





- Die Folien stehen in verschiedenen Formen zur Verfügung, etwa auch zum Ausdrucken mit Randzeilen für Notizen.
- Es ist nicht sinnvoll, all zu viele Folien im Voraus zu drucken, da diese noch nicht endgültig sind.

## Termine der Übungsgruppen

### Übungsgruppen (jeweils 45 Minuten im angegebenen Zeitraum):

- Group 1: Monday, 16:00 – 17:00, in LF 035 (given in English)
- Gruppe 2: Montag, 17:00 – 18:00, in LF 035
- Gruppe 3: Dienstag, 10:00 – 11:00, in LE 120
- Gruppe 4: Dienstag, 11:00 – 12:00, in LE 120
- Gruppe 5: Dienstag, 12:00 – 13:00, in LC 140
- Gruppe 6: Dienstag, 13:00 – 14:00, in LC 140
- Gruppe 7: Mittwoch, 16:00 – 17:00, in LE 120
- Gruppe 8: Mittwoch, 17:00 – 18:00, in LE 120
- Gruppe 9: Donnerstag, 14:00 – 15:00, in LF 035
- Gruppe 10: Donnerstag, 15:00 – 16:00, in LF 035
- Gruppe 11: Freitag, 10:00 – 11:00, in LK 052
- Gruppe 12: Freitag, 11:00 – 12:00, in LK 052

Die Übungen beginnen nächsten Mittwoch (17.10.2018).

## Hinweise zu den Übungen

- Die Anmeldung für die Übungen erfolgt über den Moodle-Kurs.  
12.10.2018, 16:00 – 16.10.2018, 23:55  
(Verfügbar für alle, die sich vorher eintragen, inklusive Umfrage.)
- Sie müssen sich dort für eine Übungsgruppe anmelden, um an dieser teilnehmen zu können.
- Sie müssen an der ersten Übungssitzung teilnehmen. Anderenfalls wird Ihr Platz neu vergeben.

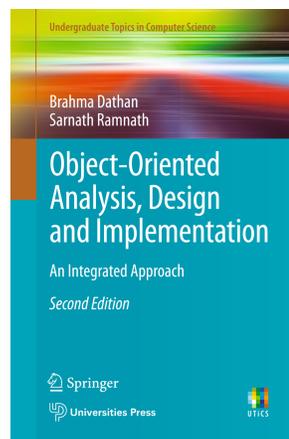


Chris Rupp, Stefan Queins.  
UML 2 glasklar.  
Hanser Fachbuch, 2012



Buch ist in der Bibliothek verfügbar.

Brahma Dathan,  
Sarnath Ramnath.  
Object-Oriented Analysis, Design  
and Implementation – An  
Integrated Approach.  
Springer, 2015

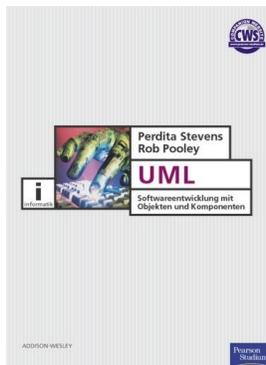


Stephan Kleuker.  
Grundkurs Software-Engineering  
mit UML.  
Springer, 2018



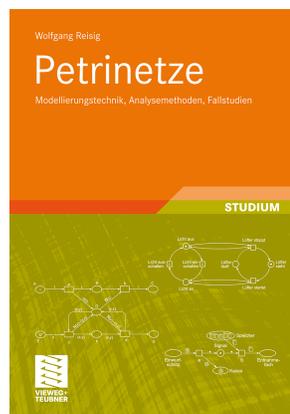
<https://dx.doi.org/10.1007/978-3-658-19969-2>  
(elektronische Version über den Uni-Account)

Perdita Stevens, Rob Pooley.  
UML – Softwareentwicklung mit  
Objekten und Komponenten.  
Pearson, 2001



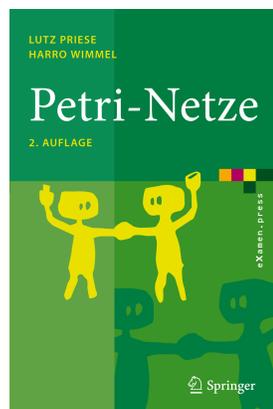
Das englische Original ist in der Bibliothek verfügbar.

