

Software Design, Modelling and Analysis in UML

Lecture ~~09~~
10: *Constructive Behaviour, State Machines Overview*

2011-12-14

Prof. Dr. Andreas Podelski, **Dr. Bernd Westphal**

Albert-Ludwigs-Universität Freiburg, Germany

Contents & Goals

Last Lecture:

- Completed discussion of modelling **structure**.

This Lecture:

- **Educational Objectives:** Capabilities for following tasks/questions.
 - ~~Discuss the style of this class diagram~~
 - What's the difference between reflective and constructive descriptions of behaviour?
 - What's the purpose of a behavioural model?
 - What does this State Machine mean? What happens if I inject this event?
 - Can you please model the following behaviour.
- **Content:**
 - Purposes of Behavioural Models
 - Constructive vs. Reflective
 - UML Core State Machines (first half)

Modelling Behaviour

Stocktaking...

Have: Means to model the **structure** of the system.

- Class diagrams graphically, concisely describe sets of system states.
- OCL expressions logically state constraints/invariants on system states.

Want: Means to model **behaviour** of the system.

- Means to describe how system states **evolve over time**,
that is, to describe sets of **sequences**

$$\sigma_0, \sigma_1, \dots \in \Sigma^\omega$$

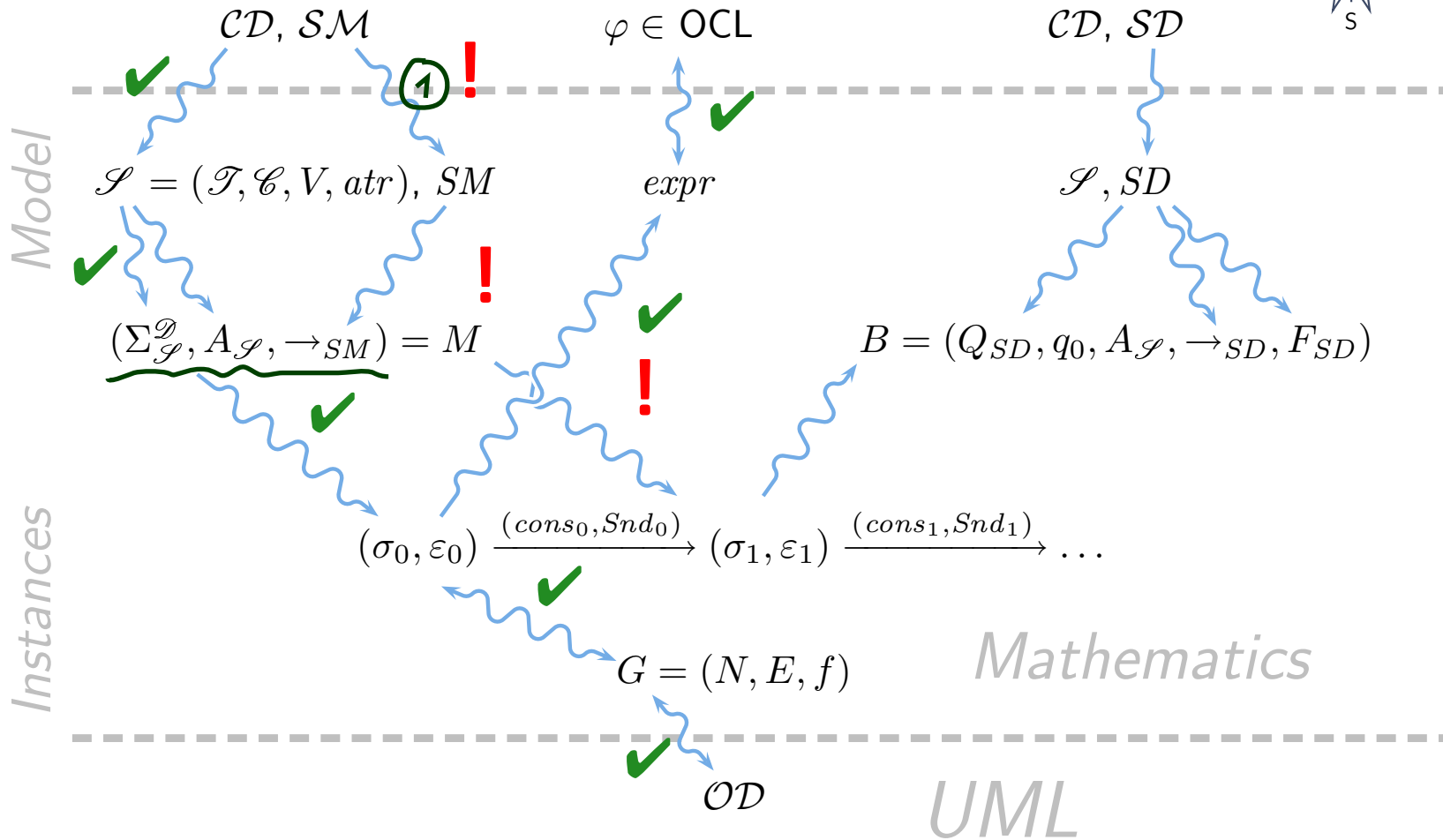
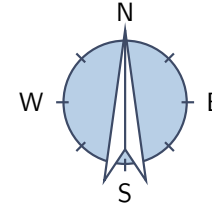
*not real-time,
discrete time*

of system states.

