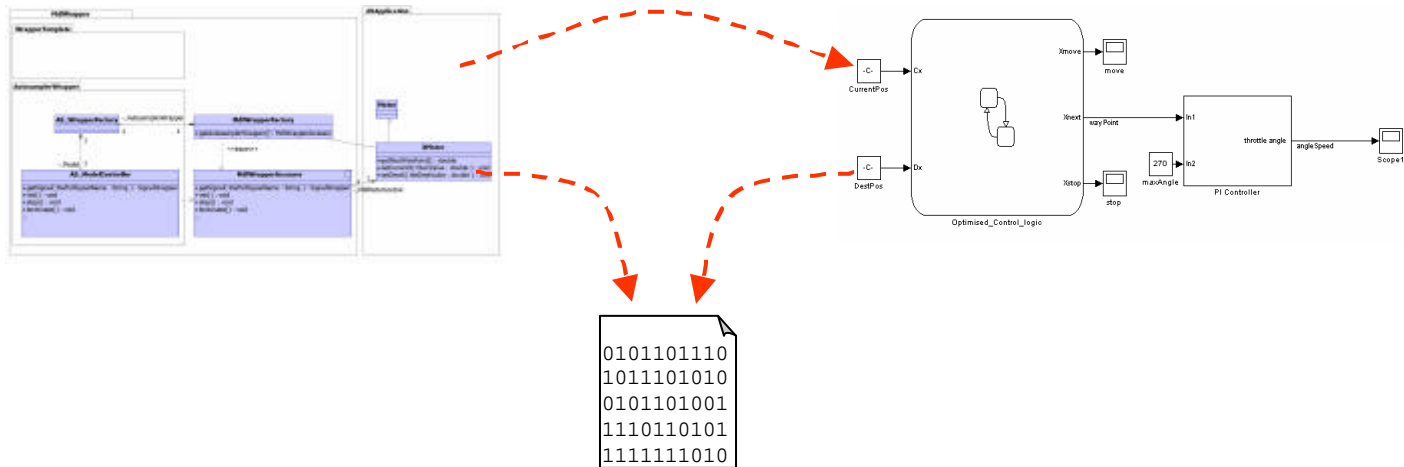


Automatisierte Modellkopplung heterogener eingebetteter Systeme



Clemens Reichmann, Philipp Graf, Klaus D. Müller-Glaser

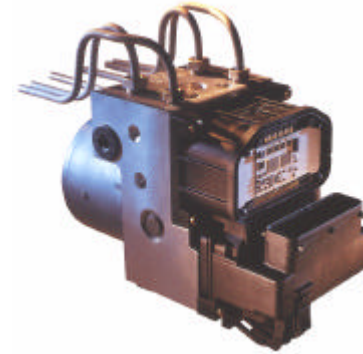
Institut für Technik der Informationsverarbeitung
Universität Karlsruhe (TH)

Prof. Dr. K. D. Müller-Glaser
Prof. Dr. J. Becker

- ▶ Umfeld
 - ▶ Randbedingungen des Softwareentwurfs für eingebettete Systeme
- ▶ Grundlagen
 - ▶ Modellierungsdomänen
 - ▶ Integration durch Modelltransformation
- ▶ GeneralStore
 - ▶ Modellverwaltung
 - ▶ Werkzeugkopplung
 - ▶ Codeerzeugung
- ▶ Automatisierte Schnittstellengenerierung
 - ▶ Betrachtete Schnittstellen
 - ▶ UML Vorlagenmechanismus
 - ▶ Kopplungsmodellierung und -umsetzung
- ▶ Zusammenfassung und Ausblick

▶ Entwurf Software für eingebettete Systeme

- ▶ Aufgaben: Messen, Steuern, Regeln
- ▶ Software im Kontext der Hardware und der Umgebung (Aktoren, Sensoren)
- ▶ Begrenzte Systemressourcen
- ▶ Anwendungsbereiche:
Automotive, Automatisierung, Medizintechnik



▶ Entwurfsrandbedingungen

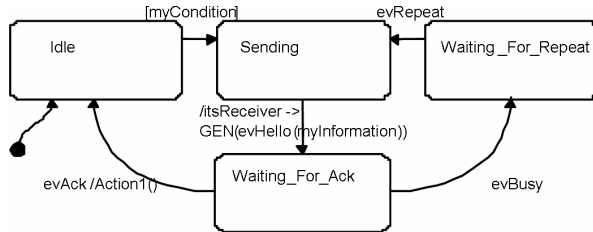
- ▶ Stark steigende Komplexität
- ▶ Gegenläufig: Kostenbegrenzung, kurze Produktzyklen, Variantenreichtum, konstante Qualität und Sicherheit
- ▶ Heterogenes Entwurfsumfeld, verstärkt Software-intensive Probleme