Wolfgang Reisig.  
Petrietze –  
Modellierungstechnik,  
Analysemethoden, Fallstudien.  
Springer, 2010



<https://dx.doi.org/10.1007/978-3-8348-9708-4>  
(elektronische Version über den Uni-Account)

Lutz Priese, Harro Wimmel.  
Petri-Netze.  
Springer, 2008



<https://dx.doi.org/10.1007/978-3-540-76971-2>  
(elektronische Version über den Uni-Account)

Petri Nets: Properties, Analysis and Applications

TADAO MURATA, YILGIN, IRIE  
Invited Paper

This is an invited paper on the Petri nets, originally introduced by the Italian physicist A. A. J. Petri in 1962, and their applications in modeling discrete event systems. The Petri nets are a powerful tool for modeling and analyzing the behavior of discrete event systems. They are used in a wide range of applications, including computer systems, manufacturing systems, and communication systems. The paper discusses the basic concepts of Petri nets, their properties, and their applications in various fields.

The results of mathematical and physical analysis of the Petri nets are presented. The Petri nets are a powerful tool for modeling and analyzing the behavior of discrete event systems. They are used in a wide range of applications, including computer systems, manufacturing systems, and communication systems. The paper discusses the basic concepts of Petri nets, their properties, and their applications in various fields.

Tadao Murata.  
Petri Nets: Properties, Analysis and Applications.  
Proc. of the IEEE, 77(4), pages 541–580, 1989

<https://dx.doi.org/10.1109/5.24143>  
(elektronische Version über den Uni-Account)

Science of Computer Programming 8 (1987) 231–274  
North-Holland

231

STATECHARTS: A VISUAL FORMALISM FOR COMPLEX SYSTEMS\*

David HAREL  
Department of Applied Mathematics, The Weizmann Institute of Science, Rehovot, Israel

Communicated by A. Peled  
Received December 1984  
Revised July 1985

Abstract. We present a broad extension of the conventional formalism of state machines and state diagrams, that is relevant to the specification and design of complex discrete event systems, such as control systems, communication protocols and digital control units. The diagrams, which are called statecharts, are a natural extension of the state machine formalism. They describe, in a compact and expressive way, the behavior of complex systems. The paper discusses the basic concepts of statecharts, their properties, and their applications in various fields.

1. Introduction

The literature on software and systems engineering is almost unanimous in recognizing the existence of a major problem in the specification and design of large and complex reactive systems. A reactive system (see [14]), in contrast with a transformational system, is characterized by being, in a large extent, event-driven, continuously reacting to external and internal stimuli. Examples include multiprocessor, autonomous, communication networks, computer operating systems, robotics and avionics systems, and the man-machine interface of many kinds of ordinary software. The problem is rooted in the difficulty of describing reactive behavior in ways that are clear and realistic, and at the same time formal and

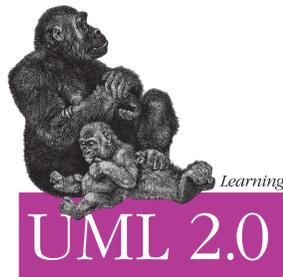
\* The initial part of this research was carried out while the author was consulting for the Research and Development Division of the Intel Applied Systems (IAS), Ltd., Intel Computer Systems Corporation, in part by grants from IAI and AD-CAD, Ltd.

0167-6423/87/0008-0231\$03.00 © 1987, Elsevier Science Publishers B.V. (North-Holland)

David Harel.  
Statecharts: A visual formalism for complex systems.  
Science of Computer Programming, 8, pages 231–274, 1987

[https://dx.doi.org/10.1016/0167-6423\(87\)90035-9](https://dx.doi.org/10.1016/0167-6423(87)90035-9)

A Pragmatic Introduction to UML



Russ Miles, Kim Hamilton.  
Learning UML 2.0.  
O'Reilly, 2006



## Modellierung

Modellierung ist der Prozess, bei dem ein Modell eines Systems erstellt wird.