Course Map



UML



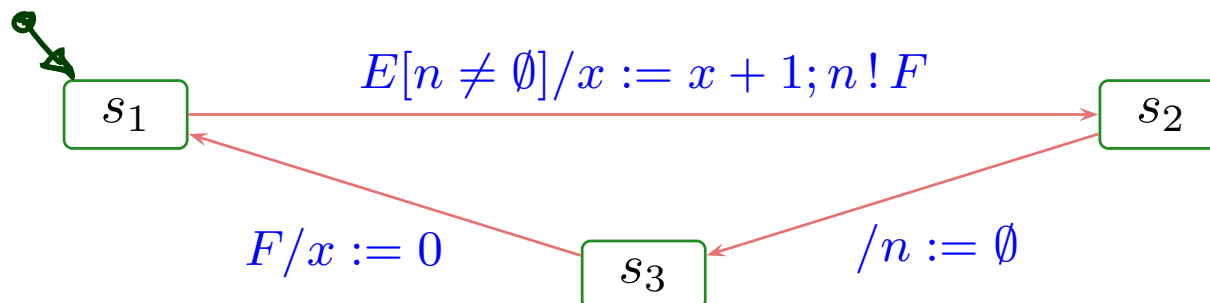
Constructive UML

UML provides two visual formalisms for constructive description of behaviours:

- **Activity Diagrams**
- **State-Machine Diagrams**

We (exemplary) focus on State-Machines because

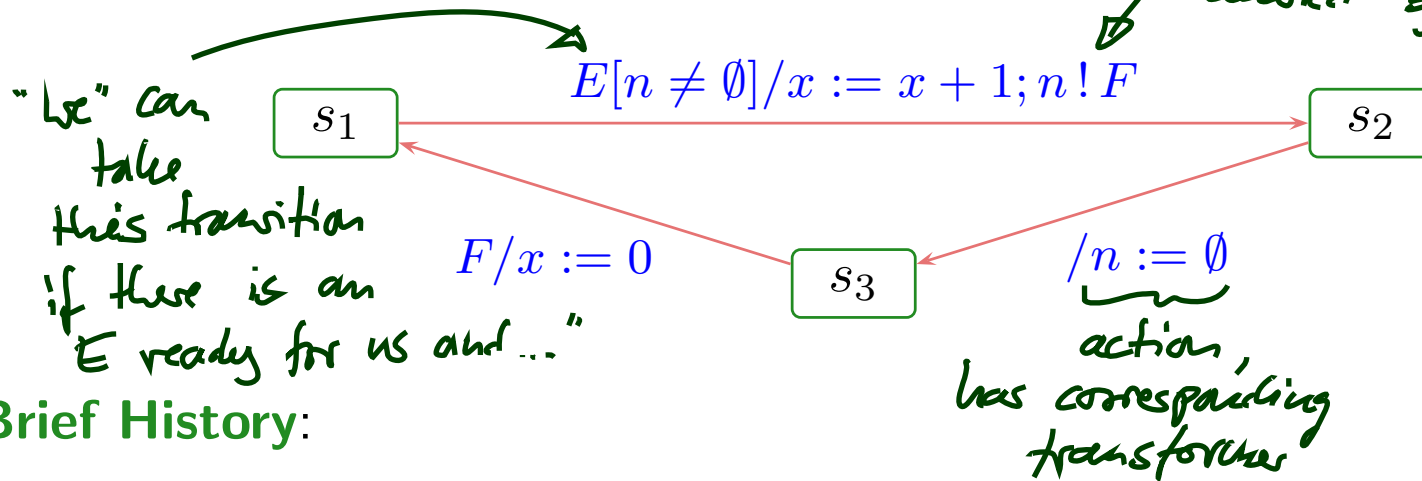
- somehow “practice proven” (in different flavours),
- prevalent in embedded systems community,
- indicated useful by [Dobing and Parsons, 2006] survey, and
- Activity Diagram’s intuition changed (between UML 1.x and 2.x) from transition-system-like to petri-net-like...
- Example state machine:



UML State Machines: Overview

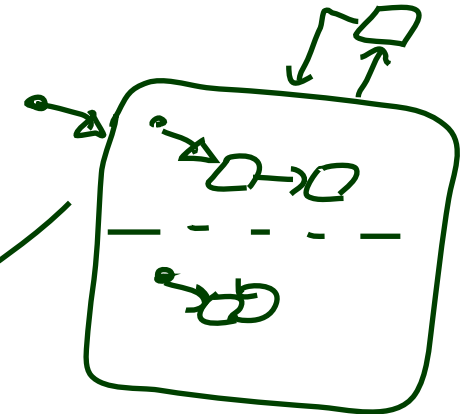
UML State Machines

"send an F to object
↓
decided by link in"



Brief History:

- Rooted in **Moore/Mealy machines**, Transition Systems
- [Harel, 1987]: **Statecharts** as a concise notation, introduces in particular hierarchical states.
- Manifest in tool **Statemate** [Harel et al., 1990] (simulation, code-generation); nowadays also in **Matlab/Simulink**, etc.
- From UML 1.x on: **State Machines** (not the official name, but understood: UML-Statecharts)
- Late 1990's: tool **Rhapsody** with code-generation for state machines.



Note: there is a common core, but each dialect interprets some constructs subtly different [Crane and Dingel, 2007]. (Would be too easy otherwise...)

Roadmap: Chronologically

(i) What do we (have to) cover?
UML State Machine Diagrams **Syntax**.

(ii) Def.: Signature with **signals**.

(iii) Def.: **Core state machine**.

(iv) Map UML State Machine Diagrams to core state machines.

Semantics:

The Basic Causality Model

(v) Def.: **Ether** (aka. event pool)

(vi) Def.: **System configuration**.

(vii) Def.: **Event**.

