

Projet de recherche

Antoine Forgerou Jérémy Bardou Nicolas Bourdin

Sommaire

1	Introduction	3
2	Présentation du laboratoire	4
2.1	Les différentes équipes	4
3	L'équipe AeLoS	5
3.1	Les membres	5
4	Présentation du sujet	6
4.1	Problématique	6
4.2	Solutions proposées par l'équipe AeLoS	7
4.3	Rappel sur les Automates	9
4.4	UPPAAL : un outil de modelisation des automates	10
4.5	Le format DOT	10
4.5.1	Graphe non-orienté	11
4.5.2	Graphe orienté	11
5	Hetersys : notre solution	12
5.1	Introduction	12
5.2	Architecture logicielle	13
5.3	Fonctionnement interne	14
5.4	Choix techniques	15
5.5	Documentation du logiciel	15
5.5.1	Fenêtre principale	15
5.5.2	Gestion des canaux	16
5.5.3	Messages d'information	17
6	Validation	19
6.1	Cas du travailleur	19
6.2	Cas de la camera	21

7	Bilan	23
7.1	Résultats	23
7.2	Perspectives	23

1 Introduction

Ce document est un rapport rassemblant le travail effectué dans le cadre du module d'initiation à la recherche au sein du Master 1 ALMA. Ce module permet d'initier les étudiants au travail de recherche en informatique.

Le sujet de recherche auquel nous avons contribué est le suivant :

Modélisation et analyse des systèmes logiciels hétérogènes

La préoccupation de l'équipe est de trouver un moyen d'assurer la cohésion d'un système hétérogène lors d'opérations d'ajout et/ou de suppression des modèles le composant. Tout les modèles seront alors capables de communiquer ensemble et dans un premier temps, le choix a été fait de s'appuyer sur l'exemple d'automates que l'on voudrait composer.

Au cours de ce rapport, différents points seront abordés. Tout d'abord une présentation du laboratoire LINA ainsi que l'équipe AeLoS que nous avons intégré le temps du module de recherche. Nous reviendrons alors plus en détail sur la problématique soulevée par le sujet pour ensuite présenter les 3 solutions proposées par l'équipe. Ensuite, nous expliquerons la solution que nous avons choisi de mettre en place et nous rentrerons au cœur du projet avec la présentation de la solution que nous avons implémenter.

2 Présentation du laboratoire

Acteur central du développement de l’informatique dans la région des Pays de La Loire, le LINA (Laboratoire d’Informatique de Nantes Atlantique) est un laboratoire de recherche en sciences et technologies du logiciel qui est dirigé par Pierre Cointe. Avec ses 180 membres, ce laboratoire est actuellement situé sur deux sites Nantais : la Lombarderie (Faculté des Sciences et Techniques) et la Chantrerie (Ecole des Mines et Polytech’ Nantes).

2.1 Les différentes équipes

Le LINA est composé des équipes suivantes :

- AeLoS : **A**rchitecture et **L**ogiciel **S**ûrs
- ASCOLA : **A**Spect and **C**OMposition **L**Anguages
- AtlanMod : **A**tlantic **M**odeling
- COD : **C**ONnaissances et **D**écision
- ComBi : **C**ombinatoire et **B**ioinformatique
- DUKe : **D**ata **U**ser **K**nowledge
- GDD : **G**estion de **D**onnées **D**istribuées
- GRIM : **G**estion, **R**ésumé, **I**nterrogation, et apprentissage sur les **M**asses de données
- OPTI : Optimisation globale, optimisation multi-objectifs
- TALN : **T**raitement **A**utomatique du **L**angage **N**aturel
- TASC : Programmation par contraintes

3 L'équipe AeLoS

L'équipe AeLoS, dirigé par Christian ATTIOGBE, est une équipe de recherche intégrée au LINA résultant de la fusion de deux anciennes équipes COLOSS et MODAL.

Le projet central de cette équipe s'appuie sur les trois thématiques suivantes :

- Architecture :
- Composants logiciels corrects :
- Multiformalisme et analyse multifacette :

3.1 Les membres

Une récente liste des membres est disponible sur le site du LINA, à l'adresse suivante :

http://www.lina.univ-nantes.fr/spip.php?page=membres&id_equipe=15&lang=fr

4 Présentation du sujet

4.1 Problématique

Contexte : Approches formelles des systèmes embarqués communicants.

La construction rigoureuse d'un logiciel se fait à partir de son modèle. Pour des logiciels complexes (par exemple ceux qui ont de nombreux composants différents – hétérogènes – et qui communiquent), on dispose de plusieurs modèles (hétérogènes aussi) qui doivent interagir de façon cohérente, pour garantir l'interopérabilité sémantique entre les modèles puis les composants logiciels. Le domaine des systèmes embarqués (et aussi des objets connectés) regorge d'exemples.

Description du travail : Etudier l'interopérabilité entre des modèles de composants (logiciels ou non).

