

# レガシーコードの蘇生術 ～リバースモデリングツール RExSTM for Cのご紹介～

2017年7月12日

技術本部応用技術調査委員会/  
状態遷移設計研究WG

山本 椋太



© Japan Embedded Systems Technology Association 2017

## 状態遷移設計研究ワーキンググループとは



<http://www.jasa.or.jp/TOP/activity/technology/state/>

状態遷移設計研究ワーキンググループ

### 状態遷移設計研究WG



[状態遷移設計研究WG  
主査]

青木 奈央  
キャッツ(株)

#### 平成29年度事業

既存ソースコードから、状態変数を抽出し状態遷移表をリバース生成する手法の研究を継続する。

・リバースモデリング手順のガイドの作成とツール化の検討。

・セミナー、講演会などの広報活動 他

なお、今年度は事例拡充のための、プロトタイプツールの作成を、産学連携（情報技術人材育成のための実践教育ネットワーク形成事業：e n PiT）により推進する。

・状態遷移設計の普及啓蒙活動

・「状態遷移表のリバースモデリングへの適用」

・既存ソースコードから、状態遷移表を逆生成する手法の研究、ツール化。

・ツールの多言語対応化

・セミナー、講演会などの広報活動を含む論文作成 他

①状態遷移設計研究会定例会議



1. 状態遷移設計の普及啓蒙活動
2. 「状態遷移表のリバースモデリングへの適用」
  - 既存ソースコードから、状態遷移表を逆生成する手法の研究、ツール化。
  - ツールの多言語対応化
  - セミナー、講演会などの広報活動を含む論文作成他



RExSTMの開発



© Japan Embedded Systems Technology Association 2017



## ■ 組み込みソフトウェア開発の傾向

- 派生開発による短納期・高品質の要望
- レガシーコードの肥大化・複雑化→メンテナンス性低下  
→ 設計資料なし、担当者もすでにいない、  
修正したら予想外の問題が出る…



**ソースコードのブラックボックス化が進行中！**

## ■ 効率化のための手法導入が進まない

- 派生開発・レガシーコードのせいで従来のものを踏襲せざるを得ない…



**レガシーコードの存在が足かせになっている！**



© Japan Embedded Systems Technology Association 2017



- リバースエンジニアリング
  - レガシーコードを解析することで仕様を明らかにする
- 仮説
  - 状態遷移設計は普遍的なモデル
  - レガシーコードにも状態遷移は必ずあるはず！



**フラグのあるところに、状態がある！**

- 研究テーマ
  - 「状態遷移表のリバースモデリングへの適用」
  - レガシーコードから状態遷移表をリバースモデリングする

**状態遷移表でレガシーコードを蘇生！**



## 状態遷移表



関数	条件	スロットの状態			
		全て回転中	1つ停止	2つ停止	3つ停止
Entry4	L、M、Rがすべて一致	状態遷移: 1つ停止	状態遷移: 2つ停止	状態遷移: 3つ停止 総額にBET金額の5倍を加算	状態遷移: 全て回転中
	L、M、Rの2つが一致	状態遷移: 1つ停止	状態遷移: 2つ停止	状態遷移: 3つ停止 総額にBET金額加算	状態遷移: 全て回転中
	else	状態遷移: 1つ停止	状態遷移: 2つ停止	状態遷移: 3つ停止	状態遷移: 全て回転中

状態変数

状態

イベント

遷移・処理

# 状態遷移表



関数	条件	flag_b1_c			
		0	1	2	3
Entry4	L、M、Rがすべて一致	flag_b1_c = 1	flag_b1_c = 2	flag_b1_c = 3 Total += Bet*5	flag_b1_c = 0
	L、M、Rの2つが一致	flag_b1_c = 1	flag_b1_c = 2	flag_b1_c = 3 Total += Bet	flag_b1_c = 0
	else	flag_b1_c = 1	flag_b1_c = 2	flag_b1_c = 3	flag_b1_c = 0

状態変数

状態

イベント

遷移・処理

# サンプル検証1(意味不明→仕様明確化)



関数	条件	flag_b1_c			
		0	1	2	3
Entry4	L、M、Rがすべて一致	flag_b1_c = 1	flag_b1_c = 2	flag_b1_c = 3 Total += Bet*5	flag_b1_c = 0
	L、M、Rの2つが一致	flag_b1_c = 1	flag_b1_c = 2	flag_b1_c = 3 Total += Bet	flag_b1_c = 0
	else	flag_b1_c = 1	flag_b1_c = 2	flag_b1_c = 3	flag_b1_c = 0