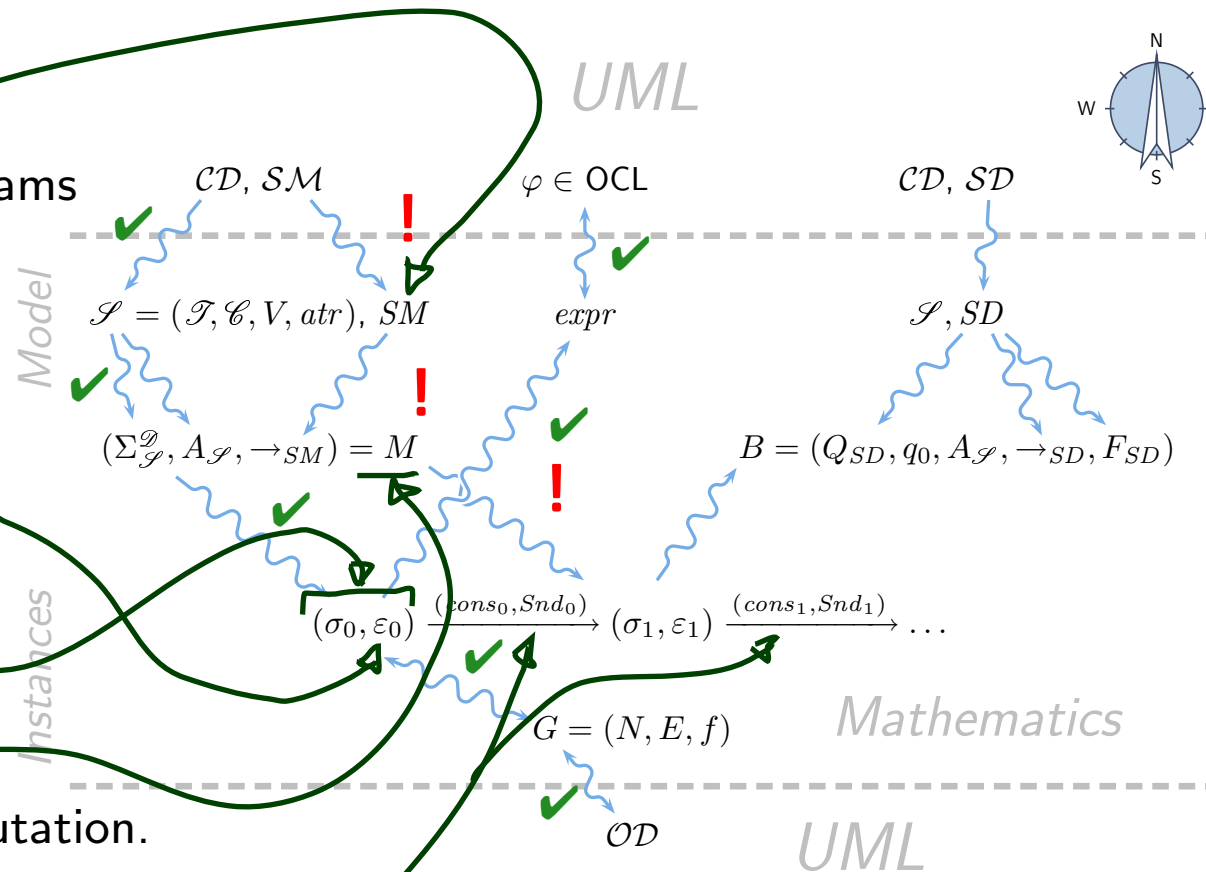
(viii) Def.: **Transformer**.

(ix) Def.: **Transition system**, computation.

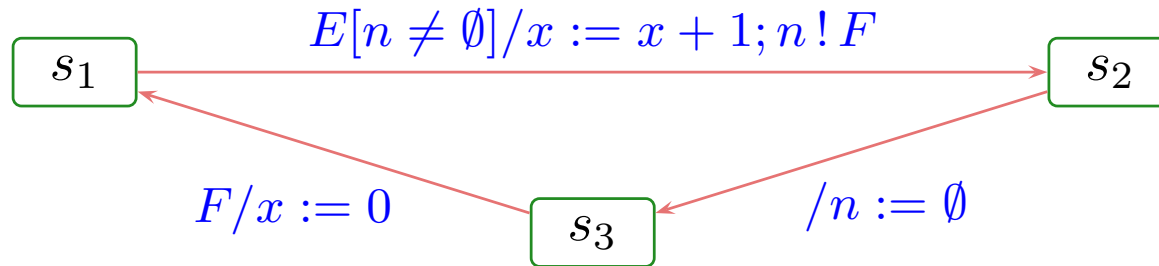
(x) Transition relation induced by core state machine.

(xi) Def.: **step**, **run-to-completion step**.

(xii) Later: Hierarchical state machines.



UML State Machines



Brief History:

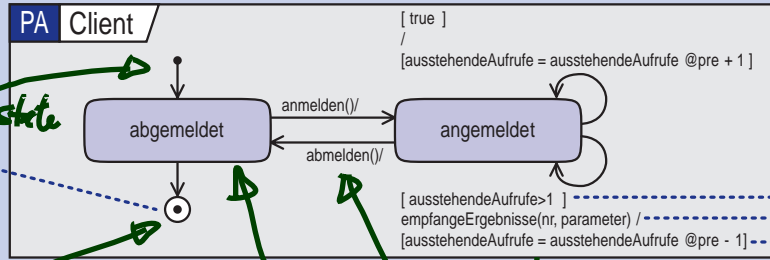
- Rooted in **Moore/Mealy machines**, Transition Systems
- [Harel, 1987]: **Statecharts** as a concise notation, introduces in particular hierarchical states.
- Manifest in tool **Statemate** [Harel et al., 1990] (simulation, code-generation); nowadays also in **Matlab/Simulink**, etc.
- From UML 1.x on: **State Machines** (not the official name, but understood: UML-Statecharts)
- Late 1990's: tool **Rhapsody** with code-generation for state machines.