En nous appuyant dans un premier temps sur des modèles à base d'automates à états, il s'agit dans le cadre du stage d'initiation à la recherche, de contribuer à la conception et au développement d'outils passerelle entre modèles.

Nous travaillons sur plusieurs aspects :

- Lorsque cela est possible, en fonction de la sémantique des modèles, un modèle donné est encodé par un autre modèle choisi mais qui est sémantiquement équivalent.
- Lorsque cela est possible, en fonction de la sémantique des modèles, un modèle peut interagir avec un autre avec des contrats (de type Assume/Guarantee)
- Plug'N'Check (analyse systématique de modèles/composants)
- etc

4.2 Solutions proposées par l'équipe AeLoS

Pour répondre à la problématique, l'équipe AeLoS nous a proposé 3 façons de faire tout en nous laissant la liberté d'en proposer d'autres.

Dans le but de simplifier les exemples, nous avons fait le choix de représenter les modèles comme des formes géométriques que l'on essaierais d'emboîter.

La première solution consiste à adapter un des modèles au deuxième quand cela est possible. On peut prendre l'exemple du théorème de Kleene qui assure qu'un automate à états finis peut être écrit sous la forme d'une expression rationnelle et vice et versa.

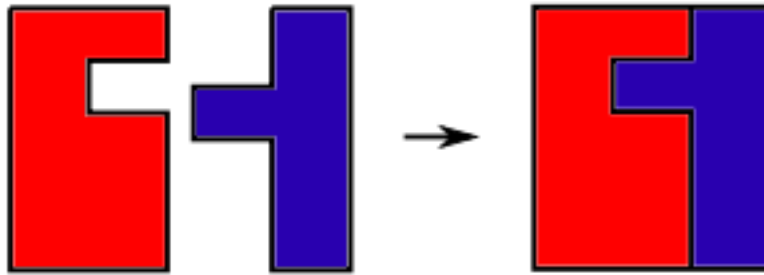


FIGURE 4.1 – Solution 1 - Adaptation d'un modèle

Dans cet exemple c'est le composant de gauche qui s'est adapté pour pouvoir interagir avec la partie droite.

L'approche qui paraît la plus évidente mais qui peut se révéler complexe consiste à intégrer un troisième modèle dans le système. Ce dernier va alors jouer le rôle de passerelle entre les deux modèles que l'on veut faire communiquer.

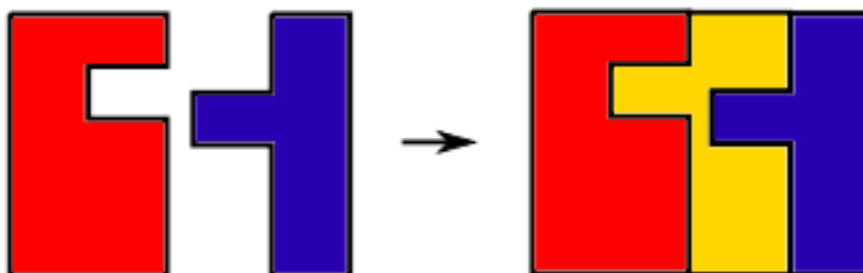


FIGURE 4.2 – Solution 2 - Interface entre les modèles

Plug'N'Check est le nom de la troisième solution que l'équipe nous a soumise. Le principe est de faire interagir les modèles ensemble puis d'effectuer des vérifications pour déterminer si les modèles peuvent communiquer à 100%, en partie ou pas du tout.

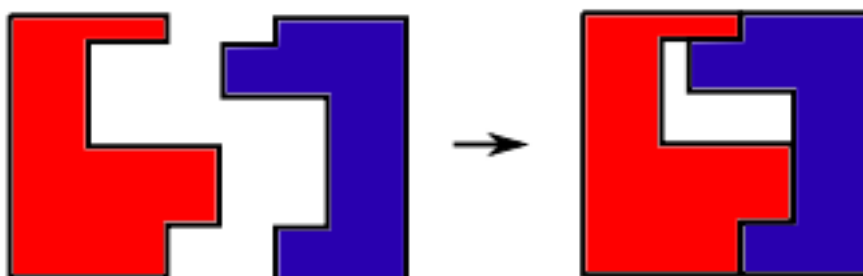


FIGURE 4.3 – Solution 3 - Plug'N'Check

L'exemple montre que certaines parties sont satisfaites mais d'autres parties ne peuvent pas communiquer.

Dans le cadre de notre stage d'initiation à la recherche, nous nous sommes orientés vers la première solution. Nous avons donc entrepris de transformer n'importe quel modèle dans un langage commun afin de permettre de les interfacer.

Il est admis que les automates sont des une spécialisation de graphe, ce qui signifie que n'importe quel automate peut-être représenté sous forme de graphe. C'est la raison qui nous a poussé à utiliser le langage *DOT*

4.3 Rappel sur les Automates

Les automates sur lesquels nous nous appuierons pour ce projet sont les automates à états fini, non-déterministe contenant des ϵ -transitions.

