

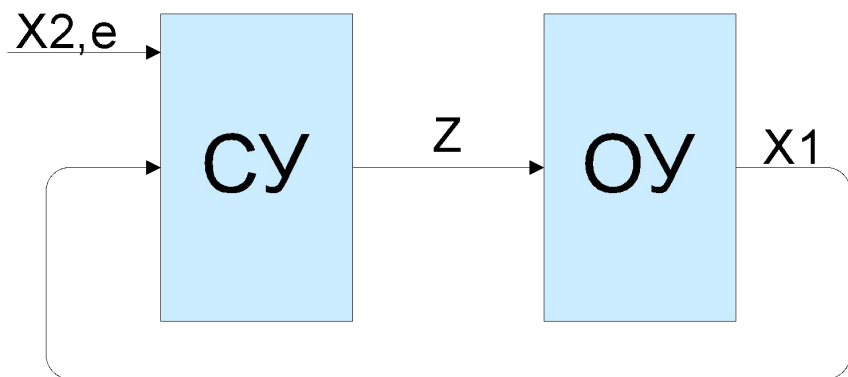
Автоматное программирование

А. А. Шалыто

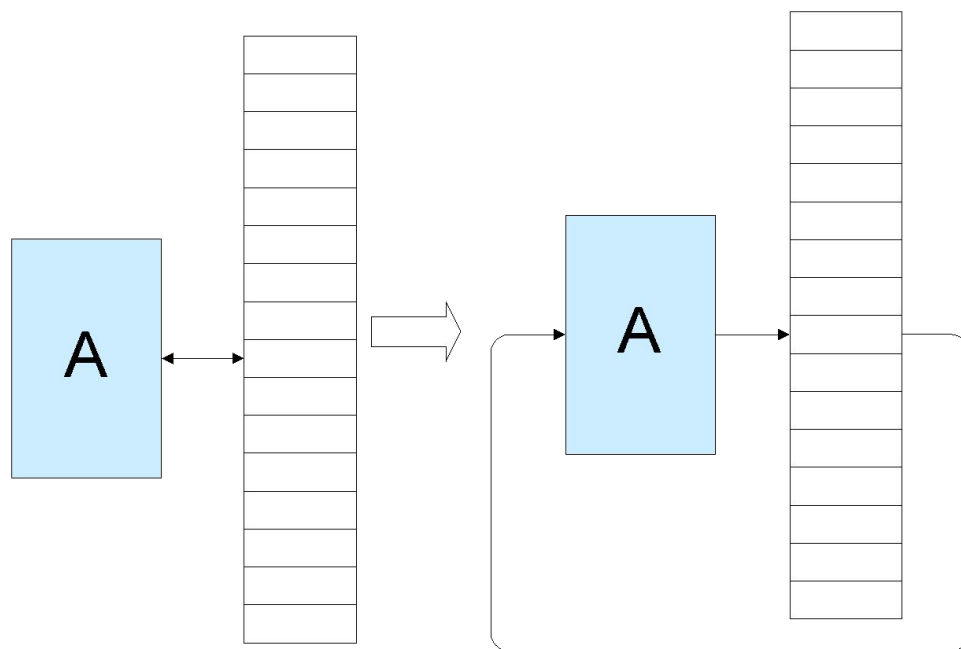
Санкт-Петербургский государственный университет
информационных технологий, механики и оптики

2009 г.

