

## 2. gyakorlat – Állapot alapú modellezés – Megoldások

### 1. Közlekedési lámpa

Közlekedési lámpát vezérlő elektronikát tervezünk.

- a) Készítsük el egy egyszerű piros–sárga–zöld közlekedési lámpa olyan állapotterét, amely kellően finom ahhoz, hogy a lámpák vezérlését ez alapján lehessen végezni! Győződjünk meg arról, hogy az állapottér kizárólagos és teljes!

**Megoldás**

{ *piros, sárga, zöld, piros-sárga, villogó sárga, kikapcsolt* }, röviden:  $S = \{p, s, z, ps, \hat{s}, \circ\}$ . Ez kizárólagos és teljes.

- b) A három égőnek külön-külön mi az állapottere? Milyen absztrakciós viszony áll fent a lámpa és az egyes égők állapottere közt? Hogy viszonyul a lámpa állapottere a három égő állapotterét reprezentáló három állapotváltozó direkt szorzatához?

**Megoldás**

$S_p = \{p, \circ\}$ ,  $S_s = \{s, \hat{s}, \circ\}$ ,  $S_z = \{z, \circ\}$ .

Milyen absztrakciós viszony áll fent a lámpa és az egyes égők állapottere közt? Az absztrakciós viszony a *vetítés*. (Szemléletesen: pl. betesszük a lámpát egy dobozba, amiből csak a piros égő látszik ki, akkor az  $S_p$  állapotteret látjuk.) Egy komponens állapottere mindig állapottere a teljes rendszernek, tehát a komponens állapottere absztrakciója a teljes rendszer állapotterének (hiszen a többi komponens állapota „elhagyható”, azaz összevonható egy állapotba).

Direkt szorzat:  $S_p \times S_s \times S_z$ ,  $2 \times 3 \times 2 = 12$  elemű lesz. A direkt szorzat elemei háromtagú vektorok (más néven  $n$ -esek, tuple-ök), pl.:  $\langle p, s, \circ \rangle$ , amit most  $ps$  formában fogunk rövidíteni.

Ebből természetesen nem minden állapot fordul elő, ezért  $S \subset S_p \times S_s \times S_z$ .

A  $S_p \times S_s \times S_z$  Descartes-szorzat táblázatban:

| $S_p$   | $S_s$     | $S_z$       |              |
|---------|-----------|-------------|--------------|
|         |           | $z$         | $\circ$      |
| $p$     | $s$       | $psz$       | $ps^*$       |
|         | $\hat{s}$ | $p\hat{s}z$ | $p\hat{s}^*$ |
|         | $\circ$   | $pz$        | $p^*$        |
| $\circ$ | $s$       | $sz$        | $s^*$        |
|         | $\hat{s}$ | $\hat{s}z$  | $\hat{s}^*$  |
|         | $\circ$   | $z^*$       | $\circ^*$    |

A \*-gal jelölt állapotok az eredeti állapottérben is megjelennek.

- c) Mik az érvényes állapotátmeneti szabályok? Készítsük el az (egyszerű) állapotgráfot!

**Megoldás**

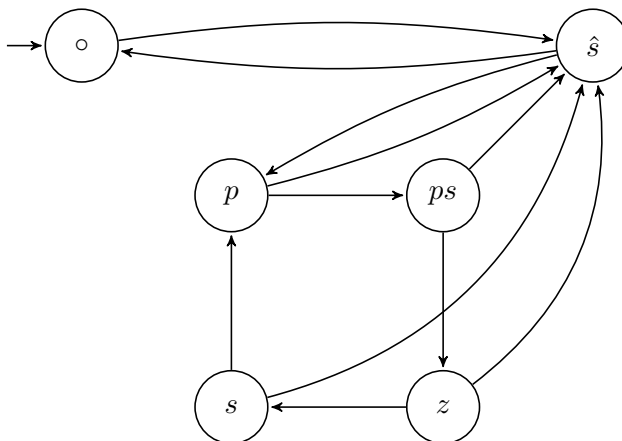
A cél az érvényes állapotátmeneti szabályok megállapítása a hat állapot között. Sok tervezői döntéssel szembesülünk, ezekre egy-egy választ adtunk zárójelben:

- Milyen állapotba kerül a rendszer bekapcsoláskor? (villogó sárga)
- Ha elmegy az áram, az hibás működés? (igen, vegyük úgy, hogy csak tervezett áramszünetek vannak)
- Csak a szabályos működést modellezzük? (igen)
- Pirosból pirosba mehet? (nem rajzoljuk fel, mert semmi megfigyelhető nem történik a mi szempontunkból)
- Piros-sárgából mehet rögtön pirosba, pl. baleset esetén? (nem)

A KRESZ<sup>1</sup> könyvben található állapotgép-jellegű ábra, de csak a piros, piros-sárga, zöld és sárga állapotokat tartalmazza, a villogó sárga és a kikapcsolt állapotokról csak a szövegben esik szó. Az állapotgép bárholonnan kerülhet villogó sárga ( $\hat{s}$ ) állapotba.

Egy lehetséges megoldás:

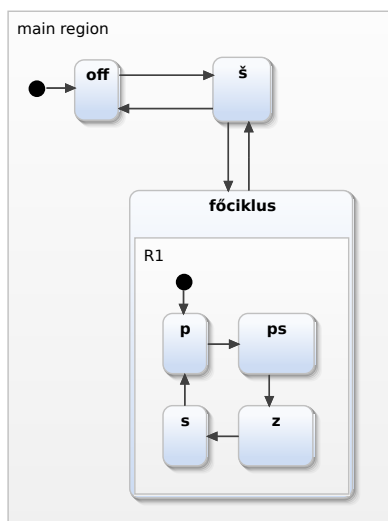
<sup>1</sup>Közúti Rendelkezések Egységes Szabályozása



d) Hogyan fejezhető ki ugyanez a működés tömörebben hierarchikus állapotokkal?

**Megoldás**

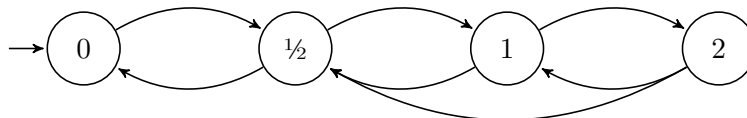
A lámpa bármely üzemszerű állapotból sárga villogó állapotba kapcsolható – ha tehát a  $\{p, ps, s, z\}$  állapothalmazra közös absztrakcióként bevezetjük a *főciklus* hierarchikus állapotot, akkor a 4 helyett 1 állapotátmeneti szabállyal kifejezhető ez a működés.



e) Amikor a lámpa elektromos fogyasztását vizsgáljuk, csak az érdekel, hogy a három égőből hány ég egyszerre. Absztraháljuk az állapotgépet úgy, hogy az állapotokat csak a fogyasztásuk különböztesse meg!

**Megoldás**

Vegyünk fel egy 4 állapotú állapotteret, az égők fogyasztása alapján: 0, 1/2, 1, 2 (egyszerre mindhárom égő nem világíthat). Az 1-es állapotra rajzolhatnánk hurokélet (pl. zöld → sárga → piros esetén mindig csak egy lámpa világíthat), de ezt nem tesszük meg, mivel nem figyelhető meg kívülről ezen az absztrakciós szinten (ha betesszük a lámpákat egy dobozba, amiből csak annyi látszik ki, hogy 0, 1/2, 1 vagy 2 égő világít, és nem látjuk a pozíciójukat és a színüket, akkor nem tudunk különbséget tenni például a  $p$ , a  $s$  és a  $z$  állapotok között). Többszörös éleket (ha nincs rajtuk különböző bemenet/kimenet) nem rajzolunk be.