Note: there is a common core, but each dialect interprets some constructs subtly different [Crane and Dingel, 2007]. *(Would be too easy otherwise...)*

UML State Machines: Syntax

UML State-Machines: What do we have to cover?

[Störrle, 2005]



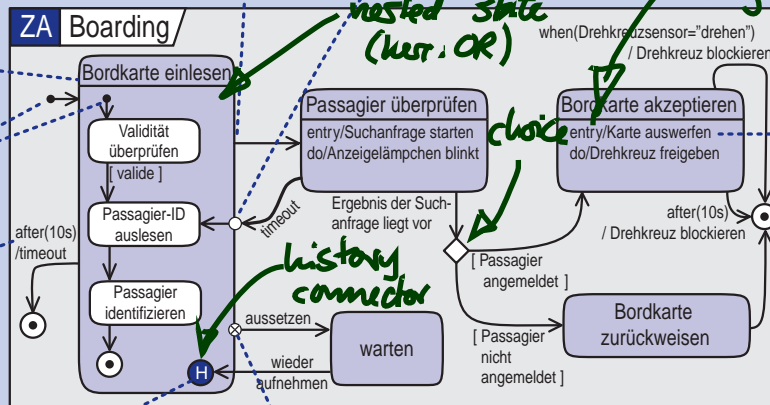
Wenn der **Endzustand** eines Zustandsautomaten erreicht wird, wird die Region beendet, in der der Endzustand liegt.

Die Zustandsübergänge von Protokoll-Zustandsautomaten verfügen über eine **Vorbedingung**, einen **Auslöser** und eine **Nachbedingung** (alle optional) – jedoch nicht über einen Effekt.

initial state
final state (pseudo-state?)
state transition

Protokollzustandsautomaten beschreiben das Verhalten von Software-Regulären Beendigung löst ein **completion**-Ereignis aus.

Ein **Eintrittspunkt** definiert, dass ein komplexer Zustand an einer anderen Stelle betreten wird, als durch den Anfangszustand definiert ist.



Ein **komplexer Zustand** mit einer Region.

Der **Anfangszustand** markiert den voreingestellten Startpunkt von „Boarding“ bzw. „Bordkarte einlesen“.

Das **Zeitereignis** after(10s) löst einen Abbruch von „Bordkarte einlesen“ aus.

Ein Zustand löst von sich aus bestimmte Ereignisse aus:

- **entry** beim Betreten;
- **do** während des Aufenthaltes;
- **completion** beim Erreichen des Endzustandes einer Unter-Zustandsmaschine
- **exit** beim Verlassen.

Diese und andere Ereignisse können als Auslöser für Aktivitäten herangezogen werden.

Der **Gedächtniszustand** sorgt dafür, dass nach dem Wieder-aufnehmen der gleiche Zustand wie vor dem Aussetzen eingenommen wird.

Der **Austrittspunkt** erlaubt es, von einem definierten inneren Zustand aus den Oberzustand zu verlassen.

nested state (here: OR)
choice
history connector
nested state (here: AND)

Ein Zustand kann eine oder mehrere **Regionen** enthalten, die wiederum Zustandsautomaten enthalten können. Wenn ein Zustand mehrere Regionen enthält, werden diese in verschiedenen Abteilen angezeigt, die durch gestrichelte Linien voneinander getrennt sind. Regionen können benannt werden. Alle Regionen werden parallel zueinander abgearbeitet.

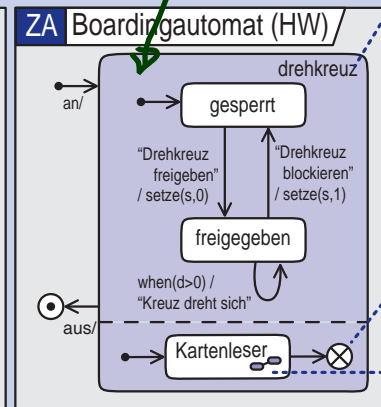
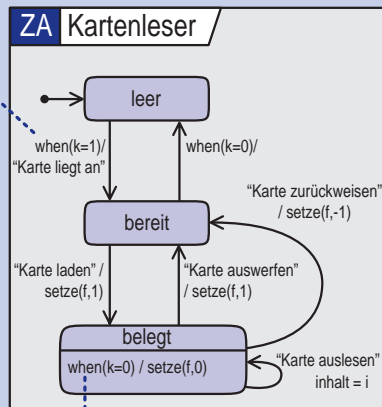
Wenn ein **Regionendzustand** erreicht wird, wird der gesamte **komplexe Zustand** beendet, also auch alle parallelen Regionen.

Ein **verfeinerter Zustand** verweist auf einen Zustandsautomaten (angedeutet von dem Symbol unten links), der

Auch Zeit- und Änderungsereignisse können Zustandsübergänge auslösen:

- **after** definiert das Verstreichen eines Intervalls;
- **when** definiert einen Zustandswechsel.

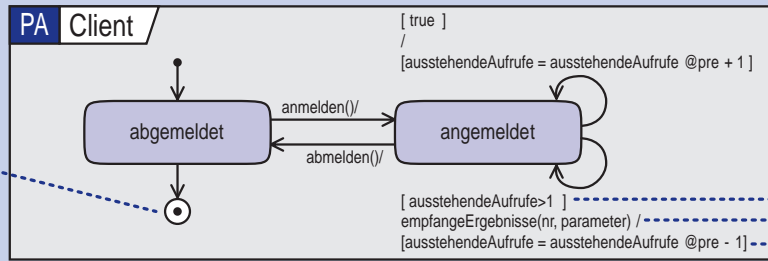
Zustände und zeitlicher Bezugsrahmen werden über den umgebenden Classifier definiert, hier die Werte der Ports, siehe das Montage-diagramm „Abfertigung“ links oben.



UML State-Machines: What do we have to cover?

