

Rapport de stage de 2^{ème} année

Réalisé par :

Aarab Zakaria

Belhadj Samia

Benbrahim Anas

El Abbadi Marouane

Encadré par :

M. Marc Pantel

Sommaire

Présentation de l'IRIT
Présentation du sujet de stage4
Outils informatiques mis en oeuvre6
Présentation du métamodèle Dataflow8
Présentation du métamodèle Blocklibrary10
Première tâche: Linker Dataflow Blocklibrary17
Deuxième tâche: Simulink to Dataflow20
Troisième tâche: BlockLibrary to Matlab21
Dernière tâche: Dataflow to Simulink27
Bilan du stage34

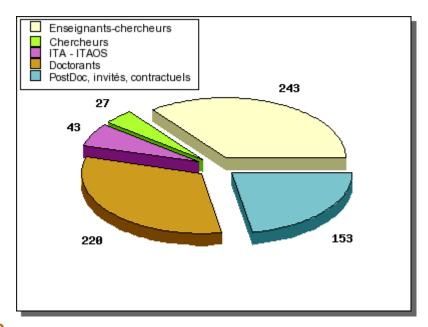
Présentation de l'IRIT :

L'Institut de Recherche en Informatique de Toulouse (IRIT) est une unité associée au Centre National de la Recherche Scientifique (CNRS), à l'Institut National Polytechnique de Toulouse (INPT) et à l'Université Paul Sabatier (UPS). Environ 335 personnes travaillent à l'IRIT dont 265 chercheurs et enseignants chercheurs (parmi lesquels 115 doctorants) et 78 ingénieurs, techniciens et administratifs.

Les recherches de l'IRIT couvrent l'ensemble des domaines où l'informatique se développe aujourd'hui, que ce soit dans son axe propre, de l'architecture des machines au génie logiciel et aux réseaux, comme dans son extension les plus contemporaines : intelligence artificielle et systèmes cognitifs, interaction multimédia homme-système, analyse et synthèses d'images.

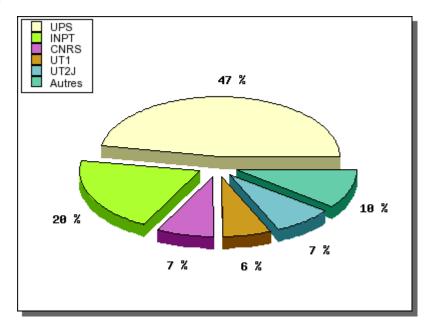
Par catégorie

Total: 686



Par tutelle

Total: 670



Présentation du sujet de stage : Développement d'outils de génération de code pour modèles flot de données

Dans le cadre de plusieurs projets de collaboration nationaux et internationaux, L'équipe Acadie de l'IRIT a développé un langage métier de modélisation du type flot de données synchrone (Dataflow) pour le développement de systèmes embarqués critiques. Ce langage intermédiaire peut être alimenté à partir de modèles construits en Simulink, SCADE, Scicos/Xcos, etc. Il comporte entre autre un langage de modélisation des bibliothèques de bloc de calcul (BlockLibrary) qui permet de gérer leur variabilité et d'exprimer leur sémantique axiomatique et opérationnelle. L'objectif de ce stage était de participer au développement d'outils d'importation de modèles et de génération de code dans le cadre de la plateforme Eclipse Modeling Project. La génération de code cible concernait les langages Matlab et xtend, tandis que l'importation de modèles se faisait à partir de Simulink.

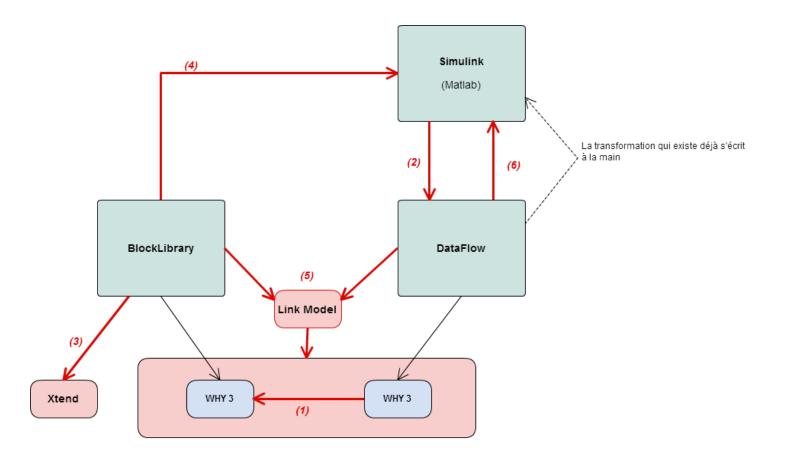
Plus précisément, les tâches qui nous ont été confiées sont (voir schéma) :

1/5/ Construire un lien entre Blocklibrary et Dataflow en exploitant la génération Why3 déjà fournie.

2/ Générer l'importateur Matlab (transformation de fichiers de nature Simulink en modèles Dataflow)

3/4/ Générer le simulateur Xtend/Matlab (étude de Blocklibrary et de la transformation Blocklibrary to Why3 et les adapter à du code Xtend et Matlab).

6/Générer la construction modèle Simulink (à partir d'un modèle Dataflow, créer un fichier Simulink).



L'ensemble des tâches réalisées pourrait compléter une chaîne de vérification pour la validité de la modélisation Simulink. Cette vérification se fait à travers la création de fichiers qui automatisent la génération de modèles Simulink à partir de la BlockLibrary, importent ces modèles depuis Matlab vers Dataflow et vérifient grâce au Linker la cohérence des deux modèles.

Outils informatiques mis en œuvre

Afin d'effectuer les tâches citées précédemment, il a fallu mettre en œuvre un ensemble d'outils. Tout d'abord, le projet étant basé sur deux métamodèles (BlockLibrary et Dataflow), nous avons choisi, en accord avec notre tuteur, de télécharger Eclipse Luna Modeling Project et de traiter nos tâches en utilisant Acceleo, Xtend et ATL.

L'hébergement du projet et la gestion de version de code source se sont faits à l'aide de GitLab, une solution gratuite et Open Source, choisie notamment pour sa rapidité, sa flexibilité, sa fiabilité et sa nature distribuée, tous des aspects qui le distinguent d'outils plus anciens tels que Subversion (SVN). En effet, GitLab fonctionne de façon décentralisée, en d'autres termes le développement ne se fait pas sur un serveur centralisé, mais chaque personne peut développer sur son propre dépôt (branche). Git facilite ensuite la fusion des différents dépôts en envoyant les modifications sur la branche principale du dépôt (master).

Acceleo: est un générateur de code source permettant de réaliser des applications à partir de modèles basés sur EMF. Il s'agit d'une implémentation de la norme de l'Object Management Group (OMG) pour les transformations de modèle vers texte (M2T) Model to Text.

Acceleo est un langage de génération de code qui utilise une approche par template. Un template est un texte contenant des espaces réservés dans lequel seront mis des informations tirées du modèle fourni en entrée. Ces espaces réservés sont généralement des expressions spécifiées sur les entités qui seront utilisées dans le modèle et qui auront pour but de sélectionner et d'extraire des informations de ce modèle. Au sein d'Acceleo, ces expressions sont principalement basées sur le langage OCL.

Acceleo fournit un éditeur de modules de génération avec coloration syntaxique, complétion, détection d'erreurs et refactoring, un débuggeur permettant de surveiller le déroulement d'une génération (Ce débuggeur permet de mettre en pause une génération à des points précis et d'y observer l'état des variables pour pouvoir plus aisément corriger un problème.)

Nous avons notamment utilisé ce langage pour la tâche numéro 6 (transformation d'une instance de modèle Dataflow à un script Matlab qui crée et remplit un fichier Simulink) et pour la tâche 1/5 (générer automatiquement un linker, ce linker généré est un fichier ATL, entre un modèle Blocklibrary et un modèle Dataflow).

ATL: Autre technologie fournie par Eclipse pour la transformation de modèles, développé au LINA à Nantes dans le cadre du projet ALAS. C'est un langage et une boite à outils permettant de faire des transformations Model-to-Model à travers des modules, ou des transformations Model-to-Text à travers des requêtes (Query). Le langage ATL est composé essentiellement de méthodes auxiliaires (Helper) et de règles (rules).

- Helper: Le Helper est l'équivalent d'une méthode auxiliaire. Il est définit sur un contexte et peut être appliqué sur toute expression ayant pour type ce contexte (comme une méthode dans une classe en Java). Il peut prendre des paramètres et possède un type de retour. Le code d'un helper est une expression OCL.
- <u>Rule</u>: Règle déclenchée sur un élément du modèle, elle est caractérisée par deux éléments obligatoires:
 - Un motif sur le modèle source (from) avec une éventuelle contrainte ;
 - Un ou plusieurs motifs sur le modèle cible (to) qui expliquent comment les éléments cibles sont initialisés à partir des éléments sources correspondant.

Une règle peut aussi définir :

- Une contrainte sur les éléments correspondants au motif source ;
- Une partie impérative
- Des variables locales

Xtend: Java est un des langages de programmation les plus populaires. Il fournit un énorme écosystème de bibliothèques et d'outils. Pourtant, sa syntaxe est très verbeuse, et certains concepts sont, à ce jour, absents ou ajoutés très lentement.

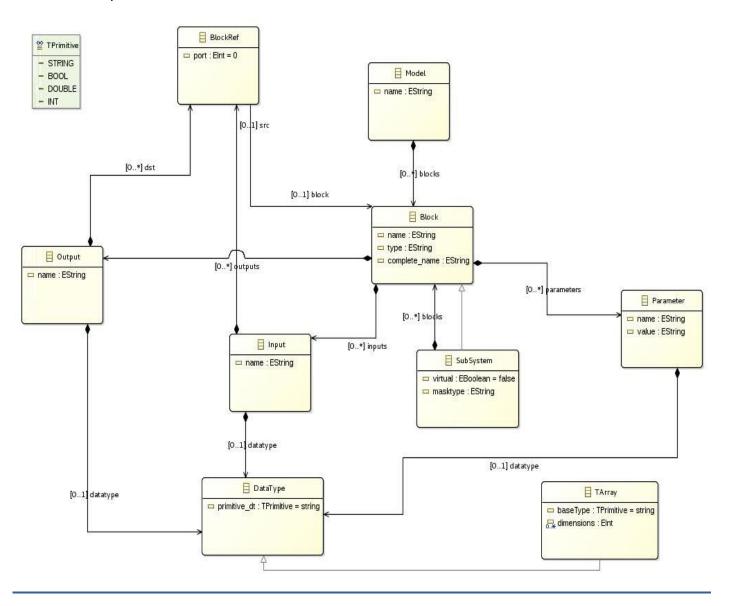
Le langage Xtend, syntaxiquement et sémantiquement issu du Java, tente d'obtenir le meilleur de ce langage, tout en éliminant le bruit syntaxique et en ajoutant de nouvelles fonctionnalités essentielles pour fournir un code plus lisible et plus puissant. Xtend maintient une compatibilité maximale avec Java à travers la compilation en code Java et l'utilisation de système de type Java. On peut mélanger du code Java et Xtend à l'intérieur d'un même projet.

Il se renforce par des fonctionnalités supplémentaires telles que l'inférence de type , les méthodes de vulgarisation , et la surcharge des opérateurs . Étant avant tout un langage orienté objet, il intègre également des fonctionnalités connues de la programmation fonctionnelle, comme les expressions lambda. Il est statiquement typé et utilise les systèmes de type Java. Il est compilé en code Java et donc intègre de façon transparente toutes les bibliothèques Java existantes .

La langue Xtend et son IDE est conçu comme un projet à Eclipse. Le code est open source sous la licence Eclipse Public. Pourtant, le langage peut être compilé et exécuté indépendamment de la plate-forme Eclipse .

Présentation du métamodèle Dataflow

Dataflow est un langage de modélisation de type flots de données. Le métamodèle correspondant est le suivant :



•

Model: C'est notre modèle Dataflow (flot de données) qui est composé de

divers blocs et qui porte un nom.

Block : Cette classe représente les blocs qui composent le modèle.

Chaque bloc possède un nom qui lui est propre, un type, mais aussi un attribut complete_name qui exprime le chemin complet pour accéder au bloc. En effet, si un bloc a1 se trouve au sein d'un sous-système s1 qui lui-même appartient à un sous-système s0,

alors le complete_name de a1 est s0/s1.

Un bloc est composé de paramètres, de ports d'entrée (input) et de ports de sortie (output).

Input/Output: Chaque port, qu'il soit d'entrée ou de sortie, fait référence à un

BlockRef qui fait référence à un bloc (bloc source pour les ports d'entrée et bloc destination pour les ports de sortie) et comprend le numéro de port auquel ce dernier est connecté.

Parameter: Cette classe définit les paramètres propres à chaque bloc. Chaque

paramètre porte un nom et possède une valeur. Tout comme les

Input et les Output, il peut avoir un DataType ou pas.

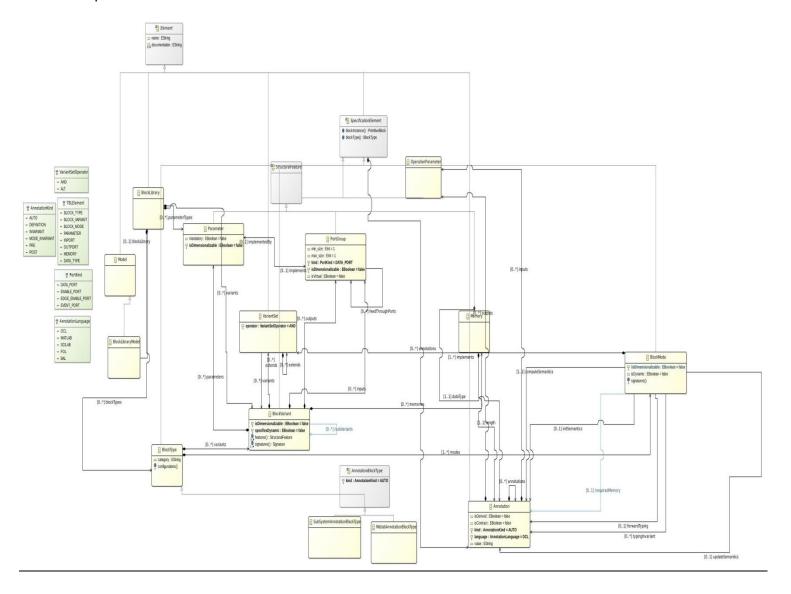
DataType: Cette classe exprime un type qui peut être dans notre cas, un

String, un Bool, un Int, un Double ou même un tableau (TArray) de

l'un de ces types.

Présentation du métamodèle Blocklibrary

Il s'agit de la librairie de blocs représentée par un métamodèle énorme dont voici une partie :



Durant notre stage, nous n'avons pas eu besoin d'assimiler ou de traiter tout le métamodèle. Voici donc ses principaux composants (les classes additionnelles traitées dans chaque tâche seront présentées dans le paragraphe correspondant à la tâche en question).

A l'origine de notre métamodèle, on a la classe Element:



☐ 目 Annotation -> Element, VariableReferencePivot
🛨 🜆 GenModel
+ 🕼 Note
🛨 🕼 Invariant
🛨 🔽 kind : AnnotationKind
🛨 🝷 language : AnnotationLanguage
⊕ □ value : EString
🛨 📑 outputs : OperationParameter
🕀 📑 inputs : OperationParameter
⊕ 📑 annotations : Annotation
⊕ exp : OclExpression
□ ≅ AnnotationKind
🛨 💷 GenModel
+ - AUTO = 0
+ - DEFINITION = 1
+ - INVARIANT = 2
MODE_INVARIANT = 3
+ - PRE = 4
+ - POST = 5
□ ≅ AnnotationLanguage
⊕ GenModel
⊕
+ - OCL = 0
⊕ − MATLAB = 1
⊕ Model -> Element
□

- ─ BlockLibrary -> Element
 - 🕀 🜆 GenModel
 - ⊕

 ♣ blockTypes: BlockType
 - 🕀 📑 variants : BlockVariant
 - 🕀 🔜 parameterTypes : Parameter
 - 🕀 📑 dataTypes : DataType

■ **■** SpecificationElement -> Element

- 🕀 🜆 GenModel
- ⊕ blockInstance() : PrimitiveBlock
- ⊕ blockType(): BlockType
- □ 目 BlockMode -> SpecificationElement
 - 🛨 🜆 GenModel
 - 🛨 🜆 Algo
 - 🛨 b Invariant
 - 🗄 🜆 ExtendedMetaData
 - 🕀 💡 signatures()

 - 🕀 📑 typingInvariant : Annotation

 - 🕀 🚅 implements : VariantSet
- □ 目 BlockType -> SpecificationElement
 - 🛨 🜆 GenModel
 - 🛨 🜆 ExtendedMetaData
 - configurations ()
 - ± 📑 modes : BlockMode
 - 🕀 🔜 variants : BlockVariant
 - 🕀 尽 blockImpl : PrimitiveBlock

□ BlockVariant -> SpecificationElement 🕀 🕼 GenModel # SextendedMetaData 🛨 🍔 features() : StructuralFeature 🕀 🏩 signatures() : Signature 🕀 📑 inputs : PortGroup 🛨 📑 outputs : PortGroup 🕀 🔜 memories : Memory 🛨 🖵 isDimensionalizable : EBoolean 🛨 🖵 specifiesDynamic : EBoolean 🕀 🕼 GenModel ⊕
᠖ ExtendedMetaData ⊕

☐ dataType : Annotation □ ■ Parameter -> StructuralFeature 🕀 🕼 GenModel 🕀 💷 Invariant 🕀 🜆 ExtendedMetaData 🕀 🔜 parameterimpl : BlockParameter 🕀 🗖 mandatory : EBoolean

☐ 目 PortGroup -> StructuralFeature
🛨 🌆 GenModel
⊕
⊕
⊕ 🚅 allowedTypes : DataType
⊕ 📑 portImpl : Port
⊕ min_size : EInt
⊕ max_size : EInt
⊞
⊕ 🖵 kind : PortKind
🛨 Ţ isDimensionalizable : EBoolean

🕀 🕼 GenModel
⊕ © Todo
⊕ 🖵 kind : AnnotationKind
□ ■ VariantSet -> Element
+ 🕮 GenModel
+ 💷 Invariant
🛨 💷 ExtendedMetaData
⊕ 📑 variants : BlockVariant
⊕ 🕝 operator : VariantSetOperator
⊕ 📑 extends : VariantSet
∃ SubSystemAnnotationBlockType -> AnnotationBlockType
⊞ MatlabAnnotationBlockType -> AnnotationBlockType

☐

YariantSetOperator ⊕ @ GenModel → AND = 0 + - ALT = 1 □

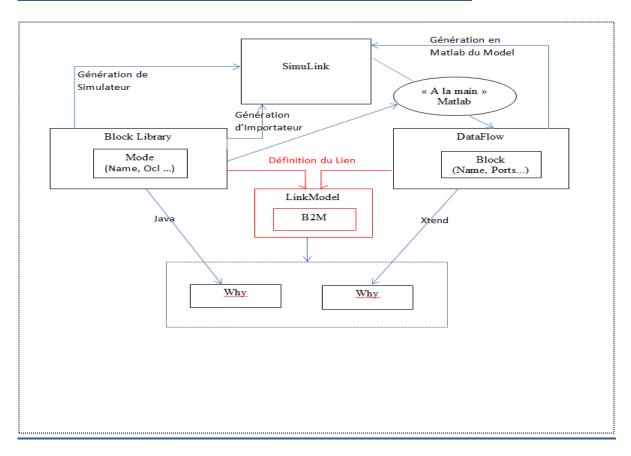
PortKind 🛨 🜆 GenModel ⊕ - DATA_PORT = 0 EDGE_ENABLE_PORT = 2 ☐ ☐ OperationParameter -> SpecificationElement, VariableReferencePivot 🛨 🜆 GenModel 🕀 🕼 Invariant 🕀 🖶 impl 🕀 🖶 value ⊕ addins ─ # constraints 🕀 🖶 ocl

Ce qu'il faut surtout retenir, dans le cadre de notre stage, c'est qu'un élément peut être de type BlockLibrary, auquel cas il est composé de BlockType eux-mêmes composés de BlockMode qui prennent en paramètres des entrées et des sorties, imposent certaines contraintes OCL dessus et exécutent des actions. Ces actions seront traduites sous forme de fonctions Matlab lors de la tâche 3 / 4 (bllocklibrary to Matlab) et les contraintes OCL seront utilisées afin de créer le linker, tâche 1/5.

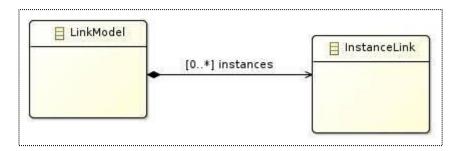
Exemple de fichier rédigé avec l'extension bls qui représente une syntaxe Xtext associée au modèle BlockLibrary :

```
blocktype MinMax {
    variant MinMaxParameters {
        parameter FunctionParam : MinMaxFunction
        parameter NbInputs : TInt16 { invariant ocl { NbInputs.value >= 1 } }
    variant MinMaxInScalars extends MinMaxParameters {
        in data In1 : TDouble [1 .. 0]
    }
    variant MinMaxInVectors extends MinMaxParameters {
        in data In1 : TArrayDouble [1 .. 0]
    variant MinMaxInMatrices extends MinMaxParameters {
        in data In1 : TMatrixDouble [1 .. 0]
    variant MinMaxOutScalar {
        out data Out : TDouble
    variant MinMaxOutVector {
        out data Out : TArrayDouble
    variant MinMaxOutMatrix {
        out data Out : TMatrixDouble
    mode MinOutputScalarMultipleInputsScalars implements allof(MinMaxOutScalar, MinMaxInScalars) {
        modeinvariant ocl { FunctionParam.value = !!MinMaxFunction::Min }
        modeinvariant ocl { NbInputs.value >= 1 }
        definition bal = compute MinOutScalarMultipleInputsScalars {
            postcondition ocl {
                In1->forAll(i| i.value >= Out.value)
            var res = In1[0].value;
            for (var i = 0; i < (size(In1)); i = i + 1){
                if (res > Inl[i].value){
                    res = Inl[i].value;
            Out.value = res;
        compute compute_MinOutScalarMultipleInputsScalars
   }
                     . . . .
                                                         22 22 3
```

Première tâche: Linker DataFlow BlockLibrary



Il s'agit le lien entre un mode du blocktype du modèle blocklibrary et le block du modèle dataflow correspondant (partie en rouge dans le schéma). Pour ceci, on crée un métamodèle Links dont la représentation est la suivante, et qui sera le résultat d'une transformation ATL qui prend en entrée les deux modèles BlockLibrary et DataFlow :



La classe LinkModel contient les deux modèles à associer, et le lien est créé dans la classe InstanceLink contient le block et le blocktype correspondants.

Transformation ATL:

Il s'agit d'un fichier ATL qui prend deux instances « xmi » en entrée, un BlockLibrary et un DataFlow, et qui crée une instance Links en sortie. Pour créer le modèle de sortie, on s'assure que les deux modèles ont le même nom et que le modèle DataFlow vérifie toutes les contraintes exprimées par les annotations de type mode invariant de chaque variant du blocktype. Pour ce faire, on écrit des helpers qui permettent de vérifier qu'un paramètre existe dans le block DataFlow (le helper hasParameter) et de l'extraire (le helper getParameter) ainsi que d'extraire un input (le helper getInput). On se sert aussi dans cette transformation des trois helpers « isScalar », « isVector » et « isMatrix » qui ne sont pas des contraintes OCL et ne sont donc pas suppportées par le fichier ATL.

Pour chaque variant contenant une annotation de type mode invariant est modélisé par un helper qui exprime la contrainte OCL propre à l'invariant en plus d'un appel au helper correspondant au variant père (relation d'héritage entre les variants d'un blocktytpe) s'il en existe.

Au final, pour chaque mode, on crée un helper exprimant ses contraintes OCL et une règles de transformation qui fait appel à ce helper comme garde d'exécution.

Les deux images suivantes montrent l'exemple d'un mode (SingleIput_ScalarMode) de la librairie « Sum » et le fichier ATL écrit à la main correspondant :

```
blocktype Sum {
       variant Sum Main {
              parameter
                       Signs : TString {
                      invariant ocl {
                             Signs.value->forAll(s | (s='+' or s='-'))
                      invariant ocl {
                             Signs.value->size() > 0
              parameter Dimension : TInt8 {
    invariant ocl {
        Dimension.value = 1 or Dimension.value = 2
               .
//parameter Integer_rounding_mode : TInt_rounding_mode
parameter Sum_over : TSum_over {
                                  TSum_over {
                      }
       variant SingleInput extends Sum_Main {
              modeinvariant ocl {
                      Signs.value->size() = 1
       }
       Signs.value->at(0) = '-' implies OutO.value = 0.0 - InO.value
                      postcondition ocl {
                             Signs.value->at(0) = '+' implies OutO.value = InO.value
                      if ( Signs.value[0] == '-' )
OutO.value = 0.0 - InO.value;
                      else
                             OutO.value = InO.value:
               compute computeSingleInput Scalar
```

```
helper context dataflow!Block def : hasParameter( name : String ) : dataflow!Parameter
          self.parameters->select( p | p.name = name).isEmpty();
helper context dataflow!Block def : getParameter( name : String ) : Boolean =
    self.parameters->select( p | p.name = name)->asSequence()->first();
helper context dataflow!Block def : getInput() : Set(dataflow!Input) =
          self.inputs
helper context dataflow!DataType def : isScalar() : Boolean =
    self.OclIsTypeOf(dataflow!TArray)
           and self.dimensions.size()=1 and self.dimensions.at(1) =1
helper context dataflow!DataType def : isVector() : Boolean =
    self.OclIsTypeOf(dataflow!TArray)
    and self.dimensions.size()=1 and self.dimensions.at(1) >=1
helper context dataflow!DataType def : isMatrix() : Boolean =
    self.OclIsTypeOf(dataflow!TArray)
          and self.dimensions.size()=2
          and self.dimensions.at(1) >=1
          and self.dimensions.at(2) >=1
helper context dataflow!Block def : isSum Main() : Boolean =
helper context dataflow!Block def : isSingleInput() : Boolean = let Signs : DataFlow!Parameter = self.getParameter('Signs') in
     (self.isSum_Main()) and (self.hasParameter('Signs')) and (Signs.value->size()=1)
helper context dataflow!Block def : isSingleInput_ScalarMode() : Boolean =
          self.isSingleInput() and self.getInput('InO').type.isScalar()
rule Links {
     from bl:BlockLibrary!BlockLibrary, df:DataFlow!Model
to r:links!LinkModel (instances <- links!InstanceLink.allInstances())
rule Link_SingleInput_ScalarMode {
    from bt:BlockLibrary!BlockType, b:DataFlow!Block
     (b.isSingleInput_ScalarMode())
     to link:links!InstanceLink( block <- b, type <- bt)
```

Les résultats renvoyés par les helpers qui extraient les paramètres et inputs sont stockés dans des variables pour que le fichier ATL puisse les manipuler :

Let Signs: DataFlow!Parameter = self.getParameter('Signs') in

Génération du fichier ATL:

Cette étape consiste en la génération automatique, à partir d'un modèle Blocklibrary, du fichier ATL réalisant la transformation et créant le lien. Cette génération est faite à l'aide d'un fichier Acceleo : ce fichier contient les helpers et la règle statiques (indépendants des modèles à transformer) et un un template principal qui parcourt les variants du modèle « xmi » pour en extraire les annotations exprimant les contraintes OCL. On a donc besoin de la liste des annotations de type mode_invariant obtenue par le query suivant :

```
[query public getAnnotation_mode_inv(bv : BlockVariant) : OrderedSet(Annotation) =
    bv.annotations->select( a | a.kind = AnnotationKind::MODE_INVARIANT )
        ->collect( a | a.kind = AnnotationKind::MODE_INVARIANT )
        ->asOrderedSet()
/]
```

Les expressions de ces annotations sont ensuite exploitées par un template adapté : printOCL. En effet, les composants d'une expression OCL varient selon le type de l'expression. Tous les cas n'ont pas été traités pendant le stage, et on s'est limité à quelques cas fréquents dont voici un exemple : EqOpCallExp avec la source et l'argument de type PropertyCallExp. Lors de la mise en pratique, l'instruction [if e.ocllsKindOf(EqOpCallExp)/] s'évalue à faux et le template n'écrit donc pas la contrainte OCL même si l'expression OCL « e » passée en paramètre est de type EqOpCallExp. On n'est pas parvenu à résoudre l'erreur même après intervention du tuteur de stage.

Pour définir les variables qui contiennent les objets paramètres/inputs/outputs figurant dans les contraintes OCL, on extrait la liste de tous les paramètres/inputs/outputs du variant à l'aide de la fonction « closure » qui parcourt le variant et ses parents :

```
[query public getParametres(bv : BlockVariant) : OrderedSet(Parameter) =
bv->closure(extends.variants)->collect(parameters)->flatten()->append(bv.parameters)->asOrderedSet()
/1
```

Deuxième tâche: Simulink to Dataflow

Cette tâche consiste en la génération d'un importateur Matlab qui transforme donc des fichiers de nature Simulink en modèles Dataflow.

C'est une étape qui rentre dans le cycle de vérification précédemment cité, mais qui, malheureusement, n'a pu être portée à son terme faute de temps.

Nous devions étudier le langage Xtend et trouver le moyen de passer d'un schéma Simulink vers un code Matlab avant d'effectuer une transformation qui aboutit à un fichier Dataflow.

Les problèmes rencontrés et qui nous ont empêchés d'avancer sur cette mission aussi vite qu'on le souhaitait sont :

- Comment passer d'un fichier Simulink vers un script Matlab.
- Faut-il opter pour une transformation Text2Text qui génère directement le fichier de nature dataflow (.dfw) ou pour une transformation Text2Model qui crée une instance de modèle Dataflow.

Le langage Xtend a été choisi car, avec JAVA, ce sont les langages permettant d'effectuer de telles transformations, contrairement à Acceleo et ATL qui prennent en entrée des modèles.

Troisième tâche: BlockLibrary to Matlab

Il s'agit de générer un simulateur Matlab/Xtend pour pouvoir constater le fonctionnement des blocs qui constituent notre librairie.

Pour cela, nous parcourons les BlockType de notre BlockLibrary et nous en transformonsles différents BlockMode en fonctions Matlab. Nous transformons donc les paramètres afin d'obtenir nos entrées et nos sorties puis nous nous tournons vers les actions pour créer le corps de la fonction.

Un fichier blockLibrary est composé d'une première partie de déclaration des types de variables, d'une deuxième partie où on déclare le blockType avec ses VariantSet (qui représenteront les paramétres ou les E/S des differents blockMode) et ses différents blockModes.

```
library LibMinMax {
      // Scalar data types
      type realDouble TDouble
      type realInt TInt16 of 16 bits
      // Multi-dimensional data types
     type array TArrayIntl6 of TIntl6 [0]
type array TArrayDouble of TDouble [0]
      type array TMatrixDouble of TDouble [0,0]
                                                                            BlockType
      type string TString
      // Enumerations
      type enum MinMaxFunction {Min,Max}
      blocktype MinMax {
          variant MinMaxParameters {
parameter FunctionParam : MinMaxFunction
              parameter NbInputs : TInt16 { invariant ocl { NbInputs.value >= 1 } }
          variant MinMaxInScalars extends MinMaxParameters (
(in)data In1 : TDouble [1 .. 0]
                                                                              BlockVariant
                                                                              (de type
          variant MinMaxInVectors extends MinMaxParameters {
                                                                              entrée)
                                                                                           VariantSet
              in data In1 : TArrayDouble [1 .. 0]
                                                                                           pour la
                                                                                           déclaration
          variant MinMaxInMatrices extends MinMaxParameters {
                                                                                           des
              in data In1 : TMatrixDouble [1 .. 0]
                                                                                           paramètres,
                                                                                           entrées et
                                                                                           sorties.
          variant MinMaxOutScalar {
              ⊙ut data Out : TDouble
          variant MinMaxOutVector {
              out data Out : TArrayDouble
variant MinMaxOutMatrix {
              out data Out : TMatrixDouble
```

Un blockMode est composé de plusieurs annotations de type OCL qui représentent les invariants OCL, et d'une définition repérée par l'attribut compute_Semantics.

Cette définition prend en paramètres des entrées/sorties et est elle-même composée d'un ensemble d'annotations pour déclarer les contraintes OCL et d'un ActionBlock représentant l'action effectuée par le blockMode.

N'ayant besoin que des actions concrètes du blockMode afin de les exprimer en Matlab, on se focalisera, lors de notre transformation, sur les ActionBlocks, où chacune de ces actions représente le corps d'une MatlabFunction.

```
mode MaxOutputScalarMultipleInputsScalars implements allof(MinMaxOutScalar;MinMaxInScalars) {
      modeinvariant ocl { FunctionParam.value = !!MinMaxFunction::Max }
modeinvariant ocl { NbInputs.value >= 1 }
      definition bal = compute_MaxOutScalarMultipleInputsScalars {
          postcondition ocl {
               In1->forAll(i| i.value <= Out.value)</pre>
                                                                                                Sortie
                                                                              Annotation de
                                                                             type OCL
           var res = Ini[0].value;
                                                                              condition.
           for (var i = 0; i < (size(Inl)); i = i + 1){
                                                                                                              Entrée
               if (res < Inl[i].value){</pre>
                    res = Inl[i].value;
                                                                          ActionBlock de
                                                                          notre
                                                                                                   compute_semantics
                                                                          Définition
                                                                                                   de notre
           Qut.value = res;
                                                                                                   BlockMode. Elle est
                                                                                                   de type définition.
      compute compute_MaxOutScalarMultipleInputsScalars
```

Ainsi, nous commençons par rédiger l'en-tête de la fonction Matlab en recherchant le nom de la fonction, ses entrées et sorties (voir code associé) :

```
.⊖ helper
 context blocklibrary!BlockType
  def: testFonction(): String=
      self.modes->iterate(bm;res : String = '' | res + 'function[' + bm.printOut()+']='+bm.name+'('+bm.printIn()+')\n'+bm.printBloc()+'\n')
  context blocklibrary!BlockMode
 def: printOut(): String=
      self.implements->iterate(vs;res : String = '' | res + vs.printOut());
.⊖ helper
  context blocklibrary!VariantSet
  def: printOut(): String=
      self.variants->iterate(v;res : String = '' | res + v.printOut());
≫ helper
  context blocklibrary!BlockVariant
  def: printOut(): String=
      self.outputs->iterate(v;res : String = '' | res + ' ' + self.name);
.⊖ helper
  context blocklibrary!BlockMode
  def: printIn(): String=
      self.implements->iterate(vs;res : String = '' | res + vs.printIn());
∌ helper
  context blocklibrary! VariantSet
  def: printIn(): String=
      self.variants->iterate(v;res : String = '' | res + v.printIn());
.⊖ helper

    context blocklibrary!BlockVariant

3 def: printIn(): String=
      self.inputs->iterate(v;res : String = '' | res + ' ' + self.name);
```

Le résultat obtenu est le bon et en voici un exemple :

Ensuite, chaque ActionBlock est composé de plusieurs ActionblockElements qui représentent les éléments du code, et dont le traitement différe selon leur type de leur expression (ActionExpression) . Les types d'expression sont :

- VariableAsigmentExp: représente l'affectation d'une valeur à une variable.
- <u>BLModelElementExp</u>: représente un élément qui peut être notamment de type blockLibrary.

```
if self.oclIsTypeOf(blocklibrary!BLModelElementExp) then
   if self.elem.oclIsTypeOf(blocklibrary!BlockLibrary) then
   self.elem.testFonction()
   else 'error8'
   endif
```

• <u>VariableExp</u>: fait référenceà une variable , que ce soit une variable locale ou un itérateur.

```
context blocklibrary! VariableReferencePivot
      def: genVariablePivot(): String=
1
          if (self.oclIsTypeOf(blocklibrary!LocalVariable)) then
          self.genLocalVariable()
          else
              if (self.oclIsTypeOf(blocklibrary!IteratorExpression)) then
              self.name
              else 'error10'
              endif
          endif:
   -- GenLOCALVARIABLE
  --TO DO NE SEMBLE PAS FONCTIONNER POUR LE MOMENT
90
      context blocklibrary!LocalVariable
      def: genLocalVariable(): String=
3
3
          if self.init.oclIsUndefined() then
)
          self.name
          self.name+ '='+self.init.printABEXP()
          endif;
```

- ParentesisExp: représente le contenu d'une expression parenthésée.
- ITEExpression : représente un block if then else.

```
if (self.oclIsTypeOf(blocklibrary!ITEExpression)) then
   if self.else.oclIsUndefined() then
        'if ' + self.condition.printABEXP() + '\n'+
        self.then.elements->iterate(abe; res: String=''|res + ' ' + abe.printABE())+'\n'+
        'else '+'\n'+ 'end'
else
        'if ' + self.condition.printABEXP() + '\n'+
        self.then.elements->iterate(abe; res: String=''|res + ' ' + abe.printABE())+'\n'+
        'else' + self.else.elements->iterate(abe; res: String=''|res + ' ' + abe.printABE())
endif
```

• ForExpression : représente une boucle for.

```
if (self.oclIsTypeOf(blocklibrary!ForExpression)) then
   if (self.condition.oclIsTypeOf(blocklibrary!RelOpCallExp)) then
     if (self.condition.operationName='<') then</pre>
     -- if \ self. condition. argument. oclIs Type Of (block library! Property Call Exp) \ then
     --if self.update.oclIsTypeOf(blocklibrary!VariableAssignmentExp) then
 --if self.update.exp.oclIsTypeOf(blocklibrary!AddOpCallExp) then
 --if self.update.exp.argument.oclIsTypeOf(blocklibrary!PropertyCallExp) then
 let argstep : blocklibrary!PropertyCallExp =self.update.exp.argument in
 let ablock : blocklibrary!ActionBlock = self.block in
'for ' + self.iter.genLocalVariable() +':'+argstep.calls ->iterate (ppcall; res: String=''|res + ' ' + ppcall.genPropCall
':('+self.condition.argument.calls->iterate(pcall;res: String=''|res + ' ' + pcall.genPropCall()) +'-'+
argstep.calls->iterate(pppcall;res: String=''|res + ' ' + pppcall.genPropCall())+')'+'\n'+
ablock.elements->iterate(abe; res: String=''|res + ' ' + abe.printABE())+'\n' + 'end'
else 'error2'
endif
else 'error3'
endif
```

• WhileExpression : représente une boucle While.

- <u>StringExp</u>: représente l'expression d'une chaine de caractères.
- NumericExp: représente l'expression d'un nombre réel ou entier.
- **BooleanExp**: représente l'expression d'un booléen.
- <u>EnumLiteralExp</u>: représente l'expression d'une énumeration.
- OperationCall: représente l'expression littérale d'une opération arithmétique.
- OperatorCallExp: représente l'expression littérale d'un opérateur selon son type. Les types en question sont :

BoolOpCallExp: opérateur booléen

```
-BOOLCALLEXP
helper
context blocklibrary!BoolOpCallExp
def: genBoolOpCallExp(): String=
   if (self.argument.oclIsTypeOf(blocklibrary!PropertyCallExp)) then
   self.source.printABEXP()+' '+self.operationName+self.argument.calls->iterate(pcall; res:String=''|res+pcall.genPropCall())
   else
   self.source.printABEXP()+' '+self.operationName
   endif;
```

MulOpCallExp: opérateur arithmétique de multiplication.

```
-- MULOPCALLEXP
     helper
     context blocklibrary!MulOpCallExp
     def: genMulOpCallExp(): String=
             if (self.argument.oclIsTypeOf(blocklibrary!PropertyCallExp)) then
             self.source.printABEXP()+' '+self.operationName+self.argument.calls->iterate(pcall; res:String=''|res+pcall.genPropCall())
             self.source.printABEXP()+' '+self.operationName
             endif;
                             RelOpCallExp: opérateur relationnel.
 - GENRELOPCALLEXP
   helper
   context blocklibrary!RelOpCallExp
   def: genRelOpCallExp(): String=
   if (self.argument.oclIsTypeOf(blocklibrary!PropertyCallExp)) then
   self.source.printABEXP()+' '+self.operationName + self.argument.calls.>iterate(pcall; res:String=''|res+pcall.genPropCall())
   else
   self.source.printABEXP()+' '+self.operationName
   endif;
                                 .....
                             AddOpCallExp: opérateur arithmétique d'addition.
ADDOPCALEXP
 helper
 context blocklibrary!AddOpCallExp
 def: genAddOpCallExp(): String=
       if (self.argument.oclIsTypeOf(blocklibrary!PropertyCallExp)) then
       self.source.printABEXP()+' '+self.operationName+self.argument.calls->iterate(pcall; res:String=''|res+pcall.genPropCall())
       self.source.printABEXP()+' '+self.operationName
       endif;
                             EqOpCallExp : opérateur arithmétique d'égalité.
   EQOPCALLEXP
   lper
     context blocklibrary!EqOpCallExp
     def: genEqOpCallExp(): String=
        if (self.argument.oclIsTypeOf(blocklibrary!PropertyCallExp)) then
         self.source.printABEXP()+' '+self.operationName+self.argument.calls->iterate(pcall; res:String=''|res+pcall.genPropCall())
        self.source.printABEXP()+' '+self.operationName
        endif;
                             NotOpCallExp : opérateur de négation.
      - - NOTOPCALLEXP
  9⊝
          helper
          context blocklibrary!NotOpCallExp
  1
  2
          def: genNotOpCallExp(): String=
                       self.source.printABEXP() +' '+self.opearationName;
  3
  4
```

PropertyCallExp : permettant d'appeler des attributs ou des expressions entre crochets.

```
.....
       - GENOPERTY CALLEXP
         helper
         context blocklibrary!PropertyCallExp
def: genPropertyCallExp(): String=
self.calls->iterate(pcall; res: String=''|res+pcall.genPropCall());
         --self.calls->size().toString();
      -- GENPROPCALL
30
      helper
       context blocklibrary!PropertyCall
      def: genPropCall(): String=
if (self.oclIsTypeOf(blocklibrary!SquareBracketCall)) then
'('+self.exp.printABEXP()+')'
)
       else
           if (self.oclIsTypeOf(blocklibrary!AttributeCall)) then
                self.name
           else 'errorll'
           endif
       endif;
```

Dernière tâche: Dataflow to Simulink

Afin de créer et manipuler un fichier Simulink, on peut utiliser un ensemble de fonctions prédéfinies de Matlab :

```
new_system('sys'): qui crée un nouveau système portant le nom spécifié dans 'sys'.
open_system('sys'): qui ouvre le système dont le nom est spécifié dans 'sys'.
load_system('sys') : enregistre le système en mémoire sans l'afficher.
close_system('sys') : ferme le fichier Simulink correspondant au système 'sys'.
add_block('src', 'dest'): qui copie un bloc dont le nom complet (chemin+nom) est spécifié
                                              'src' dans un bloc existant dont le nom complet est
                                  dans
                                  spécifié dans 'dest'. Les paramètres du bloc 'dest' sont
                                  identiques à ceux du bloc 'src'.
                                  Ainsi, pour ajouter un bloc d'addition a1 par exemple à l'intérieur
                                  d'un système test_model, on remplace 'src' par le chemin exact
                                  où se trouve le bloc d'addition dans la bibliothèque Simulink, à
                                                          'simullink/Math Operation/Add' et on
                                  remplace 'dest' par 'test_model/a1'.
set param(Object, ParameterName, Value): qui définit les paramètres d'un bloc ou
                                  d'un objet en général. On précise donc le nom complet de l'objet
                                  en question, le nom du paramètre qu'on instancie et sa valeur.
Simulink.Subsystem.deleteContents(sub) : qui supprime le contenu d'un sous-système sub.
add_line('sys', 'oport', 'iport'): qui ajoute une ligne à un système ou un bloc dont le nom
                                                                spécifié par 'sys' . Cette ligne va de
                                           'oport', qui indique le bloc à l'orignie de la ligne et le port
                                           associé, vers 'iport' qui correspond au bloc destination
                                           avec encore une fois le port associé.
                                           Par exemple, pour tracer une ligne qui va du port 1 du
                                           bloc b1 vers le port 1 du bloc sub, au sein du système
                                           test_model, on écrit :
                                           add_line('test_model','b1/1','sub/1').
```

Ainsi, et grâce à un fichier Acceleo, nous pouvons transformer automatiquement tout modèle Dataflow en un script Matlab qui effectue les opérations suivantes dans l'ordre :

1/ Créer le fichier Simulink.

