

# SysML BDD & IBD

System Engineering (TCTI-V2SYEN-16) week 5, les A

Marius Versteegen

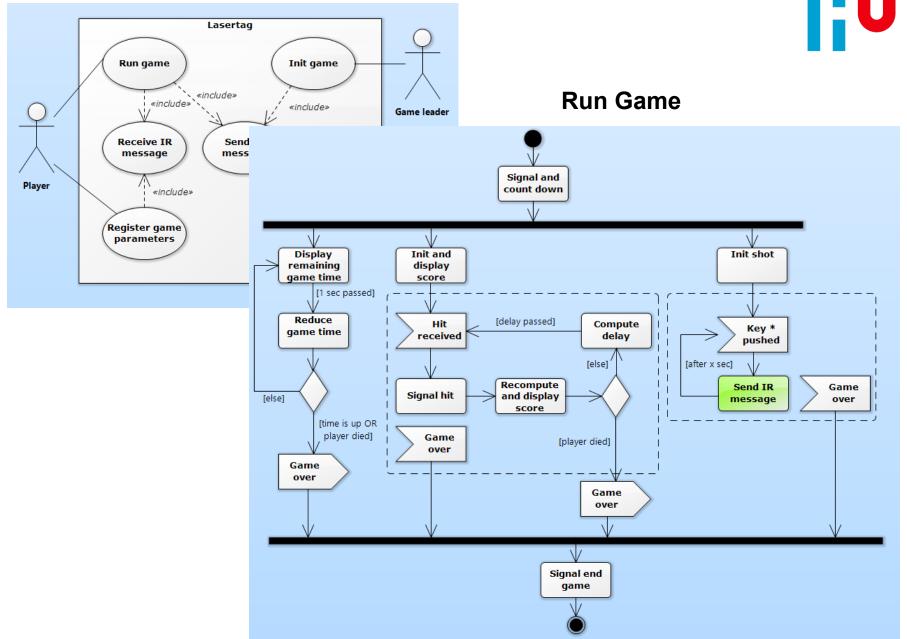
Auteur: Joost Schalken-Pinkster



# korte terugblik

# In Memoriam: De Thema Opdracht





# Object Model voor de Logische View

(= onderdeel van de Conceptuele view)

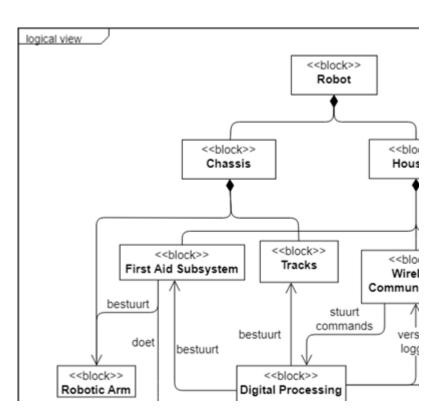


#### Wat het is:

- BDD, met alleen block namen en relaties
- Decompositie van het top level system in hardware en software / functies / modules

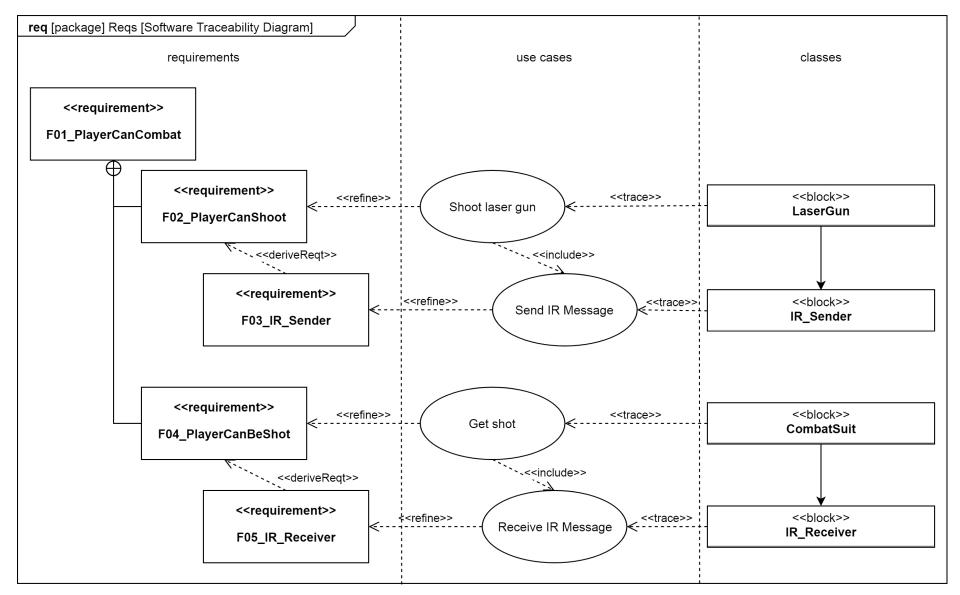
#### Manieren om het te bedenken:

- Mindmappen
- Morfologische analyse
- DLAR



# **Traceability diagram**







Function	Behaviour	Structure
Systeem Context	Functional Requirements	Logische view
Stakeholders	Non-functional requirements	Development view
Key drivers	Constraints	Beslissingsmatrices
Application drivers	Use case diagram /	FMEA
	use cases evt. Informatiemodel activitydiagram	Process View
		Physical View
Key-driver graph		
	Tracability diagram	

# SAD template v7



# 6- Development View

## 6.1 Software structure

[Beschrijf de organisatie van de software modules in zijn ontwikkelomgeving, een Software Decompositie. Gebruik hiervoor een of meer <u>BDDs</u> (voor alleen **software**). Het BDD moet tenminste een <u>composition</u>-diepte van 3 hebben (nog 2 x de diepte in vanaf het hoogste block). Verduidelijk een of meer Blocks met een bijbehorende IBD

(tip: wij vinden het in het bijzonder cool als een en ander wordt verduidelijkt <u>mbv Sysml</u> expressiviteit die niet mogelijk is in de standaard <u>UML class diagrams</u>)
Optionele extra: verduidelijk een keuze <u>mbv</u> een beslissingsmatrix]

# SAD template v7



## 7- Proces View

[Een beschrijving van de procesweergave van de architectuur. Gebruik hier een Subsystem Proces Tabel voor. Baseer die op activities of states. Optioneel: gebruik eventueel activity diagram(men), state transition diagram(men) en/of sequence diagram(men) (allen in Sysml stijl natuurlijk) ter verduidelijking]

# SAD template v7



# 8- Realisatie View

# 8.1 Physical View

[De fysieke architectuur houdt voornamelijk rekening met de niet-functionele vereisten van het systeem, zoals beschikbaarheid, betrouwbaarheid (fouttolerantie), prestaties en schaalbaarheid. Het beschrijft de fysieke netwerk- en hardwareconfiguraties waarop de software zal worden geïmplementeerd. Dit omvat ten minste de verschillende fysieke knooppunten (computers, CPU's), de interactie tussen (sub) systemen en de verbindingen tussen deze knooppunten (bus, LAN, point-to-point, berichtenuitwisseling, SOAP, http, http). Gebruik hiervoor een of meer BDDs (voor alleen hardware). Het BDD moet tenminste een composition-diepte van 3 hebben (nog 2 x de diepte in vanaf het hoogste block). Verduidelijk een of meer Blocks met een bijbehorende IBD.]

# Inhoudsopgave



**Process View** 

SysML → Blok Definition Diagram

SysML → Internal Blok Diagram

# Process View (onderdeel van de Conceptuele View)



## **Beschrijft:**

- De taken (processen en threads)
- Hun interacties en configuraties
- Hun toewijzing aan klassen en objecten.

## Invulling voor het Architectuurdocument:

- Een of meerdere Activity diagrammen
- Een Subsystem Proces Tabel

## en optioneel:

- Een of meerdere State transition diagrammen
- Een of meerdere sequence diagrammen.

7.1	Subsystem proces tabel	
	Subsystem	Subsystem proces beschrijving
Voorbeeld Subsystem	Robotic Arm	Aansturen van de robotische arm. Er is obstakel dete voor de armstukken zodat er geen extra letsel bij het ontstaan. States: Idle, Bereken Doel Assen, Bereken Pad, Stuur Motor Comi Events: Input Detected, Obstacle Detected, Doel Assen Behaald
Process Table	Track Locomotion	Aansturen van de tracks. De track locomotion subsys zorgen dat de motoren via seriële commando's vanu kan worden aangestuurd. States: Idle, Rijden, Draaien In Richting Events: Input Detected
NB: kan ook	Power Control	Regelen van de elektriciteitsvoeding van alle andere Wanneer de robot word aagezet zal elk subsystem vo States: Leveren Van Elektriciteit Events: Turn Off Signal
op activities ipv states gebaseerd zijn	Digital Processing	Verantwoordelijk voor digitale communicatie, sensor aansturen van andere subsystems.  Threads: Real-Time Communcations Rx, Real-Time Communicatie Sensor Reader, Robotic Arm Controller, Track Controller  States (Real-Time Communications Rx): Idle, Verstuur Rx Data Events (Real-Time Communications Rx): Rx Data Ontvangen States (Real-Time Communcations Tx): Idle, Verwerk Tx Data Events (Real-Time Communcations Tx): Tx Data Ontvangen States (Sensor Reader): Idle, Meet m.b.v. Environmental Sensors, Events (Sensor Reader): timer(200ms)  States (Robotic Arm Controller): Idle, Verstuur Command Naar Reevents (Robotic Arm Controller): Command Ontvangen

