

## RAPPORT DE PROJET DE FIN D'ÉTUDES

Présenté en vue de l'obtention du

Diplôme National de Licence Fondamentale en Sciences de l'Informatique  
Spécialité : Sciences de l'Informatique

Par

**Marouen KADRI**

---

# CONCEPTION, DÉVELOPPEMENT ET RÉALISATION D'UNE SOLUTION DE TEST AUTOMATIQUE POUR LES PLATEFORMES LINUX EMBARQUÉS DE TÉLÉMATIQUE AUTOMOBILES

---

Encadrant professionnel : **Monsieur Wajdi ZAIRI**

Ingénieur R&D

Encadrante académique : **Madame Ines GAM**

Maître Assistante

Réalisé au sein de ACTIA





## RAPPORT DE PROJET DE FIN D'ÉTUDES

Présenté en vue de l'obtention du

Diplôme National de Licence Fondamentale en Sciences de l'Informatique  
Spécialité : Sciences de l'Informatique

Par

**Marouen KADRI**

---

# CONCEPTION, DÉVELOPPEMENT ET RÉALISATION D'UNE SOLUTION DE TEST AUTOMATIQUE POUR LES PLATEFORMES LINUX EMBARQUÉS DE TÉLÉMATIQUE AUTOMOBILES

---

Encadrant professionnel : **Monsieur Wajdi ZAIRI**

Ingénieur R&D

Encadrant académique : **Madame Ines GAM**

Maître Assistante

Réalisé au sein de ACTIA



J'autorise l'étudiant à faire le dépôt de son rapport de stage en vue d'une soutenance.

Encadrant professionnel, **Monsieur Wajdi ZAIRI**

**Signature et cachet**

J'autorise l'étudiant à faire le dépôt de son rapport de stage en vue d'une soutenance.

Encadrant académique, **Madame Ines GAM**

**Signature**

# Dédicace

Je dédie ce travail :

À ma chère mère et à mon cher père qui n'ont jamais cessé de me supporter, me soutenir et  
m'encourager durant mes années d'études.

Qu'ils trouvent ici le témoignage de ma profonde gratitude et reconnaissance.

À mes frères, mes grands-parents et ma famille qui me donnent de l'amour et de la vivacité.

À tous ceux qui m'ont aidé - de près ou de loin - et ceux qui ont partagé avec moi les  
moments d'émotion lors de la réalisation de ce travail et qui m'ont chaleureusement  
supporté et encouragé tout au long de mon parcours.

À tous mes amis qui m'ont toujours encouragé, et à qui je souhaite plus de succès.

Merci !

- *Marouen*

# Remerciements

Je tiens, avant de présenter mon travail, à exprimer ma grande reconnaissance envers les personnes qui m'ont - de près ou de loin - apporté leurs soutiens. Qu'ils trouvent ici collectivement et individuellement l'expression de toute ma gratitude et ma reconnaissance.

Je tiens à remercier tout particulièrement et à témoigner toute ma reconnaissance à M. **ZAIRI Wajdi**, pour l'expérience enrichissante et pleine d'intérêt qu'ils m'a fait vivre durant la période du stage, pour tous les conseils et les informations qu'il m'a prodigués et pour le temps qu'il a consacré à l'encadrement et le suivi de ce travail.

Je tiens à remercier également mon professeur encadrant M. **GAM Ines**, en dépit de leur multiples charges, leur aides et les renseignements précieux que'elle m'a fournis ainsi que pour tous les conseils et les informations qu'elle m'a prodigués avec un degré de patience et de professionnalisme sans égal.

Je tiens aussi à adresser mes plus sincères remerciements à l'ensemble du corps administratif et enseignant de l'ISI ARIANA, pour avoir porté un vif intérêt à notre formation, et pour avoir accordé de l'attention et de l'énergie, et ce, dans un cadre agréable de respect.

Que les membres de jury trouvent, ici, l'expression de mes remerciements pour l'honneur qu'ils me font en prenant le temps de lire et d'évaluer ce travail.

# Table des matières

<b>Introduction générale</b>	<b>1</b>
<b>1 Contexte général</b>	<b>3</b>
1.1 Cadre du projet . . . . .	4
1.1.1 Organisme d'accueil . . . . .	4
1.1.2 L'innovation . . . . .	5
1.1.3 Département d'accueil : Linux embarqué . . . . .	5
1.2 Contexte du projet et problématique . . . . .	5
1.3 Solution proposée . . . . .	5
1.4 Choix méthodologique . . . . .	6
<b>2 Etude préalable</b>	<b>8</b>
2.1 Concepts clés . . . . .	9
2.1.1 Test logiciel . . . . .	9
2.1.2 Intégration continue . . . . .	11
2.2 Connexion Serveur-Carte . . . . .	12
2.2.1 Carte TGU . . . . .	12
2.2.2 Robotframework . . . . .	13
2.3 Technologie pour Robotframework . . . . .	14
2.3.1 Bus CAN . . . . .	14
2.3.2 SSH . . . . .	14
2.3.3 Choix . . . . .	15
2.3.4 Les trames CAN . . . . .	16
2.3.5 Stimulation sous Linux . . . . .	17
<b>3 Analyse et spécification des besoins</b>	<b>20</b>
3.1 Recensement des besoins des utilisateurs . . . . .	21
3.1.1 Besoins fonctionnels . . . . .	21
3.1.2 Besoins non fonctionnels . . . . .	23
3.2 Identification des acteurs du système . . . . .	23

3.3	Spécification des besoins . . . . .	24
3.3.1	Diagramme de cas d'utilisation «Ingénieur test» . . . . .	24
3.3.2	Diagramme de séquence . . . . .	26
<b>4</b>	<b>Architecture et conception du système</b>	<b>27</b>
4.1	Architecture globale du système . . . . .	28
4.2	Conception détaillée . . . . .	28
4.2.1	Diagramme de déploiement . . . . .	28
4.2.2	Aspect dynamique . . . . .	29
<b>5</b>	<b>Mise en oeuvre de la solution</b>	<b>30</b>
5.1	Outils et technologies utilisées : . . . . .	31
5.1.1	Équipements . . . . .	31
5.1.2	Outils de développement et de collaboration . . . . .	32
5.2	le montage des différents composants . . . . .	32
5.2.1	Interaction entre les interfaces du CAN BUS . . . . .	33
5.2.2	Configuration "Minicom" . . . . .	34
5.2.3	Configuration "jenkins" . . . . .	35
5.2.4	Exécution manuel du test . . . . .	38
5.2.5	Exécution automatique des cas de test . . . . .	40
<b>Conclusion générale</b>		<b>41</b>
<b>Annexes</b>		<b>42</b>
Annexe 1. Exemple d'annexe . . . . .		42

# Table des figures

1.1	Quelque secteur d'activité. . . . .	4
1.2	Implémentation de la solution. . . . .	6
2.1	. . . . .	11
2.2	Comparaison entre les tests . . . . .	11
2.3	Logo jenkins . . . . .	12
2.4	TGU . . . . .	13
2.5	Architecture du Robotframework . . . . .	14
2.6	la communication <b>ECU</b> dans les voitures . . . . .	14
2.7	Connexion SSH serveur-client . . . . .	15
2.8	la . . . . .	15
2.9	. . . . .	16
2.10	trame CAN détaillé . . . . .	17
2.11	. . . . .	18
3.1	..... . . . . .	22
3.2	Les cas d'utilisation «Ingénieur test». . . . .	24
3.3	. . . . .	26
4.1	diagramme de déploiement . . . . .	28
4.2	Diagramme d'activité d'un test . . . . .	29
5.1	Boite d'alimentation . . . . .	31
5.2	Montage des composants. . . . .	33
5.3	Récapitulatif du processus de Synchronisation. . . . .	33
5.4	interface minicom . . . . .	34
5.5	Copie du mot de passe de verrouillage de jenkins . . . . .	35
5.6	Création du premier utilisateur jenkins . . . . .	35
5.7	Interface principale de Jenkins . . . . .	36
5.8	Ajouter des plugins . . . . .	36
5.9	Création d'un nouveau projet jenkins . . . . .	37

5.10 Interface de code source management de jenkins . . . . .	38
5.11 interface build de jenkins . . . . .	38
5.12 commande de test . . . . .	39
5.13 rapport HTML . . . . .	39
5.14 Console Jenkins . . . . .	40

# Liste des tableaux

Annexe 1.1 Exemple tableau dans l'annexe . . . . .	42
--	----

# Liste des abréviations

- **BDD** = Behavior driven development
- **CAN** = Controller Area Network
- **ECU** = l'unité de commande électronique
- **IHM** = interface homme machine
- **TGU** = Telematic Gateway Unit

# Introduction générale

Les applications automobiles représentent actuellement la plus grande utilisation des systèmes embarqués et resteront probablement la plus grande partie dans les années à venir. Dans l'automobile, les systèmes embarqués sont utilisés pour l'infodivertissement, la sécurité, la sensibilisation du conducteur, la maintenance et le contrôle global du système du véhicule. L'augmentation des exigences pour les véhicules dotés de fonctions avancées de navigation, d'aide à la conduite et de communication véhicule-rue ne fera qu'augmenter la demande des systèmes intégrés. Pour tester les logiciels embarqués de manière efficace et efficiente, un grand nombre de techniques de test, d'approches, d'outils et de cadres ont été proposés par les praticiens et les chercheurs au cours des dernières décennies.

Les tests intégrés se réfèrent à la vérification et à la validation du comportement du logiciel et du matériel utilisant ce logiciel. Il garantit que le système embarqué dans son ensemble fonctionne parfaitement sans aucun bug / défaut. Le test intégré est effectué sur le matériel. Il aide également à documenter le développement du système et répond aux exigences des clients.

Les tests sont essentiels au succès de tout produit Si votre système ne fonctionne pas correctement, il est probable que la plupart des gens n'achèteront ou n'utiliseront même pas votre produit, du moins pas longtemps. qui peut nécessiter beaucoup de temps et de travail. Les tests manuels coûtent cher, il peut être difficile de les reproduire. Les outils qui peuvent automatiser les tests peuvent augmenter l'efficacité du processus et réduire les coûts. L'automatisation des outils permet également d'exécuter des tests dans un environnement d'intégration continue, réduisant ainsi les efforts nécessaires pour identifier et corriger les bugs lors du développement logiciel.

Le présent rapport synthétise ainsi le déroulement de mon travail sur ce projet. Il est structuré en cinq chapitres

Le premier chapitre comporte une brève présentation de l'organisme d'accueil ACTIA ES et du cadre général de ce projet. Il expose en effet, la problématique et met l'accent sur la solution proposée. Et il aborde à la fin la méthodologie appliquée pour assurer le bon déroulement de mon travail.

Le deuxième chapitre "Étude Préalable" permet de clarifier les concepts de base de notre projet

## Introduction générale

---

Dans le troisième chapitre "Analyse des besoins", nous présentons une analyse des besoins fonctionnels et non fonctionnels de la solution proposée ainsi que la modélisation de ces besoins par le recours aux diagrammes de cas d'utilisation.

