

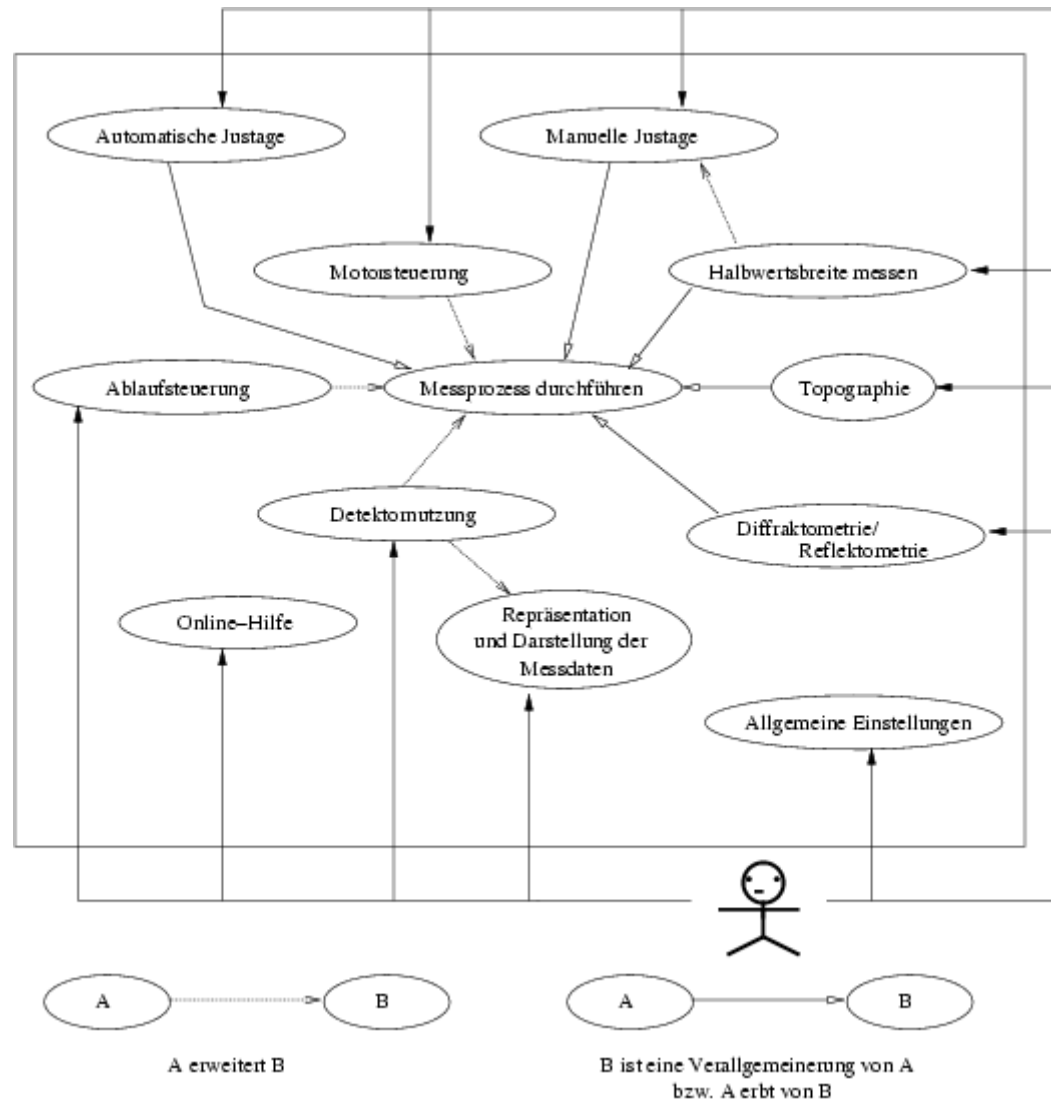
Vom Reverse Engineering zur Programmerweiterung:
Realisierung einer erweiterten Skriptsprache in einem
Software-Altsystem zur Kristallanalyse



David Damm

July 5, 2007

XCTL-System



Motivation und Aufgabenstellung

- funktionales und komfortables Hilfsmittel in Form einer Skriptsprache gefordert
- einfache und intuitive Bedienung
- Erleichterung bei ständig wiederkehrender Durchführung von Messprozessen (wiederholt und automatisch)

- Auseinandersetzung mit Compilerbau und Softwareengineering
- Skriptsprache erstellen, die dem gewünschten Funktionsumfang (Pflichtenheft) durch Physiker gerecht wird
- grafische Nutzeroberfläche unter Berücksichtigung ergonomischer Richtlinien überarbeiten
- neue Skriptsprache in das XCTL-System integrieren und dokumentieren

Gliederung der Diplomarbeit (1)

| | | |
|----------|---|----------|
| 1 | Einleitung | 7 |
| 1.1 | Einführung in das XCTL-Projekt | 7 |
| 1.1.1 | Anwendungsbereich | 7 |
| 1.1.2 | Historische Entwicklung | 10 |
| 1.2 | Aufgabenstellung und Motivation | 12 |
| 1.3 | Einordnung in die Praktische Informatik | 14 |
| 1.3.1 | Compilerbau | 14 |
| 1.3.1.1 | Begriffsbestimmung | 14 |
| 1.3.1.2 | Werkzeugunterstützung | 17 |
| 1.3.1.3 | Theoretische Grundlagen | 17 |
| 1.3.2 | Softwareengineering | 21 |
| 1.3.2.1 | Begriffsbestimmung | 21 |
| 1.3.2.2 | Qualitätskriterien von Software | 23 |
| 1.3.2.3 | Vorgehensmodelle | 24 |
| 1.3.2.4 | Erfahrungen im Projekt XCTL | 28 |

Gliederung der Diplomarbeit (2)

| | | |
|----------|--|-----------|
| 2 | Vorhandene Skriptsprache | 31 |
| 2.1 | Funktionsbeschreibung | 31 |
| 2.1.1 | AreaScan | 31 |
| 2.1.2 | Calculate | 32 |
| 2.1.3 | ChooseAxis | 34 |
| 2.1.4 | ChooseDetector | 34 |
| 2.1.5 | ControlFlank | 34 |
| 2.1.6 | GotoIntensity | 35 |
| 2.1.7 | GotoPeak | 36 |
| 2.1.8 | LoadPoint | 37 |
| 2.2 | Syntaxbeschreibung | 37 |
| 2.3 | Darstellung der GUI | 42 |
| 2.4 | Bewertung und Diskussion | 45 |
| 2.4.1 | Bewertung der Implementation | 45 |
| 2.4.2 | Bekannte Fehler und toter Code | 49 |