# Inhoudsopgave

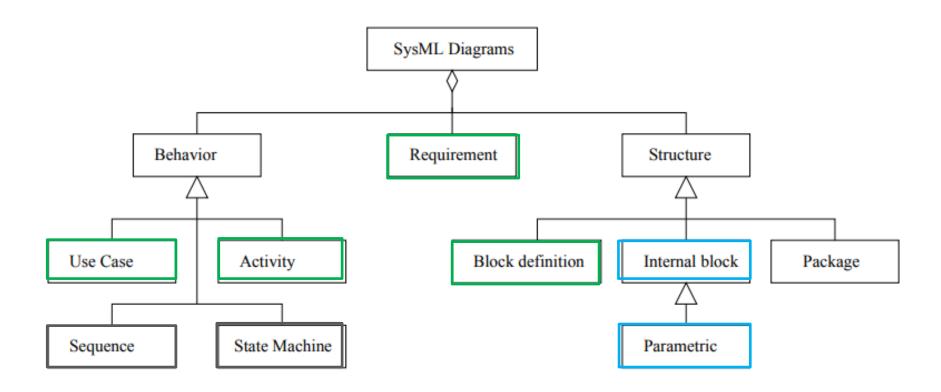


SysML → Blok Definition Diagram

SysML → Internal Blok Diagram

# SysML Diagrammen





# SysML Block Definition Diagram (BDD)



BDDs worden gebruikt om de structuur van het systeem mee weer te geven.

# **Block Definition Diagram**



- Vervangt het UML2 class diagram (indien gebruikt voor software)
- Elke block heeft een
  - Een naam-vak (compartment)
  - Optionele vakken (compartments) die blok-kenmerken (block properties/features) beschrijven
- Elke nieuwe vak begint met een horizontale scheidingslijn, gevolgd door de titel van het vak (compartment)

# Name Compartment



«block» DellSat-77 Satellite

#### parts

eps: Electrical Power Subsystem [1]

aocs: Attitude and Orbit Control Subsystem [1]

ecs: Environmental Control Subsystem [1] cdhs: Communication and Data Handling

Subsystem [1]

values

mass:kg



**Block** Biedt een verbindend element om de structuur van een (ander) element of het totale systeem te beschrijven

- Hardware
- Software
- Data
- Procedures
- Faciliteiten
- Personen





- BDDs bevatten de volgende "model elements":
  - 1. Blocks
  - 2. Value Types
  - 3. Constraint Blocks
  - 4. Flow specifications
  - 5. Interfaces

Deze "model elements" dienen als typen in de overige soorten diagrammen

**BDDs** definiëren ook de relaties en de informatiestromen ertussen



**Dependencies** tonen afhankelijkheidsrelaties tussen elementen. Zelfde als bij CSM:

Compositie: onderdeel van



- Of: met een parts compartiment
- Reference: lets "kennen"



- Of: met een reference compartment
- Specialisatie : Overerven

  - Overig:
  - Of: via ports



- Standaard port is een interactiepunt tussen een class, part of block en zijn omgeving.
- Dependencies tonen afhankelijkheidsrelaties tussen elementen.
- Flow Specifications specificeren de uitwisseling van informatie tussen systeemelementen.

## **BDD** – Interface

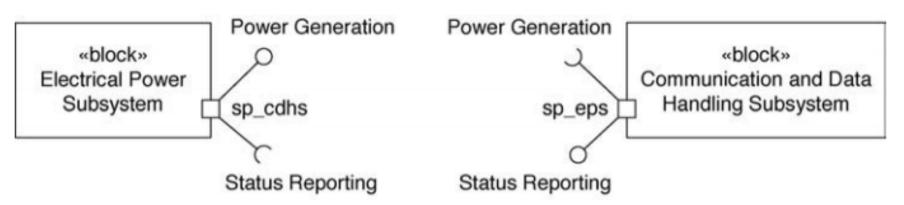
## Standaard port



- Is een interactiepunt tussen een class, part of block en zijn omgeving.
- Ze worden gebruikt voor het uitwisselen van functies/diensten (APIs) met andere blocks.
- Die APIs worden gespecificeerd middels een of meer interfaces.