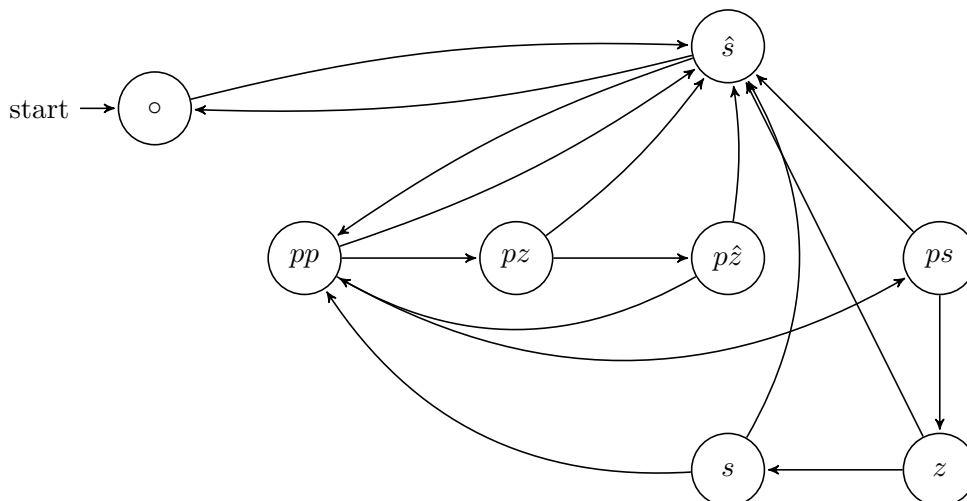
f) (Emelt szintű feladat.) Vegyünk egy olyan eseményszekvenciát, amelynek során az eredeti (absztrakció előtti) modell összes állapota legalább egyszer előfordul. Rajzoljuk fel egy-egy idődiagramon az eredeti és az absztrahált modell viselkedését ugyanezen konkrét végrehajtás során! Hogy viszonyul egymáshoz a két idődiagram tartalma?

g) A piros jelzés végén van egy olyan időszak, amikor a merőleges gyalogosátkelő zöld lámpája már villog. Finomítsuk úgy az (absztrakció előtti) állapotgráfot, hogy ez az állapot elkülöníthető legyen!

### Megoldás

Bontsuk fel a piros állapotot két állapotra: piros és a gyalogosoknak folyamatos zöld ( $p_{fz}$ ), piros és a gyalogosoknak villogó zöld ( $p_{vz}$ ). Az állapotgráfra is vigyük át a változtatást: a két állapot között  $p_{fz} \rightarrow p_{vz}$  átmenet van, a többi értelemszerűen berajzolandó.

Itt tovább lehet gondolni azt, hogy szükség van-e olyan állapotra, amikor az autósoknak és a gyalogosoknak is piros a lámpa. Ha az előző részben úgy döntöttünk, hogy a lámpának kötelezően pirosnak kell lennie bekapcsolás után, akkor itt is érdemes ezt megvalósítani: ebben az esetben a piros állapotot három állapotra kell felbontani:  $p_p, p_{fz}, p_{vz}$ .



- h) Egy út mentén 10 jelzőlámpa található, egyenként 4 állapottal. Legfeljebb hány állapota lehet a teljes rendszernek? Várhatóan kell-e minden állapotot kezelnünk?

### Megoldás

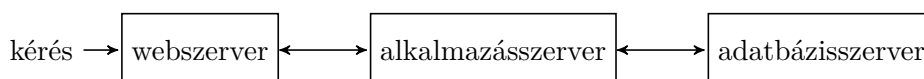
$$4^{10} = 2^{20} = (2^{10})^2 \approx 10^6.$$

Természetesen nem biztos, hogy minden állapot elérhető is lesz, hiszen a jelzőlámpák állapotátmenetei nem biztos, hogy függetlenek egymástól a különböző hangolási kényszerek miatt. Például a zöldhullám beállítása miatt van egy „ritmusa” a 10 jelzőlámpából álló rendszernek.

Gyakran az is hasznos lehet, ha csak azt modellezzük, hogy egy szakaszba összevonunk több kereszteződést és azt vizsgáljuk, hogy az adott szakaszon mehetnek-e autók vagy sem. Pl. a forgalomirányításnál. Ebben az esetben a szakaszok meghatározásához arra van szükségünk, hogy ismerjük rendszer felépítését, azaz legyen strukturális modellünk a rendszerről.

## 2. Háromrétegű architektúra

Egy informatikai rendszert szeretnénk modellezni, melyet *háromrétegű architektúra* valósít meg az alábbiak szerint:



A használt fogalmak:

- **Adatbázisszerver:** hosszútávon tároljuk az adatokat
- **Alkalmazáserver:** az üzleti logikáért felelős alkalmazást futtatja
- **Webszerver:** megjelenítésért felelős, generálja a HTML oldalakat

Háromrétegű kiszolgáló infrastruktúránk viselkedésének modellezésére megfelelő állapotterek-e az alábbiak?