Gliederung der Diplomarbeit (3)

| | | |
|----------|--|-----------|
| 3 | Neue Skriptsprache | 53 |
| 3.1 | Funktionsbeschreibung | 53 |
| 3.2 | Syntaxbeschreibung | 53 |
| 3.3 | Verbesserung der GUI | 53 |
| 3.4 | Bewertung und Vergleich | 53 |
| 3.5 | Diskussion | 53 |
| | | |
| 4 | Softwareentwicklung | 55 |
| 4.1 | Analyse und Definition | 55 |
| 4.1.1 | Use-Cases | 55 |
| 4.1.1.1 | Geschäftsprozesse im Großen | 55 |
| 4.1.1.2 | Geschäftsprozesse im Kleinen | 57 |
| 4.2 | Architektur | 58 |
| 4.3 | Realisierung des Compilers | 58 |
| 4.3.1 | Entwurf | 58 |
| 4.3.2 | Implementation | 60 |
| 4.3.3 | Test | 60 |
| 4.4 | Realisierung der Ablaufsteuerung | 60 |
| 4.4.1 | Entwurf | 60 |
| 4.4.2 | Implementation | 60 |
| 4.4.3 | Test | 60 |

Beispiel-Skript (Idee)

| alte Sprache | neue Sprache (kurz) | neue Sprache (lang) |
|----------------------------|---------------------|--------------------------|
| [Common] | | |
| # Test Makro | | |
| Name=Test | | |
| Length=5 | | |
| [Commands] | | |
| LoadPoint Start | get theta start | GetPosition theta start |
| MoveToPoint Relative 100.0 | mvr theta 100.0 | MoveRelative theta 100.0 |
| ShowValue Start | print start | Print start |
| MoveToPoint Start | mv theta start | MoveAbsolute theta start |
| Stop | | |
| [End] | | |

Orientierung an SPEC

[Contents](#) -> mv

spec Help pages

NAME

mv and umv - move one motor

SYNOPSIS

```
mv motor user_value
umv motor user_value
```

DESCRIPTION

The mv macro moves *motor* to the user angle given by *user_value*.

The umv macro also moves the motor, but provides an updated display of the motor position on the screen while the motor is moving. The update interval, in seconds, is set by the global variable UPDATE.

EXAMPLE

```
mv th 0
```

SEE ALSO

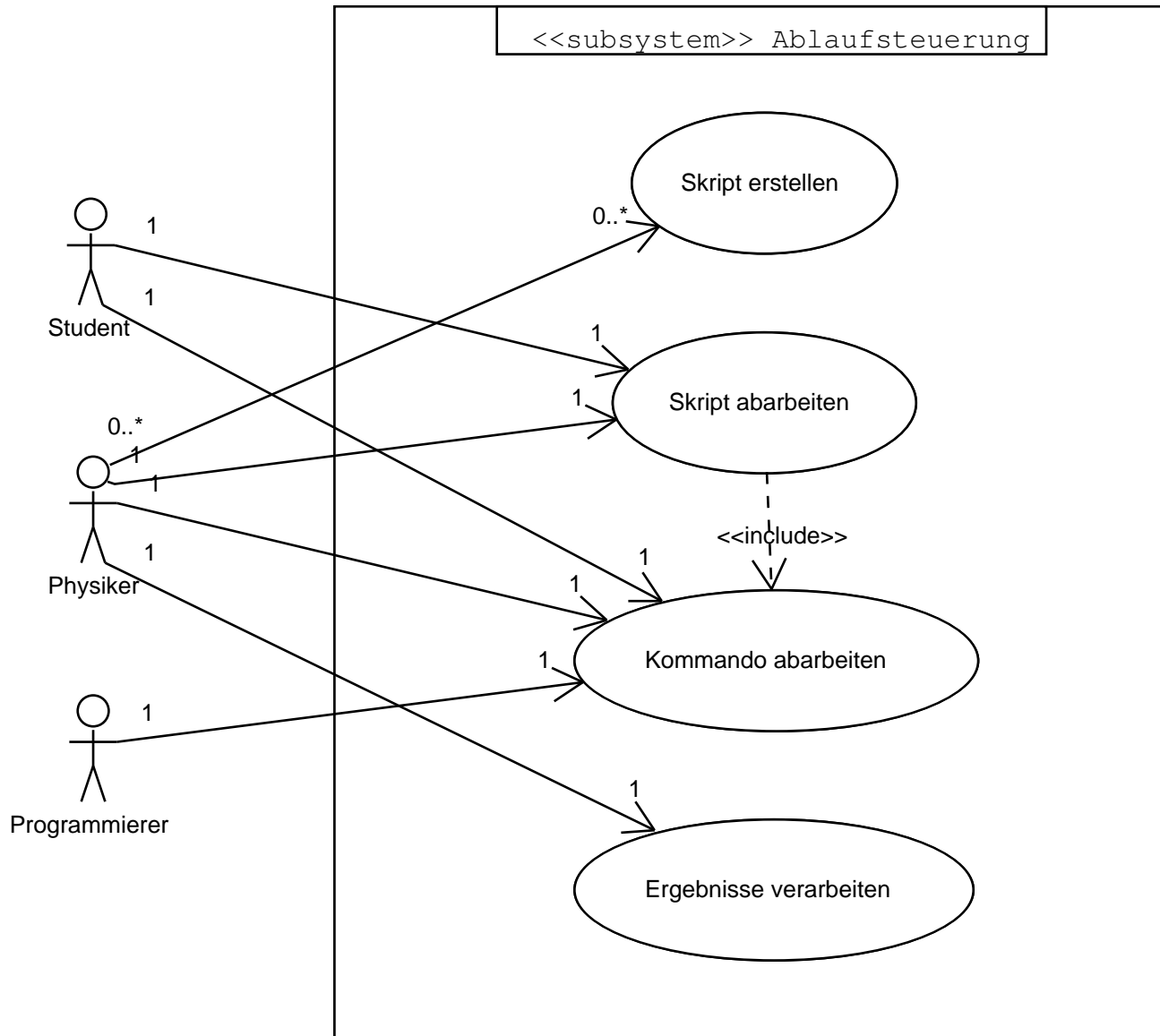
[mvd](#) [mvr](#) [motors](#) [wait](#)

... Meeting the software needs of scientists since 1985 ...