Interface is een gedragscontract.

Het bevat een reeks operaties en attributen waar clients en providers beide aan moeten voldoen om met elkaar de informatie uit te wisselen.



## **BDD** – Interface

- Operations-compartment
  - De aanroeper wacht tot subsysteem de opdracht (een zg "call event") voltooid heeft (meestal synchroon) voordat ze verder gaat met wat anders.
- Receptions-compartment
  - De aanroeper gaat verder met andere zaken terwijl het subsystem het "signalevent" afhandelt. (asynchroon)

> «interface» Status Reporting

> > operations

collectHealthAndStatus( report : Parameter [1..\*]) transmitTelemetryToGroundStation( data : Parameter [\*]) : Packet [\*]

receptions

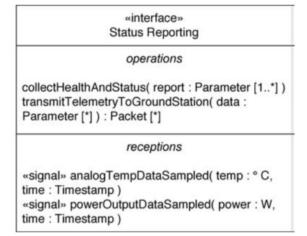
«signal» analogTempDataSampled( temp : ° C,

time: Timestamp)

«signal» powerOutputDataSampled( power : W,

time: Timestamp)

[illustraties: SysML Distilled, Delligatti]





Implementeert

# «block» Communication and Data Handling Subsystem

## operations

collectHealthAndStatus( report : Parameter [1..\*] )
convertAnalogToDigital ( input : Real, time : Timestamp ) : Parameter
generateCommandResponse() : Command Response
processCommand( commandInput : Command [1..\*] ) : Status
storeData( currentValues : Parameter [\*] )
transmitTelemetryToGroundStation( data : Parameter [\*] ) : Packet [\*]

## Reception



# «block» Communication and Data Handling Subsystem

## receptions

```
«signal» analogTempDataSampled( temp : ° C, time : Timestamp )
«signal» storedCommandExecutionTime( id : Command ID )
```

```
«signal» <reception name> ( <parameter
list> )
```



Een Flow port specificeert de uitwisseling van informatie tussen systeemelementen.

(NB: Flow port != Standard port)

# **Block Definition Diagram - Port**

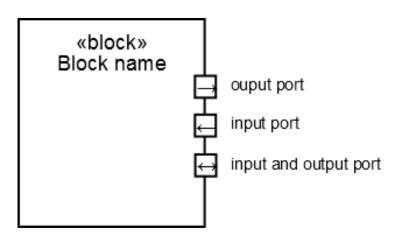


A Flowport can represent any type of interaction point you need to model.

- Representeert interactiepunt op de grens van een hardware object.
   Bijvoorbeeld een HDMI aansluiting, Brandstofverstuiver
- Representeert interactiepunt op de grens van een softwareobject
   Bijvoorbeeld een message queue, GUI of een data file
- Representeert interactiepunt tussen bedrijfsorganisatie
   Bijvoorbeeld een website, mailbox

- Flow Ports worden gebruikt voor het uitwisselen van Materiaal, Energie, Data tussen blocks
  - atomic: alleen één type stroom (data, materie, energie)
  - non-atomic: meerdere typen stromen worden gecombineerd.

Een «flow specification» is dan noodzakelijk



# **Block Definition Diagram Poort specificaties**



# Voorbeelden van een «flow specification»

«flow specification» Flow spec name

Flow properties: in attr1: Type out attr2: Type inout attr3: Type «flow specification» Servo controls

Flow properties:

out u1: PWM out u2: PWM

in y1: encoder pulse

in y1: encoder pulse

inout check: T/F



# Blocks met non-atomic flow ports



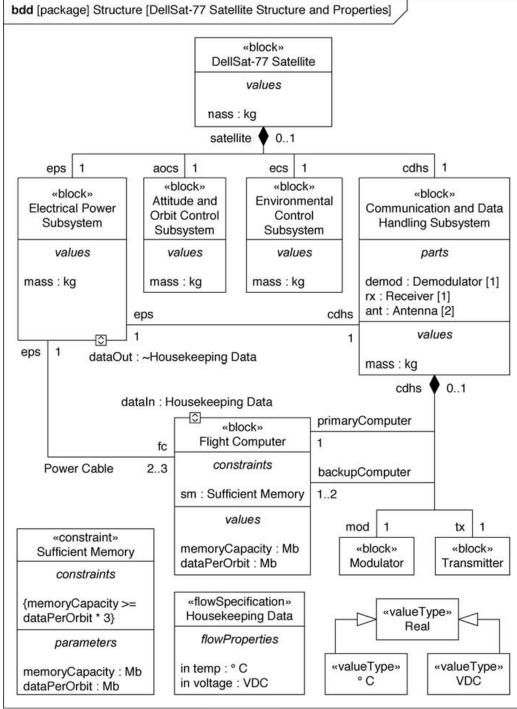
«flowSpecification»
Housekeeping Data

flowProperties

in temp : ° C
in voltage : VDC

betekent: de parameters in de specificaties zijn van het geconjugeerde type (dus in wordt out, out wordt in en inout blijft inout.

# Diagram **Block Definition**

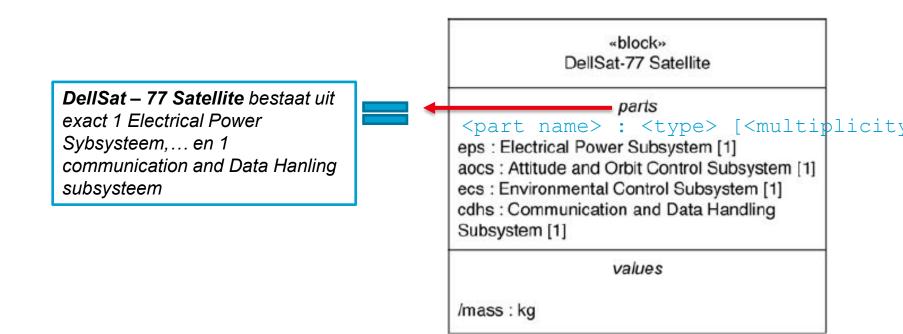




**31<sup>21</sup>** 

# **Block Definition Diagram - Part**





A **block** is **composed** of its **parts** 

# **Block Definition Diagram - Reference**



#### **Reference** described as a <u>"needs"</u> relationship

«block» Electrical Power Subsystem

references

cdhs: Communication and Data Handling Subsystem [1]

values

mass: kg

powerOutput: W

«block» Communication and Data Handling Subsystem

references

eps : Electrical Power Subsystem [1]

values

mass: kg

<reference name> : <type> [<multiplicity>]

Electrical Power Subsysteem heeft precies één Communication and Data Handling Subsysteem nodig om het ontwerpdoel te bereiken.

# **Block Definition Diagram - Values**



«block»
DellSat-77 Satellite

parts

eps : Electrical Power Subsystem [1]

aocs: Attitude and Orbit Control Subsystem [1] ecs: Environmental Control Subsystem [1] cdhs: Communication and Data Handling

Subsystem [1]

values

mass: kg

eventTimes kan een onbeperkte aantal Timestamp bevatten Timestamp is in het systeemmodel gedefinieerd. A value represent a quantity, a Boolean Or a string

<value name> : <type> [<multiplicity>] =
<default value>

«block»
DellSat-77 Satellite

values

altitude: km

currentAttitude : Attitude = (0, 0, 0)

eventTimes : Timestamp [0..\*]

haveLinkToGroundStation : Boolean = false

/mass:kg

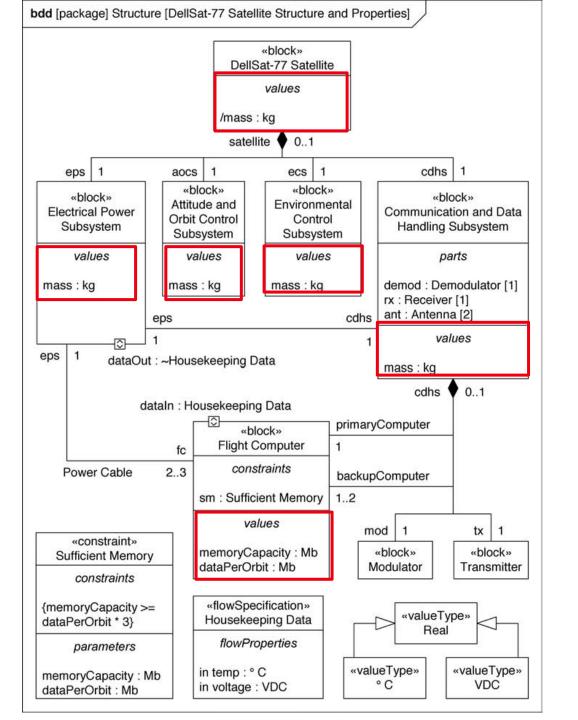
numberOfImagesStored : Integer = 0

orbitInclination: °

/period : min

satelliteID: String

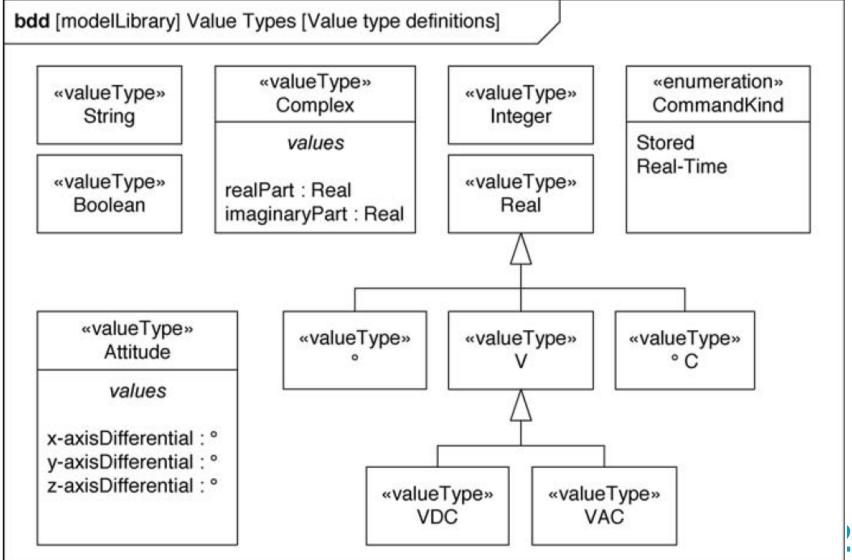
tangentialVelocity: km/s





# Block Definition Diagram – Value Types U





# **Block Definition Diagram - Constraint**



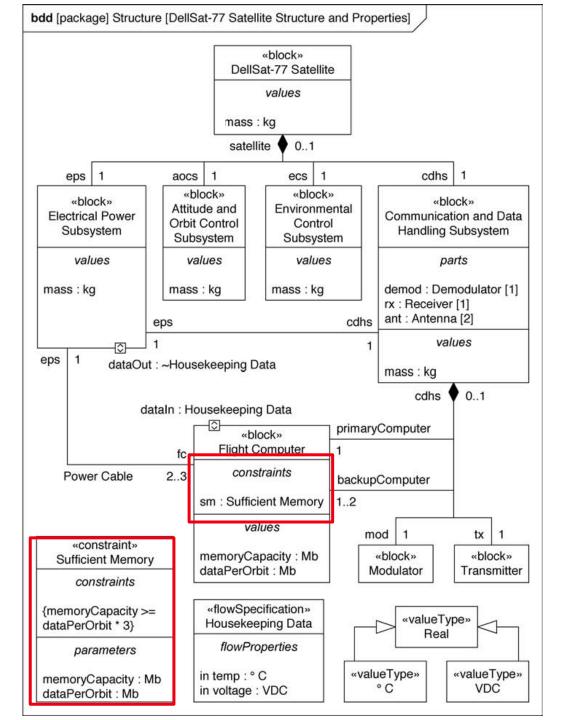
A Constraint represents a <u>"mathematical"</u> relationship that is imposed on a set of value properties.

De waardes van twee values memoryCapacity en DataPerOrbit moeten te allen tijden aan deze wiskundige relatie voldoen.

# **Block Definition Diagram - Constraint**



«block» Flight Computer constraints <constraint name> : <type> «constraint» sm : Sufficient Memory Sufficient Memory *constraints* <constraint expression> values {memoryCapacity >= dataPerOrbit \* 3} memoryCapacity : Mb parameters dataPerOrbit: Mb memoryCapacity: Mb dataPerOrbit : Mb









Hoofdstuk 3 van het boek

"SysML Distilled: A Brief Guide to the Systems Modeling Language"

http://ptgmedia.pearsoncmg.com/images/97803 21927866/samplepages/0321927869.pdf

Event Vs Signals <a href="https://praveenthomasln.wordpress.com/tag/events-and-signals-in-uml/">https://praveenthomasln.wordpress.com/tag/events-and-signals-in-uml/</a>