Dans le quatrième chapitre "Architecture et conception du système", nous abordons l'architecture générale de l'application et offrons un aperçu des diagrammes de conception utilisés. Cet aperçu mènera à la conception générale des différentes fonctionnalités offertes. Cette conception est réalisée en utilisant le langage de modélisation UML en présentant le comportement statique et dynamique de la solution proposée.

Dans le Cinquième chapitre, il y a une présentation de la phase de réalisation du projet. Il présente les différents outils et les techniques utilisés ainsi que le résultat d'implantation

En fin je clôture par une conclusion générale qui présente une analyse du travail réalisé au sein de ACTIA ES. Cette partie met en évidence non seulement un résumé du travail effectué, mais aussi des propositions et des diverses perspectives.

# CONTEXTE GÉNÉRAL

---

## Plan

<b>1</b>	<b>Cadre du projet</b>	<b>4</b>
<b>2</b>	<b>Contexte du projet et problématique</b>	<b>5</b>
<b>3</b>	<b>Solution proposée</b>	<b>5</b>
<b>4</b>	<b>Choix méthodologique</b>	<b>6</b>

## Introduction

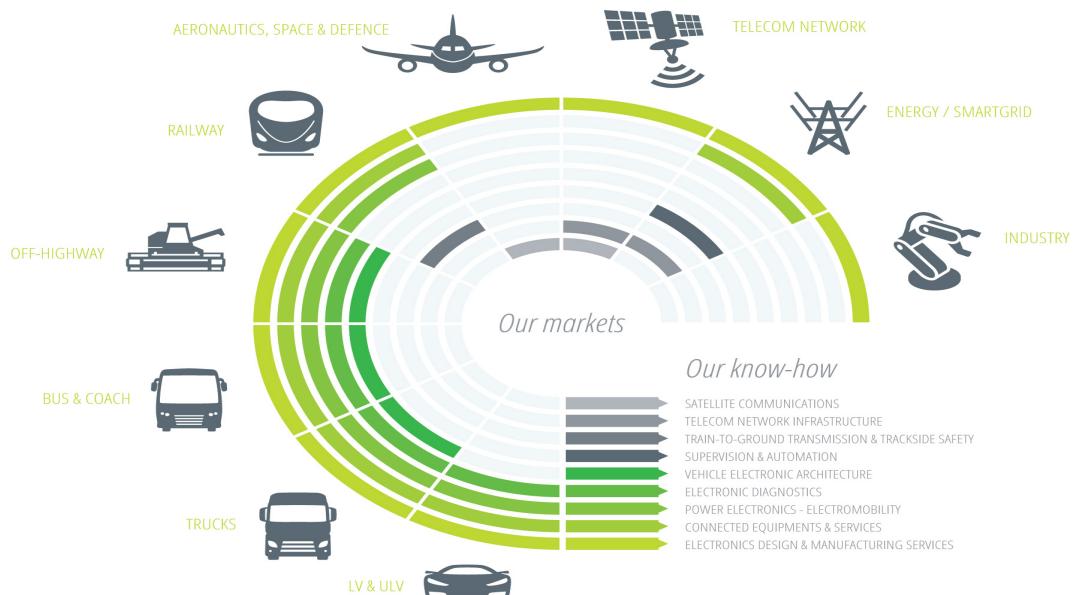
Ce chapitre comporte une brève présentation de l'organisme d'accueil ACTIA ES et du cadre général de ce projet. Nous exposons la problématique et mettons l'accent sur la solution proposée. Et il aborde à la fin la méthodologie appliquée pour assurer le bon déroulement de mon travail.

### 1.1 Cadre du projet

#### 1.1.1 Organisme d'accueil

ACTIA GROUP est un groupe spécialisé dans la fabrication de composants électroniques pour la gestion des systèmes dans les domaines de l'automobile, des télécommunications et de l'énergie. Le groupe compte vingt-deux implantations dans seize pays, et son siège se situe à Toulouse dans le sud de la France.

ACTIA s'engage sur une politique d'innovation et une stratégie industrielle qui lui permet de faire la différence sur les marchés automotive comme le montre la figure 1.2.



**Figure 1.1:** Quelque secteur d'activité.

ACTIA ES historique En Tunisie, ACTIA Group a créé en 1976 CIPI ACTIA qui est une SA franco-tunisienne totalement exportatrice. Son activité principale est la sous-traitance électronique : assemblage, test et maintenance de cartes électroniques pour plusieurs secteurs (automobile, télécom, électronique grand public). En janvier 2009, le groupe a également créé la société ACTIA TUNISIE spécialisée en équipement de garage, elle emploie actuellement une trentaine de personnes.

### 1.1.2 L'innovation

**ACTIA ES** s'associe à différents laboratoires et à d'autres industriels partout dans le monde pour développer des systèmes innovants et participer à l'élaboration des produits de demain. Membre fondateur de l'IRT St Exupéry, partenaire de la plateforme d'innovation thermique Fahrenheit Toulouse, partenaire de diverses écoles ou universités (France, Suède, Allemagne,...) ACTIA est engagé dans divers programmes de RD avancées dans une logique d'Open Innovation

### 1.1.3 Département d'accueil : Linux embarqué

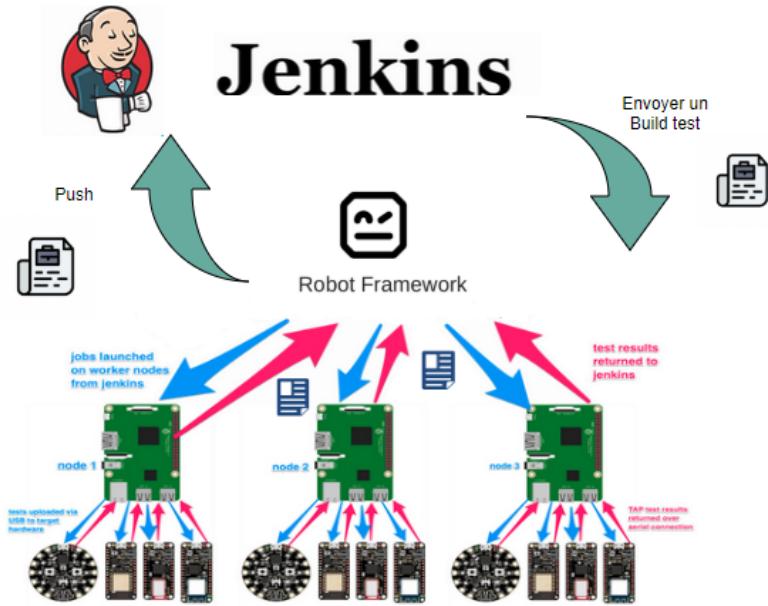
Le groupe est également présent au sein de diverses structures de normalisation, au plus près de ses métiers afin de contribuer à l'évolution des standards.

## 1.2 Contexte du projet et problématique

La connectivité des véhicules est la clé des enjeux liés à la mobilité. Elle est à la base de l'interaction du véhicule, de son chauffeur et de ses passagers avec leur environnement. Elle assure un meilleur confort des passagers et leur garantit une amélioration de la sécurité . Depuis 2005, ACTIA renforce sa position dans la connectivité comme équipementier télématique de premier plan pour les véhicules industriels et commerciaux par son développement d'une unité télématique **TGU** c'est l'unité de contrôle de la connectivité et de la mise en réseau est au cœur du système télématique complexe présent dans les véhicules les plus récents, Elle doit fournir toute la connectivité intra-système à un certain nombre de modules ou sous-systèmes tels que les modules de connectivité(Bluetooth, WiFi ..) qui est compatible avec les exigences des environnements automotive les plus sévères. Aujourd'hui le groupe a su relever le challenge de la télématique pour véhicule léger. Ainsi, partenaire de constructeurs de marques premium telles que Volvo cars et Jaguar Land Rover . La phase de test pour TGU coûte cher et nécessite beaucoup de temps et de travail ainsi que les risques d'erreurs humaines puisque les tests sont exécutés manuellement. En 2013 l'équipe de test

## 1.3 Solution proposée

Nous allons introduire une méthode qui nous permettra d'automatiser les tests et les exécuter dans un environnement d'intégration continu , réduisant ainsi les efforts nécessaires pour identifier et corriger les bugs et réduire le coût et le temps nécessaires.



**Figure 1.2:** Implémentation de la solution.

## 1.4 Choix méthodologique

## Conclusion

Dans ce chapitre, nous avons présenté en premier lieu l'organisme ACTIA ES. Dans un second lieu, nous avons déterminé le cadre du projet. Ensuite nous avons spécifié la problématique du projet. Et en dernier lieu, nous avons présenté la méthode de travail à adopter. Dans le chapitre qui suit, nous présentons l'analyse fonctionnelle et non fonctionnelle de notre projet ainsi que la conception détaillée, phase dans laquelle, on a défini les spécifications dans le but d'élaborer l'architecture globale du projet.

---

*Chapitre 2*

---

## ETUDE PRÉALABLE

---

### Plan

1	Concepts clés . . . . .	9
2	Connexion Serveur-Carte . . . . .	12
3	Technologie pour Robotframework . . . . .	14

## Introduction

### 2.1 Concepts clés

#### 2.1.1 Test logiciel

Le test de logiciel est un processus visant à évaluer la fonctionnalité d'une application logicielle dans le but de déterminer si le logiciel développé répond ou non aux exigences spécifiées et d'identifier les défauts pour garantir que le produit est exempt de défauts afin de produire un produit de qualité .Cela peut être fait manuellement ou en utilisant automatisé

##### 2.1.1.1 Test manuel

Le test manuel est un test du logiciel où les tests sont exécutés manuellement . Il est effectué pour découvrir les bugs dans les logiciels en cours de développement. En test manuel, le testeur vérifie toutes les fonctionnalités essentielles de l'application ou du logiciel donné. Dans ce processus, les testeurs de logiciels exécutent les cas de test et génèrent les rapports sans l'aide d'outils de test de logiciels d'automatisation.

##### 2.1.1.2 Test automatisé

Dans les tests de logiciels automatisés, les testeurs écrivent du code / des scripts de test pour automatiser l'exécution des tests. Les testeurs utilisent des outils d'automatisation appropriés pour développer les scripts de test et valider le logiciel. L'objectif est de terminer l'exécution du test en moins de temps. Les tests automatisés reposent entièrement sur le test pré-scripté qui s'exécute automatiquement pour comparer les résultats réels avec les résultats attendus. Cela permet au testeur de déterminer si une application fonctionne ou non comme prévu.

Les tests automatisés vous permettent d'exécuter des tâches répétitives et des tests de régression sans l'intervention d'un testeur manuel. Même si tous les processus sont exécutés automatiquement, l'automatisation nécessite un certain effort manuel pour créer des scripts de test initiaux.