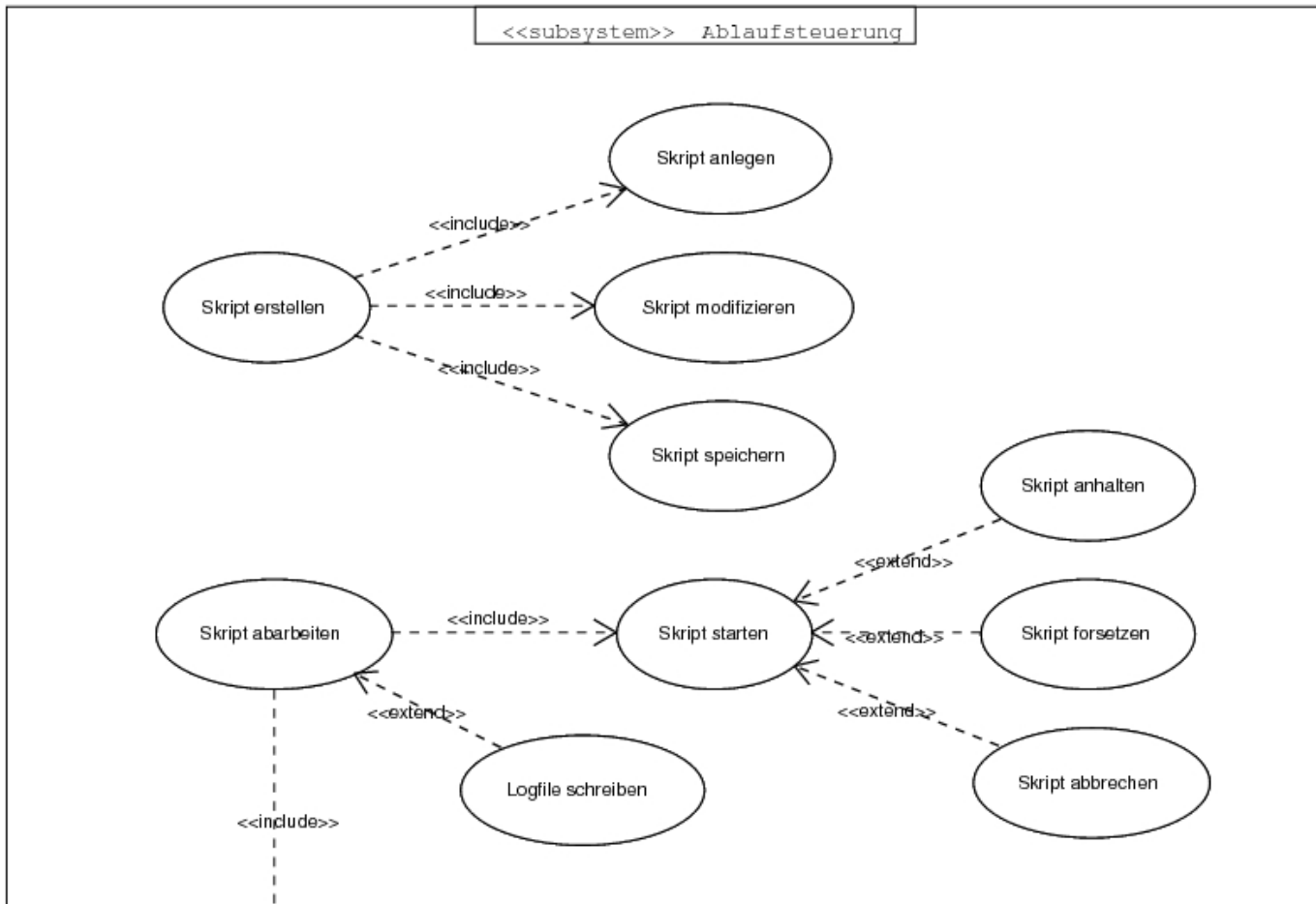
Skript in neuer Skriptsprache SPEX

```
int i = 1
int pos = 0
double x = 10.567
// absolute move theta
if (i > 0)
{
    mv theta pos
}
```