Rappelons la définition de l'automate à états fini non déterministe :

1. un ensemble fini d'états, souvent noté Q
2. un ensemble fini de symboles, appelé alphabet et souvent noté Σ
3. une fonction de transition, souvent nommée δ , qui reçoit comme arguments un état de Q et un symbole de Σ ou la chaîne vide notée ϵ et qui rend comme résultat une partie de Q

$$\delta : Q * (\Sigma \cup \epsilon) \rightarrow P(Q)$$

4. un état initial q_0 , appartenant à Q
5. un sous-ensemble F de Q constitué des états finals, ou états acceptants

Voici un exemple d'automate, extrait de notre projet :

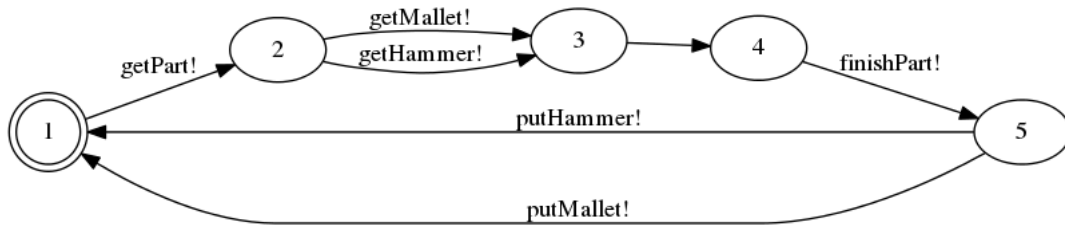


FIGURE 4.4 – Automate du jobber

En appliquant la définition donnée ci-dessus, on obtient pour notre exemple :

1. l'ensemble d'états $Q = \{1,2,3,4,5\}$
2. l'alphabet $\Sigma = \{\text{getPart!}, \text{finishPart!}, \text{getMallet!}, \text{putMallet!}, \text{getHammer!}, \text{putHammer!}\}$
3. l'état initial $q_0 = 1$ et il n'y a pas d'état final $F = \{\}$
4. la liste des fonctions de transition :
 - (a) $\delta(1, \text{getPart!}) = 2$
 - (b) $\delta(2, \text{getHammer!}) = 3$ et $\delta(2, \text{getMallet!}) = 3$
 - (c) $\delta(3, \epsilon) = 4$
 - (d) $\delta(4, \text{finishPart!}) = 5$
 - (e) $\delta(5, \text{putMallet!}) = 1$ et $\delta(5, \text{putHammer!}) = 1$

4.4 UPPAAL : un outil de modelisation des automates

UPPAAL est un environnement intégré d'outils pour la modélisation , la validation et la vérification des systèmes temps réel modélisés comme des réseaux d' automates.

Uppaal se compose de trois parties principales :

- un langage de description
- un simulateur
- un vérificateur de modèle

Le langage de description est un langage de commande non-déterministe avec des types de données (par exemple des entiers , des tableaux, etc.) . Il se sert de la modélisation ou du langage de conception pour décrire le comportement du système grâce à des réseaux d'automates étendus avec des variables d' horloge et des données .

Le simulateur est un outil de validation qui permet l'examen de possibles exécutions d'un système au début de la conception(ou la modélisation) et fournit un moyen peu coûteux de détection de défaut avant la vérification par le vérificateur de modèle qui couvre l'ensemble des comportement dynamique du système.

Le modèle orthographique peut vérifier les propriétés invariantes et l'accessibilité en explorant l'espace et l'état d'un système, c'est à dire l'analyse de l'accessibilité en termes d'états symboliques représentés par des contraintes .

4.5 Le format DOT

Le langage DOT est un langage de description de graphe dans un format texte. C'est une manière simple de décrire des graphiques que les humains et les programmes informatiques peuvent utiliser. Les graphes DOT sont généralement des fichiers avec pour extension un .gv (ou .dot).

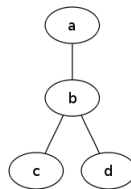
La syntaxe DOT peut aussi bien décrire des graphes non-orientés que des graphes orientés, comme des automates finis. Il est possible de placer des labels sur les transistions pour par exemple leurs donner un nom ou une explication. Le langage possède aussi des attributs permettant une description graphique

plus poussée, par exemple choisir la couleur d'un noeud ou de dessiner une transition en pointillé.

4.5.1 Graphe non-orienté

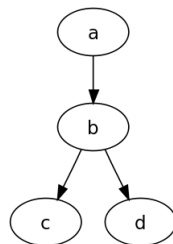
```
graph monGraphe {  
    a — b — c;  
    b — d;  
}
```

Resultat :



4.5.2 Graphe orienté

```
graph monGraphe {  
    a -> b -> c;  
    b -> d;  
}
```



5 Hetersys¹ : notre solution

5.1 Introduction

Notre but est de pouvoir composer n'importe quel type d'automate à l'aide du logiciel UPPAAL. Celui-ci propose de créer des automates et de les rassembler sous forme de projets mais il faut obligatoirement dessiner ces automates avec les outils mis à disposition.