[Störrle, 2005]

Wenn der **Endzustand** eines Zustandsautomaten erreicht wird, wird die Region beendet, in der der Endzustand liegt.



Die Zustandsübergänge von Protokoll-Zustandsautomaten verfügen über eine **Vorbedingung**, einen **Auslöser** und eine **Nachbedingung** (alle optional) – jedoch nicht über einen Effekt.

Protokollzustandsautomaten beschreiben das Verhalten von Softwaresystemen, Nutzfällen oder technischen Geräten.

Reguläre Beendigung löst ein **completion**-Ereignis aus.

Ein **Eintrittspunkt** definiert, dass ein komplexer Zustand an einer anderen Stelle betreten wird, als durch den Anfangszustand definiert ist.

Ein **komplexer** einer Region

Proven approach:

Start out simple, consider the essence, namely

- basic/leaf states
- transitions,

then extend to cover the complicated rest.

Der **Anfang** den voreingeden von „Board einlesen“.

Das **Zeiter** einen Abbr einlesen“ a

öst von sich aus eignisse aus:

Betreten; l des ; beim Erreichen tandes einer ndsmaschine ertlassen.

dere Ereignisse slöser für rangezogen

ann eine oder ionen enthalten,

wie vor dem Aussetzen eingenommen wird.

die wiederum Zustandsautomaten enthalten können. Wenn ein Zustand mehrere Regionen enthält, werden diese in verschiedenen Abteilen angezeigt, die durch gestrichelte Linien voneinander getrennt sind. Regionen können benannt werden. Alle Regionen werden parallel zueinander abgearbeitet.

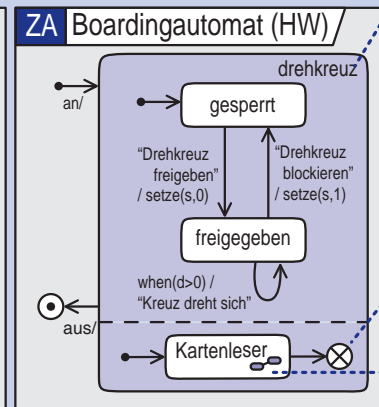
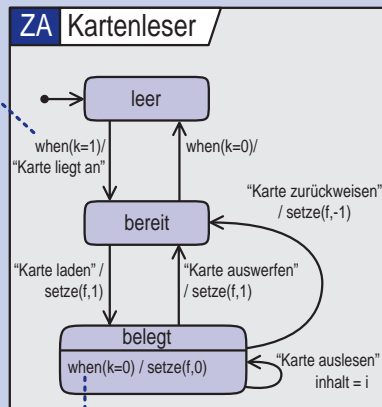
Wenn ein **Regionendzustand** erreicht wird, wird der gesamte **komplexe** Zustand beendet, also auch alle parallelen Regionen.

Ein **verfeinerter Zustand** verweist auf einen Zustandsautomaten (angedeutet von dem Symbol unten links), der

Auch Zeit- und Änderungsereignisse können Zustandsübergänge auslösen:

- **after** definiert das Verstreichen eines Intervalls;
- **when** definiert einen Zustandswechsel.

Zustände und zeitlicher Bezugsrahmen werden über den umgebenden Classifier definiert, hier die Werte der Ports, siehe das Montage-diagramm „Abfertigung“ links oben.



Signature With Signals

Definition. A tuple

$$\mathcal{S} = (\mathcal{I}, \mathcal{C}, V, atr, \mathcal{E}), \quad \mathcal{E} \text{ a set of signals,}$$

is called signature (with signals) if and only if

$$(\mathcal{I}, \mathcal{C} \cup \mathcal{E}, V, atr)$$

is a signature (as before).

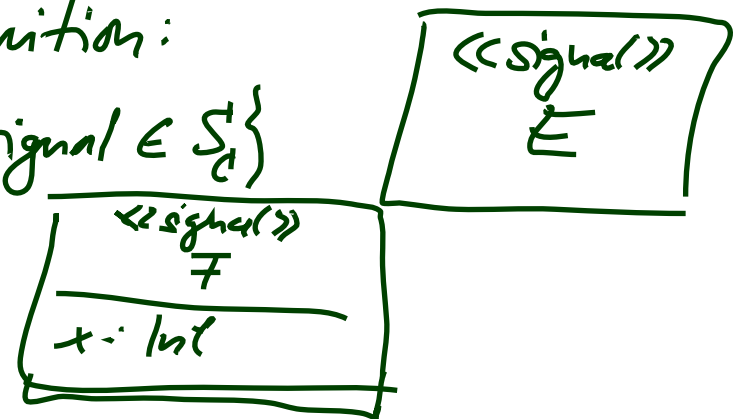
WE USE THIS

Note: Thus conceptually, **a signal is a class** and can have attributes of plain type and associations.

Alternative (maybe even better) definition:

$$\mathcal{E}(\mathcal{Y}) = \{ \langle C, S_c, a, t \rangle \in \mathcal{C} \mid \text{signal} \in S_c \}$$

example:



Core State Machine

disjoint union: - should not already be in \mathcal{E} (otherwise rename first)

Definition.

