

การจัดการข้อผิดพลาดในระบบจินต์ทัศน์อัลกอริทึม

Error Handling in Algorithm Visualization System

ชัชวาล วงศ์ศิริประเสริฐ

นิสิตปริญญาโท

ภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย กรุงเทพฯ

สมชาย ประสิทธิ์ชูตระกูล

ผู้ช่วยศาสตราจารย์

ภาควิชาวิศวกรรมคอมพิวเตอร์

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย กรุงเทพฯ

บทคัดย่อ

บทความนี้นำเสนอวิธีการดำเนินการของส่วนจัดการข้อผิดพลาดของระบบจินต์ทัศน์อัลกอริทึม ที่ทำงานบนระบบปฏิบัติการไมโครซอฟต์วินโดว์ส ข้อผิดพลาดที่ได้รับตรวจสอบประกอบด้วย ข้อผิดพลาดระหว่างการขอใช้บริการการจินต์ทัศน์ ข้อผิดพลาด ณ ถูกจัดการโดยตัวควบคุมเฉพาะงานการประสานการจินต์ทัศน์ กับการใช้คำสั่ง On Error Goto ของระบบการพัฒนาโปรแกรมวิชาลีเบสิก ข้อผิดพลาดอีกประการหนึ่งคือการหยุดการทำงานอย่างผิดปกติขององค์ประกอบที่ทำงานในระบบ ข้อผิดพลาดแบบนี้ถูกจัดการโดยการตรวจสอบข้อผิดพลาดดังกล่าวในระบบเป็นระยะๆ เพื่อจะได้ปรับข้อมูลภายในระบบให้ตรงกับสภาพความเป็นจริงขององค์ประกอบที่เป็นอยู่ และแจ้งให้ส่วนเกี่ยวข้องอื่นๆ ในระบบ ด้วยกลไกการจัดการข้อผิดพลาดดังกล่าวทำให้ระบบสามารถแก้ไขความผิดพลาดเหล่านี้ได้ด้วยตัวเอง พร้อมที่จะทำงานได้อย่างต่อเนื่อง เพื่อลดภาระการจัดการข้อผิดพลาดของผู้พัฒนาการจินต์ทัศน์

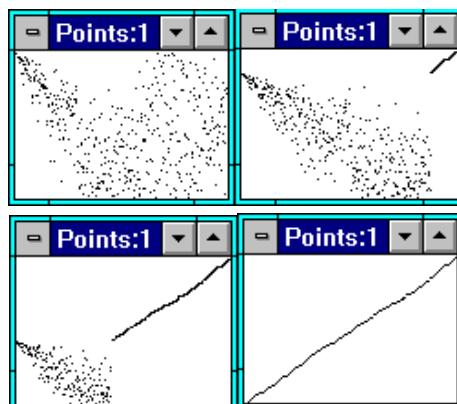
Abstract

This paper presents the mechanisms of error handler of the algorithm visualization system running on Microsoft Windows operating environment. The errors can be caused by errors during visualization services provided by the Executive. This is handled by a visualization custom control and the use of "On Error Goto" statement in Visual Basic Programming Development System. In addition, errors can be caused by abnormal terminations of system components. The abnormal termination error can be detected by periodically checking the system components for data consistency. The proposed error handling mechanisms make the system self-recovery and ready for continuous operation. Moreover it lessens the error handling task of algorithm visualization developers.

1. บทนำ

การจินต์ทัศน์อัลกอริทึม (ALGORITHM VISUALIZATION) เป็นกรรมวิธีหนึ่งในการศึกษาทำความเข้าใจการทำงานของอัลกอริทึม ด้วยการใช้ภาพ และการเปลี่ยนแปลงของภาพ เป็นสื่อในการแสดงถึงขั้นตอนการทำงานของอัลกอริทึม ในบางครั้งการใช้กรรมวิธีนี้จะเป็นเปิดโลกของผู้ทำการศึกษาเข้าสู่พุทธิกรรมของการทำงานของอัลกอริทึมที่ไม่เคยเจนตนาการและคาดหวังมาก่อน ด้วยอย่างระบบจินต์ทัศน์อัลกอริทึมและงานวิจัยที่เกี่ยวข้องสามารถศึกษาเพิ่มเติมได้ใน [1-16]

รูปที่ 1 แสดงตัวอย่างการจินต์ทัศน์วิธีการเรียงลำดับข้อมูลแบบฮีป (HEAP SORT) โดยแสดงภาพบางภาพระหว่างการแสดงขั้นตอนการเรียงลำดับข้อมูลบนข้อมูลที่มีค่าเริ่มต้นแบบสุ่ม โดยแสดงข้อมูลทั้งหมดในระบบสองมิติที่ประกอบด้วยจุดต่างๆ จุดหนึ่งจุดแทนข้อมูลหนึ่งตัว มีพิกัด x ของจุดแทนตำแหน่งของข้อมูลนั้นในรายการ และพิกัด y ของจุดแทนค่าของข้อมูลนั้น ดังนั้นมีการเรียงลำดับเรื่อยๆ จากค่าน้อยไปค่ามาก จะได้ผลลัพธ์ดังรูปข้างล่างของรูปที่ 1