Etant donné que les automates sont un sous-ensemble des graphes, ce logiciel propose d'importer directement un automate – décrit sous forme de graphe – dans un projet UPPAAL pré-existant.

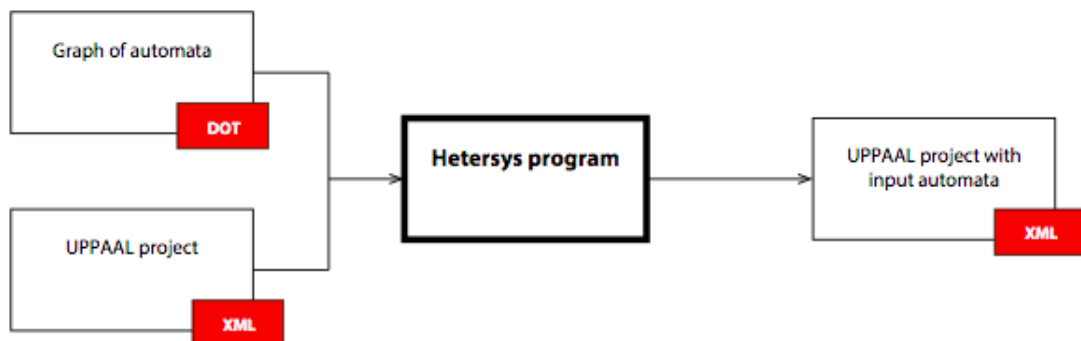


FIGURE 5.1 – Entrées et sorties du programme

Pour la description du graphe, nous avons choisi de nous appuyer sur le format DOT bien connu qui est selon nous un langage très simple et minimaliste qui permet de construire des graphes très rapidement.

1. Heterogeneous systems : Tiré du nom du sujet de recherche "Modélisation et analyse des systèmes logiciels hétérogènes"

5.2 Architecture logicielle

L'architecture interne du programme a été pensée pour être la plus modulaire possible ce qui signifie que l'on peut facilement importer et/ou exporter dans un autre format sans changer ce qui existe déjà.

En effet, le programme possède une représentation interne de l'automate sous forme de graphe ce qui rend ce genres d'ajustements plus simples. Les parties *importer* et *exporter* constituent donc les points d'extension de notre programme.

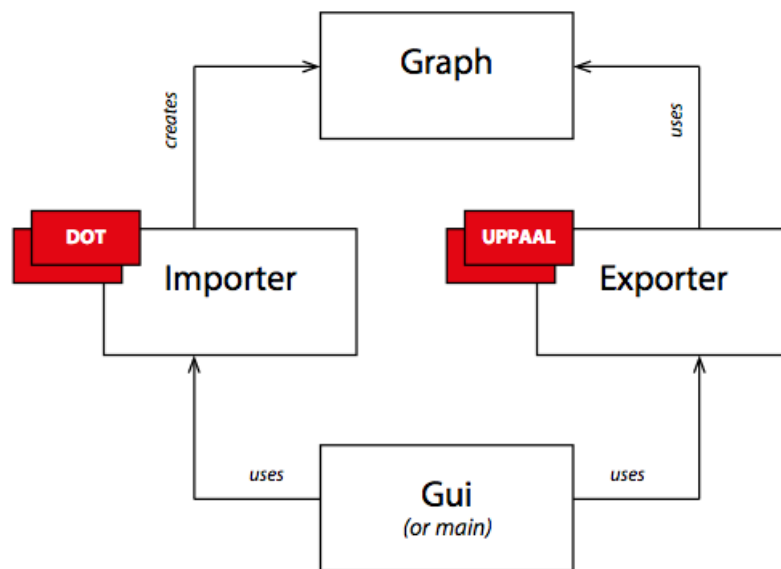


FIGURE 5.2 – Composants du logiciel

Nous avons mis à disposition une interface graphique mais nous l'avons conçue dans l'optique de la découpler le plus possible du moteur de l'application. Il serait alors aisé de la supprimer ou de la remplacer puisqu'elle suit le patron de conception MVC.

Par conséquent, la routine principale du programme se trouve au niveau du *modèle* qui se charge de dérouler le programme tout en interagissant avec l'interface.

5.3 Fonctionnement interne

La partie principale du programme est celle qui connaît et utilise l'importeur et l'exporteur. Le fonctionnement se résume donc à utiliser ces deux composants afin de charger l'automate et de l'ajouter dans le projet UPPAAL tout en procédant à certaines vérifications au préalable.