- a) { Webszerver dolgozik, Alkalmazáserver dolgozik, Adatbázisszerver dolgozik } **Megoldás**  
Nem. Egyszerre több gép is dolgozhat.

- b) { Leállítva, Tétlen üzemel, Aktívan dolgozik } **Megoldás**

Igen. Természetesen elképzelhetők további állapotok is, pl. *hibernált*.

- c)  $\mathbb{N}$  (mint a pillanatnyilag feldolgozás alatt álló kérések száma) **Megoldás**

Igen. Fontos azonban, hogy ez egy végtelen állapotteret eredményez – bizonyos esetben egy ilyen

modellre van szükségünk a rendszer elemzéséhez (ld. még a Teljesítménymodellezés témakört). A kizárólagosság mellett fontos vizsgálni, hogy teljes-e. Pl. 3,5 vagy  $-9$  kérés nem lehet a rendszerben, ezért teljes. Ezzel persze a kérések eloszlását nem tudjuk megnézni.

- d) { A kérés feldolgozása még nem kezdődött el, A szerverek épp dolgoznak a kéréssel, A kérés kiszolgálása befejeződött } **Megoldás**

Igen, ha egyértelmű, mit jelent „a kérés”, ugyanis a rendszerünknek természetesen sok kérést kell kiszolgálnia az idő múlásával. Ha teljesen egyértelműen egy adott, jól beazonosítható kérésről beszélünk (pl. Gipsz Jakab hétfő reggel 10:03-kor beérkezett kérése), akkor szigorúan ezen kérés életútjának vizsgálatára teljesen megfelel ez az állapottér, elhanyagolva az összes többi kérés sorsát.

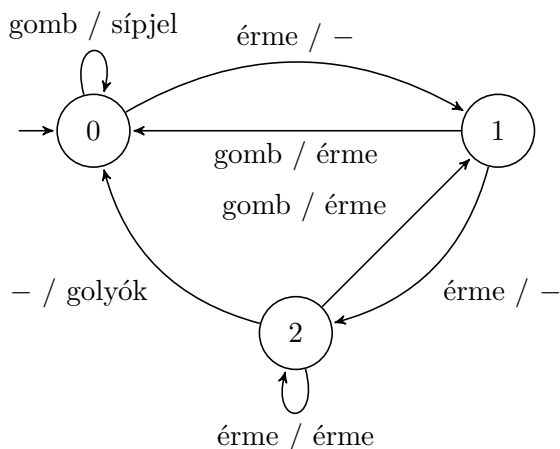
- e) { Igaz } \* **Megoldás**

Igen, minden állapottér ennek a finomítása.

### 3. „Mit ír ki?”

Tekintsük az  $M$  állapotgépet!

Megjegyzés: a „-” jel a bemeneti jel pozíciójában spontán állapotátmenetet jelöl, a kimenet helyén pedig kimenet hiányát, egyik esetben sem a digitális áramkörtervezésben használt *don't care* szimbólum.



- a) Milyen valós rendszer lehet az  $M$  állapotgép mögött, hogyan működik?

#### Megoldás

Az állapotgép egy fizetős biliárdasztal érmebedobó modulját („érmeszerkezet”) modellezi, amely két érme (pl. 100 forintos) bedobása után kiadja a játékhoz szükséges golyókat. A golyó kiadása, pénz bedobása, stb. mind pillanatszerű eseményként van modellezve (ez egy modellezés során alkalmazott egyszerűsítés). A rendszer állapotai az adott pillanatban az érmeszerkezetben található érmék darabszámát tükrözik. A **gomb** egy bedobott érmét ad vissza, ha a gépben van érme, egyébként sípjelet hallat. A rendszer nem engedi, hogy kettőnél több érme legyen a gépben. Amennyiben két érme van a gépben, rövid várakozás után egy *spontán állapotátmenet* keretében az érmeszerkezet időleges tárolójából átkerülnek az érmegyűjtőbe, az asztal pedig ezzel egyidejűleg a játékosok rendelkezésére bocsájta a golyókat. Ha a játékosok meggondolják magukat, a golyók kiadása előtt gyorsan visszakérhetik még az érméiket a gomb benyomásával.