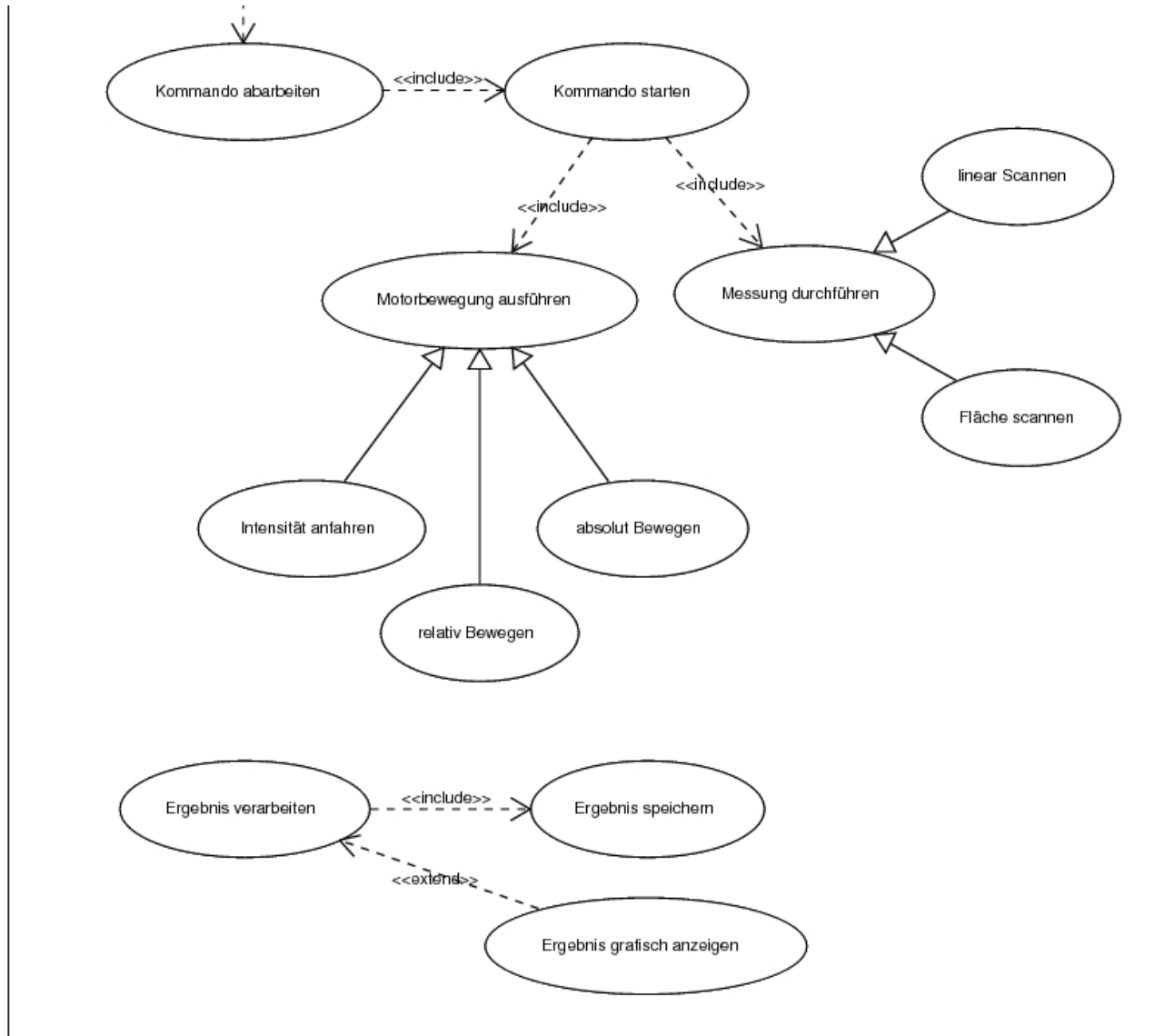
allgemeines Anwendungsfalldiagramm



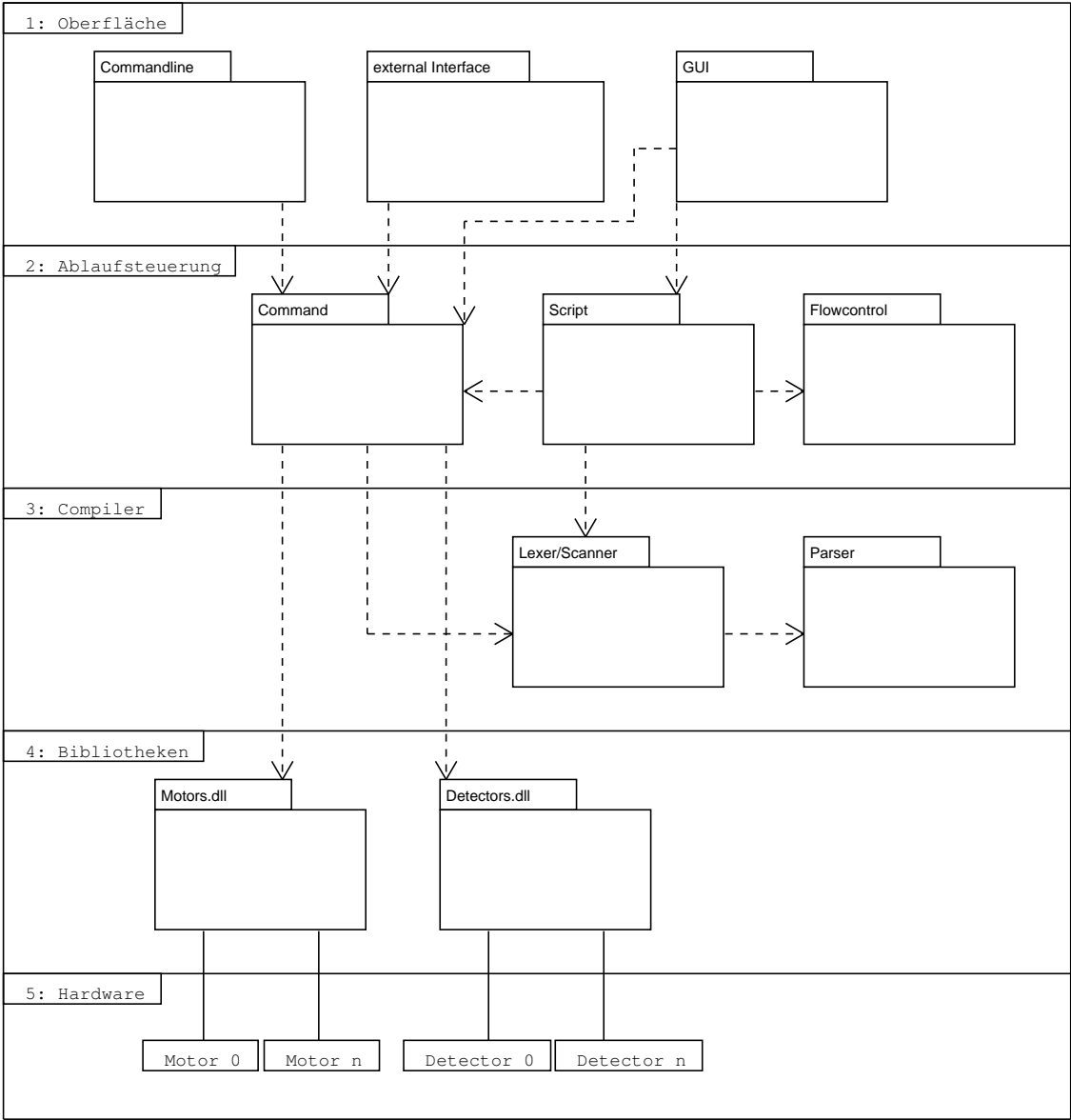
detailliertes Anwendungsfalldiagramm (1)



detailliertes Anwendungsfalldiagramm (2)



Schichtenarchitektur



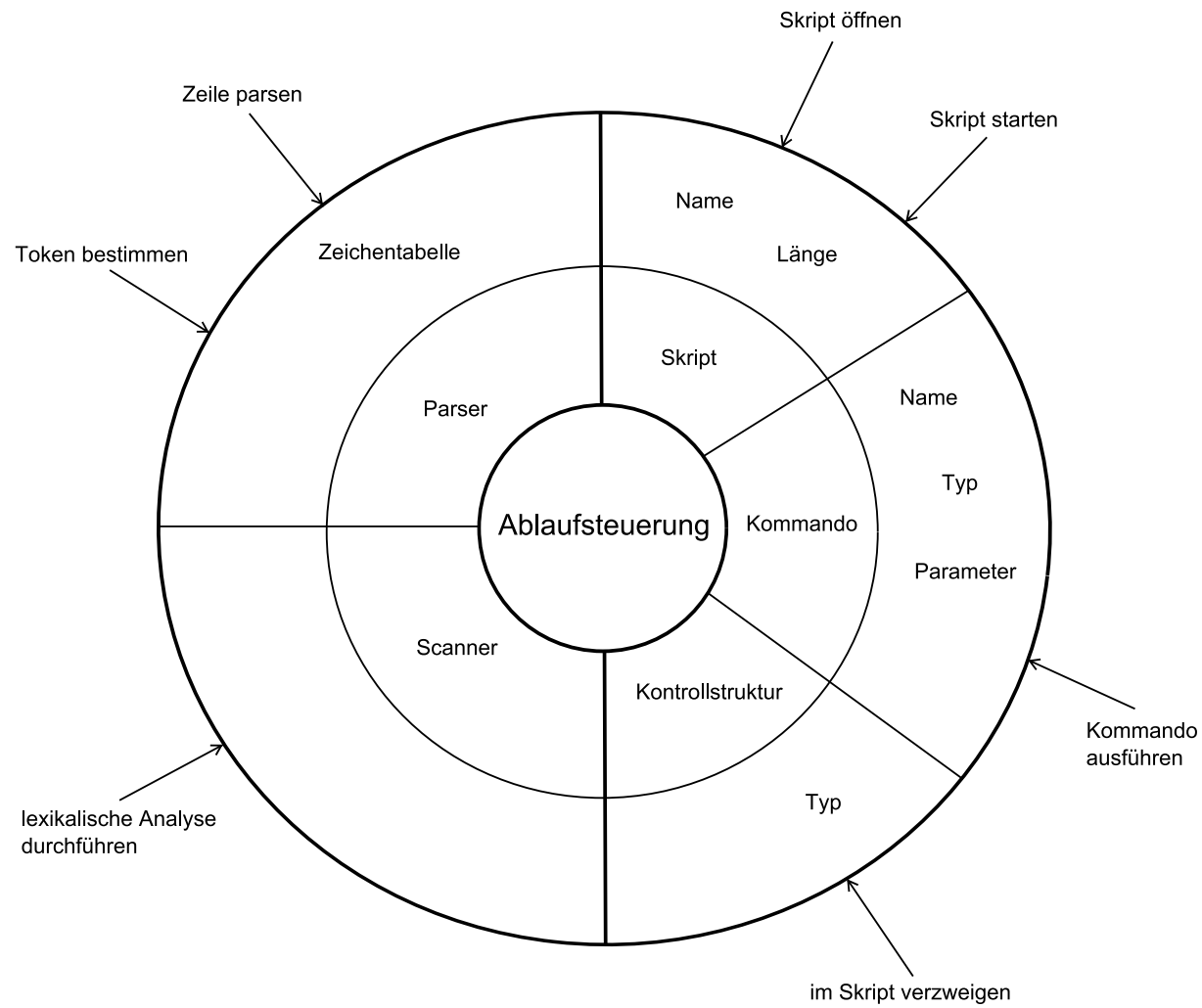
Detektoren C-Schnittstelle (c_layer.h)