状態変数名が意味不明

状態を0~3の直値で指定

条件は 状態2 のときのみ有効





条件処理表作成  
 状態変数選択フォーム  
 シート削除  
 For C 共通

	A	B	C	D	E	
49						
50		void ENTRY_Calculate	無条件	for(;;)		
51				{		
52				g_BetNumber = (~p3)& 0xff;		
53				if(g_PushStatus==0)	g_L_Number = rand()& 0x03;	
54					g_M_Number = rand()& 0x03;	
55					g_R_Number = rand()& 0x03;	
56				elseif(g_PushStatus==1)	g_M_Number = rand()& 0x03;	
57				g_R_Number = rand()& 0x03;		
58			elseif(g_PushStatus==2)	g_R_Number = rand()& 0x03;		
59			elseif(g_PushStatus==3)	ChangeHitStatus();		
60				ChangeTotalNumber();		
61				tslp_tsk(10);		
62			無条件	}		
63						

## RExSTM for C 状態変数の選択



メモを編集するには、項目を2回クリックしてください。  
 メモはフォームを閉じる際かフォーム下部のボタンによって保存できます。

ファイル名	関数名	状態名(候補)	コメント
<input checked="" type="checkbox"/> 5-3_ex.c	GLOBAL	g_PushStatus	
<input type="checkbox"/> 5-3_ex.c	GLOBAL	g_TotalNumber	
<input type="checkbox"/> 5-3_ex.c	GLOBAL	g_L_Number	
<input type="checkbox"/> 5-3_ex.c	GLOBAL	g_M_Number	
<input type="checkbox"/> 5-3_ex 読み込むファイルの選択			

状態変数の候補を抽出して表示

```

5-3_ex.c
void ChangeHitStatus()
{
    /* 3つの数字が一致する場合 — HIT3 */
    if ( g_L_Number == g_M_Number ) && ( g_M_Number == g_R_Number ) {
        g_PushStatus = STATUS_Hit3;
    }
    /* どれか 2 つの数字だけが一致する場合 — HIT2 */
    else if ( ( g_L_Number == g_M_Number ) ||
              ( g_L_Number == g_R_Number ) || ( g_M_Number == g_R_Number ) ) {
        g_PushStatus = STATUS_Hit2;
    }
    /* どれも一致しない場合 — MISS */
    else {
        g_PushStatus =
    }
}
    
```

ソース上、どこで変数が使われているかをハイライト表示



WARNING[void int1\_handler(void)] イベントが存在しません。

B	C	D	E	F	G	H
		g_PushStatus				
		4	5	else		
void ChangeTotalNumb	無条件	g_TotalNumber +=(g	g_TotalNumber += g B			
		g_PushStatus				
		0	1	2	3	else
		for(;;)	for(;;)	for(;;)	for(;;)	for(;;)
		{	{	{	{	{
void ENTRY_Calculate	無条件	g_BetNumber =(~p3)&0xff;	g_M_Number = rand()&0x03;	g_R_Number = rand()&0x03;	ChangeHitStatus();	
		g_L_Number = rand()&0x03;	g_R_Number = rand()&0x03;		ChangeTotalNumber();	
		g_M_Number = rand()&0x03;				
		g_R_Number = rand()&0x03;				
void ENTRY_Calculate	無条件	tslp_tsk(10);	tslp_tsk(10);	tslp_tsk(10);	tslp_tsk(10);	tslp_tsk(10);
		}	}	}	}	}



- 画面を御覧ください。



## ① ツール化活動

- enPiT/Emb(分野・地域を超えた実践的情報教育協働ネットワーク 組込みシステム分野)を活用した、OJLによるツールの改良を実施

## ② 普及活動

- 広報活動の実施
- 学会での発表

## ③ ガイドライン

- キャプチャー動画 or スライドショー形式による操作手順(リバーズ手順)のガイドの整備

## ① ツール化活動



### ■ リバーズモデリングツールの検討・作成

- 2014年度
  - ー ツール要件固めを進めた。
  - ー 自動でできる作業はツールで実行
    - ✓ ソースから条件・処理対応表(条件処理表)を生成
    - ✓ 状態変数候補を抽出、選択→状態遷移表に展開
  - ー 状態変数の特定など人力が必要な作業に集中
    - ✓ 現場で導入がしやすくなる、検証してもらえる
- 2015年度
  - ー enPiT を利用して実際にツール化
  - ー 現状、あるソースコードに対しては適用可能であることを確認した