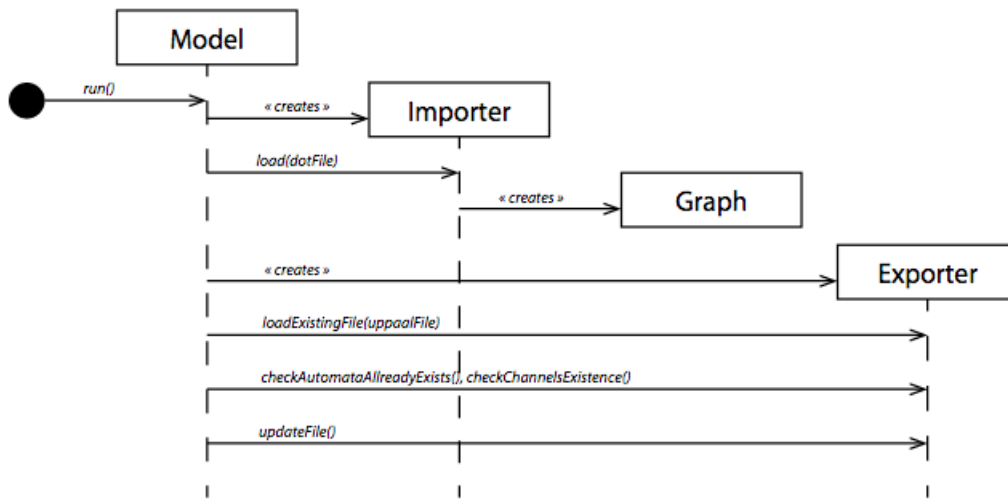


FIGURE 5.3 – Schéma du déroulement du programme (non formalisé)

La ressource la plus importante est le graphe car il est généré par l'importeur puis utilisé par l'exporteur – non représenté mais passé à la création – pour vérifier la compatibilité avec le projet UPPAAL et la conversion dans le bon format.

Par ailleurs, au niveau de l'implémentation – avec l'interface graphique – nous avons découpé cette routine en étapes. Ceci nous a permis de pouvoir reprendre à n'importe quel moment si il y a eu un souci et que l'utilisateur est en moyen de le résoudre via l'interface.

5.4 Choix techniques

Technologie

Nous avons décidé d'utiliser la technologie JAVA pour développer notre solution car il s'agit celle qui a été utilisé par les développeurs du projet UPPAAL.

Celui-ci n'est pas open source mais s'il le devient ce sera alors plus facile d'intégrer notre solution d'import directement en interne.

Aspect mis de coté

Afin de nous concentrer sur la conversion du graphe et l'importation dans le projet UPPAAL, le logiciel ne prend pas en compte la disposition graphique des éléments de l'automate.

Il se contente alors de les afficher en ligne afin de pouvoir les identifier facilement mais l'utilisateur devra les réorganiser lui-même sachant que UPPAAL n'intègre pas de fonctions de réorganisation automatique

5.5 Documentation du logiciel

5.5.1 Fenêtre principale

Il s'agit du premier élément auquel l'utilisateur est confronté mais l'interface a été pensée pour faciliter l'apprentissage.

En effet elle est décomposée en 2 parties : *Resources* et *Automata*.

La première partie regroupe les fichiers dont le programme à besoin en entrée à savoir un automate – décrit sous forme de graphe en DOT – et un projet UPPAAL pré-existant.

La seconde section s'intéresse à l'automate qui sera ajouté dans le projet. Dans un projet UPPAAL, chaque automate a un nom pour pouvoir l'identifier de manière unique ce qui veut dire que deux automates ne peuvent pas avoir le même nom. C'est pourquoi le bouton « Show list » permet d'afficher le nom des automates déjà présents dans le projet afin de ne pas les réutiliser.

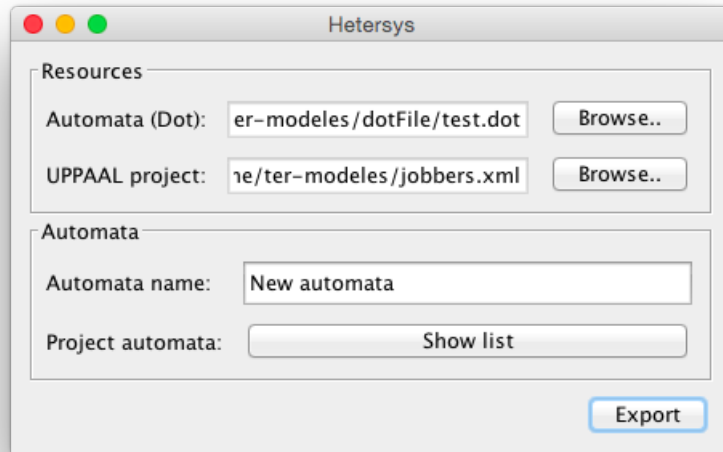


FIGURE 5.4 – Fenêtre principale

Un appui sur le bouton export permet simplement d’exporter l’automate – au format DOT – dans le projet UPPAAL donné.

5.5.2 Gestion des canaux

L’automate donné en entrée n’ayant pas de contraintes particulières – si ce n’est respecter le format DOT – il n’est pas obligatoire que celui-ci ai des canaux en commun avec les autres automates du projet.

C’est pourquoi, le logiciel va se charger de scanner les canaux utilisés dans l’automate et dans le projet pour notifier l’utilisateur dans 2 cas particuliers.

Canaux non déclarés

Dans le cas où l’automate en entrée utiliserait des canaux qui ne sont pas déclarés dans le projet UPPAAL, le logiciel demandera à l’utilisateur s’il veut les importer.

La liste des canaux permet de décider au cas par cas quel canaux il faut importer ou pas.

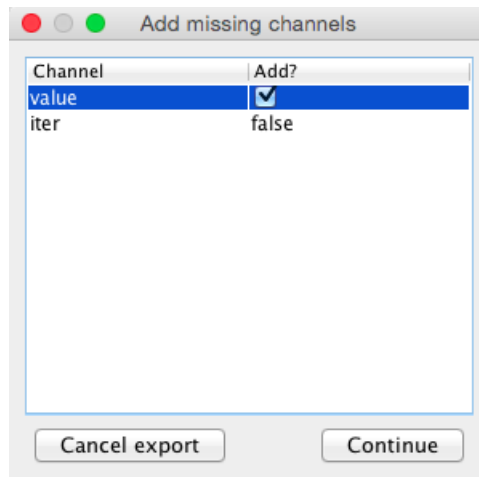


FIGURE 5.5 – Ajout de canaux

Aucun canaux en commun

Le but de ce logiciel étant de composer les automates entre eux, lorsque l'automate en entrée n'a aucun canal en commun avec ceux dans le projet un message d'alerte apparaît.

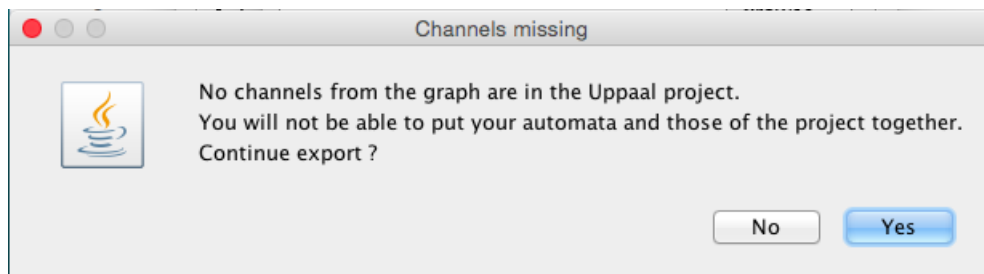


FIGURE 5.6 – Aucun lien entre les automates

Ceci permet à l'utilisateur d'annuler l'export pour changer son automate et utiliser des canaux déjà existants avant de le ré-exporter.

5.5.3 Messages d'information

Automate en double

L'automate à insérer ne doit pas porter le même nom que ceux déjà dans le projet donc une fenêtre notifie l'utilisateur si c'est le cas.

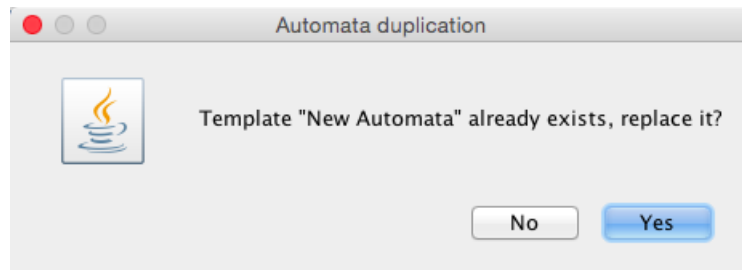


FIGURE 5.7 – Automate en double

Fin de l'export

L'export d'un automate est très rapide mais le logiciel notifie quand même l'utilisateur quand celui-ci est terminé.

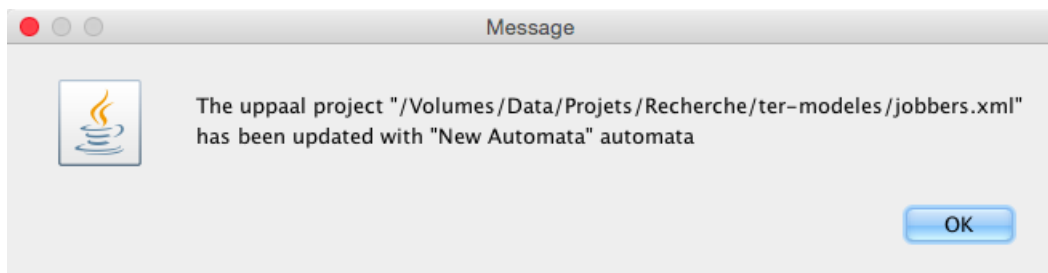


FIGURE 5.8 – Export réussi

Le message rappelle quel projet UPPAAL a été modifié pendant l'opération mais aussi le nom de l'automate qui a été ajouté.