### Inhoudsopgave

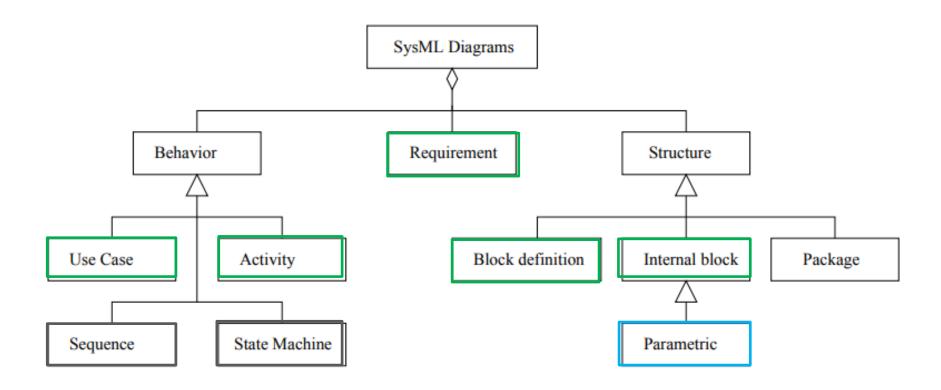


SysML → Blok Definition Diagram

SysML → Internal Blok Diagram

# SysML Diagram samenvatting



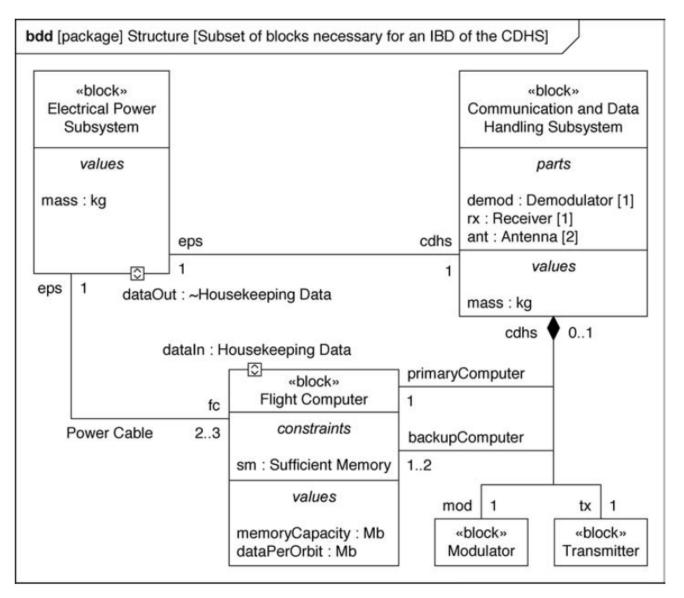


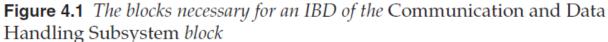
# **Internal Block Diagram (IBD)**



 IBDs beschrijven een valide configuratie van de instanties binnen een blok, met de relaties en/of flows tussen die instanties.









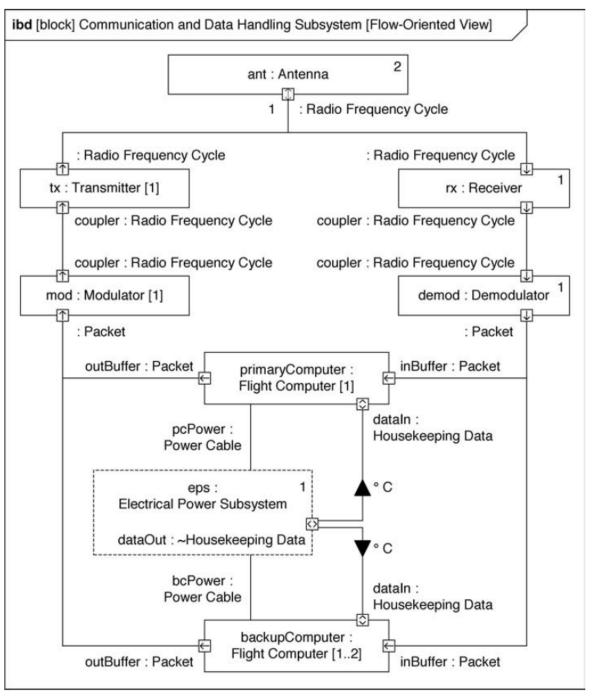


Figure 4.2 A sample internal block diagram (IBD)