A **core state machine** over signature $\mathcal{S} = (\mathcal{T}, \mathcal{C}, V, atr, \mathcal{E})$ is a tuple

$$M = (S, s_0, \rightarrow)$$

where

- S is a non-empty, finite set of **(basic) states**,
- $s_0 \in S$ is an **initial state**,
- and

$$\rightarrow \subseteq S \times \underbrace{(\mathcal{E} \dot{\cup} \{-\})}_{\text{trigger}} \times \underbrace{Expr_{\mathcal{S}}}_{\text{guard}} \times \underbrace{Act_{\mathcal{S}}}_{\text{action}} \times S$$

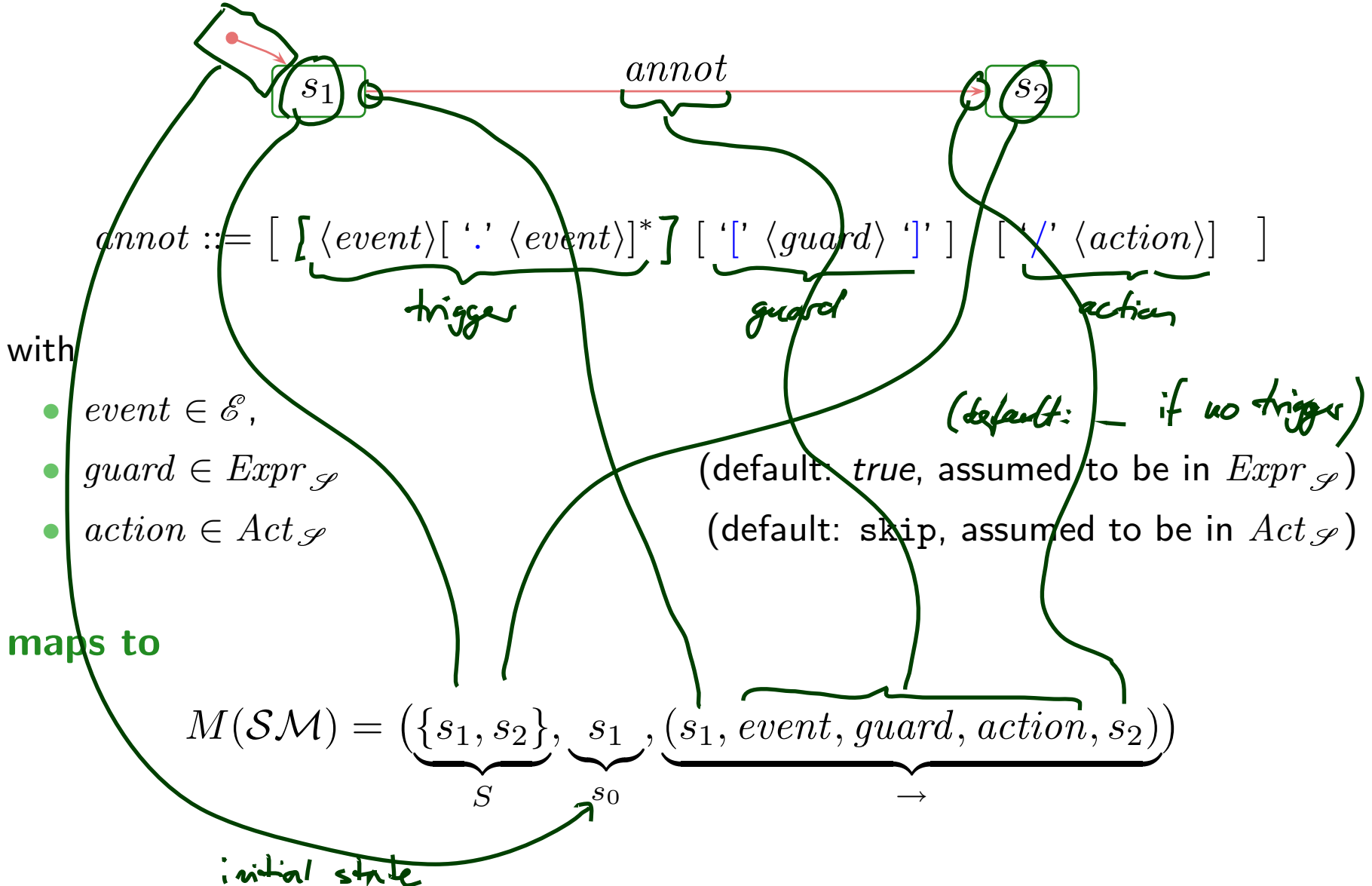
source state signals in \mathcal{S} dest. state

is a labelled transition relation.

We assume a set $Expr_{\mathcal{S}}$ of boolean expressions over \mathcal{S} (for instance OCL, may be something else) and a set $Act_{\mathcal{S}}$ of **actions**.

From UML to Core State Machines: By Example

UML state machine diagram SM :



Annotations and Defaults in the Standard

Reconsider the syntax of transition annotations:

$$\text{annot} ::= [[\langle \text{event} \rangle [\cdot \langle \text{event} \rangle]^*] [[\langle \text{guard} \rangle]] [[/ [\langle \text{action} \rangle]]]]$$

and let's play a bit with the defaults:



(empty annot:.)

$\rightsquigarrow (s_1, _, \text{true}, \text{skip}, s_2)$

/ $\rightsquigarrow (s_1, _, \text{true}, \text{skip}, s_2)$

E / $\rightsquigarrow (s_1, E, \text{true}, \text{skip}, s_2)$

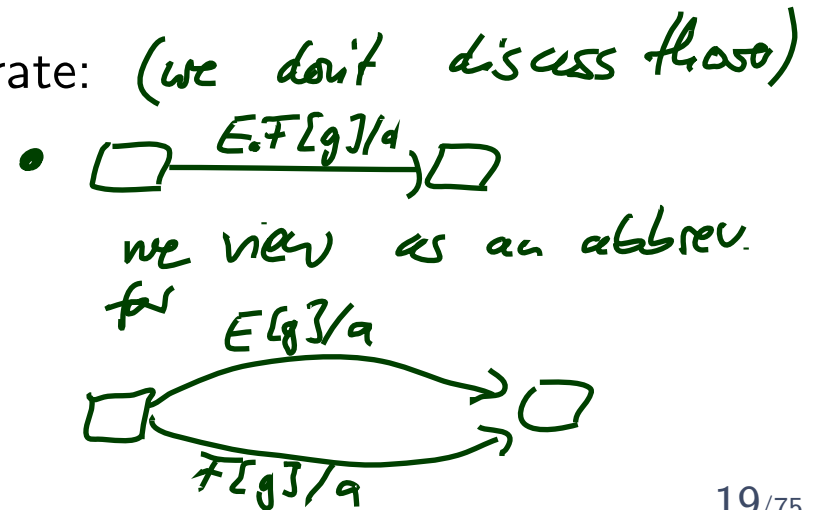
/ act $\rightsquigarrow (s_1, _, \text{true}, \text{act}, s_2)$