รูปที่ 1 ภาพการจินต์ทัศน์การเรียงลำดับข้อมูลแบบฮีป

เพื่ออำนวยความสะดวกแก่ผู้สร้างการจินต์ทัศน์สำหรับอัลกอริทึม อีนๆ ระบบจินต์ทัศน์อัลกอริทึมจะต้องมีความสามารถในการจัดการข้อผิดพลาด (ERROR HANDLING) ได้อย่างดี ทั้งนี้เนื่องจากการจินต์ทัศน์อัลกอริทึมนี้ จะประกอบไปด้วยการทำางานร่วมกันของหลายๆองค์ประกอบ (โปรแกรม) โดยทั่วไป 6 องค์ประกอบขึ้นไป ทำงานประสานงานกันในระบบพร้อมๆ กันไป หากองค์ประกอบที่ผู้สร้างการจินต์ทัศน์พัฒนาขึ้นเกิดข้อผิดพลาด แม้จะมีผลกระทบถึงองค์ประกอบอื่นๆในระบบ ดังนั้น การจัดการข้อผิดพลาดจึงเป็นสิ่งที่หลีกเลี่ยงไม่ได้ จะต้องถูกจัดการในเวลาอันสั้น ใช้ทรัพยากร้น้อย เพื่อลดภาระของผู้เขียนโปรแกรมเพื่อสร้างการจินต์ทัศน์ให้มากมาย

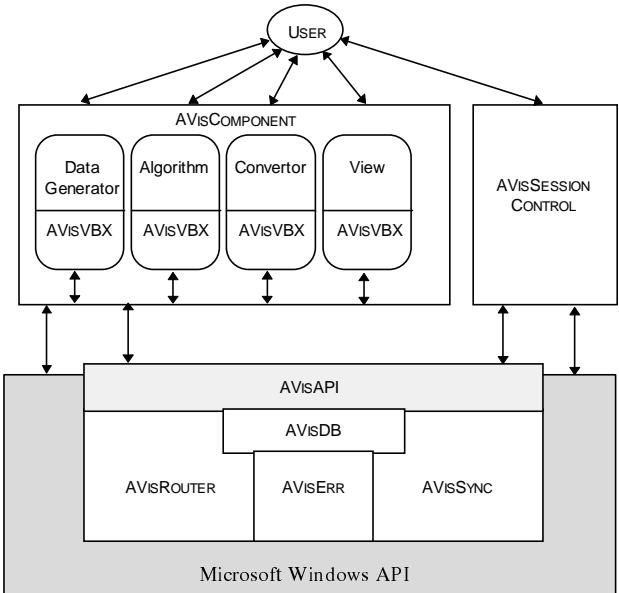
บทความนี้นำเสนอโครงสร้างและการทำงานของส่วนจัดการข้อผิดพลาดของระบบการจินต์ทัศน์อัลกอริทึม ซึ่งทำงานบนระบบปฏิบัติการไมโครซอฟต์วินโดวส์ โดยมีลำดับการทำงานนำเสนอดังนี้ หัวข้อที่ 2 บรรยายสรุปถึงลักษณะโครงสร้างของระบบการจินต์ทัศน์อัลกอริทึม โดยการทำงานของส่วนจัดการข้อผิดพลาดจะถูกนำเสนออย่างละเอียดในหัวข้อที่ 3 จากนั้นสรุปสาระของบทความนี้ในหัวข้อที่ 4

2. โครงสร้างของระบบจินตทัศน์อัลกอริทึม

ระบบบินด้วยเครื่องบินที่มีประสิทธิภาพสูงสุดในโลก ได้รับการพัฒนาโดยนักวิศวกรรมชาวไทย ทำให้ประเทศไทยเป็นประเทศที่มีความสามารถในการแข่งขันในระดับโลก

- 1 หน่วยบริหารการจินต์ทัศน์ (AVISEXEC) เป็นแกนกลางสำหรับการจินต์ทัศน์ ส่วนนี้ให้บริการงานต่างๆดังนี้ การรับบริการจากองค์ประกอบอื่นๆ (AVISAPI) การประสานเจ้งหัวการทำงานขององค์ประกอบต่างๆ (AVISSYNC) การส่งผ่านข้อความคำสั่งต่างๆระหว่างองค์ประกอบต่างๆ (AVISROUTER) การให้บริการการสอบถามข้อมูลต่างๆของสภาพการทำงาน (AVISDB) และการจัดการความผิดพลาดที่อาจเกิดขึ้นในระบบ (AVISERR)
 - 2 หน่วยควบคุมบทจินต์ทัศน์ (AVISSESSIONCONTROL) คือส่วนควบคุม ออกแบบ ตั้งค่า และสั่งงานการจินต์ทัศน์ ส่วนนี้จะเป็นส่วนที่ติดต่อประสานงานกับผู้ใช้โดยตรง เพื่อให้เกิดความคล่องตัวระหว่างการจินต์ทัศน์
 - 3 องค์ประกอบของการจินต์ทัศน์ (AVISCOMPONENT) อันประกอบด้วยองค์ประกอบการผลิตข้อมูล องค์ประกอบอัลกอริทึม องค์ประกอบการแปลงคำสั่ง และองค์ประกอบมุมมองเพื่อการแสดงผล องค์ประกอบต่างๆเหล่านี้ใช้บริการการจินต์ทัศน์ต่างๆจาก AVISEXEC