**IBD** 



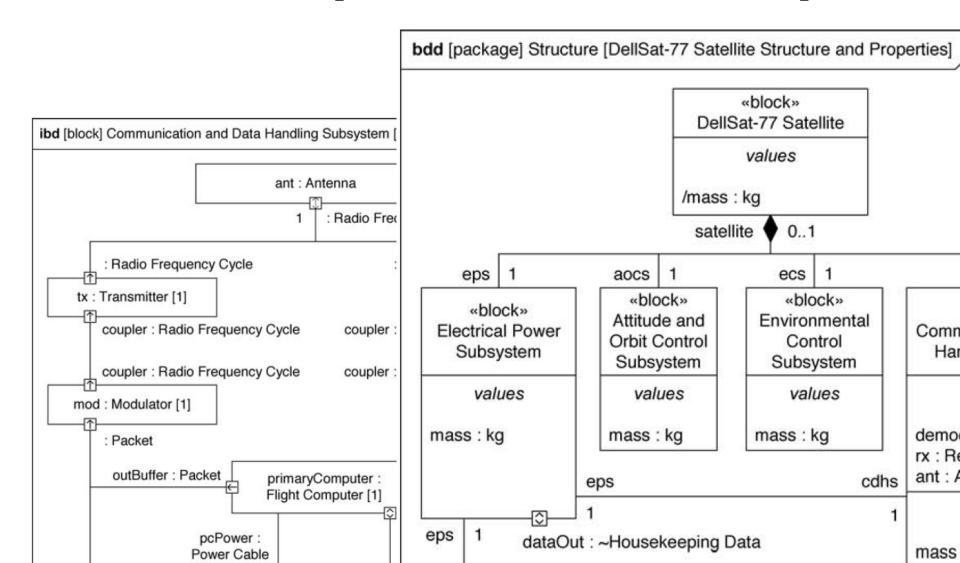
**45<sup>21</sup>** 

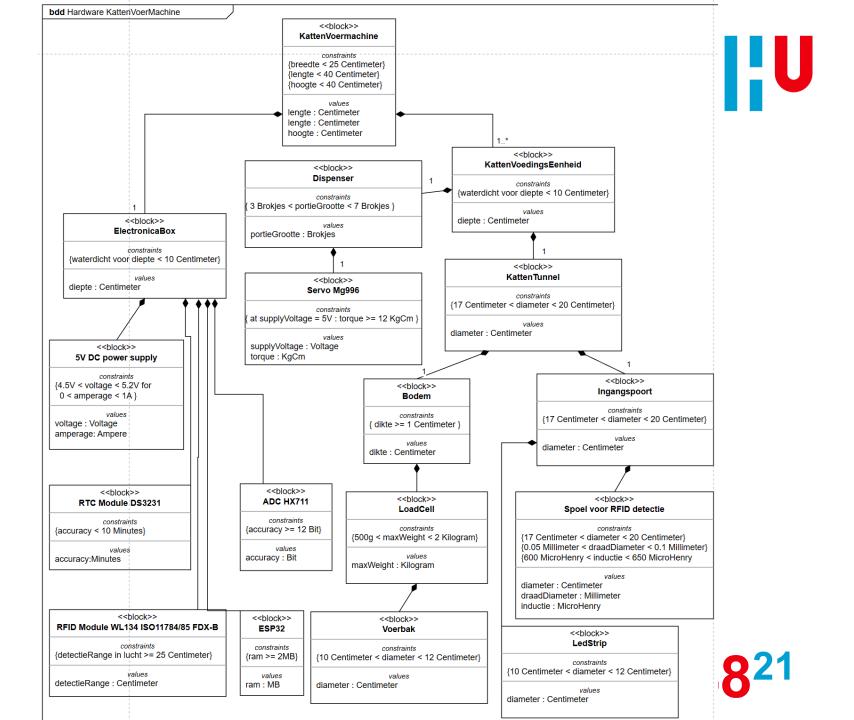
#### **Development View**

(beschrijving van de software decompositie)



BDD en IBD [in architectuurdocument]







#### Show evt online:

- Nieuwe BDD software Voeren en voorraadMonitoring, software instellen
- IBD kattenvoercontrol
- BDD Software Interfaces, ValueTypes en Instellingen
- Touchscreen implementation ESP32

#### Referenties



 Hoofdstuk 2.12 van Hasson Gomaa (2016), Real-Time Software Design for Embedded Systems. Addison Wesley.

#### Evt. voor de liefhebber:

- Hoofdstukken 3 & 4 van Lenny Delligatti (2014), SysML Distilled: A Brief Guide to the Systems Modeling Language. Addison Wesley.
- Zie voor hfdstk 3: http://ptgmedia.pearsoncmg.com/images/978 0321927866/samplepages/0321927869.pdf