- b) Determinisztikus-e ez a viselkedésmodell? Hozzávehető-e, ill. elhagyható-e egyetlen állapotátmeneti szabály, hogy ez megváltozzon?

#### Megoldás

Mikor determinisztikus egy állapotgép? Akkor, ha „legfeljebb egy kezdőállapota van, valamint bármely állapotban, bármely bemeneti esemény bekövetkeztekor legfeljebb egy tranzíció tüzelhet.” Ez úgy dönthető el, ha végignézzük minden állapotot és a kimenő élekre ellenőrizzük, hogy minden bemenet esetén csak egy él megy-e ki, ill. nincs-e spontán átmenet. Itt minden állapotból csak egy él megy ki, azonban van olyan állapotátmenet, amelynél „-” karakter van a bemeneten (tehát bármely bemenet helyett választható ez), ezért az állapotgép *nem determinisztikus*. Erről teljes bizonyosságot szerezhethünk a következő gondolatmenettel: ha bedobunk 2 érmét, majd 5 másodperc múltán megnyomjuk a gombot, sípjelt vagy érmét kapunk-e vissza? Ez attól függ, hogy a gép feldolgozta-e a két érmét a gombnyomás előtt (tehát végbemegy-e ez a spontán átmenet).

Megállapíthatjuk, hogy a modell nem tartalmazza azt az információt, amely alapján előre eldönthetnénk, hogy a két lehetőség közül ebben a helyzetben melyik fog megtörténni; nem határozza meg (determinálja) teljesen a viselkedést. Ennek egyik lehetséges oka, ha maga az érmeszerkezet konstrukciójából adódóan véletlenszerűen dönti el, lejárt-e a türelmi idő; a nemdeterminizmus másik lehetséges oka a modellezés során alkalmazott absztrakció (pl. egy időzítő határozza meg, mikor történjen meg az itt spontánként modellezett állapotátmenet).

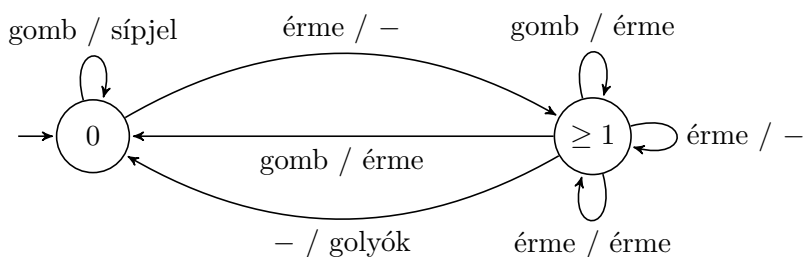
Determinisztikussá tehető-e az állapotgép? Igen, a „2” és a „0” állapotok közötti tranzíció törlésével.



c) Absztraháljuk az  $M$  állapotgépet a  $\{\{0\}, \{1, 2\}\}$  állapotpartíció szerint!

**Megoldás**

A megoldás az  $M'$  állapotgép, melynek állapotgráfja:



Az  $M'$  állapotgép az  $M$  állapotgépből 1 és 2 állapotok összevonásával keletkezik.

A kapott állapotgép az eredeti állapotgép egy absztrakciója, mely az eredeti állapotgép végrehajtássorozatain kívül számos más végrehajtássorozatot is megenged. Ezek közül néhány akár valós rendszer viselkedése is lehet: az absztrakt rendszer a közös absztrakciója az  $n$  érmével ( $n > 1$ ) működtethető asztaloknak. Az absztrakt állapotgép ugyanakkor olyan végrehajtássorozatokat is megenged, amelyeket nem egy valós biliárdasztal viselkedését modellezik.

d) Hol és milyen jellegű nondeterminizmus figyelhető meg az így kapott absztrakt modellen?