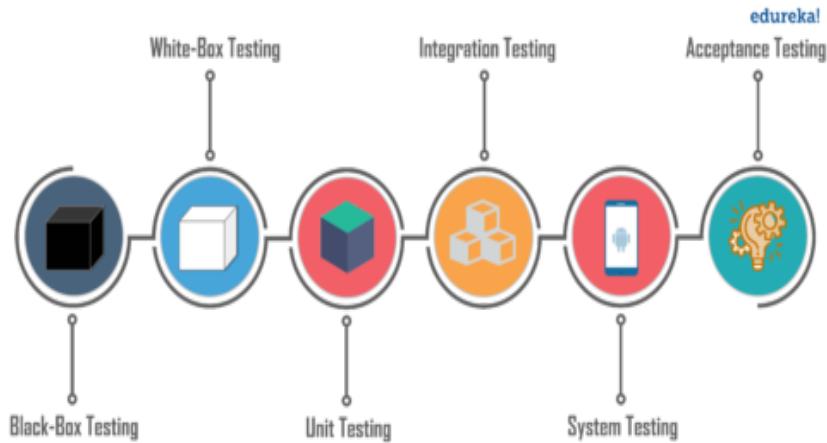
##### 2.1.1.3 Approches de test

1. Black Box Testing : méthode de test de logiciel dans laquelle les testeurs évaluent la fonctionnalité du logiciel testé sans regarder la structure de code interne.

2. White Box Testing :Il est basé sur la structure de code interne des applications. Dans les tests en boîte blanche, une perspective interne du système, ainsi que des compétences en programmation, sont utilisées pour concevoir des cas de test. Ces tests sont généralement effectués au niveau de l'unité.
3. Grey Box Testing : La boîte grise est la combinaison des tests de boîte blanche et de boîte noire. Le testeur qui travaille sur ce type de test doit avoir accès aux documents de conception. Cela aide à créer de meilleurs cas de test dans ce processus

#### **2.1.1.4 Types des tests**

1. unit testing : Les tests unitaires sont également appelés tests de modules ou tests de composants. Il s'agit de vérifier si l'unité ou le module individuel du code source fonctionne correctement.Ils sont exécutés généralement par les machines
2. System Testing : Le test de l'application entièrement intégrée pour évaluer la conformité des systèmes avec ses exigences spécifiées .Vérification du système terminé pour s'assurer que l'application fonctionne comme prévu ou non.IL s'exécute en boite noire.
3. Integration Testing : Les tests d'intégration déterminent si les unités de logiciel développées indépendamment fonctionnent correctement lorsqu'elles sont connectées les unes aux autres.IL sont exécutés en boite noire ou boite blanche.
4. Acceptance Testing :Il est également connu sous le nom de test de pré-production.Cette opération est effectuée par les utilisateurs finaux ainsi que les testeurs pour valider la fonctionnalité de l'application. Après un test d'acceptation réussi. Des tests formels ont été effectués pour déterminer si une application est développée conformément à l'exigence.Il permet au client d'accepter ou de rejeter la demande.IL s'exécute en boite noire.



**Figure 2.1**

#### 2.1.1.5 Comparaison entre les tests

Test	Portée	Catégorie	Exécutant
Unitaires	Petites portions du code source	Boîte blanche	Développeur Machine
Intégration	Classes / Composants	Blanche / noire	Développeur
Fonctionnel	Produit	Boîte noire	Testeur
Système	Produit / Environnement simulé	Boîte noire	Testeur
Acceptation	Produit / Environnement réel	Boîte noire	Client
Beta	Produit / Environnement réel	Boîte noire	Client
Régression	N'importe lequel	Blanche / noire	N'importe

**Figure 2.2:** Comparaison entre les tests

#### 2.1.2 Intégration continue

L'intégration continue est une pratique de développement de logiciels **DevOps** où les développeurs fusionnent régulièrement leurs modifications de code dans une « branche » partagée, ou un « tronc », parfois même tous les jours. Une fois que les modifications apportées par un développeur sont fusionnées, elles sont validées par la création automatique de l'application et l'exécution de différents niveaux de test automatisés (généralement des tests unitaires et d'intégration) qui permettent de vérifier que les modifications n'entraînent pas de dysfonctionnement au sein de l'application. En cas de détection d'un conflit entre le code existant et le nouveau code, le processus d'intégration continue permet de résoudre les dysfonctionnements plus facilement, plus rapidement et plus fréquemment.

Les principaux objectifs de l'intégration continue sont de trouver et de résoudre les bugs

plus rapidement, d'améliorer la qualité des logiciels et de réduire le temps nécessaire pour valider et publier de nouvelles mises à jour logicielles.

#### **2.1.2.1 Jenkins**

L'intégration continue se repose sur ce serveur, il gère tous les composants de l'architecture mise en place. Il est flexible ce qui permet de l'adapter avec plusieurs outils. Nous choisissons Jenkins entre plusieurs autres outils, car il est le leader du marché de l'intégration continue, c'est le plus utilisé, et il offre plusieurs fonctionnalités permettant de bien gérer les applications.

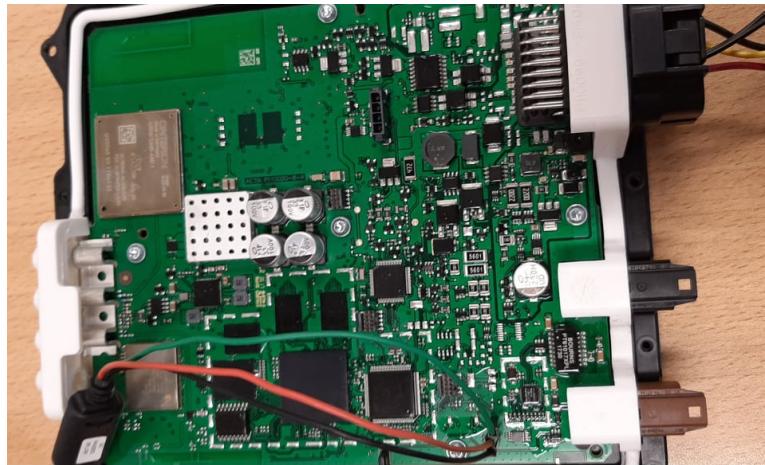


**Figure 2.3:** Logo jenkins

## **2.2 Connexion Serveur-Carte**

### **2.2.1 Carte TGU**

c'est l'unité de contrôle de la connectivité et de la mise en réseau est au cœur du système télématique complexe présent dans les véhicules les plus récents. Elle doit fournir toute la connectivité intra-système à un certain nombre de modules ou sous-systèmes tels que les modules de connectivité (Bluetooth, Wi-Fi, etc.) Dans notre solution chaque module ou bien device représente une interface CAN qui interagissent avec les trames envoyées par le serveur de test.



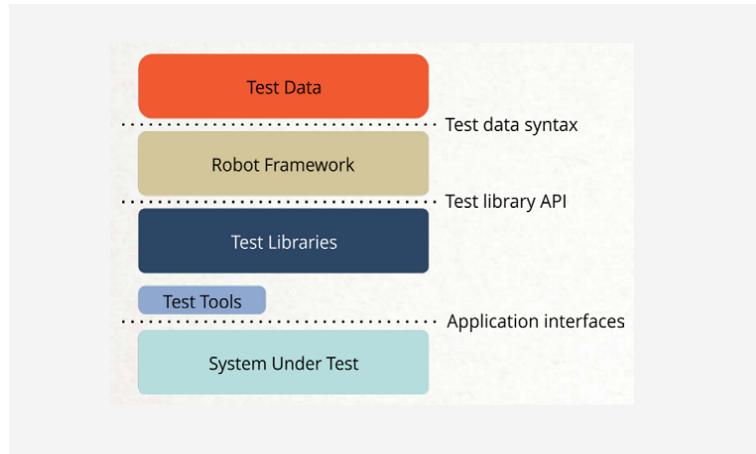
**Figure 2.4:** TGU

### 2.2.2 Robotframework

Les idées de base pour Robot Framework ont été formulées dans la thèse de master de **Pekka Klärck** en 2005. La première version a été développée chez **Nokia Networks** la même année. La version 2.0 est sortie en tant que logiciel open source le 24 juin 2008. Il s'agit d'un outil d'automatisation des tests **IHM, BDD**, serveurs et même des environnements mobiles open source. Il est basé sur python peut être utilisé dans des environnements distribués et hétérogènes, où l'automatisation nécessite l'utilisation de différentes technologies et interfaces. Il a un écosystème riche autour de lui composé de diverses bibliothèques génériques et d'outils qui sont développés en tant que projets séparés.

#### 2.2.2.1 Architecture

Robot Framework est un cadre générique, indépendant de l'application et de la technologie. Il a une architecture hautement modulaire illustrée dans le schéma ci-dessous

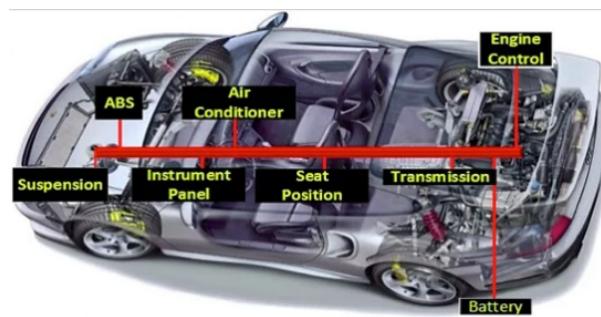


**Figure 2.5:** Architecture du Robotframework

## 2.3 Technologie pour Robotframework

### 2.3.1 Bus CAN

Le bus CAN est né en 1984 dans les ateliers BOSCH, initialement prévu pour des applications automobiles mais est également devenue un bus populaire dans l'automatisation industrielle ainsi que dans d'autres applications. Le bus CAN est principalement utilisé dans les systèmes embarqués et, comme son nom l'indique, est une technologie de réseau qui permet une communication rapide entre les micro-contrôleurs.

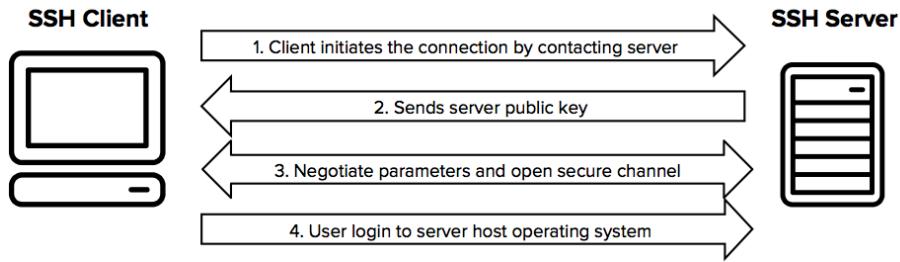


**Figure 2.6:** la communication ECU dans les voitures .

### 2.3.2 SSH

Le protocole SSH est également appelé Secure Shell. Il sert principalement à communiquer des machines à distant en préservant la confidentialité et l'intégrité. Il fonctionne sur la base du modèle client-serveur. Cela implique que le client envoie une demande de communication avec le serveur. Une fois que le client a confirmé l'identité du serveur à l'aide de la cryptographie à clé publique, il a établi la connexion entre le client et le serveur. Plus tard, les deux échangent des

données en utilisant des algorithmes de cryptographie pour le chiffrement et le hachage.



