





- 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.
- Ebenso via Moodle verfügbar gemacht sind oder werden:
  - Vorlesungsanschnitte und verwendete Beispiele
  - Übersetzungsdokumente für fachliche Begriffe
  - UML-Syntaxdokument
  - Sammlung alter Übungsaufgaben, teils mit Lösungen

## Hinweise zu den Übungen

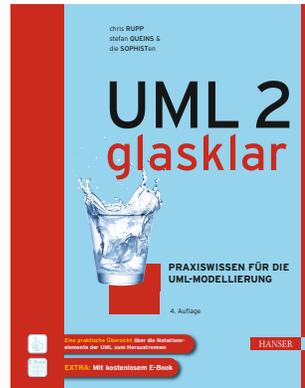
- Es gibt 16 Übungsgruppen (jeweils 45 Minuten).
- Die Übungen beginnen nächsten Mittwoch (23.10.2019).
- Die Anmeldung für die Übungen erfolgt über den Moodle-Kurs.  
18.10.2019, 16:00 – 22.10.2019, 23:55  
(Verfügbar für alle, die sich vorher eintragen, inklusive Umfrage.)
- Sie müssen sich dort für eine Übungsgruppe anmelden, um an dieser teilnehmen zu können.
- Die Freigabe von Plätzen erfolgt in zwei Schüben (Hälfte der Plätze voraussichtlich ab 21.10.2019, 08:00).
- Sie müssen an der ersten Übungssitzung teilnehmen. Anderenfalls wird Ihr Platz neu vergeben.

## Hinweise zu den Übungen

- Besuchen Sie die Übungen und machen Sie die Aufgaben!
- Weitere Hilfestellung können Sie bei Bedarf im Lern- und Diskussionszentrum (LuDi Informatik) erhalten:  
LF 031, jederzeit als Arbeitsraum nutzbar, zu bestimmten Zeiten auch betreut (siehe <https://udue.de/ludi>).
- Durch Einreichen der Übungen können bis zu 6 Bonuspunkte für die Klausur (mit insgesamt 90 Punkten) erreicht werden. Näheres dazu in der ersten Übung.
- Die Bonuspunkte sind nur für die Klausur am Ende dieses Semesters gültig.
- Die Aufgaben werden auf Deutsch und auf Englisch gestellt.

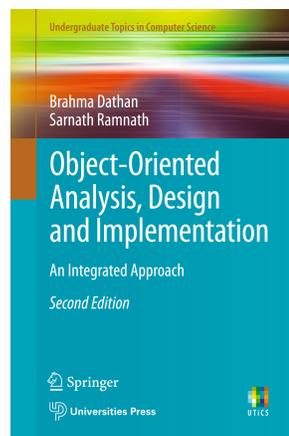


Chris Rupp, Stefan Queins.  
UML 2 glasklar.  
Hanser Fachbuch, 2012



Buch ist in der Bibliothek verfügbar.

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



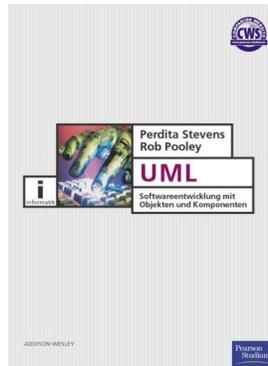
Buch ist in der Bibliothek verfügbar.

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



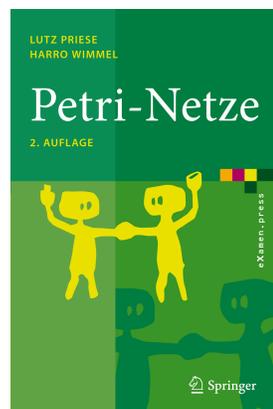
Das englische Original ist in der Bibliothek verfügbar.

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, ILLINOIS, USA  
Invited Paper

This is an invited paper on Petri nets, originally published in the Proceedings of the IEEE, 77(4), 541-580, 1989. The paper is a survey of the properties, analysis and applications of Petri nets. It is intended for researchers and students in the field of discrete event systems, computer systems, and operations research.