**Megoldás**

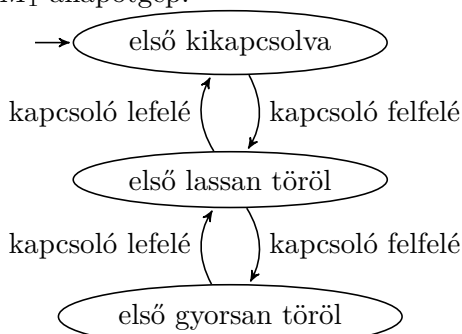
Az absztrakt állapotgépben a spontán állapotátmeneten kívül is jelenik meg nondeterminizmus:  $\geq 1$  állapotban a **gomb**, illetve **érme** bemeneti események több tranzíciót is kiválthatnak. A most újonnan bevezetett nondeterminizmus forrása az absztrakció: elhanyagoljuk azt a tudást, amely alapján determinisztikusan dönteni lehetne (ez jó is lehet, pl. ha sok rendszerről egyszerre akarunk beszélni).

e) (Emelt szintű feladat.) Vegyünk egy olyan eseményszekvenciát, amelynek során az eredeti (absztrakció előtti) modell összes állapotátmeneti szabálya legalább egyszer végbemegy. Rajzoljuk fel egy-egy idődiagramon az eredeti és az absztrahált modell viselkedését ugyanezen konkrét végrehajtás során! Hogy viszonyul egymáshoz a két idődiagram tartalma?

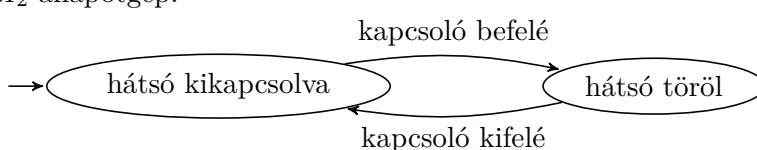
**4. Ablaktörlő**

Egy autóban az első ablaktörlőnek három állapota van (*első kikapcsolva*, *első lassan töröl*, *első gyorsan töröl*), a hátsó ablaktörlőnek kettő (*hátsó kikapcsolva*, *hátsó töröl*). Az első ablaktörlő működését az  $M_1$  állapotgép, a hátsóét az  $M_2$  állapotgép modellezi.

$M_1$  állapotgép:

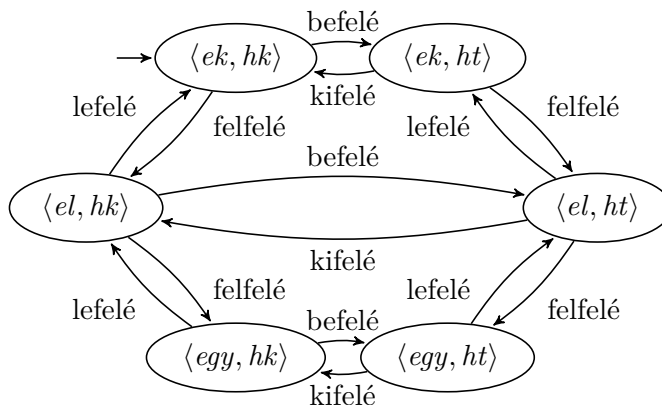


$M_2$  állapotgép:



a) Készítsük el az  $M_1$  és  $M_2$  állapotgépek aszinkron szorzatát! **Megoldás**

Az aszinkron szorzat:



b) Hány állapota és átmenete van az így kapott modellnek? **Megoldás**

Az állapotok száma a komponensek állapotszámainak szorzata. Az átmenetek száma  $|S(M_1)| \cdot |T(M_2)| + |S(M_2)| \cdot |T(M_1)|$ .

c) (Kiegészítő feladat) Kifejezhető-e a kapott állapotgépen, ill. a komponensre vetített modellek segítségével olyan kocsi, ahol a hátsó ablaktörlő csak akkor kapcsolható be, ha megy az első is?

**Megoldás**

A teljes rendszert leíró állapotgép nyilván módosítható megfelelően – egyszerűen csak elhagyjuk a nem megengedett átmeneteket. A komponensre vetítéskor viszont bajba jutunk, hiszen a két komponens működése már nem független: a hátsó ablaktörlő szóban forgó átmeneteit csak akkor szabad használni, ha az első ablaktörlő állapota megfelelő. Ilyen megszorítást *őrfeltétellel* fejezhetünk ki.