1.1. Автоматное программирование



**Автоматизированный
объект управления**

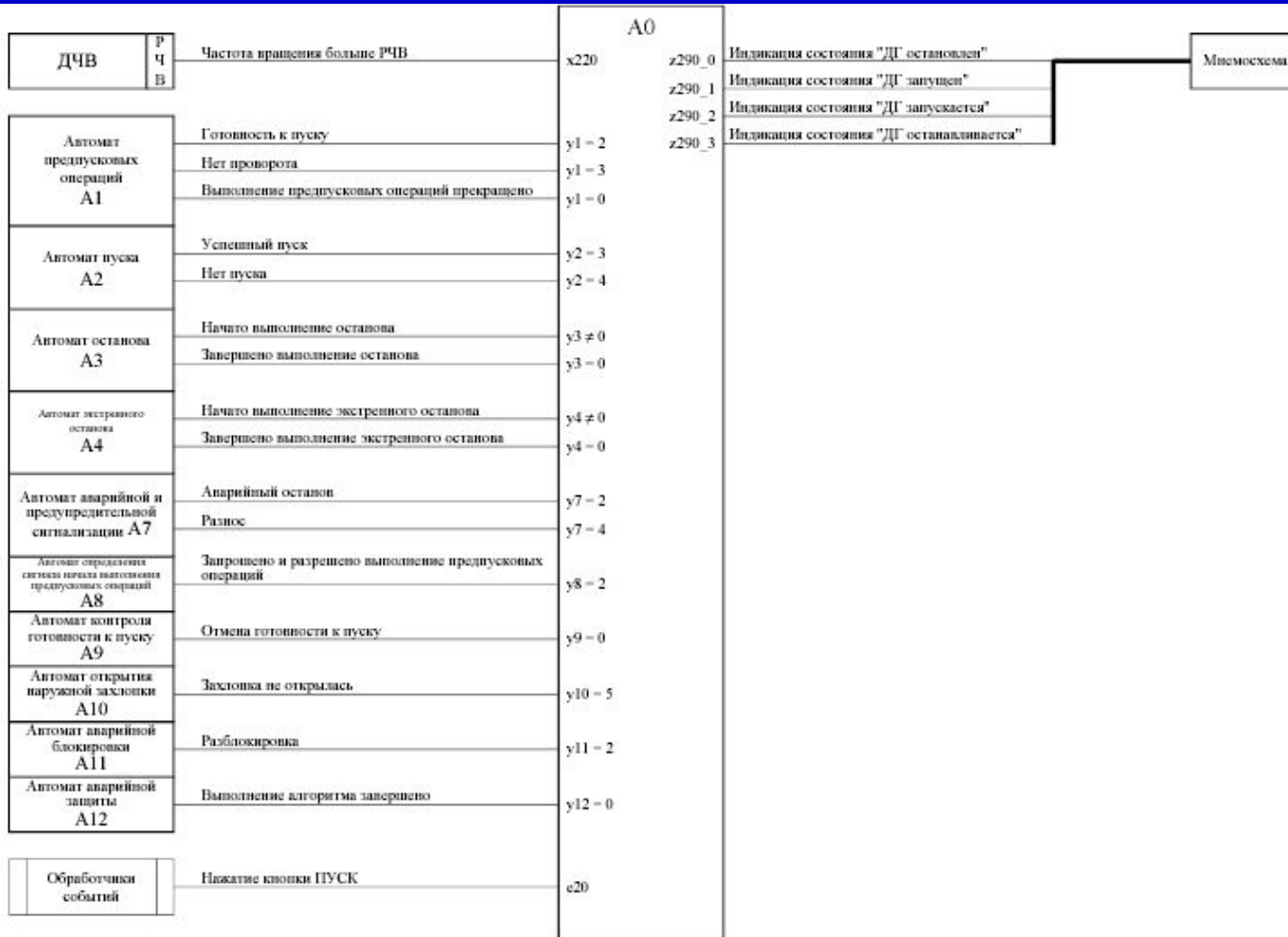


Машина Тьюринга

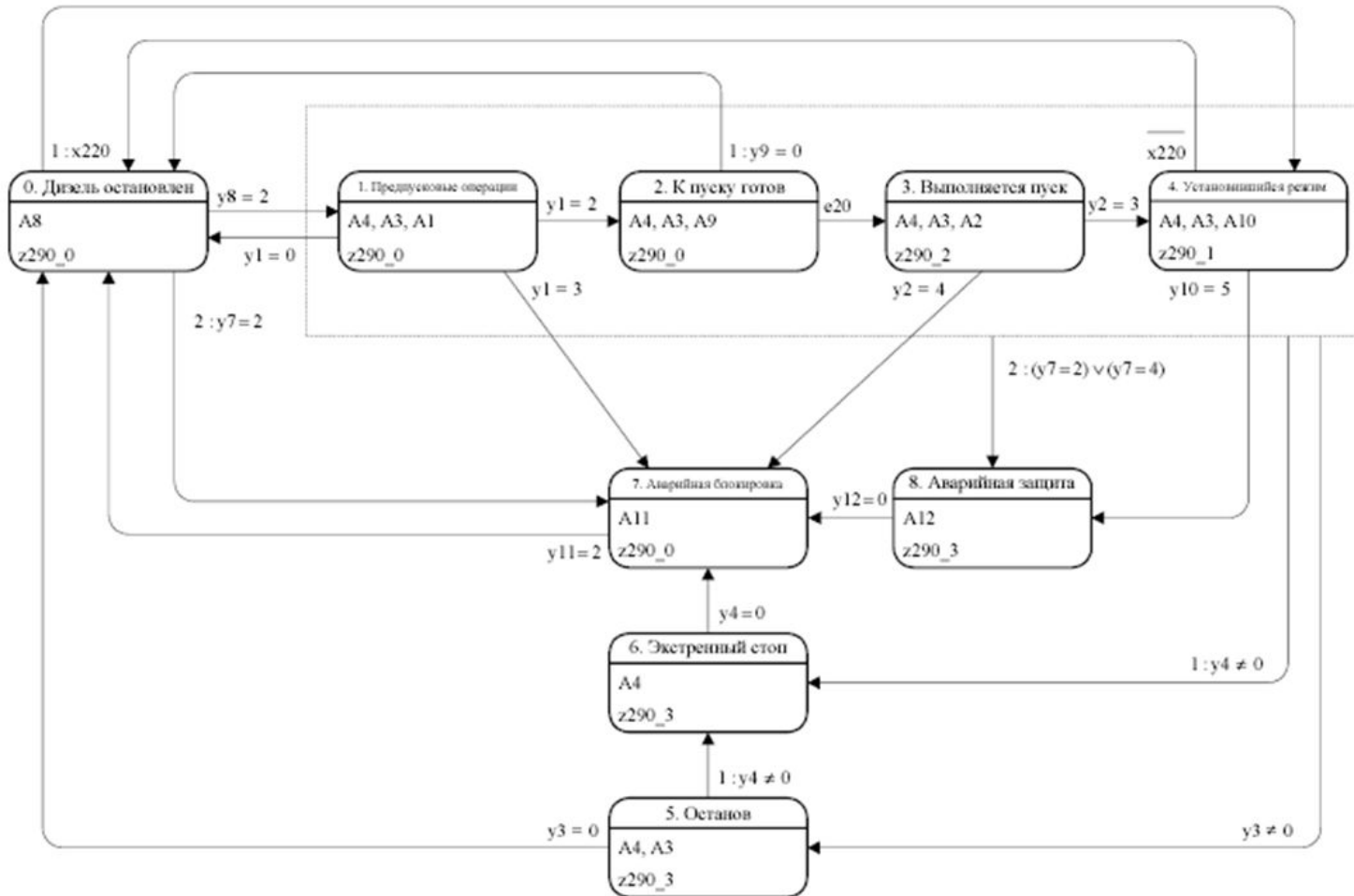
1.2. Автоматное программирование

- Система управления – система вложенных автоматов.
- Объект управления – произвольный физический объект (клапан) или математическая функция (выдержка времени).
- Основные понятия: состояния, переходы, события, входные переменные и выходные воздействия, автоматы, гибридные автоматы.
- Состояния: управляющие в СУ и вычислительные в ОУ.