### Warum wird überhaupt modelliert?

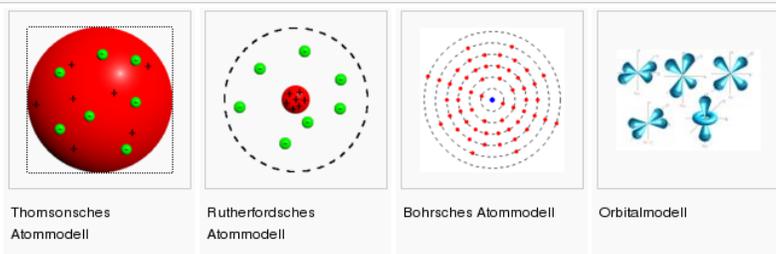
↔ Um ein System zu entwerfen, besser zu verstehen, zu visualisieren, zu simulieren, ...

Um etwas konkreter zu werden, betrachten wir kurz klassische Beispiele aus verschiedenen Disziplinen (Physik, Biologie, Klimaforschung).

## Modellierung in der Physik

### Atommodelle

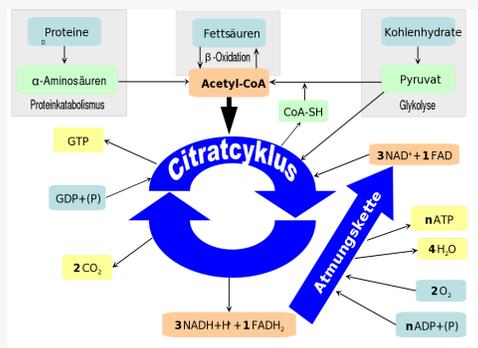
Atome bestehen aus Protonen, Neutronen und Elektronen. Wie diese Teilchen zusammenwirken, wird in Atommodellen beschrieben, die im Laufe der Zeit immer wieder verändert wurden.



## Modellierung in der Biologie

### Zitronensäurezyklus

Der Zitronensäurezyklus oder Citratzyklus modelliert den Abbau organischer Stoffe im Körper.



















## Ein weiteres Beispiel: Wolf, Ziege, Kohlkopf

Wir modellieren folgendes (Nicht-Informatik-)System, um eine mögliche Lösung zu finden.

### Wolf-Ziege-Kohlkopf-Problem

Ein Farmer will einen Fluss überqueren. Er hat einen Wolf, eine Ziege und einen Kohlkopf bei sich. Wenn sie allein gelassen werden, so frisst die Ziege den Kohlkopf und der Wolf die Ziege. Zur Überquerung des Flusses steht ein Boot mit zwei Plätzen zur Verfügung. Nur der Farmer kann rudern und er kann das Boot entweder allein benutzen oder ein Tier oder den Kohlkopf mitnehmen.

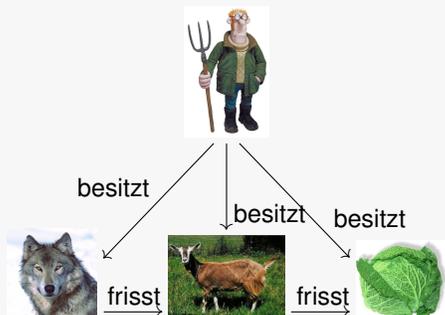
## Ein weiteres Beispiel: Wolf, Ziege, Kohlkopf

### Statisches Modell I: Beteiligte Akteure/Objekte



## Ein weiteres Beispiel: Wolf, Ziege, Kohlkopf

### Statisches Modell II: Fress- und Eigentumsbeziehungen zwischen den Akteuren























Hintergrund ist, dass es statt Operationen mit explizitem Vorkommen von Picture als Ein- und Ausgabe, also etwa:

```
color : Picture × Color → Picture
rotate : Picture × Float → Picture
move : Picture × Float × Float → Picture
```

nun in einer „Klasse“ Picture, die eine „Unterklasse“ Rectangle hat, analoge Operationen gibt, die aber implizit auf jeweils einem Picture-„Objekt“ arbeiten:

```
class Picture {
    void color(Color c);
    void rotate(Float a);
    void move(Float x, Float y);
}
```

Operationen, die einen anderen Wert als das (veränderte) Objekt selbst zurückliefern, sind natürlich weiterhin auch möglich.

Also wenn wir etwa als Operation vorher noch gehabt hätten:

```
extent : Picture → Float
```

dann entspräche dem jetzt:

```
class Picture {
    Float extent();
}
```

Tatsächliche Syntax in UML ist anders als hier gerade in Anlehnung an Java gezeigt, nämlich: „color(c : Color)“ statt „void color(Color c)“, „extent() : Float“ statt „Float extent()“.