Az aszikron szorzatban mindkét állapotgép explicit megjelenik, mindkettő annyiszor, ahány állapota van a másiknak. Intuitívan: az egyik állapotgépet „elvihetjük” egy tetszőleges állapotába, és ott „lejátszhatjuk” a másik összes viselkedését, és ugyanez igaz fordítva.

## 5. Érintőképernyős billentyűzet

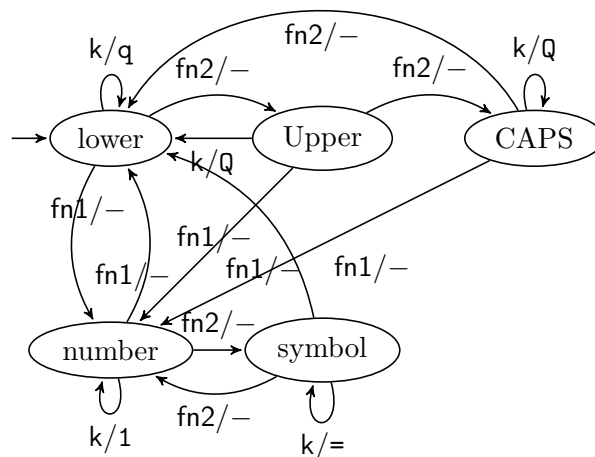
Modellezzük állapotgéppel egy mobiltelefon érintőképernyőjére tervezett, az előadáson is bemutatott virtuális billentyűzetet! A billentyűzeten egyszerre vagy a kisbetűk, vagy a nagybetűk, vagy a számok és fontosabb szimbólumok, vagy ritkább szimbólumok láthatóak. Az elsődleges üzemmódváltó gomb a betűk és a számok/szimbólumok beírása között vált, a másodlagos üzemmódváltó pedig ezen kategóriákon belül. Létezik továbbá egy olyan nagybetűs állapot is, amely egy betű leütése után automatikusan kisbetűsre vált. Vegyük figyelembe a bal felső gombot (q/Q/1/=), ill. a két üzemmódváltó gombot mint bemenetet, és a szövegmezőbe begépelte karaktereket mint kimenetet!



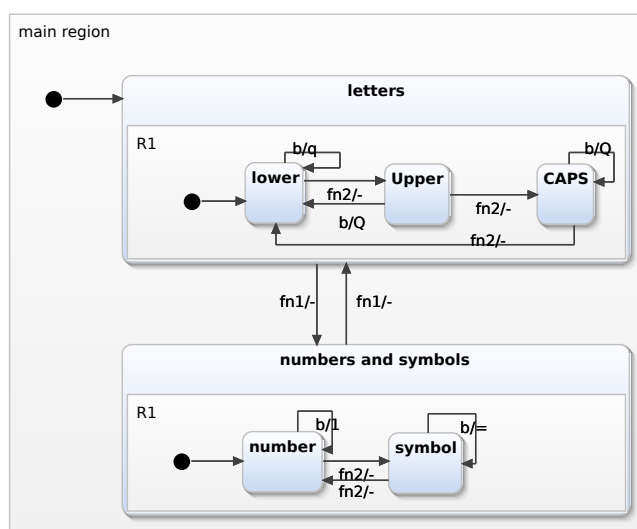
**Megoldás**

A billentyűzet képernyőképeken:

Fontos, hogy csak egy billentyűt kell feltüntetnünk az állapotgépen, ez segíti az áttekinthetőséget is. Jelöljük a bal felső gombot k-val (key), az fn helyén lévő gombot fn1-gyel, a shift helyén lévő gombot fn2-vel. Egy lehetséges megoldás az alábbi:



A hierarchikus állapotgép:



A jelenlegi megoldásnál a *number* és a *symbol* állapotokból az *fn* megnyomására mindig a *lower* állapotba kerül az automata. A valóságban a fejlettebb implementációk képesek megjegyezni azt, hogy a *lower*, *Upper* és *CAPS* állapotok közül melyikben voltak és abba lépnek vissza.

Ez az állapotgépben úgy valósítható meg, hogy finomítjuk a „number” és a „symbol” állapotokat (numbers with lower, numbers with Upper, numbers with CAPS, ...), valamint *emlékező állapotot* (history state-et) vezetünk be. Erről a *Szoftvertechnológia* tárgyban lesz részletesen szó.