การจินต์ทัศน์หนึ่ง ฯประกอบด้วยการสั่งการองค์ประกอบ
การจินต์ทัศน์ที่เกี่ยวข้อง เพื่อให้การพัฒนาองค์ประกอบการ
จินต์ทัศน์เหล่านี้กระทำได้ง่ายและรวดเร็ว ผู้วิจัยเลือกระบบการ
พัฒนาโปรแกรมวิชาลับเบสิก [17] โดยแต่ละองค์ประกอบจะมี
AVIsVBX ซึ่งเป็นตัวควบคุมเฉพาะงานของวิชาลับเบสิก (Visual
Basic Custom Control) เพื่อประสานการทำงานระหว่างองค์
ประกอบการจินต์ทัศน์กับ AVIsEXEC ตัวควบคุม AVIsVBX นี้
เองจะเป็นผู้ช่วยในการจัดการข้อมูลทางกายภาพในระบบ
จากผู้พัฒนาองค์ประกอบ [1]



รูปที่ 2 โครงสร้างของระบบจินตหัศน์อัลกอริทึม

3. การจัดการข้อผิดพลาด

เนื่องจากระบบจินต์ทัคโน้ลักอวิทีมเป็นระบบชั้นประกอบด้วยส่วนบริหารการจินต์ทัคโน้ (AVisEXEC) และองค์ประกอบการจินต์ทัคโน้ต่างๆ (AVisCOMPONENT) องค์ประกอบการจินต์ทัคโน้นี้คือส่วนที่จะถูกพัฒนาขึ้นโดยผู้สร้างการจินต์ทัคโน้โดยใช้ระบบการพัฒนานวิชาลเบสิก เพื่อเอื้ออำนวยการพัฒนาองค์ประกอบเหล่านี้ AVisEXEC จำต้องคำนึงถึงความผิดพลาดระหว่างการทำงานขององค์ประกอบการจินต์ทัคโน้ที่อาจเกิดได้โดยเฉพาะอย่างยิ่งในช่วงที่กำลังพัฒนาและทดสอบองค์ประกอบ จากแนวคิดที่ว่า AVisCOMPONENT คือผู้ขอใช้บริการจาก AVisEXEC ที่เป็นผู้ให้บริการ ผู้ให้บริการจะต้องมีความสามารถในการตรวจสอบ แก้ไข และแจ้งข้อผิดพลาดที่เกิดขึ้นในขณะที่ผู้ใช้บริการจะเป็นผู้ที่จัดการกับข้อผิดพลาดเหล่านั้นเมื่อได้รับแจ้ง ทั้งนี้เพื่อให้ระบบสามารถทำงานต่อไปได้ด้วยความเรียบ ráo ยถึงแม้จะเกิดข้อผิดพลาดขึ้นในขณะทำงานก็ตาม การจัดการข้อผิดพลาดตามที่ได้กล่าวมาเป็นหน้าที่ในการประสานการทำงานระหว่าง AVisFBB ในส่วนบริหารการจินต์

ทัศน์ กับ AVIsVBX ในองค์ประกอบการจินตหัศน์ ที่จะได้กล่าวในรายละเอียดต่อไป

3.1 ประภาพของข้อผิดพลาด

ข้อผิดพลาดต่างๆ ที่สามารถเกิดขึ้นได้ในขณะทำการจินตหัศน์ มีดังต่อไปนี้

1 การเรียกใช้บริการ AVIsEXEC ในลักษณะที่ไม่ถูกต้องมีดังนี้

1.1 ข้อผิดพลาดของหมายเลขประจำองค์ประกอบที่ขอใช้บริการ การขอใช้บริการเกือบทุกอย่างของ AVIsEXEC จะต้องให้หมายเลขประจำองค์ประกอบมาด้วยเพื่อแจ้งว่าใครเป็นผู้ขอใช้บริการ AVIsAPI จะทำการตรวจสอบว่าหมายเลขที่ให้มานี้มีอยู่จริงหรือไม่ หากเป็นหมายเลขที่ไม่ถูกต้องก็จะแจ้งผลการทำงานให้กลับผู้ใช้บริการว่าผิดพลาด

1.2 ข้อผิดพลาดเกี่ยวกับสิทธิ์ของผู้ขอใช้บริการ หากผู้ขอใช้บริการไม่มีสิทธิ์ขอใช้บริการก็จะแจ้งผลการทำงานว่าผิดพลาดและเหตุผลที่ผิดพลาดกลับไป ด้วยอย่างเช่น เลพาะ AVIsSESSIONCONTROL เท่านั้นที่มีสิทธิ์ในการสั่งให้ระบบหยุดการจินตหัศน์ชั่วครู่ หรือการถอนทะเบียนองค์ประกอบใดกระทำเฉพาะจากองค์ประกอบซึ่งเป็นผู้ลงทะเบียนเท่านั้น เป็นต้น

1.3 ที่อยู่ของหน่วยความจำที่อ้างอิงถึงไม่ถูกต้อง ที่อยู่ของหน่วยความจำที่ส่งมาให้ จะต้องเป็นที่ที่ระบบปฏิบัติการวินโดวส์ยยอมให้ AVIsEXEC อ้างอิงถึง เพื่ออ่านหรือแก้ไขข้อมูล ณ ตำแหน่งนั้นๆ

2 ข้อผิดพลาดระหว่างการขอใช้บริการจาก AVIsEXEC ด้วยอย่างเช่นหน่วยความจำไม่พร้อม ทรัพยากรของระบบเหลือน้อยเกินไป เกิดการบอกเลิกการจินตหัศน์กลางครัน เป็นต้น