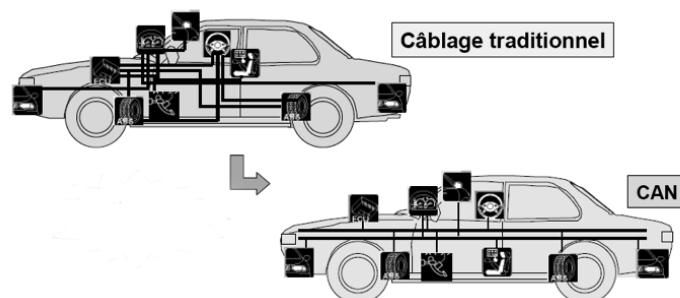
**Figure 2.7:** Connexion SSH serveur-client

### 2.3.3 Choix

Vue que notre solution de test dédié à une unité télématique d'automobile Nous nous choisissons la technologie bus CAN.

#### 2.3.3.1 pourquoi bus CAN ?

- Vitesse : une vitesse pouvant aller jusqu'à 1 Mbits/s
- Coût :les coûts de matériel réduits et les exigences minimales de traitement du signal font de CAN une solution idéale pour les applications intégrées nécessitant une communication multiprocesseur avec un budget limité.
- Fiabilité :la communication CAN nécessite également moins de câbles et de connecteurs, réduisant considérablement les points de défaillance.
- Flexibilité :Les systèmes connectés CAN contiennent non seulement beaucoup moins de fils, ce qui les rend plus faciles à installer, mais l'ajout de nouveaux composants à un système nécessite beaucoup moins de développement tout en réduisant considérablement les complications de diagnostic et de résolution des problèmes de signal



**Figure 2.8:** la

### 2.3.4 Les trames CAN

Les communications sur le réseau CAN sont réalisées grâce à différentes trames, chaque trame permettant de transmettre une information spécifique (données, requêtes, surcharges ou erreurs). Ces trames sont composées de plusieurs champs permettant de définir tous les paramètres de la transmission

- SOF (Start of Frame) : Champ de départ de la trame toujours égal à 0.
- Arbitration Field : constitué de l'ID et du bit RTR(caractérise les Remote Frames)
- Control Field : Utilisé pour déterminer la taille des données et la longueur de l'ID du message
- Data Field : Ce sont les données transmises par la Data frame.
- CRC Field : permet de vérifier l'intégrité des données transmises
- ACK field : Le ACK field est composé de 2 bits, l'ACK Slot et le ACK Delimiter (1 bit récessif).  
Le noeud en train de transmettre envoie un bit récessif pour le ACK Slot. Un noeud ayant reçu correctement le message en informe le transmetteur en envoyant un bit dominant pendant le ACK Slot : il acquitte le message
- EOF (End of Frame) : Indique la fin de la transmission du message



**Figure 2.9:** .

L'image suivante montre la trame CAN plus détaillée :

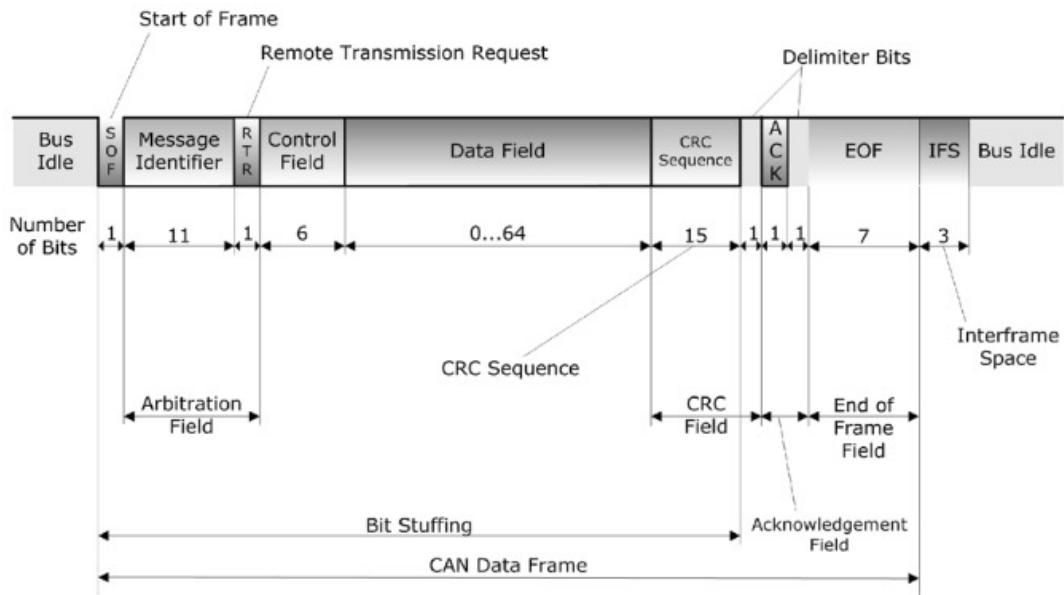


Figure 2.10: trame CAN détaillé

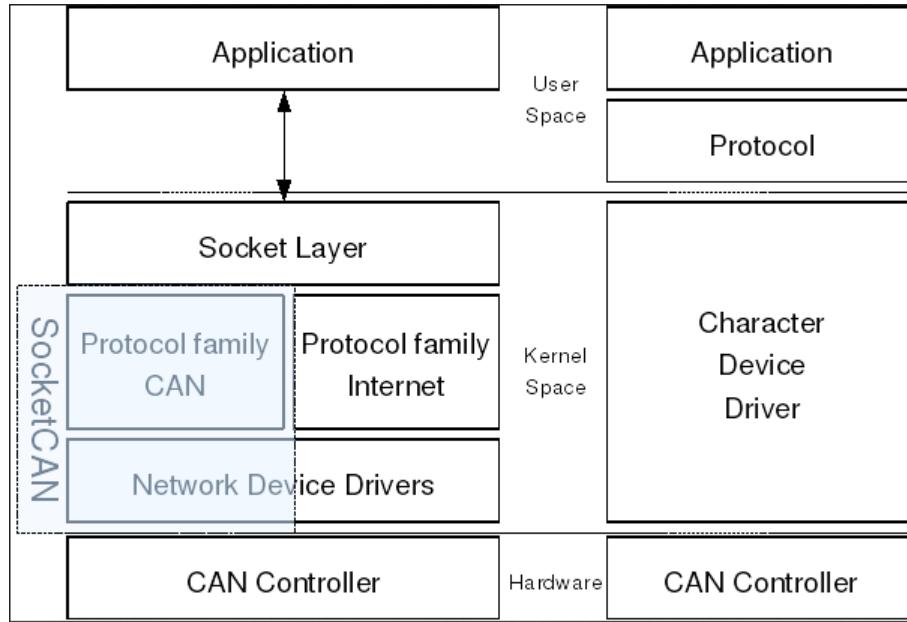
#### 2.3.4.1 Outil de communication entre serveur et la carte

L'adaptateur PCAN-USB permet une connexion facile aux réseaux CAN. Grâce à son boîtier compact en matière plastique, il est non seulement très bien approprié aux applications mobiles



#### 2.3.5 Stimulation sous Linux

SocketCAN est un ensemble de pilotes CAN open source et une pile de mise en réseau(Networking stack) apportés par Volkswagen Research au noyau Linux. Anciennement connu sous le nom de Low Level CAN Framework (LLCF)



**Figure 2.11:** .

Sur Ubuntu, les modules de Kernel requis sont inclus, mais vous devrez installer **can-utils** :

— **sudo apt-get install can-utils**

### 2.3.5.1 CAN-utils

Les utilitaires CAN sont des outils permettant de travailler avec les communications CAN dans le véhicule à partir du système d'exploitation Linux. Ces outils peuvent être divisés en plusieurs groupes fonctionnels :

1. Basic tools to display, record, generate and play can traffic
2. CAN access via IP sockets
3. CAN in-kernel gateway configuration
4. Can Bus measurement
5. SO-TP tools
6. Log file converters
7. Serial line discipline (slc) configuration

Dans notre projet on a utilisé des Outils de base pour afficher, enregistrer, générer et rejouer le trafic CAN :

— **candump** :afficher, filtrer et enregistrer les données CAN dans des fichiers

- **canplayer** :rejouer les fichiers journaux CAN
- **cansend** :envoyer une seule trame
- **cangen** :générer du trafic CAN (aléatoire)
- **cansniffer** :afficher les différences de contenu des données CAN

### 2.3.5.2 Configuration d'un réseau CAN virtuel

1. chargez le module Vcan (CAN virtuel) :

- **sudo modprobe vcan**

2. configurer l'interface virtuelle :

- **ip link add dev can0 type vcan**
- **ip link set up vcan0**

## Conclusion

Conclusion partielle ayant pour objectif de synthétiser le chapitre et d'annoncer le chapitre suivant.

# ANALYSE ET SPÉCIFICATION DES BESOINS

---

## Plan

1	Recensement des besoins des utilisateurs . . . . .	21
2	Identification des acteurs du système . . . . .	23
3	Spécification des besoins . . . . .	24

## Introduction

Ce chapitre permet de clarifier les concepts de base de notre projet.

### 3.1 Recensement des besoins des utilisateurs

Suite à l'étude de la problématique, nous avons dégagé l'ensemble des exigences que notre solution doit satisfaire. Ces exigences sont divisées en besoins fonctionnels, besoins non fonctionnels

#### 3.1.1 Besoins fonctionnels

Notre solution permet :

- Tester les fonctionnalité de ces modules :
  - WIFI :
    - État logique
    - Connexion
    - Déconnexion
  - Speaker :
    - État logique
    - Réglage de fréquence
  - Microphone :
    - État logique
  - Ethernet :
    - État logique
    - Débit
  - Battery :
    - État de la batterie
    - la réponse suite au mettre en charge
  - System :
    - Date
    - Version kernel

- Restart
- Température
- Bluetooch :

  - État logique
  - Connexion
  - Déconnexion

- USB :

  - État logique
  - Connexion
  - Déconnexion

- Automatiser les tests : mettre l'exécution des scripts de test automatisé à travers les outils d'intégration