- 2016年度
  - ツールのブラッシュアップをした。
  - 解析可能な対象の増やした。
  - 公開に向けての準備作業をした。
    - ✓ マニュアルやドキュメント類を作成
  - 電子情報通信学会 ソフトウェアサイエンス研究会
    - ✓ 2016年7月
    - ✓ 山本, 吉田, 竹田, 舘, 高田, “組み込みソフトウェアを対象とした状態遷移表抽出手法”
  - ZIPC WATCHERS Vol. 19
    - ✓ 吉田, 青木, “コードからSTMヘリバースRExSTM for C ツールについて”



- 2017年度
  - ツールを公開し普及活動をする。
  - ツールのプロモーション動画を作成しツールを利用したい企業へ配布する。
  - 論文や記事などを執筆する。
  - ツール公開後も不具合や使い勝手などを改修、サポートを実施。



- C言語の表現の多様さに改めて気が付いた。
  - 他の言語と比較しても、C言語は改めて自由度が高いことに気が付いた
- 要求仕様に時間がかかった
  - あいまいな部分を形にするのが難しかった
- 状態遷移表に落とし込むときに非常に苦労した
- 状態遷移設計に対するバリエーションの多さが難しかった
- 理論的に理解しても、それをロジックに落とし込むときに想定していないコードがあった
- 状態遷移表の構造との差分がコードに見受けられた
- 状態モデルで作成されたソースコードでも後日パッチ等を当てた場合に、当初の状態モデルのコードがくずれてしまい、そのようなソースコードのリバースには苦労した。
- 状態変数を見つけることじたいが非常に困難



状態遷移設計をされているコードをみつけることだけでも意味がある



- **ソースコード→状態遷移表生成の多くを自動化**
  - 単純作業が減り、人が考える部分に集中できる
    - ソースコード整形、状態遷移表作成などは自動で実施
    - 手動と比べて作成時間を大きく減らすことができた
    - ただし、単純なパターンのみ
- **状態変数の候補を自動抽出**
  - 状態変数の条件に合致する変数を自動抽出
  - 候補として表示されたものから選ぶだけでよい
    - 手作業の場合、状態変数の特定が一番難しい



### ■ 公開の日程

- ・ 当初5月末予定を目標にしていたが、品質向上のため8月予定と延期した

### ■ パブリックコメント

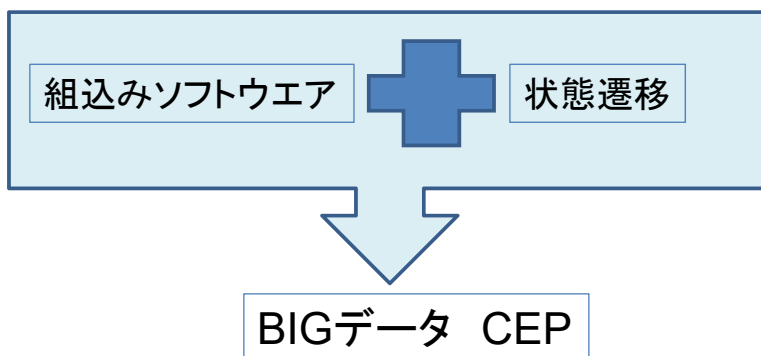
- ・ 8月末から3ヶ月程度JASAのメンバー専用ページで公開する予定
- ・ ツールの使い方や不具合等の質問を受け付けます
- ・ ダウンロードには、社名や連絡先を記入していただく予定です。

### ■ ツールの修正

- ・ パブリックコメントをベースにツールを改修する



- 今後は、BIGデータ関連で、まだ日本に浸透していないCEP (Complex Event Processing) について勉強会を実施する





ご清聴ありがとうございました

サンプル検証コード募集中！  
状態遷移設計研究WG 会員募集中！



© Japan Embedded Systems Technology Association 2017

23



【講演タイトル】

2017/7/12 発行

発行者 一般社団法人 組込みシステム技術協会  
東京都中央区日本橋大伝馬町6-7  
TEL: 03(5643)0211 FAX: 03(5643)0212  
URL: <http://www.jasa.or.jp/>

本書の著作権は一般社団法人組込みシステム技術協会（以下、JASA）が有します。  
JASAの許可無く、本書の複製、再配布、譲渡、展示はできません。  
また本書の改変、翻案、翻訳の権利はJASAが占有します。  
その他、JASAが定めた著作権規程に準じます。



© Japan Embedded Systems Technology Association 2017

24