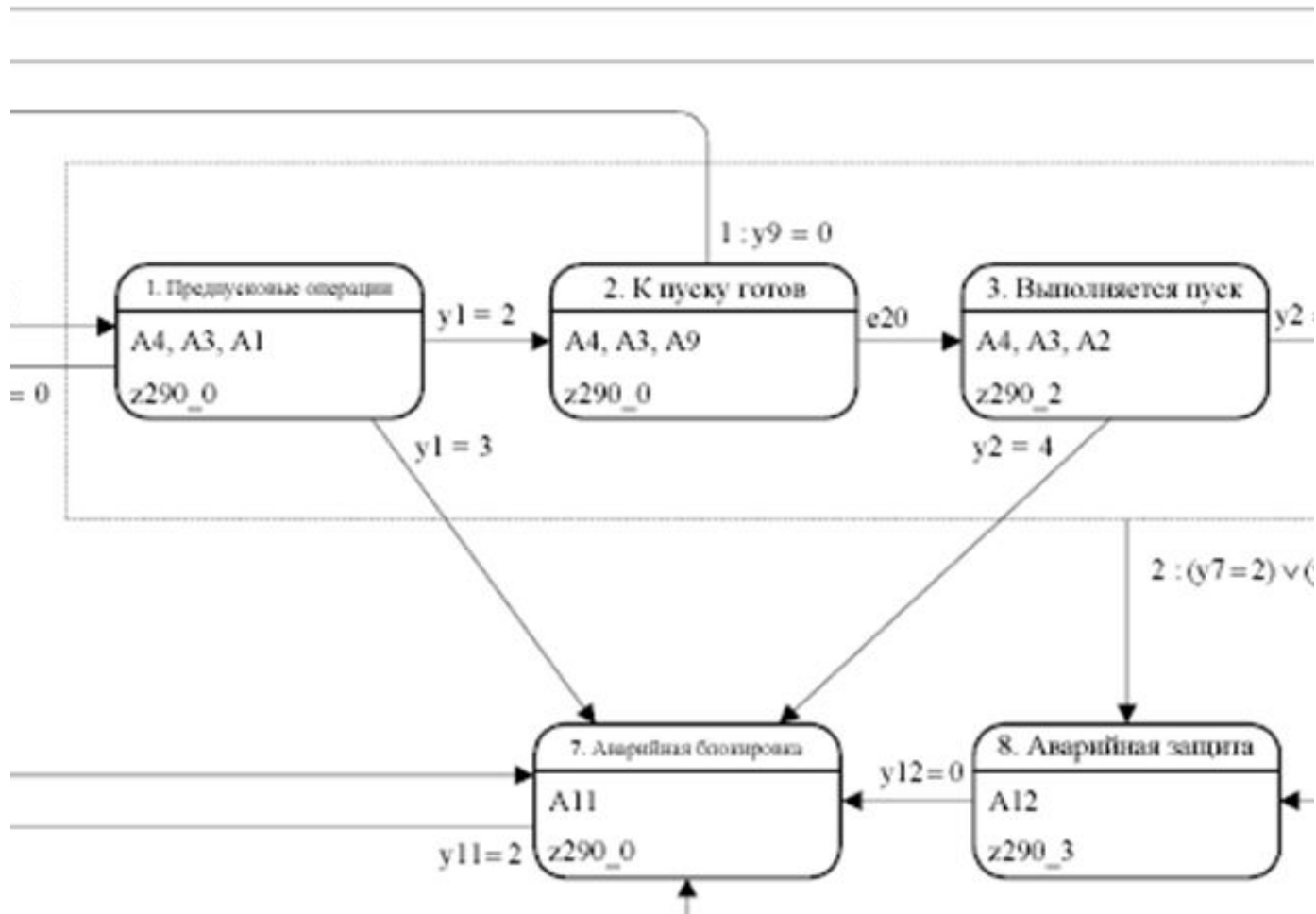
2.1. Пример. Управление дизель-генератором