3 การหยุดการทำงานอย่างผิดปกติขององค์ประกอบในระบบ โดยองค์ประกอบนั้นยังไม่ได้ถูกตั้งให้เป็นผู้ให้บริการของระบบอย่างถูกต้อง ส่งผลให้ข้อมูลภายในของ AVIsEXEC ผิดพลาดและไม่สอดคล้องกับความเป็นจริง จนอาจเป็นเหตุให้ระบบทำงานผิดพลาดได้หากไม่มีการแก้ไข ข้อผิดพลาดการหยุดการทำงานอย่างผิดปกตินี้ จะเกิดขึ้นบ่อยมาก โดยเฉพาะในช่วงการพัฒนาองค์ประกอบการจินตหัศน์ นอกจากความผิดพลาดที่เกิดขึ้นกับตัวองค์ประกอบเองแล้ว โดยทั่วไปมักเกิดขึ้นจากการเรียกใช้บริการของวินโดวส์ที่ไม่ถูกต้อง หรือตัววินโดวส์เองที่ทำงานผิดพลาด ซึ่งจะทำให้องค์ประกอบนั้นหยุดการทำงานทันที อันมีสาเหตุมาจาก [18]

3.1 ความผิดพลาดของ stack ภายในระบบ โดยทั่วไปมีสาเหตุมาจากการพยายามอ้างอิงที่อยู่ในหน่วยความจำที่เกินช่วงของ stack segment

3.2 การทำงานคำสั่งที่ไม่ถูกต้อง โดยทั่วไปเกิดจากการพยายามไปเริ่มทำการคำสั่งในช่วงที่เป็นข้อมูล หรือการเปลี่ยนแปลงคำสั่งในหน่วยความจำงานทำให้คำสั่งผิด

3.3 การคำนวนที่ได้ผลผิดพลาด โดยเฉพาะการหาร เช่น การหารด้วยศูนย์ เป็นต้น

3.4 ข้อผิดพลาดในการอ้างอิงหน่วยความจำ เช่นการอ้างอิงเกินขอบเขต (เนื่องมาจากการคำนวนตำแหน่งของหน่วยความจำผิดพลาด) หรือ การอ้างอิงหน่วยความจำตำแหน่ง 0 (NULL pointer) หรือ การเขียนในหน่วยความจำที่อนุญาตให้อ่านอย่างเดียว เป็นต้น

ข้อผิดพลาดแบบที่หนึ่งและแบบที่สอง เป็นข้อผิดพลาดจากการขอใช้บริการการจินตหัศน์ที่ถูกตรวจสอบระหว่างการทำงานในหน่วยบริหารจินตหัศน์ ซึ่งจะต้องแจ้งกลับไปยังองค์ประกอบผู้ขอใช้บริการ การแจ้งเหตุการณ์ผิดพลาดดังกล่าวนี้กระทำการผ่าน AVIsVBX ที่เป็นตัวควบคุมการทำงานที่มีกำกับทุกๆองค์ประกอบการจินตหัศน์

สำหรับข้อผิดพลาดแบบที่สามนั้น เป็นการผิดพลาดที่มิได้คาดมาก่อน เป็นผลให้ข้อมูลที่เก็บภายใน AVIsSYNC AVIsROUTER และ AVIsDB มีค่าไม่ตรงกับสภาพความเป็นจริง เป็นผลให้อาจเกิดการหยุดการทำงานขององค์ประกอบที่มีปัญหา เนื่องจากเข้าผิดพลาดแบบนี้ผู้ดูแลระบบมาก จึงเป็นหน้าที่ของหน่วยบริหารการจินตหัศน์ในส่วนของ AVIsERR ที่ต้องตรวจสอบและจัดการข้อผิดพลาดเป็นภารกิจใน

3.2 การจัดการข้อผิดพลาดของ AVIsVBX

หน่วยบริการการจินตหัศน์มีหน้าที่ให้บริการแก่ องค์ประกอบการจินตหัศน์ต่างๆ แต่ละองค์ประกอบจะมีตัวควบคุมเฉพาะงานที่ใช้กับวิชวลเบสิก (VISUAL BASIC CUSTOM CONTROL) AVIsVBX ทำหน้าที่เชื่อมต่อกับหน่วยบริหารการจินตหัศน์ หน้าที่หนึ่งของ AVIsVBX คือการจัดการข้อผิดพลาดที่อาจเกิดขึ้นระหว่างการขอรับบริการการจินตหัศน์ โดย AVIsVBX จะเป็นผู้รับแจ้งข้อผิดพลาดจากระบบและส่งทอดต่อไปยังส่วนการแก้ไขหรือจัดการข้อผิดพลาดขององค์ประกอบที่ขอใช้บริการต่อไป

ตามที่ได้กล่าวไว้ข้างต้นแล้วว่า วิชวลเบสิกถูกเลือกเป็นเครื่องมือในการพัฒนาองค์ประกอบการจินตหัศน์ เนื่องจากความง่ายและไม่ซับซ้อนของระบบ ในด้านการจัดการข้อผิด