The results of Mathematics and Physics at the Technical University of Darmstadt, West Germany. The research was supported by the Deutsche Forschungsgemeinschaft (DFG) under the special program SFB 174/B. The author is grateful to the members of the Petri Net Group at the Technical University of Darmstadt, West Germany, for their kind hospitality and for their contribution to the development of the present paper. He is also grateful to the members of the Petri Net Group at the University of Illinois, Urbana, Illinois, for their kind hospitality and for their contribution to the development of the present paper.

Petri nets are a graphical and mathematical modeling tool for discrete event systems. They are powerful for describing and analyzing distributed processes, systems that are characterized by being concurrent, asynchronous, parallel, nondeterministic, and/or stochastic, in a broad sense. They can be used to model concurrent systems, to analyze the dynamic and concurrent activities of systems, to establish the existence of invariants, to establish the possibility of certain state transitions, to analyze the reachability of certain states, to analyze the liveness of systems, and to analyze the performance of a system. This paper presents a general overview of the theory of Petri nets, and discusses the applications of Petri nets to the analysis and synthesis of discrete event systems. The paper also discusses the applications of Petri nets to the analysis and synthesis of concurrent systems, to the analysis and synthesis of distributed systems, and to the analysis and synthesis of stochastic systems.

Since the late 1970s, the Petri net theory has been very active in engineering, mathematics, and physics. In the last few years, the theory has been applied to the analysis and synthesis of discrete event systems, to the analysis and synthesis of concurrent systems, to the analysis and synthesis of distributed systems, and to the analysis and synthesis of stochastic systems. The theory has also been applied to the analysis and synthesis of systems with feedback, to the analysis and synthesis of systems with communication, and to the analysis and synthesis of systems with synchronization.

PROCEEDINGS OF THE IEEE, VOL. 77, NO. 4, APR. 1989

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 1986

**Abstract.** We present a broad extension of the conventional formalism of state machines and state diagrams. This is achieved by the specification and design of complex discrete event systems, machines, processes and digital control units. The design is done in a declarative manner, using the concepts of statecharts, which are state machines with multiple parallel processes and multiple states. These machines are designed using a highly structured and systematic design methodology. The design is done in a declarative manner, using the concepts of statecharts, which are state machines with multiple parallel processes and multiple states. These machines are designed using a highly structured and systematic design methodology. The design is done in a declarative manner, using the concepts of statecharts, which are state machines with multiple parallel processes and multiple states.

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 [14], in contrast with a transformational system, is characterized by being, to a large extent, event-driven, continuously reacting to external and internal stimuli. Examples include multiplexed, asynchronous, 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

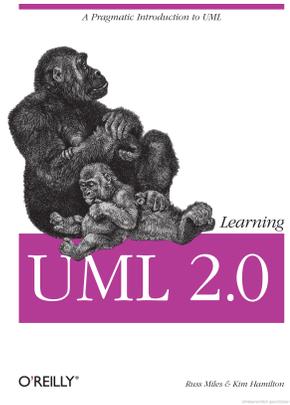
\* The initial part of this research was carried out while the author was consulting for the Research and Development Division of the Intel-Altair Industries (Intel, Altair, Intel-Altair) was supported in part by grants from IAI and AD-CAD, Ltd.

0167-6423/87/00035-9

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)

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



Buch ist in der Bibliothek verfügbar.



























































An beiden Enden einer Assoziation können Multiplizitäten in Form von Intervallen  $m..n$  (oder einfach nur  $m$  für  $m..m$ ) angegeben werden.



Hier besitzt jede Person bis zu fünf Autos. Und jedes Auto ist im Besitz genau einer Person.

Falls die Multiplizität (am anderen Ende einer navigierbaren Assoziation) Werte größer als Eins umfasst, muss dies in der Implementierung durch eine Kollektion (Liste, Menge, Array) von Referenzen realisiert werden.

Was bedeuten zum Beispiel folgende Multiplizitäten?



Jedenfalls nicht, dass immer zwei Personen zusammen genau die gleichen Autos besitzen müssen.

Möglich wäre etwa folgende Situation:

$$\{(person_1, auto_1), (person_2, auto_1), (person_1, auto_2), (person_3, auto_2)\}$$

und noch Existenz weiterer Personen ohne Existenz weiterer Autos.

Multiplizitäten allgemein:

In folgendem Diagramm können  $i$  Instanzen von **A**, mit  $m \leq i \leq n$ , mit einer Instanz von **B** assoziiert sein. Umgekehrt können  $j$  Instanzen von **B**, mit  $k \leq j \leq l$ , mit einer Instanz von **A** assoziiert sein.