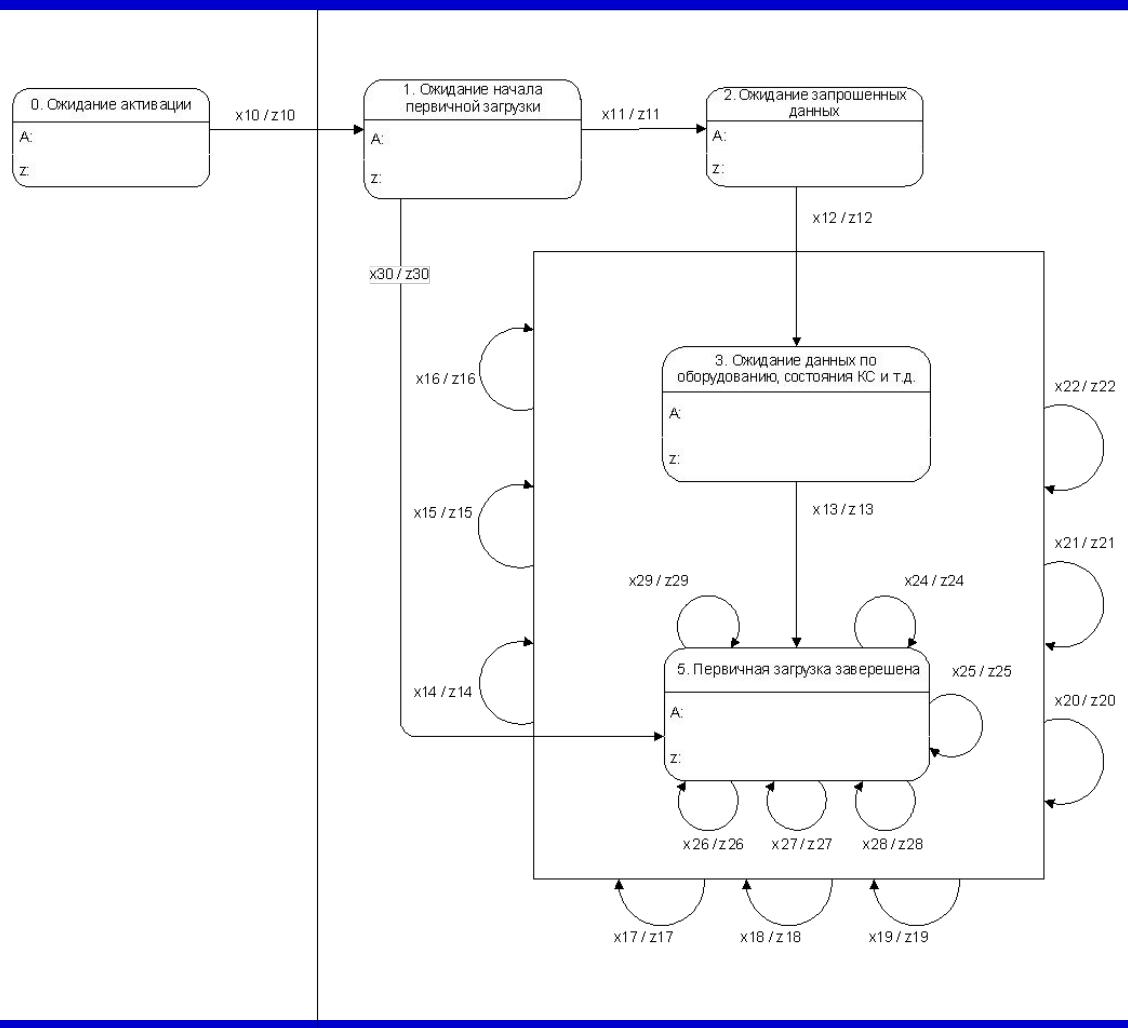
2.2. Пример. Управление дизель-генератором



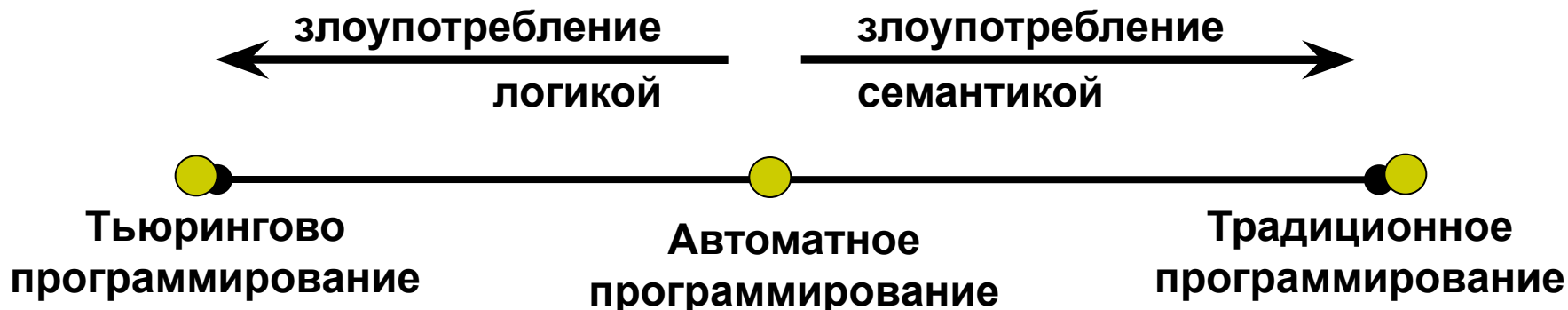
2.3. Пример. Управление дизель-генератором



2.4. Пример



3.1. Парадигма автоматного программирования



НАХОЖДЕНИЕ КОМПРОМИССА МЕЖДУ СЛОЖНОСТЬЮ АВТОМАТА И СЛОЖНОСТЬЮ ОПЕРАЦИЙ ОБЪЕКТА УПРАВЛЕНИЯ, ПРИМЕРЕНИЕ ТЬЮРИНГОВА ПРОГРАММИРОВАНИЯ С ТРАДИЦИОННЫМ И ЕСТЬ «МИССИЯ» АВТОМАТНОГО ПОДХОДА В МИРЕ РАЗРАБОТКИ ПРОГРАММНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ

3.2. Парадигма автоматного программирования

ПАРАДИГМА АВТОМАТНОГО ПРОГРАММИРОВАНИЯ СОСТОИТ В ПРЕДСТАВЛЕНИИ СУЩНОСТЕЙ СО СЛОЖНЫМ ПОВЕДЕНИЕМ В ВИДЕ АВТОМАТИЗИРОВАННЫХ ОБЪЕКТОВ УПРАВЛЕНИЯ

4. Достоинства автоматного программирования

- Обладает наибольшей эффективностью для систем со сложным поведением
- Формальное и понятное описание поведения
- Проверка формальных свойств диаграмм
- Автоматическая генерация кода по диаграммам переходов
- Возможность тестирования в терминах автоматов
- Повышение уровня автоматизации **верификации программ** методом Model Checking по сравнению с другими классами программ
- Проектная документация

5. Реализация автоматных программ

- Вне зависимости от используемого языка программирования реализация автоматных программ осуществляется по графам переходов формально и изоморфно – текст программы «внешне похож» на граф переходов.
- Переход от графа переходов к тексту программы может осуществляться как вручную, так и автоматически с помощью соответствующих инструментальных средств.
- Например, для создания программ на языке Java в СПбГУ ИТМО создано инструментальное средство UniMod.

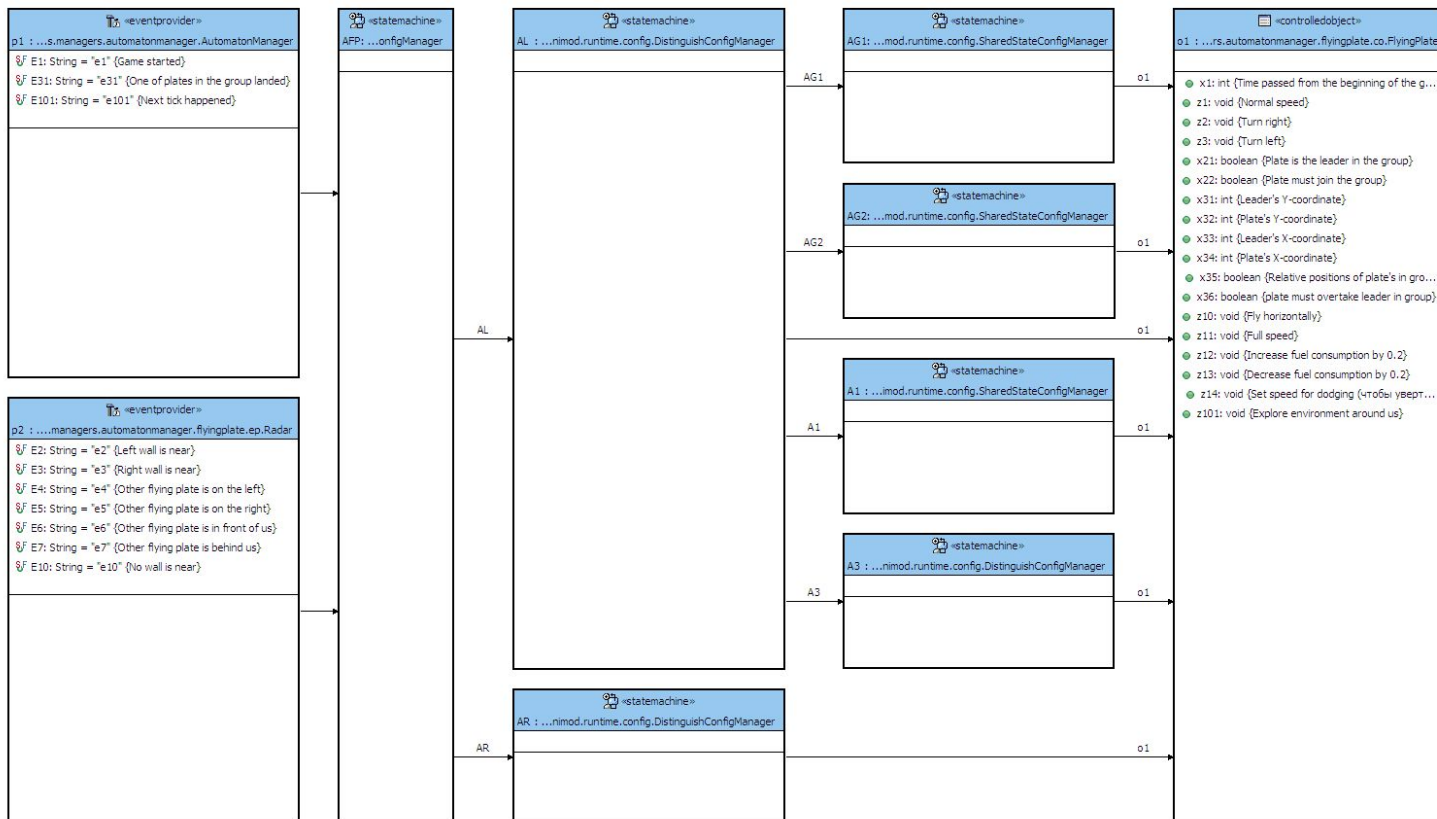
6.1. Инструментальное средство *UniMod*

Семь автоматов

Вручную

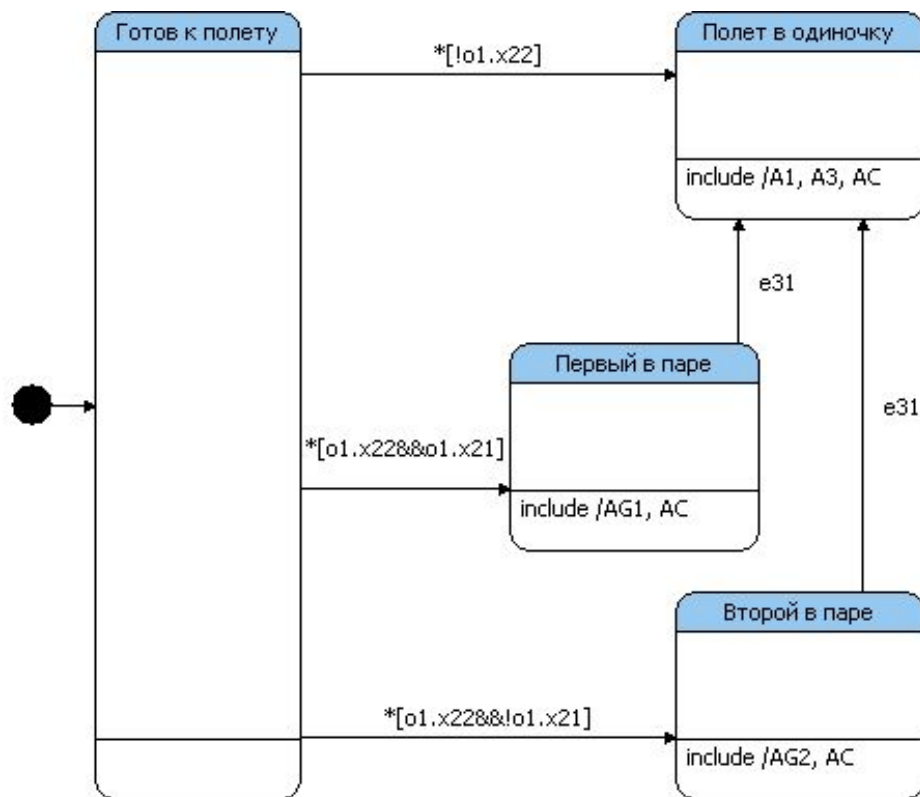