ผลลัพธ์นั้นภาษาเบสิกมีกลไกรองรับข้อผิดพลาดที่เกิดขึ้นขณะทำงานได้อย่างดีนั่นคือคำสั่ง **ON ERROR GOTO [17]** คำสั่งนี้เมื่อไว้บนกระบวนการทำงานว่า หากเมื่อใดเกิดข้อผิดพลาดเกิดขึ้น จะให้ไปทำงานที่ได้ในโปรแกรมย่อยที่คำสั่งนี้อยู่ ตัวอย่างเช่นในรูปที่ 3 แสดงโปรแกรมย่อยที่ระบุว่าหากเกิดข้อผิดพลาด จะย้ายการทำงานไปทำที่คำสั่งที่มีชื่อว่า **ERRORSECTION** (บรรทัดที่ 6) โดยเหตุที่ก่อให้เกิดข้อผิดพลาดจะถูกเก็บไว้เป็นรหัสตัวเลข ในตัวแปรระบบชื่อว่า **ERR** และข้อความอธิบายความหมายของข้อผิดพลาด จะเก็บไว้ที่ตัวแปรชื่อ **ERROR\$**

```

1 Sub Foo
2 Dim Fname$, I%
3 On Error Goto ErrorSection
4 ...
5 Exit Sub
6 ErrorSection:
7 ... Error Handling Section ...
8 Exit Sub

```

รูปที่ 3 ตัวอย่างการใช้คำสั่ง **On Error Goto**

เมื่อเกิดข้อผิดพลาดระหว่างการขอใช้บริการการจินตหัศน์ใน AVISEXEC ระบบอาจแจ้งข้อผิดพลาดมายัง AVISVBX จากนั้นตัว AVISVBX จึงแจ้งข้อผิดพลาดนี้ต่อไปให้ระบบการทำงานวิชัวลเบสิก (ใช้ฟังก์ชัน **VBRUNTIMEERROR [19]**) เป็นผลให้เกิดการย้ายการทำงานไปยังส่วนของโปรแกรมที่ประกาศไว้โดยคำสั่ง **ON ERROR GOTO** รูปที่ 4 แสดงตัวอย่างองค์ประกอบของอัลกอริทึมที่ทำการเรียงลำดับข้อมูลแบบเลือก ระหว่างการเรียงลำดับจะมีการขอใช้บริการจาก AVISEXEC (ในบรรทัดที่ 7 และ 9) ที่อาจก่อให้เกิดข้อผิดพลาดได้ จึงได้ประกาศไว้ที่บรรทัดที่ 3 ว่า หากเกิดข้อผิดพลาดจะย้ายการทำงานไปที่บรรทัดที่ 13 เป็นต้นไป

```

1. Function SelectionSort As Integer
2. Dim i%, j%
3. On Error Goto ErrorHandler
4. For i = DataCount to 2 step -1
5.   j = GetMaxPosition( DataI, i )
6.   SwapData( DataI, i, j )
7.   Call AVisVBOutputNotify(id,SWAP,i,j,"")
8. next i
9. Call AVisVBOutputNotify(id,FINISH,0,0,"")
10. SelectionSort = OK
11. Exit Function
12.
13.ErrorHandler:
14. SelectionSort = Err
15.Exit Function

```

รูปที่ 4 ตัวอย่างการควบคุมการทำงานเมื่อเกิดข้อผิดพลาดหลังการใช้บริการของ AVISEXEC

หากเราไม่ใช้คุณสมบัติการจัดการข้อผิดพลาด ดังที่แสดงไว้ข้างต้นนี้ จะทำให้การเขียนโปรแกรมลุ่มล้ำมาน เนื่องจากเมื่อได้มีการขอใช้บริการของ AVISEXEC ก็ต้องคอยตรวจสอบค่าที่

คืนจากฟังก์ชันว่าถูกต้องหรือไม่ ถ้าไม่ถูกต้องจะได้จัดการกับข้อผิดพลาด นั่นหมายความว่าผู้เขียนโปรแกรมต้องเป็นผู้รับผิดชอบการควบคุมลำดับการทำงานทั้งหมด ดังตัวอย่างในรูปที่ 5 โปรแกรมต้องตรวจสอบข้อผิดพลาดของทุกๆครั้ง ที่เรียกใช้บริการ (บรรทัดที่ 7 และ 9) หากใช้บริการมากก็ย่อมต้องทดสอบมากตามไปด้วย

```

1. Function SelectionSort As Integer
2.   Dim i%, j%
3.
4.   For i = DataCount to 2 step -1
5.     j = GetMaxPosition( DataI, i )
6.     SwapData( DataI, i, j )
7.     If AVisOutputNotify( id,SWAP,i,j,"")
        <> AVIS_ERR_OK Then Goto Err
8.   next i
9.   If AVisOutputNotify( id,FINISH,0,0,"")
        <> AVIS_ERR_OK Then Goto Err
10.  SelectionSort = OK
11.  Exit Function
12.
13. Err:
14.   SelectionSort = ERROR
15.  Exit Function

```

รูปที่ 5 ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมจัดการข้อผิดพลาดโดยไม่ใช้คำสั่ง **On Error Goto**

จะเห็นได้ว่าการใช้ AVISVBX ประกอบกับคำสั่ง **ON ERROR GOTO** ทำให้โปรแกรมมีความซับซ้อนและซับซ้อนกว่าการใช้บริการของ AVISEXEC และตรวจสอบข้อผิดพลาดโดยตรง

3.3 การจัดการข้อผิดพลาดของ AVISERR

หน้าที่ประการหนึ่งของ AVISERR คือการค่อยตรวจสอบว่ามีองค์ประกอบการจินตหัศน์ใดบ้างในระบบที่หยุดการทำงานอย่างผิดปกติ เพื่อจะได้แก้ไขข้อผิดพลาดดังกล่าว เทคนิคการตรวจสอบข้อผิดพลาดชนิดนี้มีอยู่สามวิธีคือ