Behauptete Vorteile der objekt-orientierten Programmierung:

- Leichte Wiederverwendbarkeit dadurch, dass Daten und Funktionalität zusammen verwaltet werden und es Konzepte zur Modifikation von Verhalten gibt (Stichwort: Vererbung).
- Verträglichkeit mit Nebenläufigkeit und Parallelität: Kontrollfluss kann nebenläufig in verschiedenen Objekten ablaufen und diese können durch Nachrichtenaustausch bzw. Methodenaufrufe miteinander kommunizieren.
- Nähe zur realen Welt: viele Dinge der realen Welt können als Objekte modelliert werden.













































Bemerkungen:

- Die Elemente einer Menge sind ungeordnet, das heißt, ihre Ordnung spielt keine Rolle. Beispielsweise gilt:

$$\{1, 2, 3\} = \{1, 3, 2\} = \{2, 1, 3\} = \{2, 3, 1\} = \{3, 1, 2\} = \{3, 2, 1\}$$

- Ein Element kann nicht mehrfach in einer Menge auftreten. Es ist entweder in der Menge, oder es ist nicht in der Menge. Beispielsweise gilt:

$$\{1, 2, 3, 4, 4\} = \{1, 2, 3, 4\} \neq \{1, 2, 3\}$$

## Element einer Menge

Wir schreiben  $a \in M$ , falls ein Element  $a$  in der Menge  $M$  enthalten ist.

## Anzahl der Elemente einer Menge

Für eine endliche Menge  $M$  gibt  $|M|$  die Anzahl ihrer Elemente an.

## Teilmengenbeziehung

Wir schreiben  $A \subseteq B$ , falls jedes Element von  $A$  auch in  $B$  enthalten ist.

## Leere Menge

Mit  $\emptyset$  oder  $\{\}$  bezeichnen wir die leere Menge. Sie enthält keine Elemente und ist (echte) Teilmenge jeder anderen Menge.

## Mengenvereinigung

Die Vereinigung zweier Mengen  $A$  und  $B$  ist diejenige Menge, welche die Elemente enthält, die in  $A$  oder  $B$  (oder in beiden) vorkommen. Man schreibt dafür  $A \cup B$ .

$$A \cup B = \{x \mid x \in A \text{ oder } x \in B\}$$

## Mengenschnitt

Der Schnitt zweier Mengen  $A$  und  $B$  ist diejenige Menge, welche die Element enthält, die sowohl in  $A$  als auch in  $B$  vorkommen. Man schreibt dafür  $A \cap B$ .

$$A \cap B = \{x \mid x \in A \text{ und } x \in B\}$$

## Kreuzprodukt (Kartesisches Produkt)

Das Kreuzprodukt zweier Mengen  $A$  und  $B$  ist diejenige Menge, welche alle Paare  $(a, b)$  enthält, wobei die erste Komponente des Paares aus  $A$ , die zweite aus  $B$  kommt. Man schreibt dafür  $A \times B$ .

$$A \times B = \{(a, b) \mid a \in A \text{ und } b \in B\}$$

## Kreuzprodukt (Kartesisches Produkt)

$$A \times B = \{(a, b) \mid a \in A \text{ und } b \in B\}$$

Beispiele:

- $\{1, 2\} \times \{3, 4, 5\} = \{(1, 3), (1, 4), (1, 5), (2, 3), (2, 4), (2, 5)\}$
- $\{1, 2\} \times \emptyset = \emptyset$

Anmerkungen:

- Für endliche Mengen  $A$  und  $B$  gilt  $|A \times B| = |A| \cdot |B|$ .
- Wenn  $A \subseteq B$ , dann  $A \times C \subseteq B \times C$  und  $C \times A \subseteq C \times B$ .