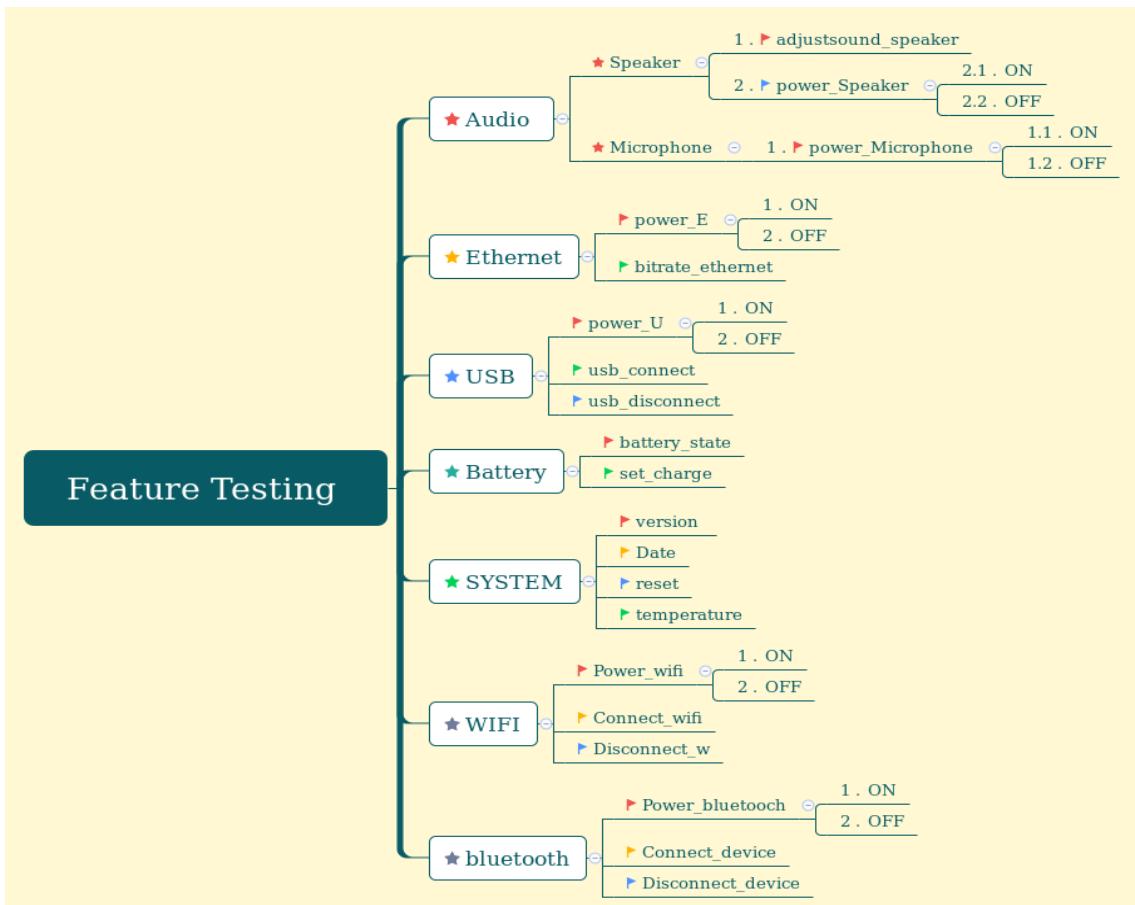


Figure 3.1: .....

### 3.1.2 Besoins non fonctionnels

la solution à réaliser doit répondre à un certain nombre d'exigences non fonctionnelles. Elle se caractérise par :

- **Maintenabilité et Évolutive** : Notre application doit permettre une maintenance facile et être susceptible de subir des évolutions fonctionnelles rapidement, au moindre coût, de manière rapide et fiable
- **Fiabilité** : Le système doit garantir l'intégrité et la cohérence des données à chaque mise à jour
- **Performance** : Le temps des décideurs est précieux. Les réponses doivent être par conséquent fournies dans un délai très réduit.

## 3.2 Identification des acteurs du système

Un acteur est une personne, un matériel ou un logiciel qui interagit avec le système. L'analyse du présent projet commence par une identification des acteurs agissants sur les différentes parties du système.

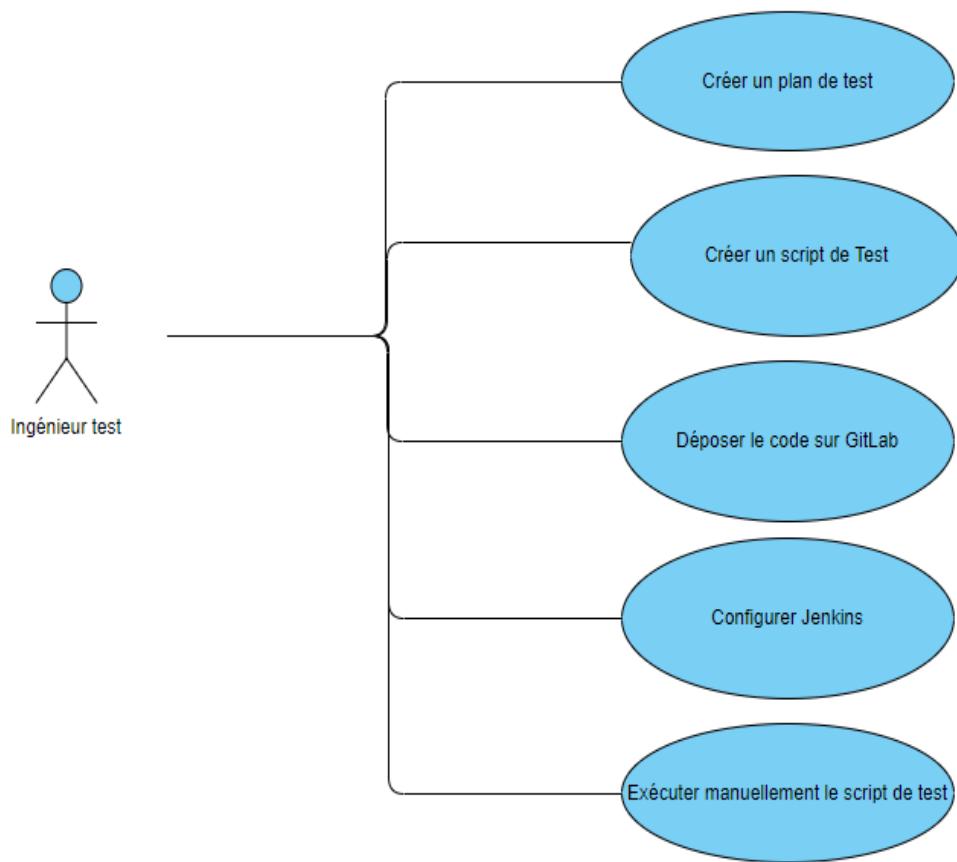
Le tableau 2.1 récapitule les acteurs en interaction avec le système en spécifiant le rôle de chacun avant de définir plus précisément leurs interactions avec le système en utilisant des diagrammes de cas d'utilisation.

Acteur	Fonction
Ingénieur test	Créer un plan de test Créer un script de test Déposer le code sur GitLab Configurer Jenkins Exécuter manuellement le script de test
Robotframework	Communiquer avec la carte "TGU"
Jenkins	Envoyer un build au Robotframework et récupérer les sorties

### 3.3 Spécification des besoins

L'analyse des besoins est une étape très importante dans le processus de l'étude et le développement des systèmes d'informations. Cette partie identifie l'ensemble des acteurs qui interagissent avec le système et définit l'ensemble des cas d'utilisation de ce dernier en se basant sur les diagrammes UML.

#### 3.3.1 Diagramme de cas d'utilisation «Ingénieur test»



**Figure 3.2:** Les cas d'utilisation «Ingénieur test».

- **Cas d'utilisation "Crée un plan de test" :**

- **Objectif :** Cette fonctionnalité permet aux testeurs de connaître le comportement de chaque cas de test
- **Acteur :** Ingénieur test
- **Scénario nominal :**

1. L'acteur crée une table qui contient une description détaillé de chaque cas de test.

• **Cas d'utilisation "Créer un script de test"** :

— *Objectif* :Cette fonctionnalité permet de créer un script de test

— *Acteur* :Ingénieur test

— *Scénario nominal* :

1. L'acteur crée un script de test

• **Cas d'utilisation "Déposer le code sur GitLab"** :

— *Objectif* :Cette fonctionnalité permet :

— viter des pertes de données

— Une modularisation aisée de son projet

— *Acteur* :Ingénieur test

— *Scénario nominal* :

1. L'acteur dépose son code sur GitLab.

• **Cas d'utilisation "Configurer Jenkins"** :

— *Objectif* :Ingénieur test

— *Acteur* :Ingénieur test.

— *Scénario nominal* :

1. L'acteur positionne les

• **Cas d'utilisation "Exécuter manuellement le script de test"** :

— *Objectif* :

— *Acteur* :Ingénieur test.

— *Scénario nominal* :

1. L'acteur positionne

### 3.3.2 Diagramme de séquence

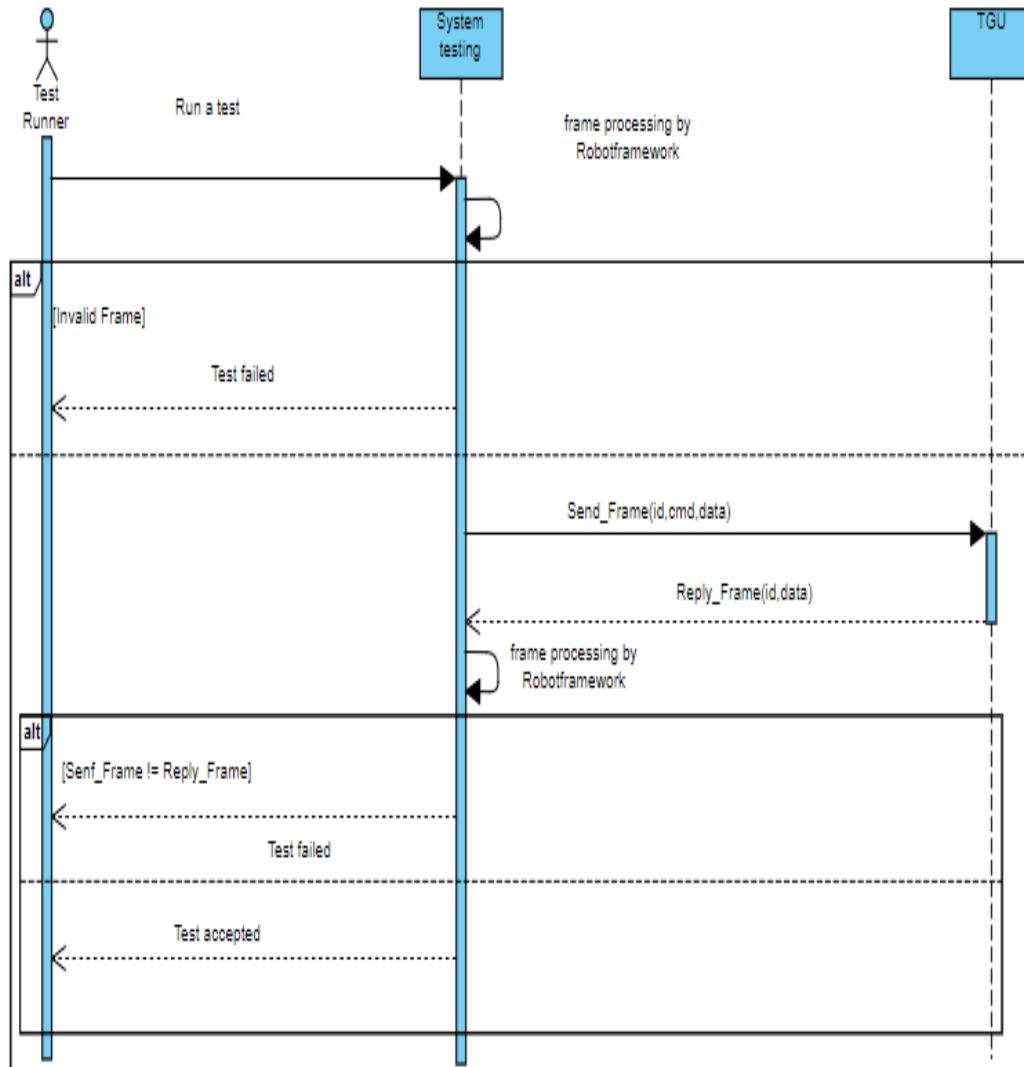


Figure 3.3: .

## Conclusion

Conclusion partielle ayant pour objectif de synthétiser le chapitre et d'annoncer le chapitre suivant.

---

*Chapitre 4*

---

# ARCHITECTURE ET CONCEPTION DU Système

---

## Plan

1	Architecture globale du système . . . . .	28
2	Conception détaillée . . . . .	28

## Introduction

Introduction partielle, qui annonce le contenu.

### 4.1 Architecture globale du système

### 4.2 Conception détaillée

#### 4.2.1 Diagramme de déploiement

Le diagramme de déploiement décrit la disposition physique des matériels qui composent le système et la répartition des entités logiques identifiées dans la conception architecturale sur ces matériels. Chaque machine est représentée par un nœud

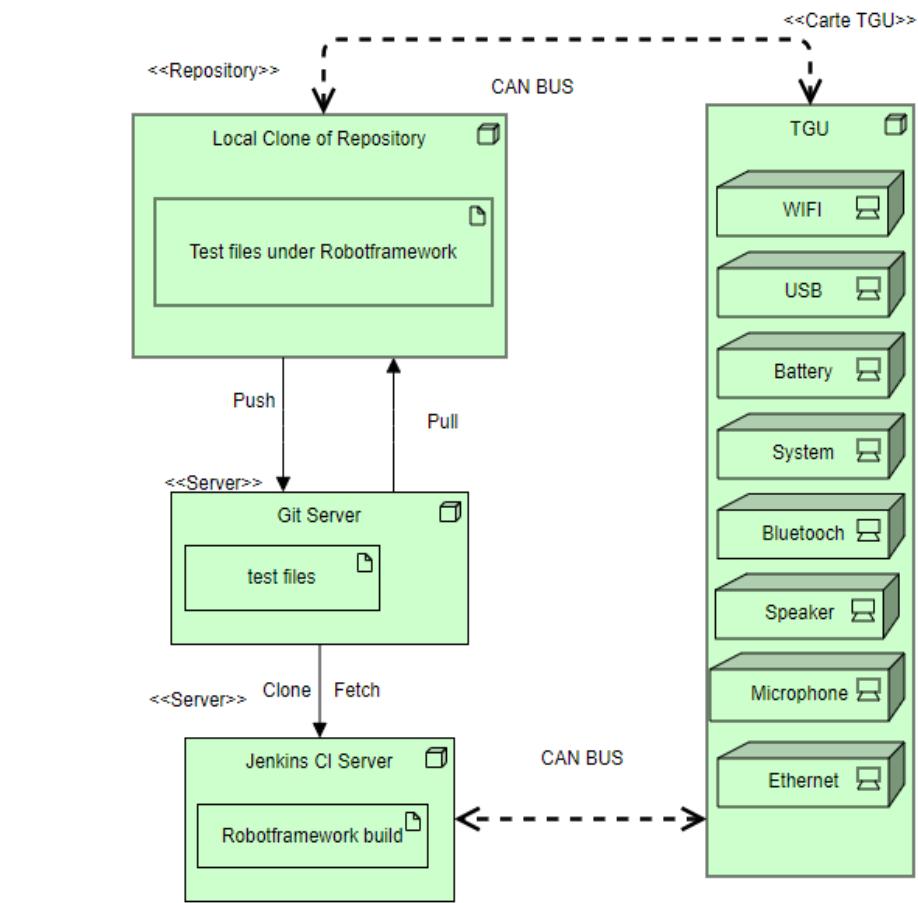
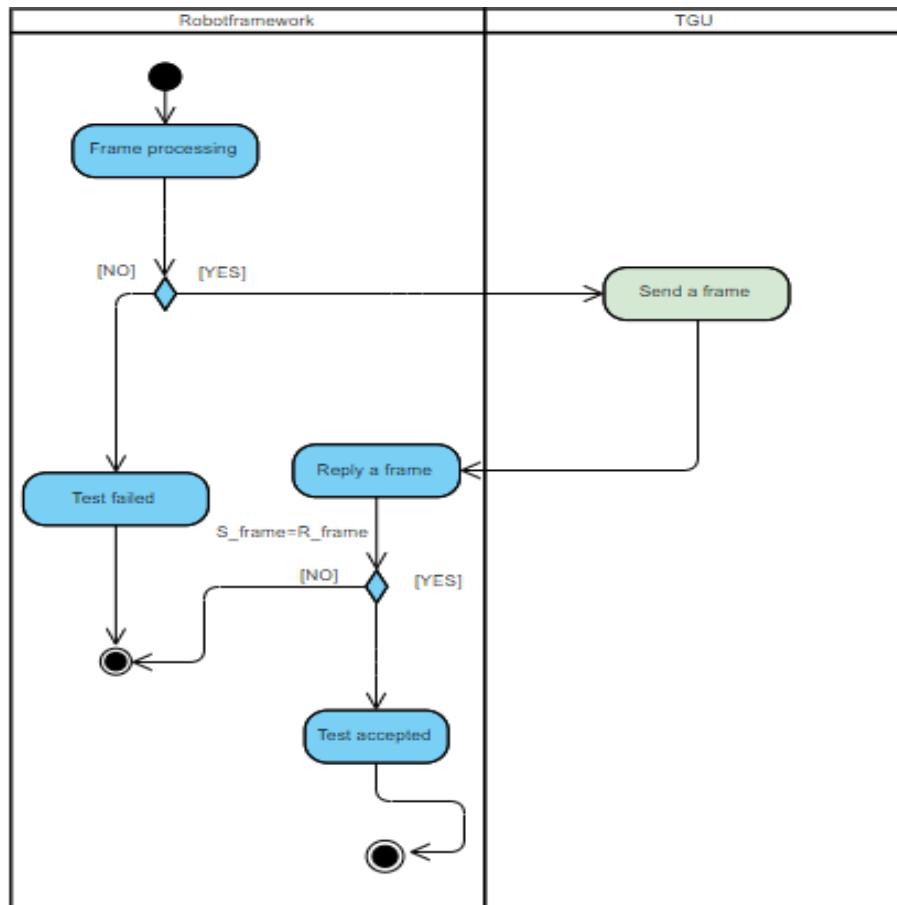


Figure 4.1: diagramme de déploiement

### 4.2.2 Aspect dynamique

La vue dynamique permet de modéliser le comportement dynamique de notre système en indiquant comment ses objets interagissent au moment de l'exécution. Pour se faire, nous utilisons les diagrammes de séquence.

#### 4.2.2.1 diagramme d'activité



**Figure 4.2:** Diagramme d'activité d'un test

## Conclusion

Conclusion partielle ayant pour objectif de synthétiser le chapitre et d'annoncer le chapitre suivant.

## MISE EN OEUVRE DE LA SOLUTION

---

### Plan

1	Outils et technologies utilisées : . . . . .	31
2	le montage des différents composants . . . . .	32

## Introduction

Dans ce chapitre, on va présenter les outils utilisés pour la mise en oeuvre de la solution test automatisé ainsi qu'un aperçu des différentes vues de cette solution.

Cette étape constitue la phase d'achèvement et d'aboutissement du projet. Pour accomplir cette tâche avec succès il faut savoir utiliser les outils adéquats et nécessaires. Ce choix d'outils peut influencer la qualité du produit obtenu et donc nécessite une attention particulière et doit se baser sur les besoins du projet et le résultat escomptés.

Ce chapitre présente l'environnement technique du travail ainsi que le choix pris en matière d'environnement logiciel.

### 5.1 Outils et technologies utilisées :

#### Python

Python est un langage de programmation puissant et facile à apprendre. Il dispose de structures de données de haut niveau et permet une approche simple mais efficace de la programmation orientée objet.

##### 5.1.1 Équipements

###### 5.1.1.1 Boite d'alimentation à courant continu

L'alimentation fournit un courant électrique (12V 24V)



**Figure 5.1:** Boite d'alimentation

### 5.1.2 Outils de développement et de collaboration

#### Pycharm

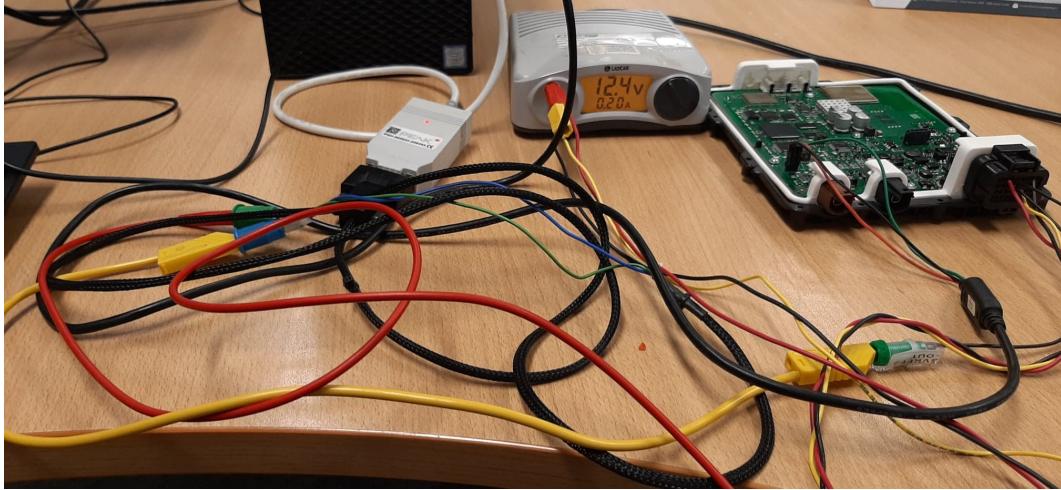
PyCharm est un environnement de développement intégré utilisé pour programmer en Python.