2/L'ouvrir.

```
[template public generateSimulink(m : Model) {cpt: Integer =1;}]

[comment @main /]
[file (m.name.concat('.m'), false, 'UTF-8')]

sys='[m.name/]';
new_system(sys);
open_system(sys);
[for (b : Block | m.blocks)]

[generateBlocks(b,m)/]
[generateLines(b,m)/]
[/for]
load_system(sys);
close_system(sys);
[/file]

[/template]
```

3/ Parcourir les blocs de notre modèle Dataflow et pour chaque bloc :

- + créer un bloc Simulink correspondant.
- + instancier ses paramètres.
- +si le bloc est un sous-système, on le vide de son contenu et on répète les mêmes opérations récursivement.

```
[template public generateBlocks(b : Block, m:Model)]
add_block('[b.type/]','[b.complete_name/]/[b.name/]');
[for (p:Parameter | b.parameters)]
set_param('[b.complete_name/]/[b.name/]','[p.name/]','[p.value/]');
[/for]
[if (b.oclisTypeOf(SubSystem))]
[let sub : SubSystem = b]
Simulink.SubSystem.deleteContents('[sub.complete_name/]/[sub.name/]');
[for (blo: Block| sub.blocks)]
[generateBlocks(blo, m)/]
[/for]
[/let]
[/if]
[/template]
```

4/ Une fois tous les blocs créés, on reparcourt notre modèle Dataflow afin de créer les liaisons. Et ce, en comparant les destinations des blocs sources de nos ports d'entrée avec le bloc en question.

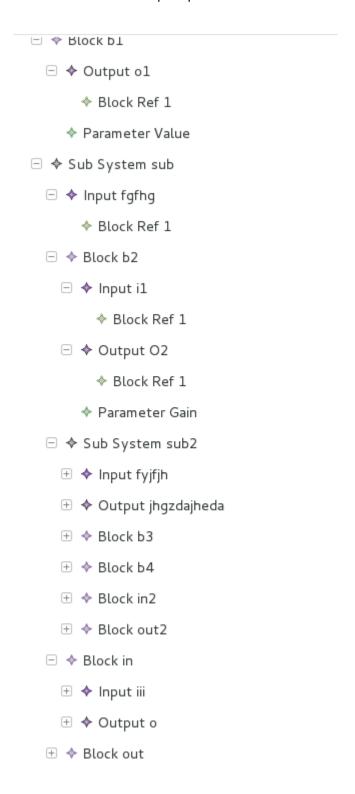
```
[template public generateLines(b : Block, m:Model)]
[for (i:Input | b.inputs)]
[let source : BlockRef = i.src]
[for (o : Output | getOutputs(i))]
[for (bl: BlockRef | o.dst)]
[if ((bl.block.name).equalsIgnoreCase(b.name) and (bl.block.complete_name).equalsIgnoreCase(b.complete_name
and (bl.block.type).equalsIgnoreCase(b.type))]
add_line('[b.complete_name/]','[source.block.name/]/[source.port/]','[b.name/]/[bl.port/]');
[/if]
[/for]
[/for]
[/let]
[/for]
[if (b.oclIsTypeOf(SubSystem))]
[let sub : SubSystem = b]
[for (blo: Block| sub.blocks)]
[generateLines(blo, m)/]
[/for]
[/let]
[/if]
[/template]
```

5/ Enregistrer le fichier.

6/Le fermer.

Exemple Dataflow:

Ceci est une capture d'écran d'un fichier xmi qui représente un modèle Dataflow :



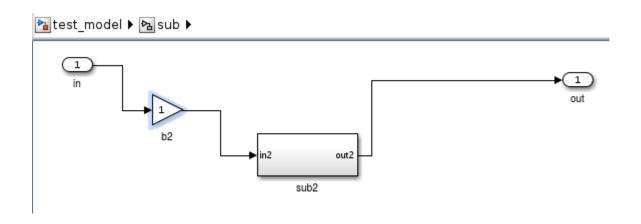
Script Matlab résultant :

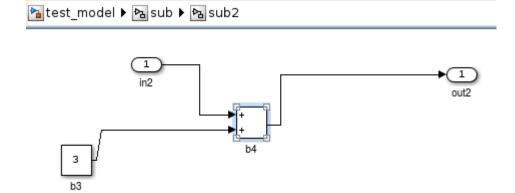
```
1 sys='test model';
2 new system(sys);
3open system(sys);
5 add block('simulink/Sources/Constant', 'test model/bl');
6set param('test model/b1','Value','2');
8 add block('simulink/Ports & Subsystems/Subsystem','test_model/sub');
10 Simulink.SubSystem.deleteContents('test model/sub');
12add block('simulink/Math Operations/Gain','test model/sub/b2');
13set param('test model/sub/b2','Gain','1');
15 add block('simulink/Ports & Subsystems/Subsystem','test model/sub/sub2')
17 Simulink.SubSystem.deleteContents('test model/sub/sub2');
19add_block('simulink/Sources/Constant','test_model/sub/sub2/b3');
20 set_param('test_model/sub/sub2/b3','Value','3');
22add block('simulink/Math Operations/Add'.'test model/sub/sub2/b4');
24 add block('simulink/Ports & Subsystems/In1'.'test model/sub/sub2/in2');
26 add block('simulink/Ports & Subsystems/Outl','test model/sub/sub2/out2')
28 add block('simulink/Ports & Subsystems/Inl'.'test model/sub/in');
30 add block('simulink/Ports & Subsystems/Outl'.'test model/sub/out');
32 add_line('test_model','b1/1','sub/1');
33 add line('test model/sub','in/1','b2/1');
35 add line('test model/sub', 'b2/1', 'sub2/1');
37 add_line('test_model/sub/sub2','b3/1','b4/2');
38 add line('test_model/sub/sub2','in2/1','b4/1');
39
40
41 add line('test model/sub/sub2','b4/1','out2/1');
43
44
45 add line('test model/sub', 'sub2/1', 'out/1');
47
48 load_system(sys);
49 close system(sys);
```

Résultat Simulink :









Bilan du stage

Ce stage nous a permis d'en apprendre plus sur le métier d'ingénieur en informatique en travaillant sur un sujet complet dans le cadre d'un projet de collaboration internationale. Ce fut l'occasion de manipuler des outils de transformations de modèles et de modélisation vus en deuxième année, tels que Acceleo, ATL et Simulink, et de les intégrer à un projet de taille conséquente entamé par des Ingénieurs et des doctorants.

D'autre part, cette expérience nous a beaucoup apporté en termes de savoir être professionnel et de travail en groupe, de part la liberté de gestion et de répartition des tâches qui nous a été donnée.

Malheureusement, les objectifs fixés n'ont pas tous été atteint faute de temps et, parfois, d'organisation mais il n'en demeure pas moins qu'un certain nombre de tâches ont bien été réalisées et que le travail réalisé fut instructif pour l'ensemble de l'équipe. Nous espérons avoir contribué, même modestement, à l'avancée du projet.

Nous tenons enfin à remercier M. Pantel pour sa disponibilité et sa réactivité à nos mails et nos questions, ainsi que pour son aide pour résoudre toutes sortes de problèmes rencontrés. Ces deux-mois passés à ses côtés nous ont été d'une