Автоматическая генерация

Вручную



6.2. Инструментальное средство *UniMod*

Один из автоматов – AL



7. Верификация автоматных программ

- При использовании метода *Model Checking* при верификации программ предлагается по программе строить ее модель. Построение адекватной модели автоматически практически невозможно.
- При использовании автоматного программирования первичной является модель поведения, по которой строится программа. Поэтому уровень процесса верификации автоматных программ увеличивается.

8. Генерация автоматов и генетическое программирование

- Основная сложность в автоматном программировании – построение автоматов
- В большинстве случаев автоматы проектируются вручную
- Однако эвристическое построение автоматов часто затруднено или невозможно
- Решение – автоматическое построение конечных автоматов с помощью генетического программирования
- Это позволит повысить уровень автоматизации построения программ рассматриваемого класса
- Материалы – на сайте <http://is.ifmo.ru> (раздел «Генетические алгоритмы»)

9.1. Беспилотный вертолет

Содержит контроллер на базе ядра ARM7 с частотой 60МГц.

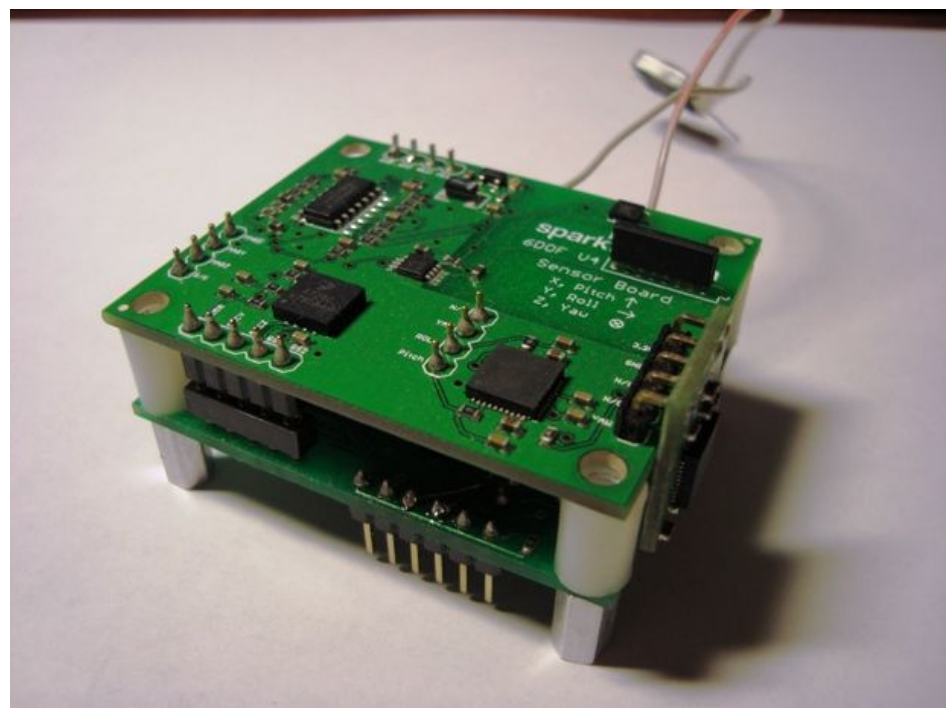
Интегрированную систему радиосвязи радиусом действия 1.5км (скорость 115200 кбит/с)

Трехосевой акселерометр.