## 5.2 le montage des différents composants

Tout au long de la phase d'implantation et de test,nous avons réalisé le montage de la figure  
le montage est composé de :

- TGU
- CAN BUS
- PCAN-USB
- boite d'alimentation à courant continue
- PC

Afin de donner une vision plus claire sur le montage utilisé la figure montre une photo réelle de ce dernier



**Figure 5.2:** Montage des composants.

### 5.2.1 Interaction entre les interfaces du CAN BUS

notre solution basé sur l'échange des trames CAN entre les différentes interfaces du CAN BUS d'où des noeuds envoient et d'autre reçoivent. la figure montre les échanges des trames

```

Activités Terminator ard@pfe-lsw-02: ~ 83x22
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan1 011#R
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan1 011#a1b2
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan1 01A#a1b2d
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan1 02#AR
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan1 any
vcan3 5B1 [3] 3B 3B
vcan3 3A1 [3] 1A 2B 3C
vcan3 3A1 [3] 1A 2B 3A
vcan2 011 [0] remote request
vcan2 011 [0] remote request
vcan2 011 [0] remote request
vcan2 01B [3] A1 B2 C3
vcan2 01A [3] A1 2A 3B
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan2 5A1#1d2c3
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan2 01B#a1b2c3
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan2 any
vcan0 011 [0] remote request
vcan3 01B [3] 4E 4E
vcan3 01B [3] 4A 6B 3C
vcan1 01A [2] A1 2B
vcan1 02# [0] remote request
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan1 011#R
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan2 011#R
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan2 01B#a1b2c3
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan2 01A#a12a3b
ard@pfe-lsw-02:~$ ard@pfe-lsw-02: ~ 83x22
ard@pfe-lsw-02:~$ candump vcan0 any
vcan1 011 [0] remote request
vcan1 011 [0] remote request
vcan2 5A1 [3] E1 B2 A3
vcan2 01B [3] A1 B2 C3
vcan3 011 [0] remote request
vcan3 01A [2] A1 2B
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan0 011#R
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan0 011#a4e4c
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan0 3A1#1a2b3a
ard@pfe-lsw-02:~$ []
ard@pfe-lsw-02:~$ ard@pfe-lsw-02: ~ 83x22
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan3 5A1#1a12b3c
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan3 01B#4a6b3c
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan3 3A1#1a2b3b
ard@pfe-lsw-02:~$ candsend vcan3 3A1#1a2b3c
ard@pfe-lsw-02:~$ candump vcan3 any
vcan2 011 [0] remote request
vcan2 011 [0] remote request
vcan2 01B [3] A1 B2 C3
vcan2 01A [3] A1 2A 3B
ard@pfe-lsw-02:~$ 
```

**Figure 5.3:** Récapitulatif du processus de Synchronisation.

### 5.2.2 Configuration "Minicom"

#### Install

Utilisez apt-get sous Debian / Ubuntu Linux, entrez :

- **sudo apt-get install minicom**

#### configuration

1. Tout d'abord vérifier que le système a bien détecté le port sur lequel vous voulez pointer. En faisant une petite visualisation de log :
  - **sudo dmesg | grep tty**
2. Pour identifier le port que vous voulez :
  - **sudo setserial -g /dev/tty\***
3. Une fois le port identifié on va pouvoir dialoguer avec grâce à minicom :
  - **sudo minicom**
4. On peut préciser le périphérique comme cela :
  - **sudo minicom -D /dev/ttyUSB0**

The screenshot shows the Minicom configuration menu. The user has selected option 'A' (Serial Device) which is currently set to '/dev/ttyS0'. Other options include Lockfile Location (/var/lock), Callin Program, Callout Program, Bps/Par/Bits (4800 8N1), Hardware Flow Control (No), Software Flow Control (No), and various menu items like DIGIPEATER ON, MONITOR, and BTEXT >DiP-M.

```
cmd: DIGIPEATER ON
?
?md:
cmd:+-----+
? | A - Serial Device      : /dev/ttyS0
cmd:| B - Lockfile Location : /var/lock
? | C - Callin Program    :
cmd:| D - Callout Program   :
OK | E - Bps/Par/Bits      : 4800 8N1
cmd:| F - Hardware Flow Control: No
ECHO| G - Software Flow Control: No
TXDE|
GPS |   Change which setting? |
MONi+-----+
DIGIpeater 0| Screen and keyboard
BEACON On EV| Save setup as dfl
UNPROTO GPSC| Save setup as..
MYCALL TF2SU| Exit
MYALIAS      +-----+
BTEXT >DiP-M
OK
cmd: PERM
OK
CTRL-A Z for help | 4800 8N1 | NOR | Minicom 2.4 | ANSI | Offline
```

Figure 5.4: interface minicom

### 5.2.3 Configuration "jenkins"

Après l'installation de Jenkins Nous détectons le mot de passe d'initialisation de jenkins comme suit :

```
Jenkins initial setup is required. An admin user has been created and a password generated.  
Please use the following password to proceed to installation:  
  
c4bd13de71834cbe9d14f57bf8696974  
  
This may also be found at: /var/jenkins_home/secrets/initialAdminPassword  
  
*****  
*****  
*****  
  
May 02, 2018 10:12:18 PM hudson.model.UpdateSite updateData  
INFO: Obtained the latest update center data file for UpdateSource default  
May 02, 2018 10:12:18 PM hudson.WebAppMain$3 run  
INFO: Jenkins is fully up and running  
--> setting agent port for jnlp  
--> setting agent port for jnlp... done
```

**Figure 5.5:** Copie du mot de passe de verrouillage de jenkins

Nous copions par la suite ce mot de passe, pour avoir l'accès en tant qu'administrateur sur l'interface jenkins.

L'étape suivante est la création du premier utilisateur jenkins avec le rôle l'administrateur.

The screenshot shows the Jenkins 'Créer le 1er utilisateur Administrateur' (Create first administrator user) configuration page. The page title is 'Créer le 1er utilisateur Administrateur'. It contains several input fields for creating a new user:

Label	Value
Nom d'utilisateur:	Marouen kadri
Mot de passe:	.....
Confirmation du mot de passe:	.....
Nom complet:	marouen kadri
Adresse courriel:	marwen.kadri@etudiant.

At the bottom of the page, there are three buttons: 'Jenkins 2.235.1', 'Continuer en tant qu'Administrateur' (Continue as Admin), and a large blue button labeled 'Sauver et continuer' (Save and Continue).

**Figure 5.6:** Crédation du premier utilisateur jenkins

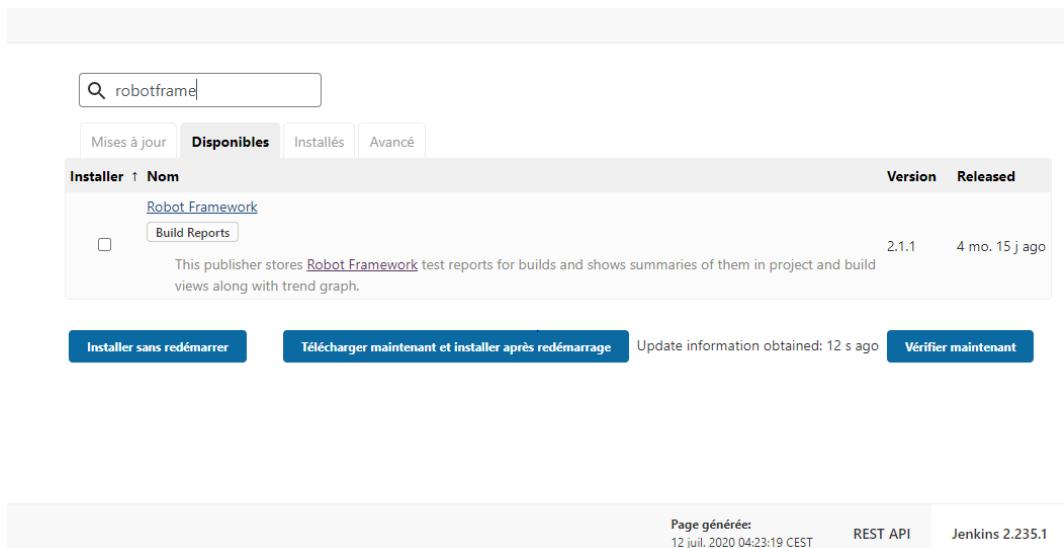
Après la création de l'utilisateur administrateur, jenkins sera prêt pour passer à une autre phase de configuration plus avancée.

### 5.2.3.1 Réalisation fonctionnelle

Après avoir configuré la partie technique, nous entamons la partie fonctionnelle. Cette partie consiste à configurer l'orchestrateur jenkins pour communiquer avec les autres composants de notre architecture afin d'assurer le bon fonctionnement de l'intégration continue. Ci-dessous l'interface principale jenkins dès son installation :



**Figure 5.7:** Interface principale de Jenkins

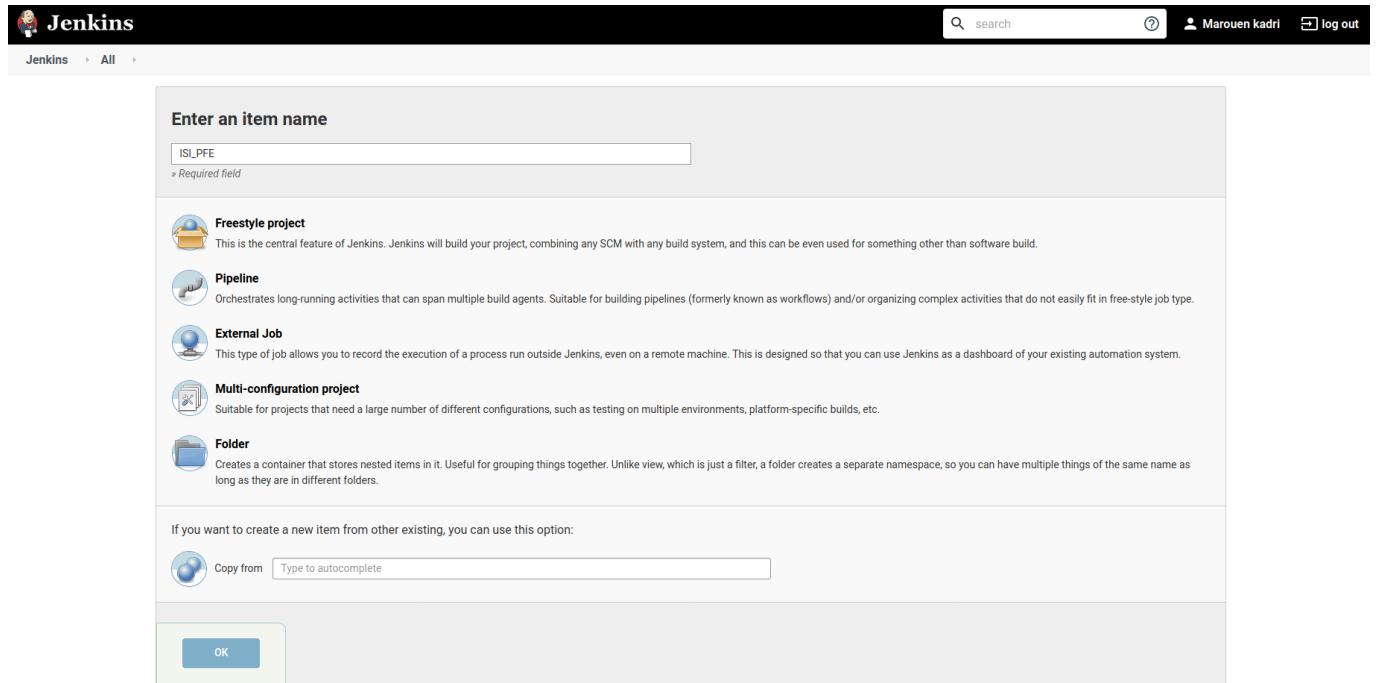


**Figure 5.8:** Ajouter des plugins

Création d'un nouveau job jenkins de type pipeline pour tourner le projet .