6 Validation

Afin d'expliciter les résultats obtenus grace à notre application, nous allons prendre deux cas concrets. Nous verons à travers eux les extensions possibles de notre programme.

6.1 Cas du travailleur

Notre premier exemple est le cas qui à servis d'exemple précédemment, le cas du travailleur. Le principe est simple un travailleur se sert d'outil (marteau et mallet) pour construire des objets.

Pour commencer, nous avons créé le cas le plus simple sous uppaal : un travailleur, travaillant sur un seul objet. Pour travaillé sur cette objet, il peut se servir d'un mallet ou d'un marteau, cependant pour le moment il n'a qu'un marteau à sa disposition.

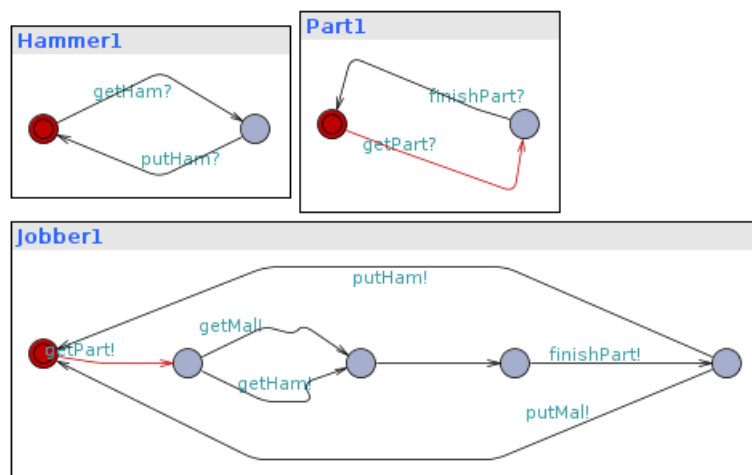


FIGURE 6.1 – Cas de départ

Le fonctionnement est simple, le travailleur commence par prendre un

objet, puis un outil disponible. Une fois qu'il a fini de travailler, il pose son outil, puis l'objet.

Pour enrichir notre système, on souhaite ajouter la possibilité au travailleur de prendre l'outil mallet. Pour ce faire on commence par créer un fichier dot, décrivant le fonctionnement du mallet, puis on lance notre application pour l'ajouter au système déjà existant.

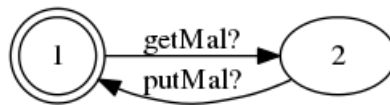


FIGURE 6.2 – L'automate mallet

L'ajout du mallet au système, ne nécessite pas la création de nouveau canaux, car il utilise ceux déjà existant. Après la simulation de uppaal, on constate que l'automate mallet est parfaitement intégré, le travailleur prenant àléatoirement le marteau ou le mallet pour travailler.

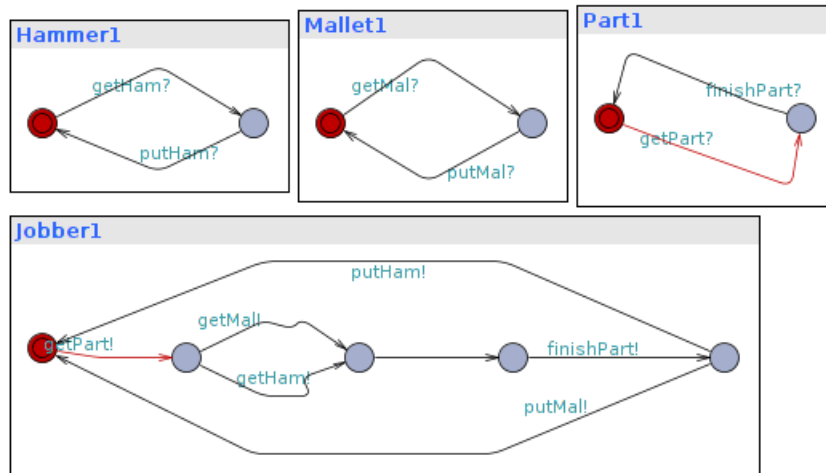


FIGURE 6.3 – Cas apres le rajout de l'automate mallet

6.2 Cas de la camera

Pour illustrer le fonctionnement de notre programme, nous avons choisi un second exemple, celui de la camera. Cette exemple est tout aussi simple que le precedent, une camera de surveillance filme une piece et envoi en continue les images à un écran qui les affichent.

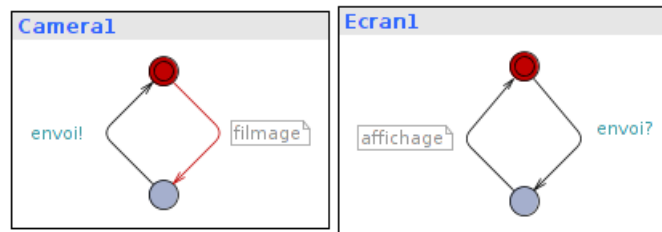


FIGURE 6.4 – Cas de départ

Maintenant, nous souhaitons rajoutez une fonction de sauvegarde à notre système. Avant que les images ne soit affichées sur un écran elle doivent être enregistrer. L'automate representant ce comportement est simple, il recupere la video de la camera, l'enregistre et la renvoi à l'écran.

