades de ocorrência nos eventos

📄 Cálculo da probabilidade de ocorrência do evento topo

⌚ Atenção a falhas de modo comum em eventos básicos

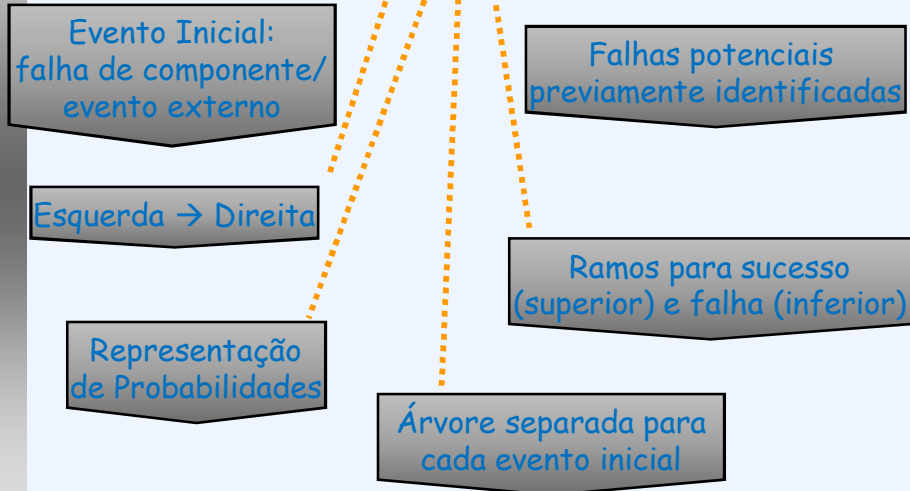
155

## Árvore de Falhas



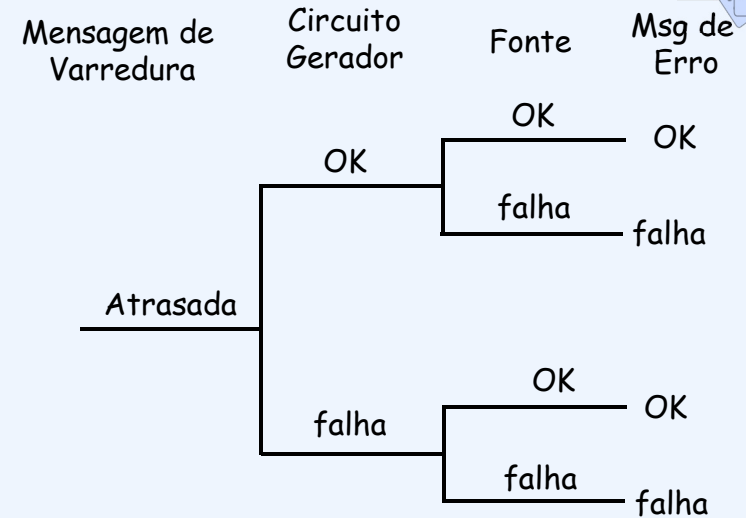
156

## Árvore de Eventos



157

## Árvore de Eventos



158

## HAZOP



- ⌚ Hazard and Operability Analysis ou Análise de Operabilidade e Perigo
- ⌚ Análise qualitativa
- ⌚ Origem: indústria química
- ⌚ A cada desvio do processo: considerar causas potenciais e efeitos no sistema
- ⌚ Palavras guia aplicadas a variáveis de interesse: fluxo, temperatura, tempo

159

## HAZOP - Palavras Guia



- ⌚ **NO, NOT, NONE:** resultado esperado não foi obtido
- ⌚ **MORE/LESS:** mais (menos) do que alguma propriedade física relevante não ocorreu
- ⌚ **EARLY/LATE:** sinal chega antecipadamente (atrasado) com relação a um clock
- ⌚ **BEFORE/AFTER:** sinal chega antes/depois de uma sequência
- ⌚ **PART OF:** apenas algumas das intenções de projeto foram obtidas
- ⌚ **REVERSE:** ocorre o oposto ao esperado
- ⌚ .....

160



## HAZOP



Atributo	Palavra Guia	Causa	Conseq.	Recomendação
Sinal de Aplicação de Freio	NO	Código de velocidade incorreto	Descarriamento	Rotina de Verificação
	LATE	Antena quebrada	Descarriamento	
	EARLY	Código zero	Parada antecipada	

161

## FMEA



### Failure Modes and Effects Analysis Análise de Modos de Falha e Efeitos

#### Etapas

- ⌚ Identificar todos componentes e seus modos de falha
- ⌚ Para cada modo de falha: determinar seus efeitos em outros componentes e no sistema
- ⌚ Cálculo da probabilidade dos resultados de cada modo de falha

162

## FMEA



### Taxas de falhas de componentes

- ⌚ Obtidas a partir de informações publicadas por centros de pesquisa / fabricantes
- ⌚ Base em valores médios coletados de um grande número de componentes

163

## FMEA



### CARTÃO FILTRO ANALÓGICO

COMPONENTE	MODO DE FALHA	EFEITO IMEDIATO DA FALHA	EFEITO DA FALHA NA SAÍDA	OBSERVAÇÕES
R1	Aberto	CI1 tem entrada presa em 1	Nenhum	Seguro, detectável
	Curto	CI1 tem entrada presa em 0	Não é gerado sinal de sincronismo	Inseguro, detectável
CI1	Entradas presas em 1	.....	.....	.....
	Entradas presas em 0	.....	.....	.....
.....	.....	.....	.....	.....

164

# Análise de Erros Humanos



# Análise de Erros Humanos



OPERAÇÃO DO MOTOR				
TAREFA	PERIGO	CAUSA	EFEITO	MEDIDAS CORRETIVAS
Desligar motor	Deixar motor ligado por muito tempo	Falha de alarme	Aquecimento anormal do motor	Implementar alarme
Acionar bomba	Acúmulo de água	Falha da bomba	Possibilidade de inundação	Acrescentar bomba de reserva
.....	.....	.....	.....	.....

*STR - importância da verificação de projeto*