Falls es keine obere Schranke geben soll, wird ein Stern (= unendlich) verwendet. Beispielsweise steht  $2..*$  für „mindestens zwei“.

In UML ist keine Standardmultiplizität vorgegeben.

Für die folgenden Diagramme (und in Übung/Klausur) wird, wenn keine Angabe vorhanden ist, die Multiplizität  $0..*$  als Standard angenommen.















## nächstes Thema: Petrinetze

## Wiederholung einiger mathematischer Hilfsmittel

### Menge

Menge  $M$  von Elementen, oft beschrieben als Aufzählung

$$M = \{0, 2, 4, 6, 8, \dots\}$$

oder als Menge von Elementen mit einer bestimmten Eigenschaft

$$M = \{n \mid n \in \mathbb{N} \text{ und } n \text{ gerade}\} = \{n \in \mathbb{N} \mid n \text{ gerade}\}.$$

Allgemeines Format:  $M = \{x \mid E(x)\}$

$M$  ist Menge aller Elemente, die die Eigenschaft  $E$  erfüllen.

$$M = \{x \in X \mid E(x)\}$$

$M$  ist Menge aller entsprechenden Elemente aus Grundmenge  $X$ .

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:

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





















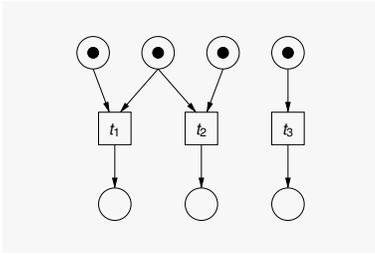












Die Transitionen der Mengen  $\{t_1, t_3\}$  und  $\{t_2, t_3\}$  sind für die hier gezeigte Markierung jeweils nebenläufig aktiviert. Dies gilt jedoch nicht für die Mengen  $\{t_1, t_2\}$  und  $\{t_1, t_2, t_3\}$ .

Dieses Beispiel zeigt auch, dass Nebenläufigkeit nicht transitiv ist: für die angegebene Markierung ist  $t_1$  nebenläufig aktiviert zu  $t_3$ , und  $t_3$  ist nebenläufig aktiviert zu  $t_2$ , jedoch sind  $t_1$  und  $t_2$  nicht nebenläufig aktiviert.

Konsequenzen von Nebenläufigkeit

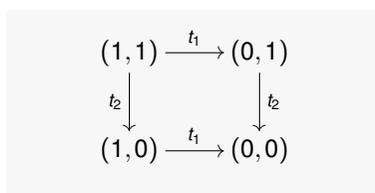
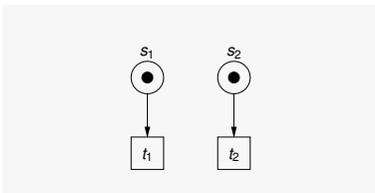
Wenn die Transitionen einer Menge  $T'$  für eine Markierung  $m$  nebenläufig aktiviert sind, so ist jede Anordnung dieser Transitionen eine Schaltfolge ausgehend von  $m$ .

Das heißt, für jede Sequenz  $\tilde{t}$ , in der jede Transition aus  $T'$  genau einmal vorkommt, gibt es eine Markierung  $m'$  mit  $m[\tilde{t}]m'$ .

Und diese Markierung  $m'$  ist durch  $T'$  eindeutig bestimmt (also unabhängig von  $\tilde{t}$ ).

Nebenläufig aktivierte Transitionen führen daher in Erreichbarkeitsgraphen zu Strukturen, die die Form eines Quadrats (oft Diamond genannt) oder (höherdimensionalen) Würfels haben.

Beispiel für so ein Quadrat:

















































Beschreibung der Eintrittsmöglichkeiten (Fortsetzung):

- **Eintritt über die flache Historie:** Wurde der zusammengesetzte Zustand bereits früher besucht, so wird der letzte vor dem Verlassen des Gesamtzustands aktive Unterzustand der obersten Hierarchieebene betreten.