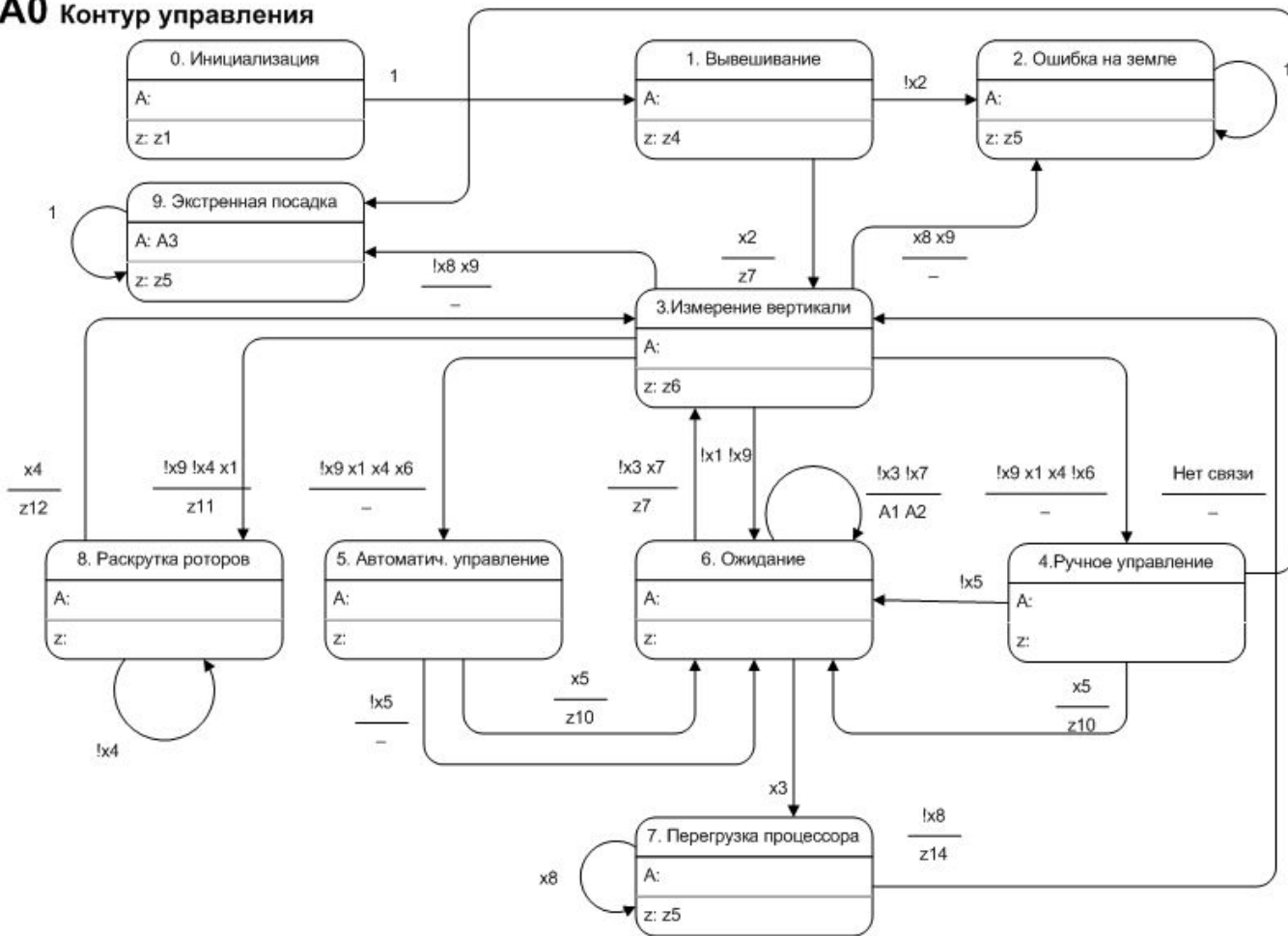
Трехосевой гироскоп.

Магнитный компас

Усилительно-преобразовательные устройства управления двигателями.



A0 Контур управления



ВХОД A0

X1 – Запуск разрешен;
 X2 – Успешное вывешивание;
 X3 – Таймер истек до входа в Ожидание;
 X4 – Ротор раскручен;
 X5 – Такт управления;
 X6 – Режим управления «Ручной»;
 X7 – Истек таймер;
 X8 – Нахожусь на земле;
 X9 – Слишком малая частота работы САУ;

ВЫХОД A0

Z1 – Инициализация;
 Z4 – Вывешивание;
 Z5 – Сообщить об ошибке;
 Z6 – Фильтрация данных;
 Z7 – Сброс таймера;
 Z9 – Останов;
 Z10 – Вывод управления в канал ШИМ;
 Z11 – Раскрутка ротора;
 Z12 – Сброс курсовертикали;
 Z14 – Снижение частоты работы САУ;
 Z15 – Повышение частоты работы САУ;

ВХОД A1

X0 – Входящий символ;
 X1 – Длина принятого пакета;

ВЫХОД A1

Z0 – Запись символа в буфер, увеличение X1;
 Z1 – Демаскирование $x0 = x0 \text{ xor } '1'$;
 Z2 – Исполнение команды;