Weitere Bemerkungen:

- Wir betrachten nicht nur Paare, sondern auch Tupel aus mehr als zwei Komponenten (Tripel, Quadrupel, Quintupel, ...). Ein Tupel  $(a_1, \dots, a_n)$  bestehend aus  $n$  Komponenten heißt auch  $n$ -Tupel.
- In einem Tupel sind die Komponenten geordnet! Es gilt z.B.:

$$(1, 2, 3) \neq (1, 3, 2) \in \mathbb{N} \times \mathbb{N} \times \mathbb{N}$$

- Ein Element kann mehrfach in einem Tupel auftreten. Tupel unterschiedlicher Länge sind immer verschieden. Beispielsweise:

$$(1, 2, 3, 4) \neq (1, 2, 3, 4, 4)$$

## Potenzmenge

Die Potenzmenge einer Menge  $M$  ist diejenige Menge, welche alle Teilmengen von  $M$  enthält. Man schreibt dafür  $\mathcal{P}(M)$ .

$$\mathcal{P}(M) = \{A \mid A \subseteq M\}$$

## Beispiele:

- $\mathcal{P}(\{1, 2, 3\}) = \{\emptyset, \{1\}, \{2\}, \{3\}, \{1, 2\}, \{1, 3\}, \{2, 3\}, \{1, 2, 3\}\}$
- $\mathcal{P}(\emptyset) = \{\emptyset\}$
- $\mathcal{P}(\mathcal{P}(\emptyset)) = \{\emptyset, \{\emptyset\}\}$

**Anmerkung:** Für endliche Mengen  $M$  gilt  $|\mathcal{P}(M)| = 2^{|M|}$ .

## Mengenlehre: Anwendung

## Beispiel: Zustandsmodellierung

Angenommen, wir betrachten einen einfachen Snackautomaten für Riegel und Chips. Von jedem dieser beiden Snacks hat er maximal 30 Stück auf Vorrat. Der Automat hat eine gelbe und eine rote Warnleuchte („kein Wechselgeld mehr“ bzw. „keine Scheine mehr akzeptiert“), die unabhängig voneinander leuchten können. Die Menge der möglichen Zustände dieses Automaten können wir als

$$\mathcal{P}(\{\text{gelb, rot}\}) \times \{0, 1, \dots, 30\} \times \{0, 1, \dots, 30\}$$

beschreiben. Das Element  $(\emptyset, 20, 10)$  dieser Menge zum Beispiel entspricht dem Zustand, in dem beide Warnleuchten ausgeschaltet sind und noch 20 Riegel und 10 Packungen Chips vorrätig. Wären bei diesem Vorrat die Warnleuchten beide eingeschaltet, so befände sich der Automat stattdessen im Zustand  $(\{\text{gelb, rot}\}, 20, 10)$ .

## Funktionen

## Funktion (Abbildung)

Funktionen bilden Elemente eines Definitionsbereiches auf Elemente eines Wertebereiches ab. Man schreibt: „ $f : A \rightarrow B$ “.

Paare aus einem Element  $a$  des Definitionsbereiches  $A$  und dem (eindeutig gegebenen) Element  $b = f(a)$  des Wertebereiches  $B$ , auf welches die Funktion es abbildet, notiert man in der Form „ $a \mapsto b$ “.

Die gleiche Notation verwendet man, um eine allgemeine Zuordnungsvorschrift anzugeben: „ $a \mapsto f(a)$ “.

**Beispiel:** Quadratfunktion auf der Menge der ganzen Zahlen

$$f : \mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{N}, \quad f(z) = z^2, \quad \text{bzw. Angabe als: } z \mapsto z^2$$

Angabe konkreter Paare:

$$\dots, -3 \mapsto 9, -2 \mapsto 4, -1 \mapsto 1, 0 \mapsto 0, 1 \mapsto 1, 2 \mapsto 4, 3 \mapsto 9, \dots$$















































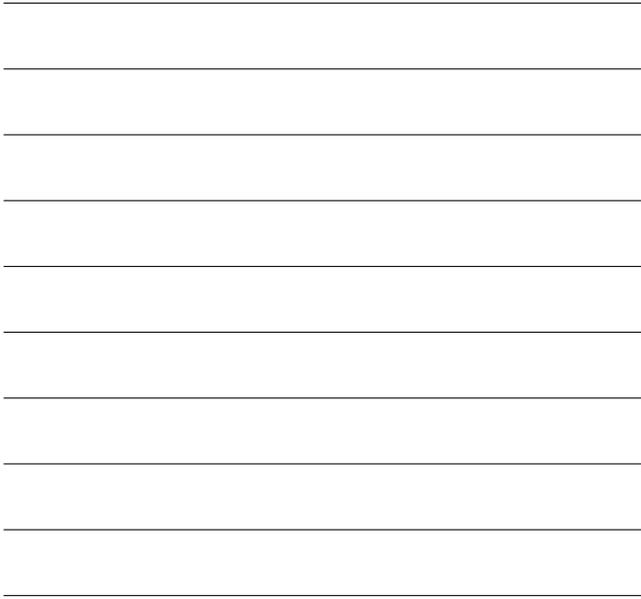




Damit könnten wir jetzt wieder unendliche Pfade produzieren, etwa:

$$\begin{array}{c}
 \rightarrow (1, 0, 0) \xrightarrow{t_2} (0, 1, 0) \xrightarrow{t_3} (1, 0, \omega) \xrightarrow{t_2} (0, 1, \omega) \xrightarrow{t_3} (1, 0, \omega) \\
 \qquad \downarrow t_2 \\
 \qquad (0, 1, \omega) \\
 \qquad \downarrow t_3 \\
 (1, 0, \omega) \xleftarrow{t_3} (0, 1, \omega) \xleftarrow{t_2} (1, 0, \omega) \xleftarrow{t_3} (0, 1, \omega) \xleftarrow{t_2} (1, 0, \omega) \\
 \downarrow t_2 \\
 \vdots
 \end{array}$$

Um das zu vermeiden, brechen wir ab, sobald sich eine Markierung exakt wiederholt.



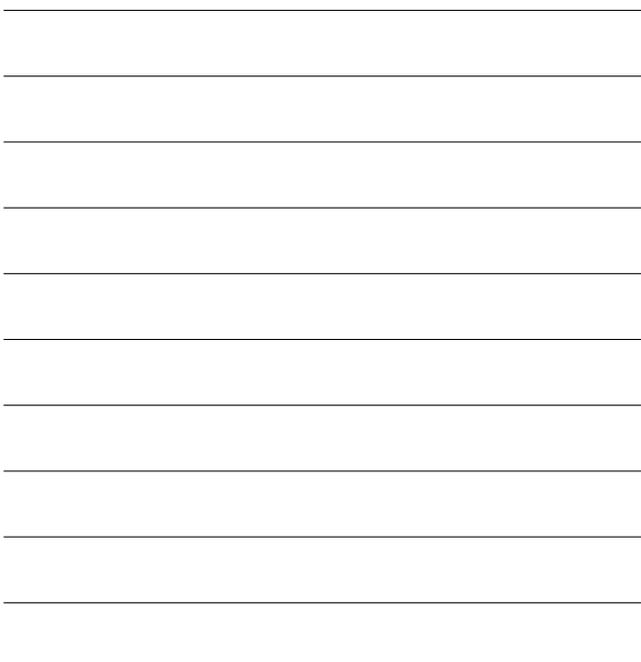
Für das Beispiel haben wir jetzt insgesamt:

$$\begin{array}{l}
 \rightarrow (1, 0, 0) \xrightarrow{t_1} (0, 0, 0) \\
 \rightarrow (1, 0, 0) \xrightarrow{t_2} (0, 1, 0) \xrightarrow{t_3} (1, 0, \omega) \xrightarrow{t_1} (0, 0, \omega) \\
 \rightarrow (1, 0, 0) \xrightarrow{t_2} (0, 1, 0) \xrightarrow{t_3} (1, 0, \omega) \xrightarrow{t_2} (0, 1, \omega) \xrightarrow{t_3} (1, 0, \omega)
 \end{array}$$

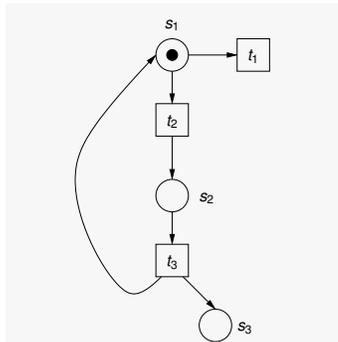
(Man beachte, dass der zweite und dritte Pfad oben aus verschiedenen Gründen abbrechen.)

Der Überdeckungsbaum stellt die Sammlung dieser Pfade kompakter, nämlich so weit wie möglich überlappend dar, indem gemeinsame Anfangsstücke nicht mehrfach repräsentiert werden.

Der englische Name für Überdeckungsbäume ist covering trees.



Beispiel:



Stellenreihenfolge:  $s_1, s_2, s_3$

Überdeckungsbaum:

