

# Inhalt

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>Bisherige Ansätze zur Programmentwicklung</b>	<b>5</b>
2.1	Der Software-Engineering-Ansatz	5
2.2	Programmiermethodik mit formaler Grundlage	8
2.3	Deduktive Ansätze	9
2.3.1	Deduktive Programmsynthese nach Manna und Waldinger	10
2.3.2	Syntaxgesteuerte, semantikunterstützte Programmsynthese	11
2.3.3	Automatische Synthese von Skolemfunktionen	13
2.3.4	Programmsynthese mit intuitionistischer Typentheorie	14
2.4	Transformationelle Ansätze	16
2.4.1	Transformation von rekursiven Programmen	16
2.4.2	CIP	17
2.4.3	Programmsynthese mit Termersetzungssystemen	18
2.4.4	Der Bird/Meertens-Formalismus	19
2.4.5	Ein informeller Ansatz	20
2.5	Ein problemorientierter Ansatz	22
2.6	Der mit der vorliegenden Arbeit verfolgte Ansatz	23
<b>3</b>	<b>Das KIV-System als Werkzeug für die formale Programmentwicklung</b>	<b>25</b>
3.1	Die KIV-Logik	26
3.1.1	Syntax	26
3.1.2	Semantik	33
3.1.3	Ein Sequenzenkalkül für die dynamische Logik	39
3.2	Die Metasprache PPL	48
3.2.1	Erzeugung von Beweisbäumen	49
3.2.2	Kontrollstrukturen von PPL	52
3.3	Implementierung von Beweismethoden mit dem KIV-System	54

---

<b>4</b>	<b>Ein programmiersprachenorientierter Ansatz</b>	<b>56</b>
4.1	Syntax und Semantik von Guarded-Command-Programmen	57
4.2	Beschreibung der Heuristiken	60
4.2.1	Sätze und Strategien für die Entwicklung von bedingten Anweisungen und Schleifen	60
4.2.2	Entwicklung von Schleifeninvarianten	62
4.3	Behandlung des Indeterminismus	64
4.3.1	Änderung der Formelsemantik	65
4.3.2	Simulation mit Orakeln	66
4.3.3	Reihenfolgenunabhängige Entwicklung von bedingten Anweisungen	70
4.4	Die Rolle von Metavariablen bei der Top-Down-Programmentwicklung	71
4.5	Die implementierte Strategie	74
4.5.1	Entwicklung von zusammengesetzten Anweisungen	76
4.5.2	Entwicklung von bedingten Anweisungen	77
4.5.3	Entwicklung von Schleifen	80
4.5.4	Entwicklung von Schleifeninvarianten	89
4.6	Zusammenhang mit Guarded Commands	90
4.7	Ein Beispiel	97
4.8	Abschließende Bemerkungen	103
<b>5</b>	<b>Formale Programmentwicklung durch sukzessive Etablierung von Teilzielen und Rückwärts-Schleifenentwicklung</b>	<b>105</b>
5.1	Die generelle Methode	106
5.2	Problembeschreibungen, Normalform von Spezifikationen	108
5.3	Die Grundstrategie	110
5.4	Die Strengthening-Strategie	110
5.5	Die Disjoint-Goal-Strategie	114
5.6	Die Protection-Strategie	117
5.7	Die Forward-Loop-Strategie	119
5.8	Rückwärtsentwicklung von Schleifen	121
5.8.1	Das Konzept des invarianten Zieles	122
5.8.2	Die Preservation-Strategie	130
5.8.3	Die Preservation-Composition-Strategie	132

---

5.8.4 Die Backward-Loop-Strategie	134
5.9 Die Conditional-Strategie	135
5.10 Die Skip-Strategie	140
5.11 Die Assignment-Strategie	141
5.12 Berechnung von Nachbedingungen	142
5.13 Einführung neuer Sicherungsvariablen	144
5.14 Abschließende Bemerkungen	146
<b>6 Vollautomatische Programmsynthese mit Finite Differencing</b>	<b>148</b>
6.1 Ausgangspunkt: Ein Beispiel	148
6.2 Abstraktion des Beispiels zu einer Programm- entwicklungsmethode	150
6.3 Realisierung des Verfahrens in der KIV-Umgebung	153
<b>7 Halbautomatische Entwicklung von Divide-and-Conquer-Algorithmen</b>	<b>158</b>
7.1 Die Divide-and-Conquer-Taktik	158
7.2 Designstrategien für Divide-and-Conquer-Algorithmen	162
7.3 Realisierung der Designstrategien	163
7.3.1 Bibliotheken mit Standardalgorithmen	164
7.3.2 Abgeleitete Antezedenten	166
7.3.3 Realisierung von DS1	167
7.3.4 Realisierung von DS2	168
<b>8 Ein allgemeines Konzept zur formalen Modellierung von Top-Down-Programm- entwicklungsmethoden</b>	<b>170</b>
8.1 Programmierprobleme	172
8.1.1 Platzhalter	172
8.1.2 Berechnete Nachbedingungen	173
8.1.3 Definition von Programmierproblemen und ihren Lösungen	174

---

8.2	Programmentwicklungsstrategien	177
8.3	Ein uniformer Ablaufmechanismus	182
<b>9</b>	<b>Definition einer offenen, integrierten Programmentwicklungsmethode</b>	<b>184</b>
9.1	Umsetzung der Konzepte auf dynamische Logik und PPL	185
9.2	Modellierung der Methode zur sukzessiven Etablierung von Teilzielen	187
9.3	Modellierung des programmiersprachenorientierten Ansatzes	188
9.3.1	Definition von <i>comp-strat</i>	189
9.3.2	Definition von <i>if-strat</i>	190
9.3.3	Definition von <i>while-strat</i>	192
9.4	Modellierung des Finite-Differencing-Ansatzes	193
9.5	Modellierung der Divide-and-Conquer-Methode	196
9.6	Weiterentwicklung der Methode	201
9.6.1	Eine disjunktive Konditionalstrategie	201
9.6.2	Verallgemeinerung der Zuweisungsstrategie	204
9.6.3	Überführen von Implikationen in Gleichungen	206
9.7	Wiederverwendbarkeit von entwickelten Programmen	208
9.8	Entwicklung von Prozeduren	212
9.8.1	Schematische Prozedurrümpfe	212
9.8.2	Nichtschematische Prozedurrümpfe	217
9.9	Benutzung der Methode	221
<b>10</b>	<b>Fazit</b>	<b>225</b>
<b>11</b>	<b>Literatur</b>	<b>227</b>
<b>Anhang A1</b>	<b>Verwendete Regeln</b>	<b>231</b>
<b>Anhang A2</b>	<b>Ableitungen der Axiome für Diamond-Formeln</b>	<b>246</b>

---

<b>Anhang A3</b>	<b>Taktiken und Programme des programmiersprachenorientierten Ansatzes</b>	<b>258</b>
<b>Anhang A4</b>	<b>Entwicklung eines Divide- and-Conquer-Algorithmus</b>	<b>263</b>