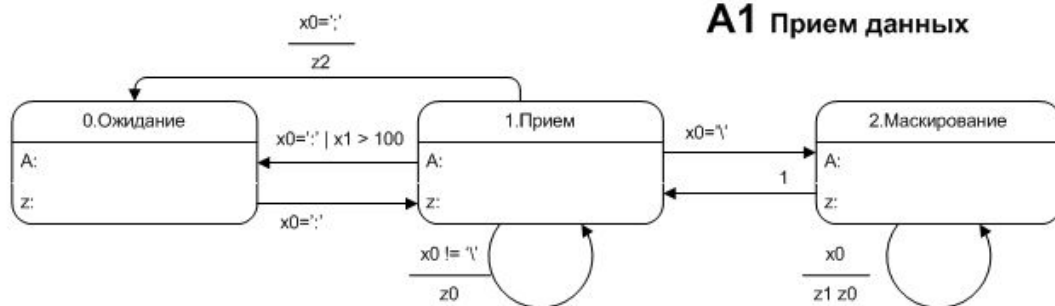
ВХОД A2

X1 – Доверие к дальномеру 1;
 X2 – Доверие к дальномеру 2;
 X3 – Доверие к дальномеру 3;
 X4 – Доверие к дальномеру 4;

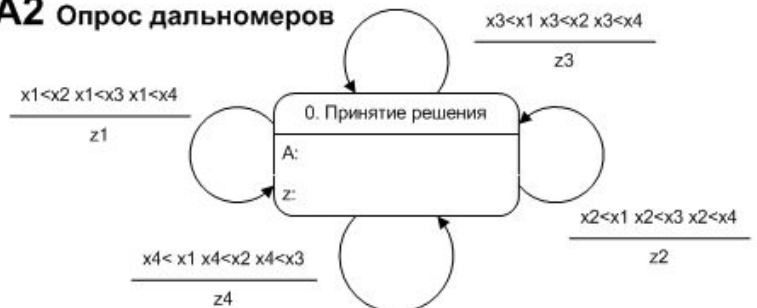
ВЫХОД A2

Z1 – Измерение дальномер 1;
 Z2 – Измерение дальномер 2;
 Z3 – Измерение дальномер 3;
 Z4 – Измерение дальномер 4;

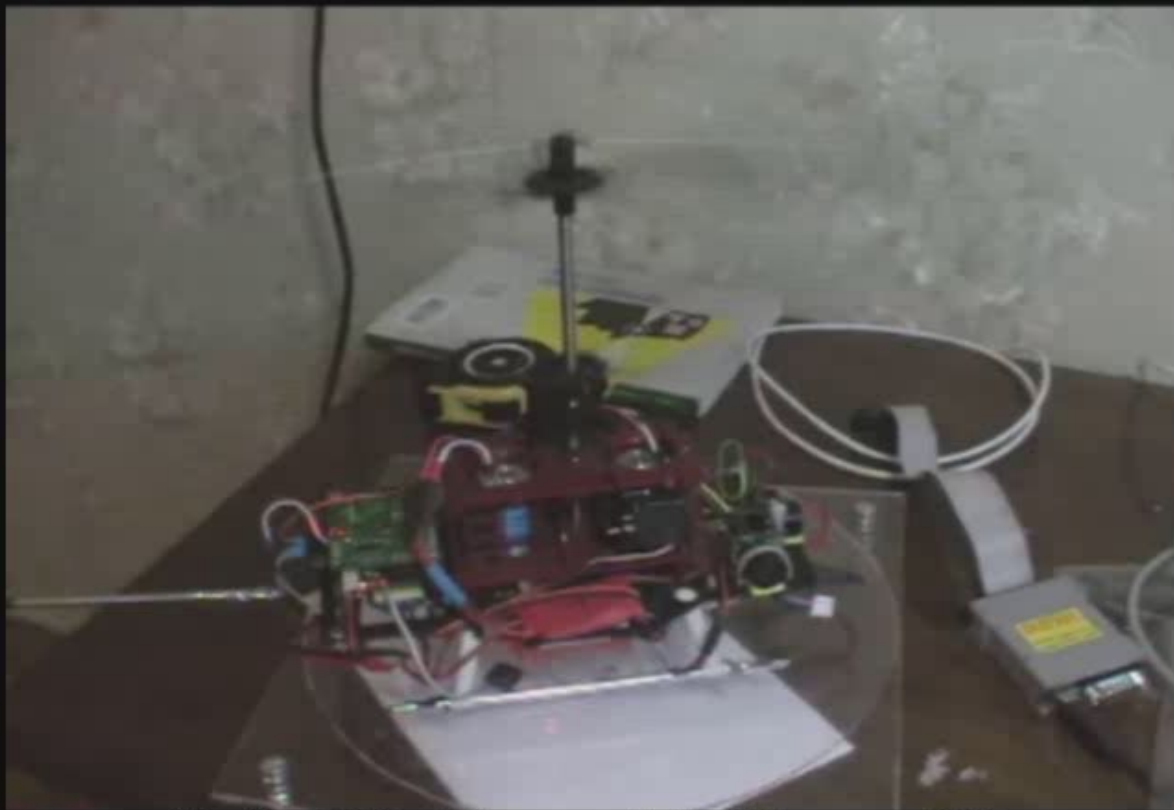
A1 Прием данных



A2 Опрос дальномеров



9.3. Беспилотный вертолет



Клебан В.О., Шалыто А.А., Широков И.В.

<http://www.youtube.com/watch?v=-LuVLH4cV0U>

Спасибо за внимание!

<http://is.ifmo.ru>

<http://blog.savethebest.ru>

<http://www.savethebest.ru>

shalyto@mail.ifmo.ru