

直接実行可能な日本語要求仕様

4F-3

周 虹 大西 淳 阿草 清滋 大野 豊

(京都大学 工学部)

1. はじめに

要求仕様書はユーザの要求を正確に記述したものでなければならない。これを検証するひとつの有効な手段としてラピッドプロトタイピングがある。本稿では、プロトタイピングの一方法として日本語要求仕様JRD[1]の直接実行手法を提案する。この手法により要求仕様書から極めて手早く目標システムの実行可能な表現が得られる。この表現を実行することによって、要求仕様がユーザの意図したものかどうかを検証することができる。

2. JRDの直接実行手法

2.1 概要

日本語要求仕様言語JRD Lは要求フレームモデルに基づく要求言語である[1]。JRD Lで書かれた要求仕様JRDは目標システムを構成するfunctionの階層構造記述やfunctionの間の制御フロー記述などを含んでいる。JRD Lはオペレーションのセマンティクスの定義を明確に与えておらず、またシステムの実行順序も明に記述できないため、JRDをそのまま直接実行できない。従って、まずJRDを状態遷移モデルに基づく記述に変換する。この変換によりJRDの中のシステム動作の記述が抽出され実行順序が付けられるので、変換された記述をインタプリトすればプロトタイピングが行える。

2.2 状態遷移モデルFSMとその正規表現

FSMの状態及び遷移の概念はソフトウェアシステムの動的構造つまりシステムの実行過程(スケジュール)を記述するのに適合するので、Parnasを初めとしてWasserman[2]など多くの研究者は情報処理システムの仕様を記述する際にFSMモデルを利用してきた。ここでまず本手法で使っている情報処理システムのFSMモデルに関連する概念を明確にする。

FSMモデルは式 $M(S, I, O, f, g)$ によって定義される。S, I, Oはそれぞれ状態、入力、出力の集合で、fは状態遷移関数、gは出力関数である。

$$\begin{aligned} f : S * I &\rightarrow S \\ g : S &\rightarrow O \end{aligned}$$

但し情報処理システムの場合では、入力は外部からの入力とシステム内部で生成されたデータの二種類に分けられる。これは実際のシステムの場合はシステムの状態遷移の原因が外部からの入力だけではなく、内部データにもあるという事実を反映している。

あるシステムをこのFSMモデルで記述した時、一般にその機械が受理可能な正規表現が求められる。

2.3 JRDから正規表現に基づく実行可能な要求記述EXRD(Executable Requirements Description)への変換

本手法では、JRDの中のプロセスの階層構造とその間の制御フローの記述及び動作記述を利用して、JRDをEXRDに変換する。

JRDの階層構造及び制御フローは四つの基本パターンの組み合わせとその応用により表現できる。この四つのパターンとその変換法を次に示す。ただし--->が制御フロー、P, Q, R, S, TがJRDのfunction、p, q, r, s, tがそれぞれのEXRD、 \wedge はANDSUB、 \vee はORSUB構造である。



