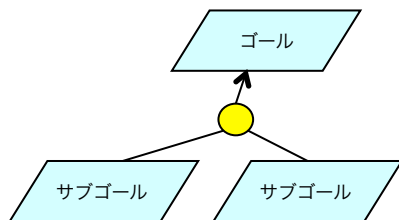


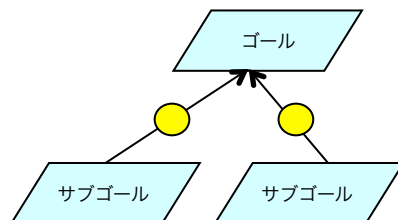
# KAOS ゴールモデル図 早わかり

ゴールモデル図は、KAOS手法における中心的な図です。  
ここでは、ゴールモデルで使用するノードと、ノード同士の関係について説明しています。

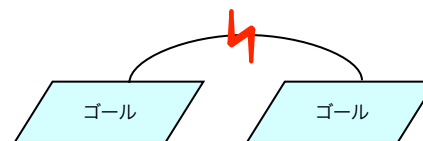
| 名称        | 図式 | 説明  | 注意点・補足   |
|-----------|----|---|--|
| ゴール       |    | もっとも主要な要素である。このゴールは、他と区別してふるまい的ゴール、(Behavioural Goal) と呼ばれることがある。ソフトゴールとの対比である              | 機能ではなく、ゴール（システムの目的）を書くという意識を持たないと、機能分割との違いが分からなくなる。その点を間違えなければ、非形式的にも形式的にも自由に書くことができる。ゴールには次の2種類がある。何かを達成するタイプ、何かを維持する、或いは避け続けるタイプ。それぞれ、AchieveとMaintain/Avoid を付加することにより、より明瞭になる。 |
| ソフトゴール    |    | 他のシステムのふるまいが望ましいかもしれないゴール。即ち、ゴールの達成基準を明確に定めることが難しいゴール。                                      | 例：「参加を依頼した出席予定者とのコミュニケーションはできるだけ抑えることが望ましい（規範的言明ではない）」。<br>なお、ソフトゴール=非機能要求ではない。  |
| ドメインプロパティ |    | 環境に関する記述的文である。システムのふるまいに影響を受けない（環境の）性質。ドメインプロパティはしばしば、物理法則に支配されている。                         | 例：「列車は、その物理的速度がゼロでない場合に限り、動いている」<br>「ある本が、同時に貸し出し中でかつ利用可能であることはない」<br>「参加者は、同時に複数のミーティングに参加できない」   |
| 期待        |    | 将来システムが動作する環境において、特定エージェントが達成すべきゴール。将来システムの達成すべきゴールではなく、要求を考える上で必要な情報（従って、他のゴールの前提となる場合もある） | 例：「目標の駅で、列車のドアが開いたならば、乗客は列車を降りる」<br>「列車制御に送られる加速指令は、最大X秒以内に、受信されること」（これは、規範的記述）<br>「返却延滞者は、2度目の警告から一週間以内に借りた本を返却する」<br>「時間と場所が制約を満足していれば、会議の出席予定者は参加する」                            |
| 要求        |    | 最終的に得られた要求で、ゴールの一種（図式としては、太い枠線で表現する）。単一のエージェントが割り当てられる。                                     | KAOSの完全性基準によれば、リーフノードが、この要求・ドメインプロパティ・期待のいずれかであるときに、そのゴールモデルは完全といえる。要求が割り当てられるエージェントが単一でなくてはならない（もちろん存在しなくてはならない）というのは、もう一つの完全性基準である   |
| 障害        |    | ゴールの達成を妨げるもの。安全・セキュリティなどを脅かすものは、この障害の一種である。   | この障害ノードの存在が、KAOSゴールモデルの他の手法に対する優位性である。ゴールを否定するところから、障害の解析を開始する   |



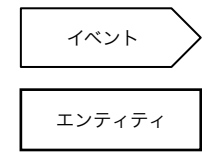
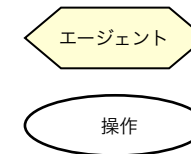
AND洗練



OR (代替)洗練



ゴールの(潜在的な)衝突



その他のノード