- การตักการขัดจังหวะหลังเกิดข้อผิดพลาด โดยท้าไปเมื่อเกิดข้อผิดพลาดขึ้นจนทำให้โปรแกรมได้ หยุดทำงานแบบผิดปกติ จะทำให้เกิดการส่งสัญญาณขัดจังหวะขึ้นภายในระบบปฏิบัติการ ในระบบปฏิบัติการบางระบบนั้น จะยินยอมให้ผู้เขียนโปรแกรมรับเพิ่ม (hook) ฟังก์ชันพิเศษเข้าสู่ระบบปฏิบัติการ เพื่อที่ระบบปฏิบัติการจะเรียกฟังก์ชันนี้ทุกๆครั้งที่เกิดการขัดจังหวะแบบนี้ขึ้น ฟังก์ชันนี้ก็คือฟังก์ชันการจัดการข้อผิดพลาดหลังจากการพบข้อผิดพลาด
- การตรวจสอบข้อผิดพลาดของระบบเป็นระยะๆ วิธีนี้กระทำโดยการกำหนดให้ฟังก์ชันตรวจสอบและจัดการข้อผิดพลาดถูกเรียกใช้ตรวจสอบระบบเป็นระยะๆ เช่นทุกๆ 1 วินาที เป็นต้น การทำงานนี้ก็เพียงแต่ตรวจสอบว่าแต่ละองค์ประกอบที่เก็บไว้ใน AVISDB นั้นยังคงทำงานอยู่ในระบบ

หรือไม่ ในการนี้ที่องค์ประกอบใดที่มีทะเบียนในระบบ แต่ไม่ปรากฏว่ากำลังทำงานอยู่ ก็แสดงว่าเกิดข้อผิดพลาดขึ้น ข้อผิดพลาดที่ต้องพบก็จะถูกจัดการให้ระบบมีการทำงานตามปกติ

3 การทดสอบการดักจับของวิธีที่นึ่งและสองมาตรฐานเพื่อ
วิธีนี้เราจะนำการทำงานของวิธีที่นึ่งและสองมาตรฐานกันเพื่อ
ขัดข้อด้อยของทั้งสองวิธี กล่าวคือองค์ประกอบที่ทำงานผิด
พลาดจะถูกดักจับด้วยวิธีแรกและบันทึกข้อมูลไว้ในระบบ
โดยจะยังไม่จัดการกับข้อผิดพลาดที่พบนั้น แล้วจึงใช้วิธีที่
สามารถตรวจสอบผลการตรวจสอบเป็นระยะๆ เมื่อพบข้อมูลที่
บันทึกไว้ว่าเกิดข้อผิดพลาด จึงจะจัดการกับข้อผิดพลาด
เหล่านั้น

การตรวจสอบข้อผิดพลาดแบบแรกนั้น จะไม่มีผลต่อความเร็วในการทำงานตามปกติของระบบเลย เพราะได้ผลักภาระการตรวจสอบไปให้ระบบปฏิบัติการ เมื่อมีข้อผิดพลาดจึงแจ้งให้ส่วนเจ้าการข้อผิดพลาดทราบ แต่การเพิ่มเสริมพังก์ชันใหม่ให้กับระบบปฏิบัติการนั้นเป็นเรื่องยุ่งยาก และบันทึกความมั่นคงของระบบ อีกทั้งในทางปฏิบัติการสร้างกลไกในลักษณะนี้จะขึ้นกับระบบปฏิบัติการมาก การจัดการกับข้อผิดพลาดในช่วงที่ตรวจสอบพบข้อผิดพลาดทันทีนั้น เป็นช่วงที่ระบบไม่ค่อยมีเสถียรภาพมาก จึงอาจจำกัดการขอใช้บริการของระบบปฏิบัติการในการดำเนินการจัดการข้อผิดพลาดในระบบได้

สำหรับวิธีการตรวจสอบและจัดการแบบที่สองนั้น จะมีการทำ
งานที่ง่าย ไม่ซับซ้อน อีกทั้งแนวคิดนี้สามารถนำไปใช้ได้กับ
ระบบปฏิบัติการโดยทั่วไป แต่ก็มีข้อเสียคือการตรวจสอบจะ
ต้องตรวจสอบทุกๆองค์ประกอบที่มีทะเบียนในระบบ เพื่อหา
เฉพาะองค์ประกอบที่ทำงานผิดพลาด ทำให้เสียเวลาและอาจลด
ประสิทธิภาพการทำงานของระบบลงหากตั้งช่วงการตรวจสอบ
ถูกเกินไป

สำหรับการตรวจสอบและจัดการข้อผิดพลาดในแบบที่สามนั้น ได้นำข้อดีของสองแบบเสริมกัน แต่ระบบนี้ก็ยังมีข้อเสียเหมือนกัน วิธีแรกก็คือความยุ่งยากในการเพิ่มฟังก์ชันพิเศษเข้าไปเชื่อมกับระบบปฏิบัติการ