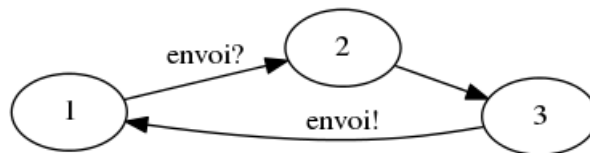


FIGURE 6.5 – L'automate de sauvegarde

L'automate est intégrer au système. Cependant le fonctionnement n'est pas celui attendu. En effet, nous souhaitions que systématiquement l'enregistrement passe par la camera, ce qui n'est pas le cas ici. Lors de l'envoi par la camera, la reception sera faite aléatoirement par ceux qui attendent cette enregistrement.

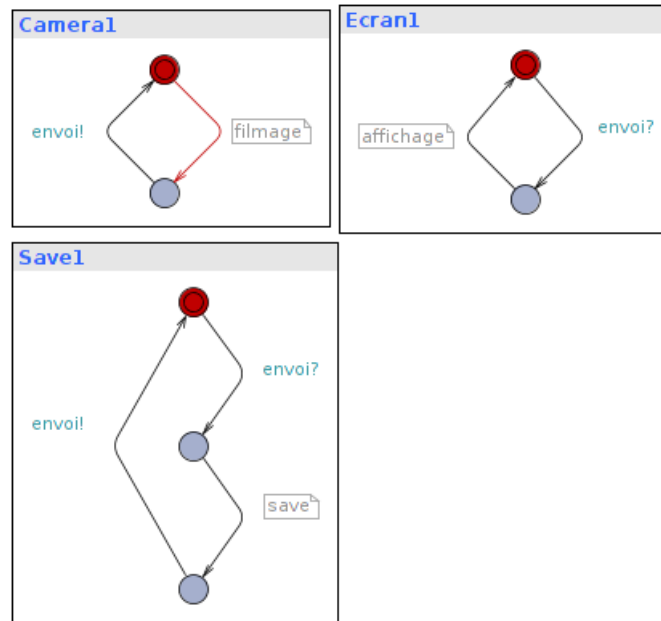


FIGURE 6.6 – Cas apres l’ajout de la fonction de sauvegarde

Afin d’obtenir le comportement obtenu, il faudrait empecher la communication camera/ecran en par exemple, créant un canal spécifique entre la sauvegarde et l’ecran. De cette manière, la communication se fera toujours comme souhaité.

Nous avons conscience des limites de notre application, cependant nous nous sommes concentrés sur l’ajout d’un automate à un système existant. La gestion de la cohérence serait logiquement l’étape suivante, mais elle represente un fonctionnalité complètement différente de celle que nous apportons.

7 Bilan

7.1 Résultats

Après avoir étudié les 3 solutions proposées par l'équipe AeLoS (section 4.2) pour composer des systèmes hétérogènes, nous avons choisi de nous concentrer sur la première qui repose sur le principe d'adaptation.

En effet, pour faire communiquer 2 automates de nature différente on peut essayer d'en modifier un pour qu'il s'adapte – dans sa forme – au second. Nous avons donc implémenté une solution reposant sur le logiciel UPPAAL qui lui propose de composer des automates entre eux.

Notre solution – appelée Hetersys – permet d'importer un automate décrit sous forme de graphe – au format DOT – dans un projet UPPAAL qui contient d'autres automates. L'adaptation de l'automate se fait donc de manière naturelle – par le passage au format graphe – et ce car n'importe quel type d'automate peut être représenté sous cette forme.

7.2 Perspectives

La solution que nous avons implémentée constitue un noyau d'application – fonctionnel de bout en bout – qui a été conçu pour être facilement extensible pour les personnes qui voudrons y ajouter des fonctionnalités.

Nous nous sommes concentrés sur le langage DOT pour représenter les graphes – pour accélérer le développement – mais il serait intéressant de pouvoir définir des types de syntaxes. Cela permettrait aux langages dont la syntaxe est proche de ne pas avoir à redéfinir un importeur dont juste les mots (ou les symboles) liés au langage seraient changés.

Si l'on se ressitue au niveau du problème dans sa globalité, notre outil

permet de gérer l'ajout de composants logiciels dans un système hétérogène mais il n'intègre pas encore toutes les éléments liés à cette opération.

Cela s'explique par le fait que la recherche sur le sujet n'est pas finie, elle demande donc plus de travail pour identifier les points qui doivent être vérifiés lors de l'ajout – ou de la suppression – d'un modèle au sein d'un système hétérogène.

Notre travail peut tout de même constituer une base pour tester des hypothèses sur le sujet et éventuellement – au travers d'évolutions – être un support pour démontrer par des expérimentations les résultats de la recherche.