- WINAPI dGetExposureValues(float&, DWORD&, float&) : BOOL
- WINAPI dlGetDevice(void) : int
- WINAPI dlGetIdByName(TDeviceType) : int
- WINAPI dlGetInstance(void) : HINSTANCE
- WINAPI dlGetVersion(void) : LPCSTR
- WINAPI dllsDeviceValid(TDeviceType) : BOOL
- WINAPI dlParsingDevice(LPSTR) : TDeviceType
- WINAPI dlSetDevice(int) : BOOL
- WINAPI dMeasureStart(void) : int
- WINAPI dMeasureStop(void) : int
- WINAPI dSetExposureValues(float, DWORD, float) : BOOL
- WINAPI GetCounterListPtr(void) : LPDList
- WINAPI GetIntensity_A913(void) : float
- WINAPI GetIntensity_SCS(void) : float
- WINAPI GetIntensity_TDC(void) : float
- WINAPI InitializeCountersDLL(void) : BOOL
- WINAPI InitializeTDC_Event(float, HWND) : BOOL
- CALLBACK InquireIntensity_A913(UINT, UINT, DWORD, DWORD, DWORD) : void
- CALLBACK InquireIntensity_SCS(UINT, UINT, DWORD, DWORD, DWORD) : void
- CALLBACK InquireIntensity_TDC(UINT, UINT, DWORD, DWORD, DWORD) : void

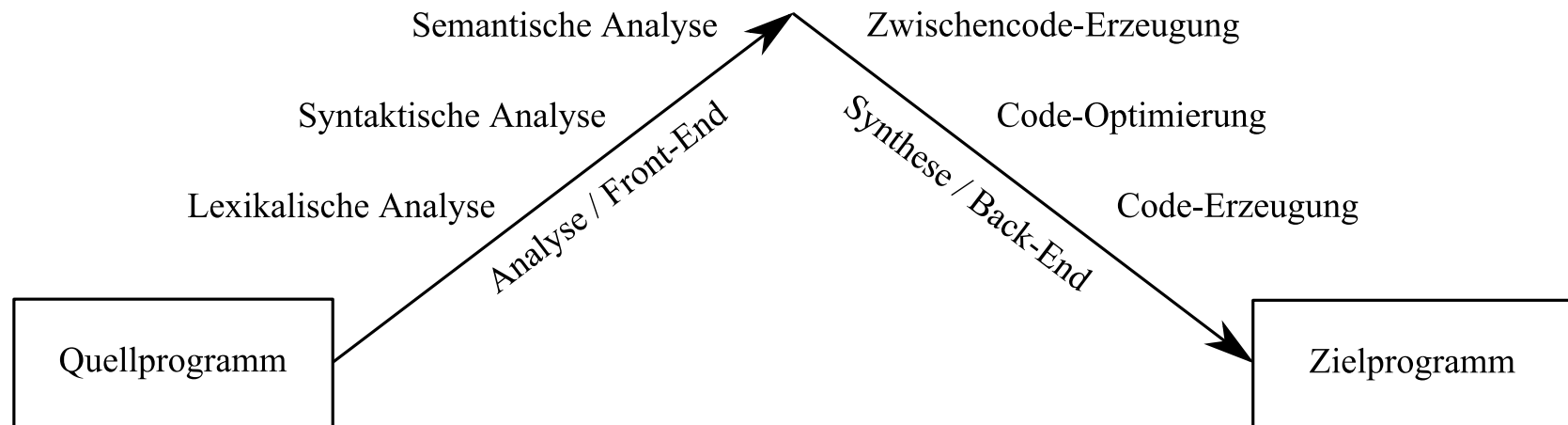
Motoren C-Schnittstelle

- mActivateDrive
- mExecuteCmd
- mGetAxisName
- mGetAxisUnit
- mGetDF
- mGetDistanceProcess
- mGetDistance
- mGetMoveFinishIdx
- mGetMoveScan
- mGetSF
- mGetScanSize
- mGetUnitType
- mGetValue
- ...
- mMoveByDistance
- mMoveToDistance
- mSetValue
- mStartMoveScan
- mStopDrive
- mlGetAxisNumber
- ...