ส่วนจัดการข้อผิดพลาด AVIsERR ในงานวิจัยนี้เลือกใช้การตรวจสอบข้อผิดพลาดแบบที่สอง โดยทำการตรวจสอบระบบทุกๆ 1 วินาที ซึ่งในทางปฏิบัติการแล้วจะไม่กระทบประสิทธิภาพการทำงานของระบบ ทั้งนี้เนื่องจากเวลาส่วนใหญ่ที่เสียไปในการจินตหัศน์ส่วนใหญ่จะอยู่ที่ส่วนแสดงผลในองค์ประกอบมอง (View)

3.3.1 การแก้ไขข้อผิดพลาดของ AVIsERR

หลังจากที่เรารับรู้ว่าองค์ประกอบหยุดทำงานอย่างผิดปกติ หน้าที่ต่อไปของ AVIsERR ก็คือการแจ้งเตือนไปให้ส่วนอื่นๆ ของระบบบินดูทัศน์ยังไงได้แก่ AVIsROUTER AVIsSYNC AVIsSESSIONCONTROL และ AVIsDB ทราบตามลำดับ ก็พึ่งจะทำการรอมกษทุขช้อมูลนั้นๆ แล้วจึงดำเนินการต่อไป ดังนี้เช่น

- 1 AVIsROUTER การสั่งข้อความคำสั่งระหว่างองค์ประกอบที่ใช้ในระบบจินตหัศน์ใช้กalgoในการสังการมบuhnana [3] ยดยผู้ใช้งานจะต้องรอนานกว่าผู้ใช้งานทุกรายติดอกลับนานมาก ทำงานประสิทธิภาพ จึงจะสามารถทำงานต่อไปได้ แต่ถ้าหากผู้รับข้อความหยุดการทำงานอย่างกระทันหันโดยไม่ต้องรับข้อความกลับ ผู้ส่งก็จะต้องหยุดรออย่างไม่มีสิ้นสุด ดังนั้น เมื่อ AVIsROUTER ถูกชี้รับมาจาก AVIsERR ถึงกำหนดการนัดดังกล่าว จะตัดข้อมูลภายนอกที่ศักดิ์เสื่อมเสียของกับองค์ประกอบปัญหาดังกล่าว กฟีศօจะถูกตัดออกของร่องคงคพ ประกอบนั้น จากนั้นจะคืนคามส่งความผิดพลาดดังกล่าว ควรหยุดการทำงานของคพประกอบผู้ช่วยบริการส่งข้อความคำสั่งทราบด้วยกัน
 - 2 AVIsSYNC ระบบจินตหัศน์อัลกอริทึมนี้อนุญาตให้มีการจินตหัศน์ได้มากกว่าหนึ่งอัลกอริทึม แต่ละอัลกอริทึมจะใช้บริการการประสานจังหวะที่ AVIsSYNC โดยมีการแบ่งเวลาการทำงานแบบ round robin เมื่อองค์ประกอบอัลกอริทึมนั้นเมื่อปัญหาและหยุดการทำงานอย่างผิดปกติ ก่อนที่จะแจ้งให้ AVIsSYNC ทราบว่าตัวเองยังยื่นยอมให้อยู่กับถัดไป ทำงานต่อได้ เป็นผลให้ AVIsSYNC รออย่างไม่สิ้นสุด ทำให้องค์ประกอบอัลกอริทึมนี้ไม่มีโอกาสทำงาน ดูเหมือนว่าระบบหยุดการทำงานทุกทัชชั่น ดังนั้น เมื่อ AVIsSYNC ถูกชี้รับจาก AVIsERR ถึงกำหนดการนัดดังกล่าว จะตัดข้อมูลภายนอกที่ศักดิ์เสื่อมเสียของกับองค์ประกอบปัญหาดังกล่าว กฟีศօจะถูกตัดออกของร่องคงคพ ประกอบนั้น จึงจะคืนคามส่งความผิดพลาดดังกล่าว ยกเว้นปลดต่อไป ยังคงทำงานต่อไป
 - 3 AVIsSESSIONCONTROL หลังจาก AVIsERR แจ้งเตือนไปให้ AVIsROUTER และ AVIsSYNC แล้ว ในช่วงนี้ระบบจะอยู่ในสภาวะที่มีเสียงรบกวนที่จะแจ้งให้ AVIsSESSIONCONTROL ซึ่งศักดิ์เสื่อมเสียของ AVIsEXEC ทราบ กฟีศօจะจังชั่นผิดพลาดที่ศักดิ์เสื่อมเสียของ AVIsEXEC ทราบ ปรับเปลี่ยนสภาพการทำงานของระบบจินตหัศน์อัลกอริทึมนี้ให้เหมาะสมกับเหตุการณ์ที่เกิดขึ้นต่อไป
 - 4 AVIsDB จะเป็นส่วนสุดท้ายของ AVIsEXEC ที่จะได้รับการแจ้งเตือน ทั้งนี้เพื่อการแก้ไขข้อผิดพลาดของ AVIsDB จะทำโดยการลบข้อมูล หรือทำการถอนรหัสเบียนขององค์ประกอบ

กอบที่หยุดทำงานออกไปจากระบบ ซึ่งข้อมูลเหล่านี้อาจมีความจำเป็นต่อการแก้ไขข้อผิดพลาดของส่วนประกอบสามส่วนแรก จึงต้องแจ้งเตือนให้ทั้งสามส่วนนั้นทำการแก้ไขก่อนแล้วจึงแจ้งเตือนให้ AVIREDB เป็นขั้นตอนสุดท้าย