E / act $\rightsquigarrow (s_1, E, \text{true}, \text{act}, s_2)$

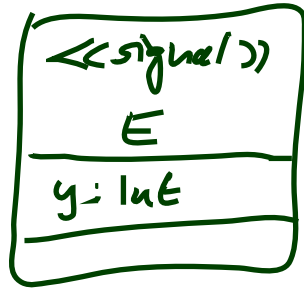
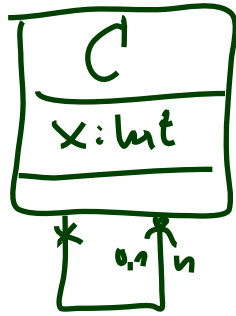
E[e] / act $\rightsquigarrow (s_1, E, e, \text{act}, s_2)$

In the standard, the syntax is even more elaborate: (we don't discuss flow)

- $E(v)$ — when consuming E in object u , attribute v of u is assigned the corresponding attribute of $E \in \mathcal{E}$
- $E(v : \tau)$ — similar, but v is a local variable, scope is the transition



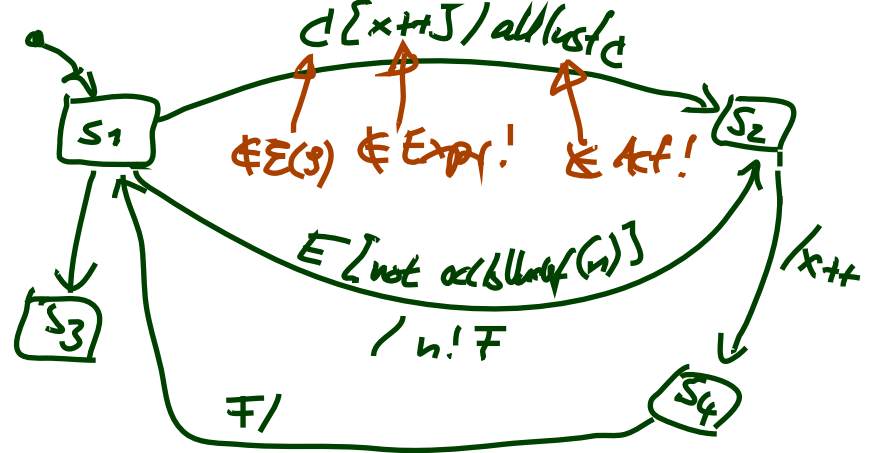
ED:



Expr_g: OCL over \mathcal{Y}

Act_g: { skip, x++,
n!F }

UML



$$\mathcal{Y} = \left(\begin{array}{l} \{ lnt \}, \{ \langle C, \emptyset, 0, 0 \rangle, \langle E, \{ signal \}, 0, 0 \rangle, \\ \langle F, \{ signal \}, 0, 0 \rangle \}, \{ x: lnt, y: lnt, n: C_{0,1} \}, \\ \{ C \mapsto \{ x, n \}, E \mapsto \{ y \} \} \end{array} \right)$$