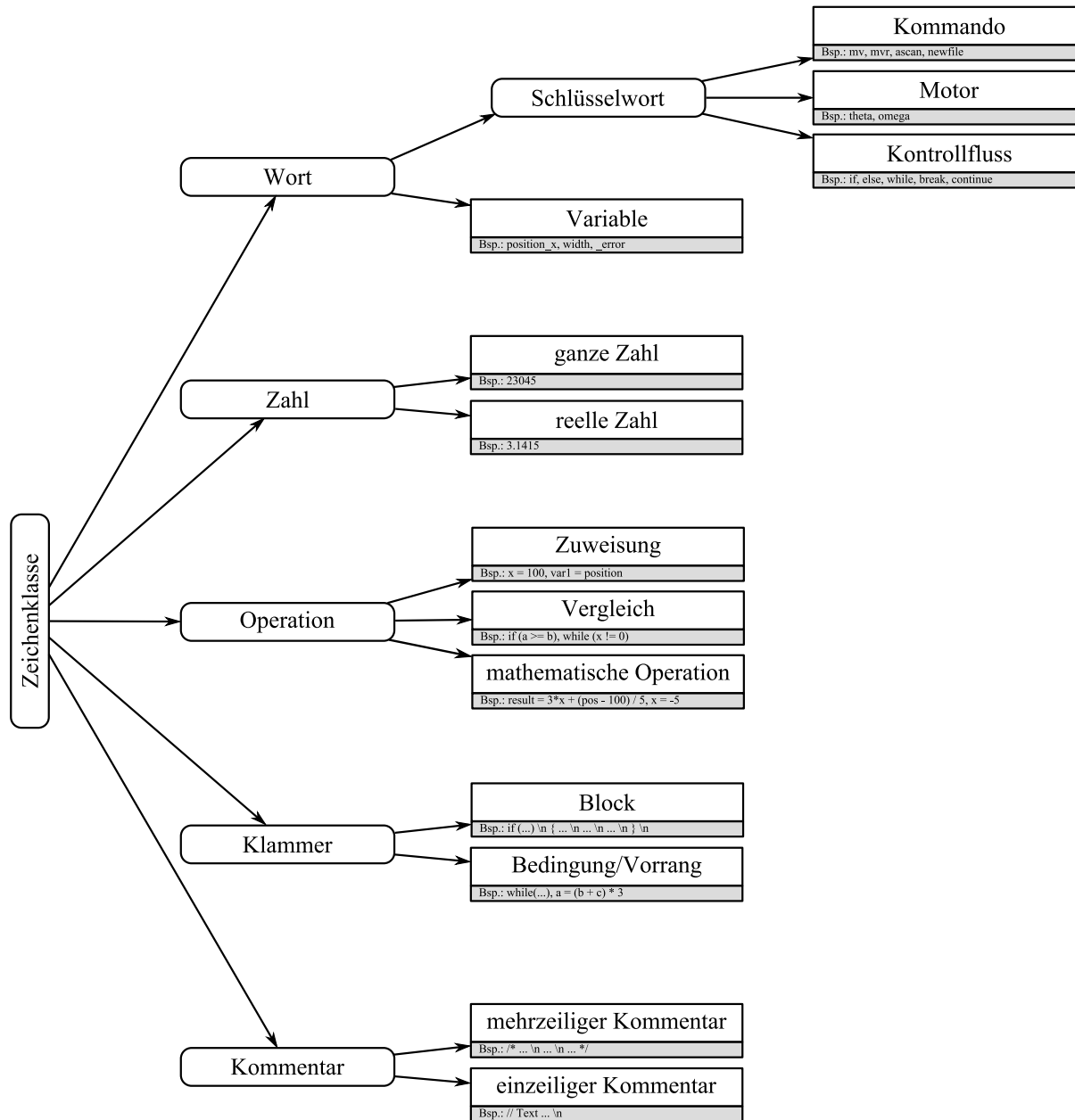
Kernfunktionalität



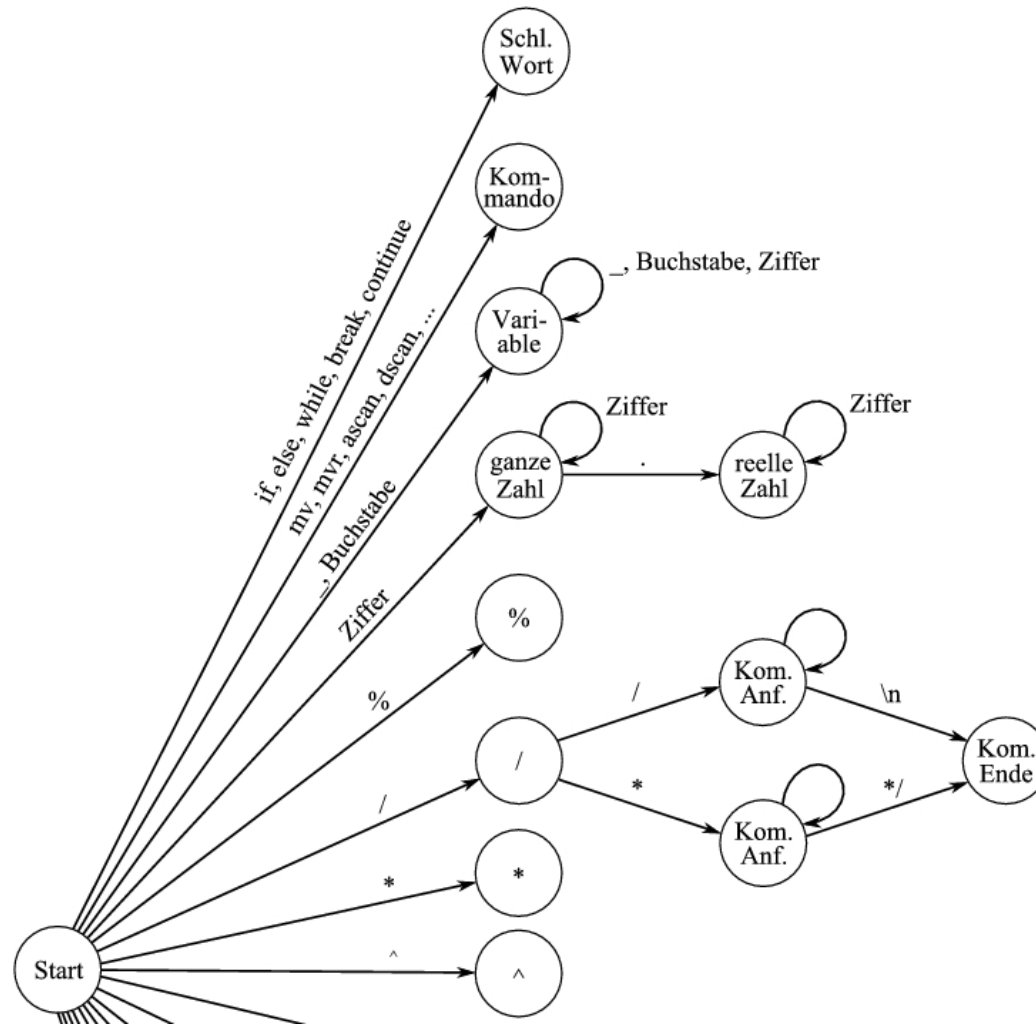
Compiler / Interpreter



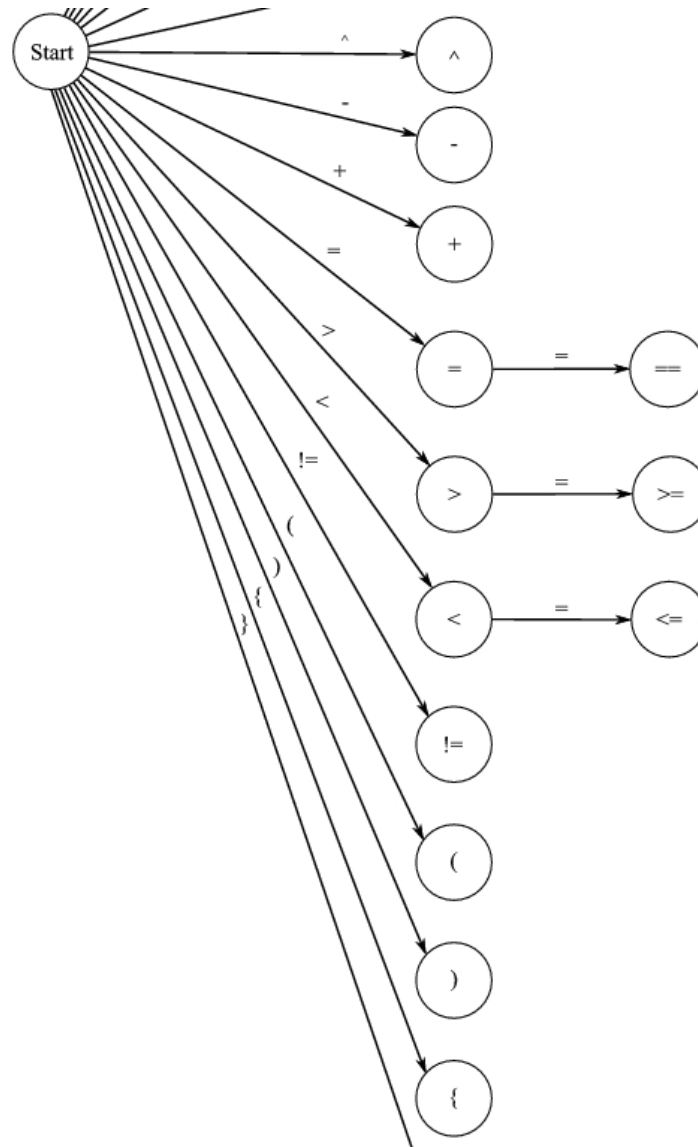
Scanner - Klassifikation der Zeichen



Scanner - Token erkennen (1)



Scanner - Token erkennen (2)



Scanner - erzeugte Dateien

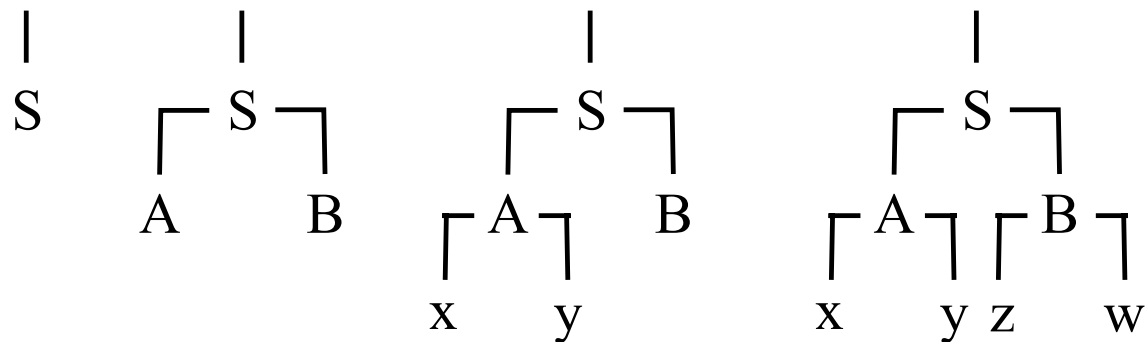
- error.log (Fehlermeldungen und Warnungen)
- symbol.log (erkannte Symbole des Skriptes)
- statistic.log (statistische Auswertung/Zählung)
- metric.log (einfache Metriken des Skripts)

| Metrik | Kennung | Bewertung | | |
|-----------------------------------|---------|-----------|------|-------|
| | | grün | gelb | rot |
| Lines Of Code | LOC | < 40 | < 70 | >= 70 |
| Lines Of Code of Commands | LOCC | < 20 | < 30 | >= 30 |
| Lines Of Code of Empty lines | LOCE | < 5 | < 10 | >= 10 |
| Lines Of Code of Declaration | LOCD | < 5 | < 10 | >= 10 |
| Number Of Comment lines | NOC | >= 5 | > 0 | == 0 |
| Number Of 1-line Comments | 1NOC | - | - | - |
| Number Of more-line Comments | xNOC | - | - | - |
| True Comment Ratio (=NOC/LOC) | TCR | > 10% | > 5% | <= 5% |
| Number Of mathematical Operations | NOO | < 20 | < 40 | >= 40 |
| Maximum Of Block depth | MOB | < 3 | < 4 | >= 4 |

Parser - Satzanalyse

- orientiert sich an C-Struktur
- Anlegen von int und double Variablen (Verwaltung in der Systemtabelle durch lex und yacc)
- Kontrollstrukturen