- Nous avons saisi le nom du job

- Nous cochons par la suite le type du job :Freestyle project
- En fin nous cliquons sur OK

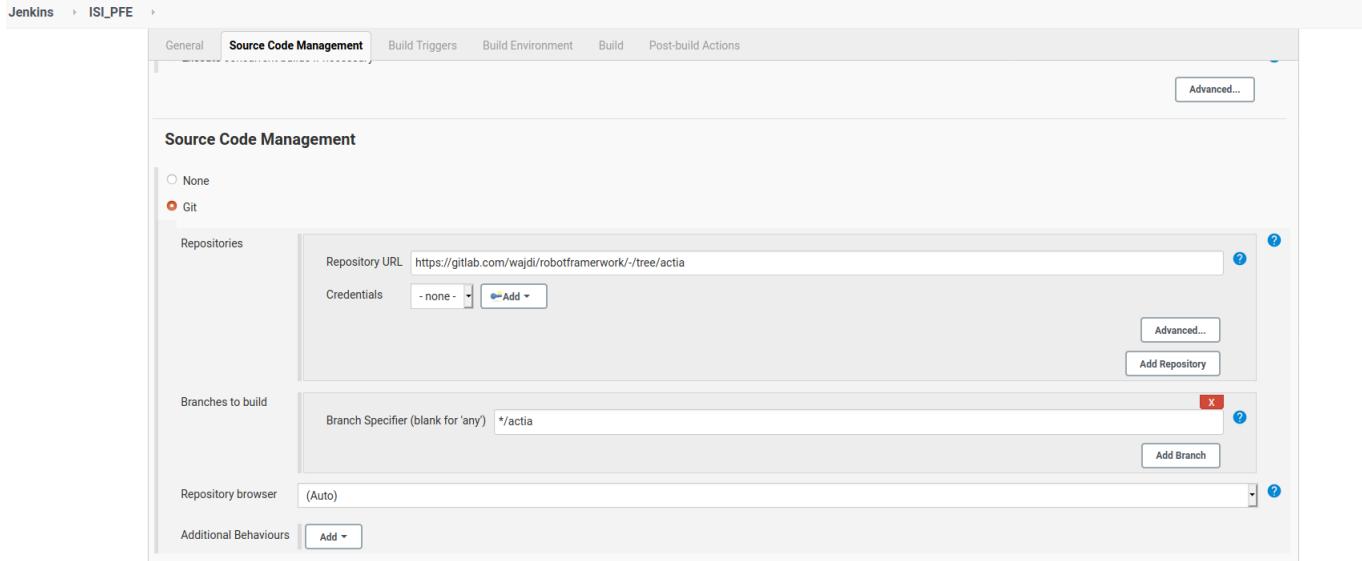


**Figure 5.9:** Crédation d'un nouveau projet jenkins

### 5.2.3.2 Configuration du job

Ce qui nous concerne principalement est la partie source code management et la partie Build

- Nous cochons l'option git
- on a entré l'URL du dépôt Git que nous utilisons
- on a ajouté le nom de la branche utilisé



**Figure 5.10:** Interface de code source management de jenkins

- on a choisie le script de commande : shell
- Nous avons écrit un script pour lancer notre test



**Figure 5.11:** interface build de jenkins

#### 5.2.4 Exécution manuel du test

Dans cet essai de test manuel nous avons quatre interfaces CAN à l'écoute. Nous lançons un cas test "send a CAN Frame". La trame CAN porte notre test à tous les modules de l'unité télématique ce qui est tracé dans la figure.

## Chapitre 5. Mise en oeuvre de la solution

```

Activités Terminator
ard@pfe-ls2w-02: ~/Documents/stage_pfe_2020/stages-robotframework/robotframework-can-uds-library/CURF/testsuite
ard@pfe-ls2w-02: ~/Documents/stage_pfe_2020/stages-robotframework/robotframework-can-uds-library/CURF/testsuite$ robot -t "Send a CAN frame" canRaw.robot
ard@pfe-ls2w-02: ~/Documents/stage_pfe_2020/stages-robotframework/robotframework-can-uds-library/CURF/testsuite$ canRaw
ard@pfe-ls2w-02: ~/Documents/stage_pfe_2020/stages-robotframework/robotframework-can-uds-library/CURF/testsuite$ candump vcan0 any
ard@pfe-ls2w-02: ~/Documents/stage_pfe_2020/stages-robotframework/robotframework-can-uds-library/CURF/testsuite$ candump vcan1 any
ard@pfe-ls2w-02: ~/Documents/stage_pfe_2020/stages-robotframework/robotframework-can-uds-library/CURF/testsuite$ candump vcan2 any
ard@pfe-ls2w-02: ~/Documents/stage_pfe_2020/stages-robotframework/robotframework-can-uds-library/CURF/testsuite$ candump vcan3 any
ard@pfe-ls2w-02: ~/Documents/stage_pfe_2020/stages-robotframework/robotframework-can-uds-library/CURF/testsuite$ 

Output: /home/ard/Documents/stage_pfe_2020/stages-robotframework/robotframework-can-uds-library/CURF/testsuite/output.xml
Log: /home/ard/Documents/stage_pfe_2020/stages-robotframework/robotframework-can-uds-library/CURF/testsuite/log.html
Report: /home/ard/Documents/stage_pfe_2020/stages-robotframework/robotframework-can-uds-library/CURF/testsuite/report.html
ard@pfe-ls2w-02: ~/Documents/stage_pfe_2020/stages-robotframework/robotframework-can-uds-library/CURF/testsuite$ 

```

Figure 5.12: commande de test

L'image suivante montre le rapport affiché sur une page HTML.

Total Statistics	Total	Pass	Fail	Elapsed	Pass / Fail
Critical Tests	1	1	0	00:00:00	<span style="background-color: green; color: white;">P</span>
All Tests	1	1	0	00:00:00	<span style="background-color: green; color: white;">P</span>

Statistics by Tag	Total	Pass	Fail	Elapsed	Pass / Fail
No Tags					

Statistics by Suite	Total	Pass	Fail	Elapsed	Pass / Fail
canRaw	1	1	0	00:00:00	<span style="background-color: green; color: white;">P</span>

**Test Execution Log**

- SUITE canRaw
 

Full Name:	canRaw	00:00:00.161
Source:	/home/ard/Documents/stage_pfe_2020/stages-robotframework/robotframework-can-uds-library/CURF/testsuite/canRaw.robot	
Start / End / Elapsed:	20200618 17:07:05.264 / 20200618 17:07:05.425 / 00:00:00.161	
Status:	1 critical test, 1 passed, 0 failed	
	1 test total, 1 passed, 0 failed	
- + TEST Send a CAN frame
 

	00:00:00.007
--	--------------

Figure 5.13: rapport HTML

### 5.2.5 Exécution automatique des cas de test

1. Nous exécutons le build **ISI-PFE**
2. Nous cliquons sur "console" pour voir la progression de la construction.

The screenshot shows the Jenkins interface for the 'ISI\_PFE' project. On the left, there's a sidebar with links like 'Back to Project', 'Status', 'Changes', 'Console Output' (which is currently selected), 'View as plain text', 'Edit Build Information', 'Delete build #2', and 'Previous Build'. The main area is titled 'Console Output' and displays the command-line logs of the build. The logs show the build was started by 'Marouen kadri' as 'SYSTEM', running in workspace '/var/lib/jenkins/workspace/ISI\_PFE'. It executes a shell script, changes directory to the desktop, runs a Python test script, and concludes with 'all tests were passed successfully .....'. The build status is listed as 'Finished: SUCCESS'.

**Figure 5.14:** Console Jenkins

## Conclusion

Conclusion partielle ayant pour objectif de synthétiser le chapitre et d'annoncer le chapitre suivant.

# Conclusion générale

La première itération du projet consistait en la définition du périmètre du projet. Les itérations qui suivaient ont été consacrées à la réalisation de plusieurs modules métiers de base comme le flux d'import et la gestion des profils. Lors de chaque itération, une étude fonctionnelle a été effectuée suivie d'une conception détaillée permettant par la suite d'enchaîner la phase de réalisation et de développement des modules en question.

Le présent projet m'a apporté de la valeur ajouté sur plusieurs niveaux. D'une part, j'ai appris à mieux gérer mon temps, mieux communiquer et collaborer avec les autres membres de l'équipe de développement. D'autre part, il m'a permis d'acquérir des compétences extrêmement importantes telle que le maintien et l'optimisation de mon code, l'intégration des bonnes pratiques, l'autonomie ainsi qu'une grande capacité de modélisation.

En terme de perspectives, le projet dans sa version actuelle n'est pas encore achevé, on est actuellement en cours du personnalisation de l'extension backoffice pour faciliter encore plus l'accès et la gestion des informations des produits. Les prochaines itération porteront toujours sur ce sujet en plus de l'évolution du processus d'export des produits pour qu'il soit beaucoup plus personnalisable par l'utilisateur.

# Annexes

## Annexe 1. Exemple d'annexe

Les chapitres doivent présenter l'essentiel du travail. Certaines informations-trop détaillées ou constituant un complément d'information pour toute personne qui désire mieux comprendre ou refaire une expérience décrite dans le document- peuvent être mises au niveau des annexes. Les annexes, **placées après la bibliographie**, doivent donc être numérotées avec des titres (Annexe1, Annexe2, etc.).

Le tableau annexe 1.1 présente un exemple d'un tableau dans l'annexe.

**Tableau annexe 1.1 : Exemple tableau dans l'annexe**

0	0
1	1
2	2
3	3
4	4

ملخص

يوضع الملخص باللغة العربية هنا... الرجاء أن يكون في حدود العشر أسطر... يوضع الملخص باللغة العربية هنا... الرجاء أن يكون في حدود العشر أسطر... يوضع الملخص باللغة العربية هنا... الرجاء أن يكون في حدود العشر أسطر... يوضع الملخص باللغة العربية هنا... الرجاء أن يكون في حدود العشر أسطر... يوضع الملخص باللغة العربية هنا... الرجاء أن يكون في حدود العشر أسطر... يوضع الملخص باللغة العربية هنا... الرجاء أن يكون في حدود العشر أسطر... يوضع الملخص باللغة العربية هنا... الرجاء أن يكون في حدود العشر أسطر... يوضع الملخص باللغة العربية هنا... الرجاء أن يكون في حدود العشر أسطر... يمكّن أن تكتب كلمات بحروف لاتينية في وسط الملخص مثال Exemple ici يوضع الملخص باللغة العربية هنا...

**كلمات مفاتيح :** الرجاء عدم تجاوز الخمس كلمات

## Résumé

**Mots clés :** Merci de ne pas dépasser les cinq mots

## Abstract

**Keywords :** Please don't use more than five keywords