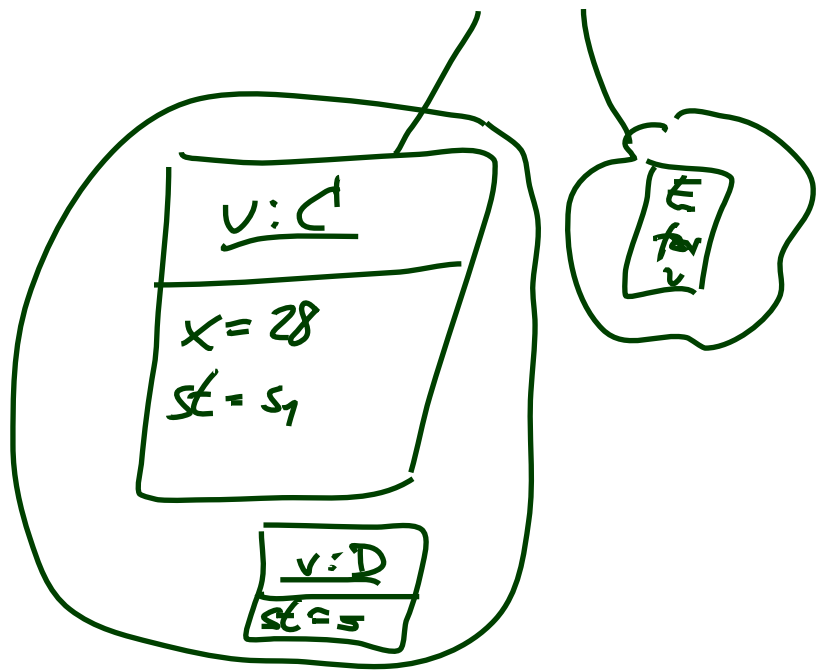
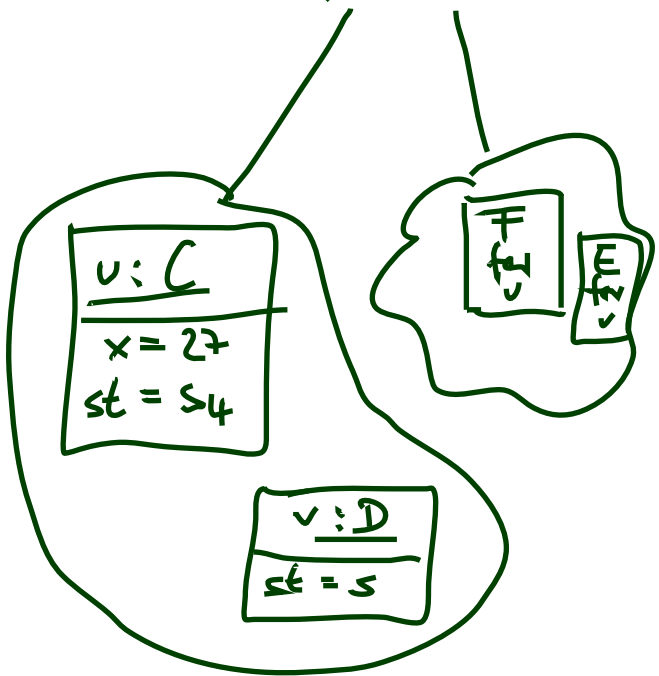
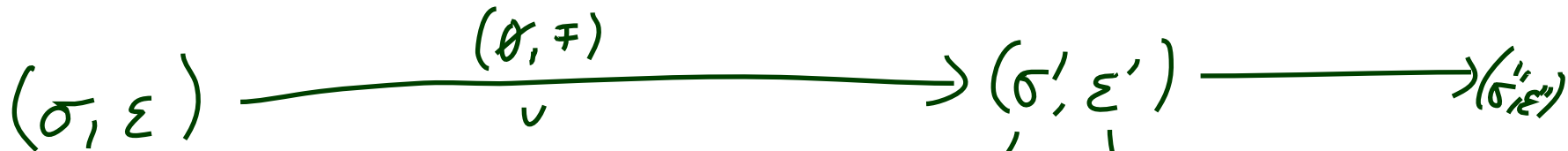
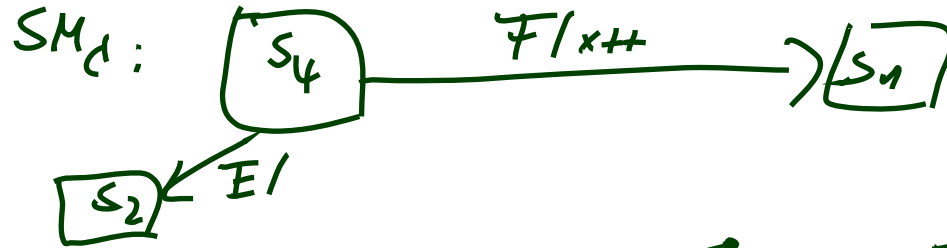
$$\Sigma(\mathcal{Y}) = \{ E, F \}$$

$$M = \left(\begin{array}{l} \{ s_1, s_2, s_3, s_4 \}, \\ s_1 \\ \{ (s_1, -, true, skip, s_3), \\ (s_1, E, not\ odd\ lnt\ (n), \\ n!F, s_2), \\ \dots \} \end{array} \right)$$

MATH

C

D



State-Machines belong to Classes

- In the following, we assume that a UML models consists of a set $\mathcal{C}\mathcal{D}$ of class diagrams and a set \mathcal{SM} of **state chart diagrams** (each comprising one **state machines** SM).
- Furthermore, we assume each that each state machine $SM \in \mathcal{SM}$ is **associated with a class** $C_{SM} \in \mathcal{C}(\mathcal{S}) \setminus \mathcal{E}(\mathcal{Y})$
- For simplicity, we even assume a bijection, i.e. we assume that each class $C \in \mathcal{C}(\mathcal{S})$ has a state machine SM_C and that its class C_{SM_C} is C .

If not explicitly given, then this one:

$$SM_0 := (\{s_0\}, s_0, (s_0, -, true, skip, s_0)).$$



We'll see later that, semantically, this choice does no harm.

- **Intuition 1:** SM_C describes the behaviour of **the instances** of class C .
- **Intuition 2:** Each instance of class C executes SM_C .

"a copy of", "an instance of"

Note: we don't consider **multiple state machines** per class.

Because later (when we have AND-states) we'll see that this case can be viewed as a single state machine with as many AND-states.

References

References

- [Crane and Dingel, 2007] Crane, M. L. and Dingel, J. (2007). UML vs. classical vs. rhapsody statecharts: not all models are created equal. *Software and Systems Modeling*, 6(4):415–435.
- [Dobing and Parsons, 2006] Dobing, B. and Parsons, J. (2006). How UML is used. *Communications of the ACM*, 49(5):109–114.
- [Harel, 1987] Harel, D. (1987). Statecharts: A visual formalism for complex systems. *Science of Computer Programming*, 8(3):231–274.
- [Harel, 1997] Harel, D. (1997). Some thoughts on statecharts, 13 years later. In Grumberg, O., editor, *CAV*, volume 1254 of *LNCS*, pages 226–231. Springer-Verlag.
- [Harel and Gery, 1997] Harel, D. and Gery, E. (1997). Executable object modeling with statecharts. *IEEE Computer*, 30(7):31–42.
- [Harel et al., 1990] Harel, D., Lachover, H., et al. (1990). Statemate: A working environment for the development of complex reactive systems. *IEEE Transactions on Software Engineering*, 16(4):403–414.
- [OMG, 2007a] OMG (2007a). Unified modeling language: Infrastructure, version 2.1.2. Technical Report formal/07-11-04.
- [OMG, 2007b] OMG (2007b). Unified modeling language: Superstructure, version 2.1.2. Technical Report formal/07-11-02.