4. สรุป

บทความนี้ได้นำเสนอวิธีการตรวจสอบ แก้ไข และจัดการข้อผิดพลาด ซึ่งอาจเกิดขึ้นได้ในขณะที่ระบบจินต์ทัศน์อัลกอริทึมกำลังทำงาน ข้อผิดพลาดเหล่านี้ประกอบด้วยข้อผิดพลาด ระหว่างการขอใช้บริการการจินต์ทัศน์ ซึ่งเป็นหน้าที่ของ AvireV р X (อันเป็นส่วนเชื่อมโยงส่งทอดข้อผิดพลาดที่เกิดขึ้นไปยังระบบการทำงานวิชวลเบสิก) กับการใช้คำสั่ง ON ERROR Goto เพื่อควบคุมลำดับการทำงาน ข้อผิดพลาดอีกประการหนึ่งคือเกิดจากการหยุดการทำงานอย่างผิดปกติขององค์ประกอบที่ทำงานในระบบ ข้อผิดพลาดนี้ถูกจัดการได้โดยการตรวจสอบเหตุการณ์ดังกล่าวในระบบเป็นระยะๆทุกๆ 1 วินาที เพื่อจะได้ปรับข้อมูลภายในระบบให้ตรงกับความเป็นจริงและแจ้งให้ผู้เกี่ยวข้องกับเหตุการณ์ดังกล่าวทราบ ด้วยกลไกการจัดการข้อผิดพลาดดังกล่าวทำให้ระบบสามารถแก้ไขความผิดพลาดเหล่านี้ได้ด้วยตัวเอง พร้อมที่จะทำงานได้อย่างต่อเนื่อง โดยมีผลกรากบต่อผู้ใช้งานอย่างสุด

เอกสารอ้างอิง

- [1] สมชาย ประสิทธิ์ชูตระกูล และ ชัชวาล วงศ์ศิริประเสริฐ, “โครงสร้างของหน่วยบริหารการจินต์ทัศน์อัลกอริทึม,” จะตีพิมพ์เผยแพร่ในการประชุมทางวิชาการ Electro Technology’95 วิศวกรรมสถานแห่งประเทศไทย, สิงหาคม 2538
- [2] S. Prasitjutrakul and W. Watcharawittayakul, “Algorithm Visualization : a Revisit to Sorting Algorithm,” *Thai Journal of Development Administration*, Vol. 33, No. 2., pp. 193-201., April-June 1993.
- [3] S. Prasitjutrakul and W. Watcharawittayakul, “Algorithm Visualization System : An Overview of Internal Structure,” *Proc. of Third ASEAN Regional Seminar on Microelectronics and Information Technology*, Bangkok, August 1994.
- [4] สมชาย ประสิทธิ์ชูตระกูล และ วิทยา วัชระวิทยากุล, “ระบบจินต์ทัศน์อัลกอริทึมภายใต้สภาพปฏิบัติการไมโครซอฟต์วินโดว์ส,” การประชุมทางวิชาการคอมพิวเตอร์
- [5] Kenneth C. Knowlton. L6: “Bell Telephone Laboratories Low-Level Linked List Language,” two 16mm black and white sound film, 1966
- [6] Kellog S. Booth, “PQ Trees,” 16mm color silent film, 12 minutes, 1975
- [7] Ronald M. Baecker and David Sherman, “Sorting Out Sorting,” 16mm color sound film, 30 minutes, 1981
- [8] Brad A. Myers, “Incense: A System for Displaying Data Structures,” *Computer Graphics*, Vol 17, No.3, 115-125, July 1983
- [9] David B. Baskerville, “Graphic Presentation of Data Structure in the DBX Debugger,” Report No. UCB/CSD 86/260, University of California at Berkeley, Berkeley, CA, October 1985
- [10] Thomas G. Moher, “PROVIDE: a Process Visualization and Debugging Environment,” Technical Report, University of Illinois at Chicago, Chicago, IL July 1985
- [11] Edward Yarwood, “Toward Program Illustration,” M.Sc. Thesis, Dept. of Computer Science, University of Toronto, Toronto, ON, 1974.
- [12] James M. De Boer, “A System for the Animation of Micro-PL/I Programs,” M.Sc. Thesis, Dept. of Computer Science, University of Toronto, Toronto, ON, 1974.
- [13] Marc H. Brown, *Algorithm Animation*, The MIT Press, Cambridge, MA, 1988
- [14] Marc H. Brown, “Zeus: A System for Algorithm Animation and Multi View Editing,” *Proc. IEEE Workshop Visual Language*, IEEE CS Press, CA, pp. 27-39, 1991.
- [15] Stasko, “Tango: A Framework and System for Algorithm Animation,” *Computer*, Vol. 23, No. , pp. 27-39, Sept. 1990.
- [16] Roman et al., “Pavene: A System for Declarative Visualization of Concurrent Computations,” *J. Visual Language and Computing*, Vol. 3, No. 2, pp. 161-163, June 1992.
- [17] Microsoft, *Microsoft Visual Basic Programming System for Windows Programmer’s Guide version 3.0*, Microsoft Inc., 1993.
- [18] Microsoft, “Causes of General Protection Faults,” *Microsoft Developers’ Network : Window 3.x Knowledge Base*, version 3.0, Microsoft Inc., April, 1995.
- [19] Microsoft, *Microsoft Visual Basic Programming System for Windows Professional Feature Book I*, Microsoft Inc., 1993.