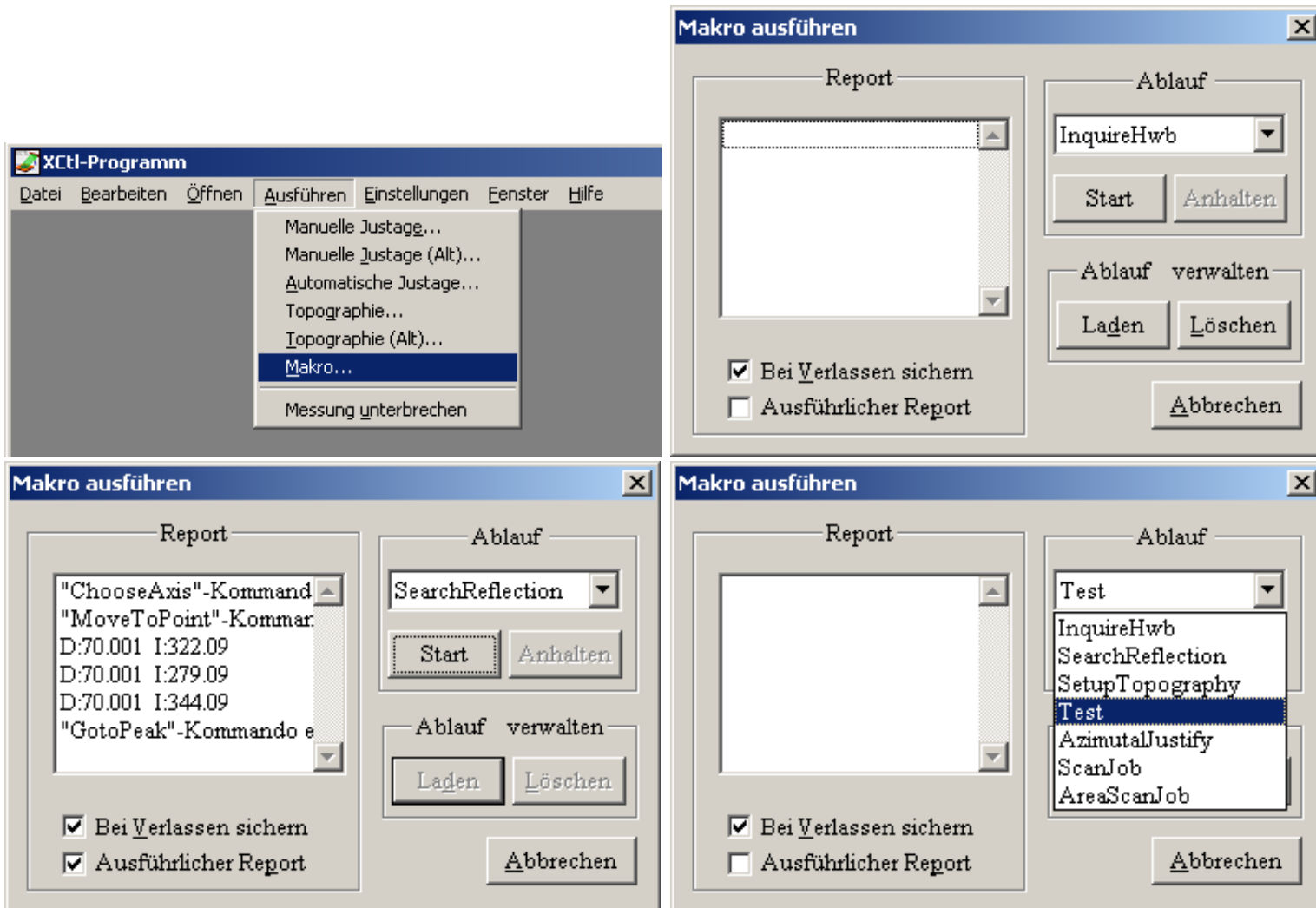
Beispielhafte Satzanalyse (Parsetree):



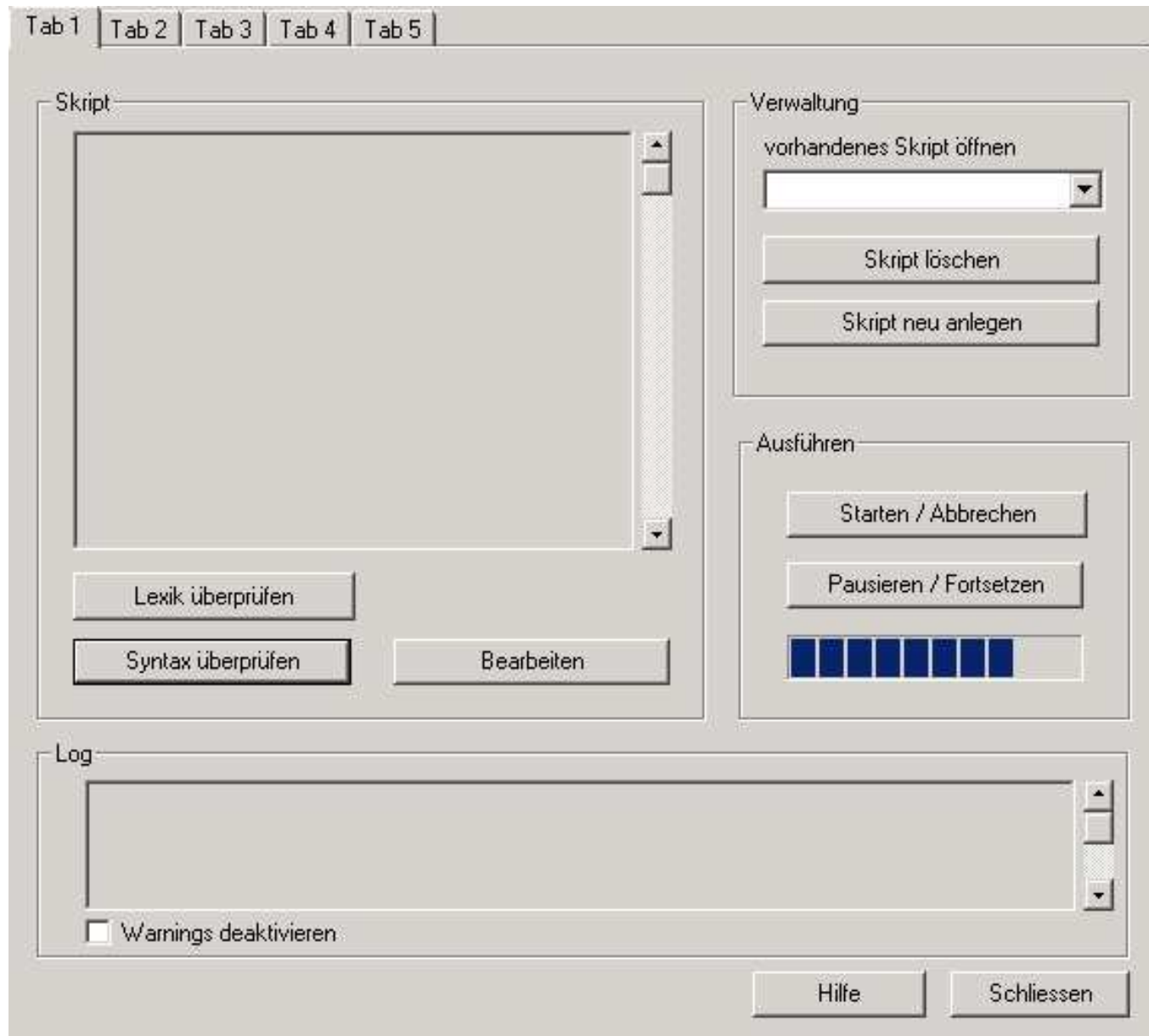
Instrumentierter Code

- Baum zur internen Repräsentation des Skript-Quellcodes
- wird vom Parser generiert
- Ausführung des Skriptes, und somit Abarbeitung des instrumentierten Codes (Baum), durch den Nutzer
- Verzweigungen werden durch Sprünge innerhalb des Baums realisiert
- zu jeder Skriptzeile existiert ein Eintrag im Baum
- Zugriff/Identifikation über Zeilennummer
- bei linearer Programmfolge normales Durchlaufen des Baumes
- bei Sprüngen (z.B. while break continue) Auswahl des entsprechenden Baumelementes

Oberfläche - altes System



Oberfläche - neues System



Vielen Dank!