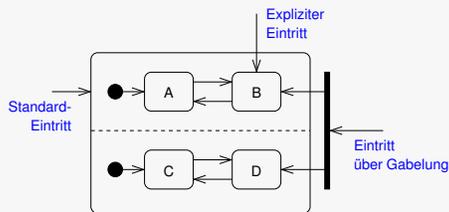
(Falls also der zusammengesetzte Zustand A das letzte Mal von E aus verlassen wurde, so wird jetzt bei B fortgesetzt, was letztendlich zu einer Fortsetzung bei D führt.)

Falls man noch niemals zuvor diesen zusammengesetzten Zustand betreten hat, so wird analog wie bei der tiefen Historie verfahren.

Außerdem: Eintritt über einen Eintrittspunkt (wird hier nicht behandelt).

Wenn ein zusammengesetzter Zustand in mehrere Regionen unterteilt ist, so ergeben sich noch einige Besonderheiten.

Eintrittsmöglichkeiten in einen Regionen-Zustand (grafisch)



Es gäbe zusätzlich auch wieder die Fälle zum Eintritt über flache oder tiefe Historie zu diskutieren, darauf verzichten wir hier jedoch.

Beschreibung der Eintrittsmöglichkeiten bei Regionen:

- **Standard-Eintritt:** Dabei werden die jeweiligen Startzustände der Regionen angesprungen.  
(Fortsetzung bei A und C.)
- **Expliziter Eintritt:** Ein Zustand einer Region wird direkt angesprungen. In der anderen Region wird beim Startzustand fortgesetzt.  
(Fortsetzung bei B und C.)
- **Eintritt über Gabelung:** Die beiden anzuspringenden Zustände in den Regionen werden ähnlich zur Gabelung bei Aktivitätsdiagrammen gekennzeichnet.  
(Fortsetzung bei B und D.)























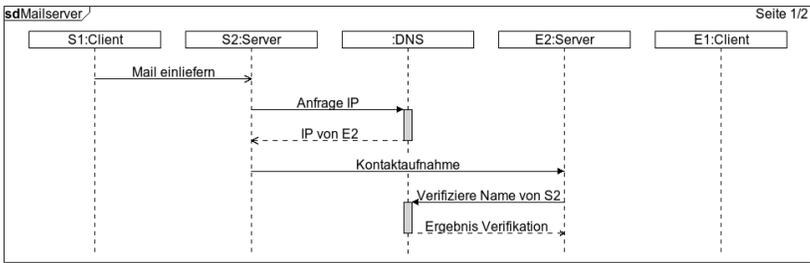




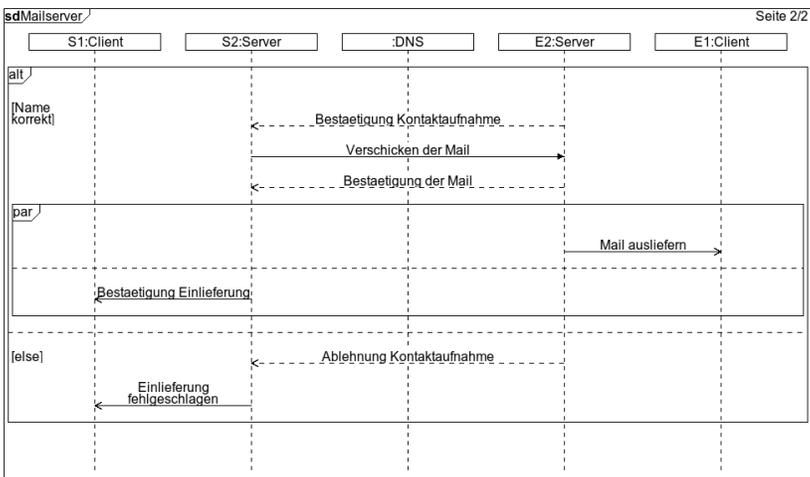




## Sequenzdiagramme: Mailserver (Beispiel)



## Sequenzdiagramme: Mailserver (Beispiel)



## Sequenzdiagramme: Mailserver (Beispiel)

**Bemerkung:** Dieses Sequenzdiagramm ist an den Ablauf im SMTP-Protokoll angelehnt (SMTP = send mail transport protocol), ist jedoch erheblich vereinfacht.

Sequenzdiagramme zu vielen TCP/IP-Netzwerkprotokollen findet man unter:

<http://www.eventhelix.com/Realtimemantra/Networking/>





