▶ Lösungsansatz

- ▶ Graphische Modellierung
- ▶ Verringerung der Entwurfskomplexität durch mächtigere Artefakte
- ▶ Partitionierung des Entwurfs auf unterschiedliche Modellierungsdomänen

► Ereignisdiskret

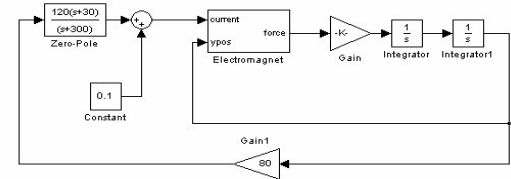
Modellbildung mit Statecharts



- Rhapsody in C++ (i-Logix)
- Statemate (i-Logix)
- Stateflow (The MathWorks)

► Signalflossorientiert

Modellbildung mit Blockdiagrammen

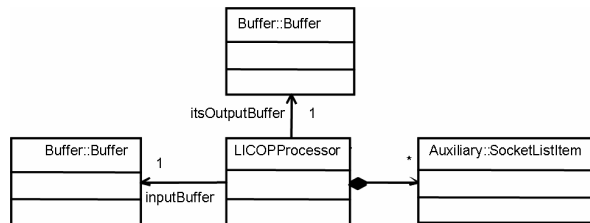


- MATLAB/Simulink (The MathWorks)
- MATRIXx (National Instruments)
- ASCET-SD (ETAS)



► Softwarekomponenten

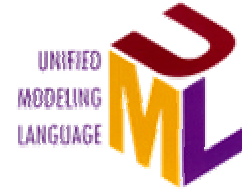
Modellbildung mit UML



- Real-time Studio (ARTiSAN)
- Rhapsody in C++ (i-Logix)
- ObjectiF (MicroTOOL)
- Rose (Rational Software, IBM)
- Together (Borland)
- Poseidon (Genteware)
- MagicDraw (NoMagic)
- Ameos (Aonix)
- TAU2 (Telelogic)

▶ Unified Modelling Language (UML)

- ▶ Industriestandard der Object Management Group (OMG), Version 2.0
- ▶ Wohldefinierte Sprache durch:
 - Abstrakte Syntax (MOF Metamodell)
 - Object Constraint Language (OCL)
 - Prosabeschreibung der Semantik
- ▶ Trennung zwischen Modell und Ansicht
- ▶ Beschreibung statischer und dynamischer Aspekte
- ▶ Unabhängig von der Zielsprache (Action Language)



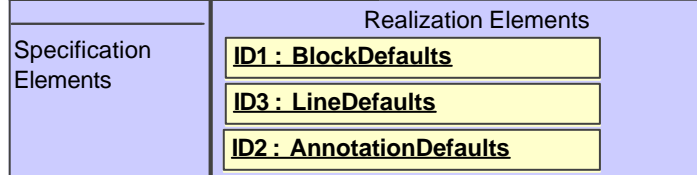
▶ Modell des Gesamtsystems in einer Notation

- ▶ Modellverwaltung auf Basis des UML-Metamodells 1.5
- ▶ Systemteile werden problemspezifisch in passender Notation beschrieben und mit bestmöglichen Werkzeugen bearbeitet
- ▶ Bidirektionale Transformation in die Gesamtnotation

Transformation zwischen Simulink und UML

Regler für Roboterarm (signalflussgetrieben)

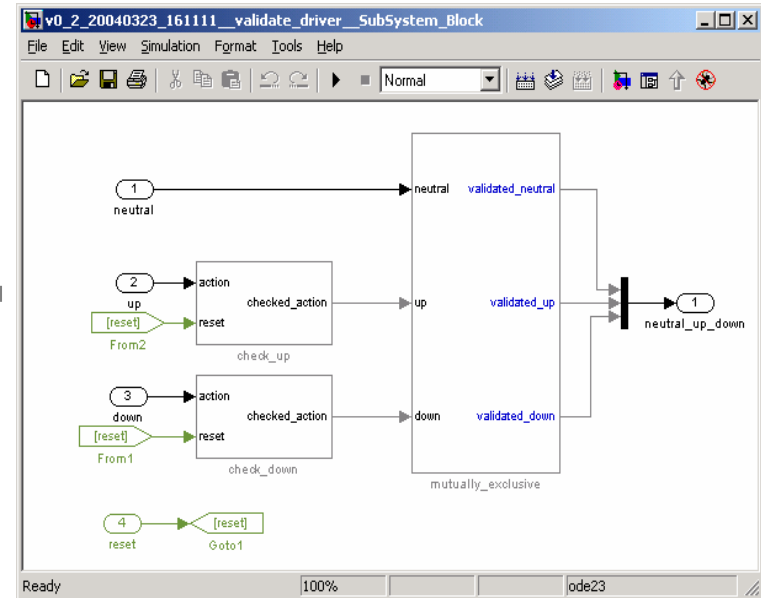
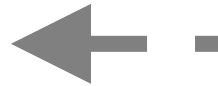
Matlab Simulink



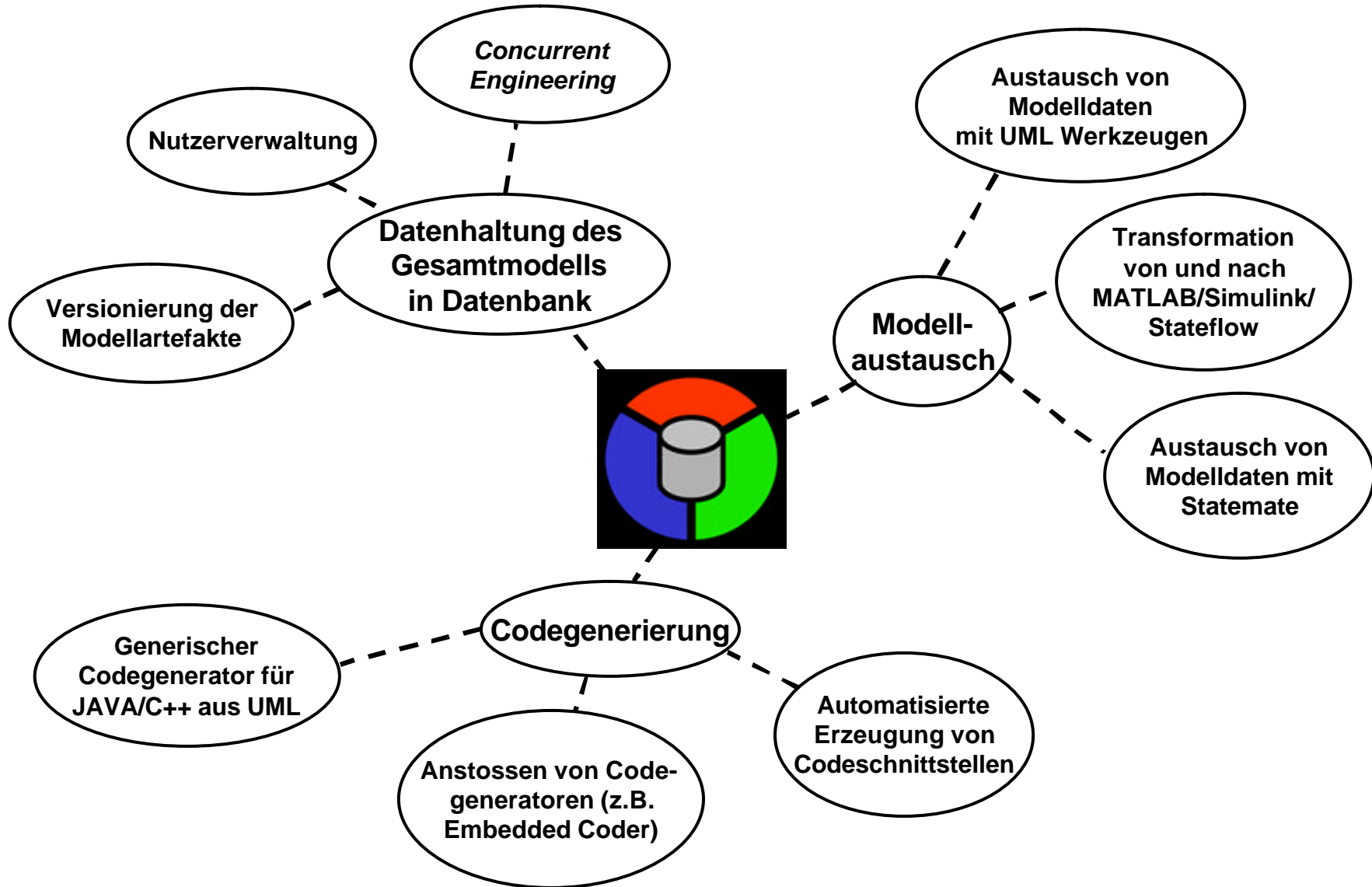
robot arm controller

robot arm controller : System

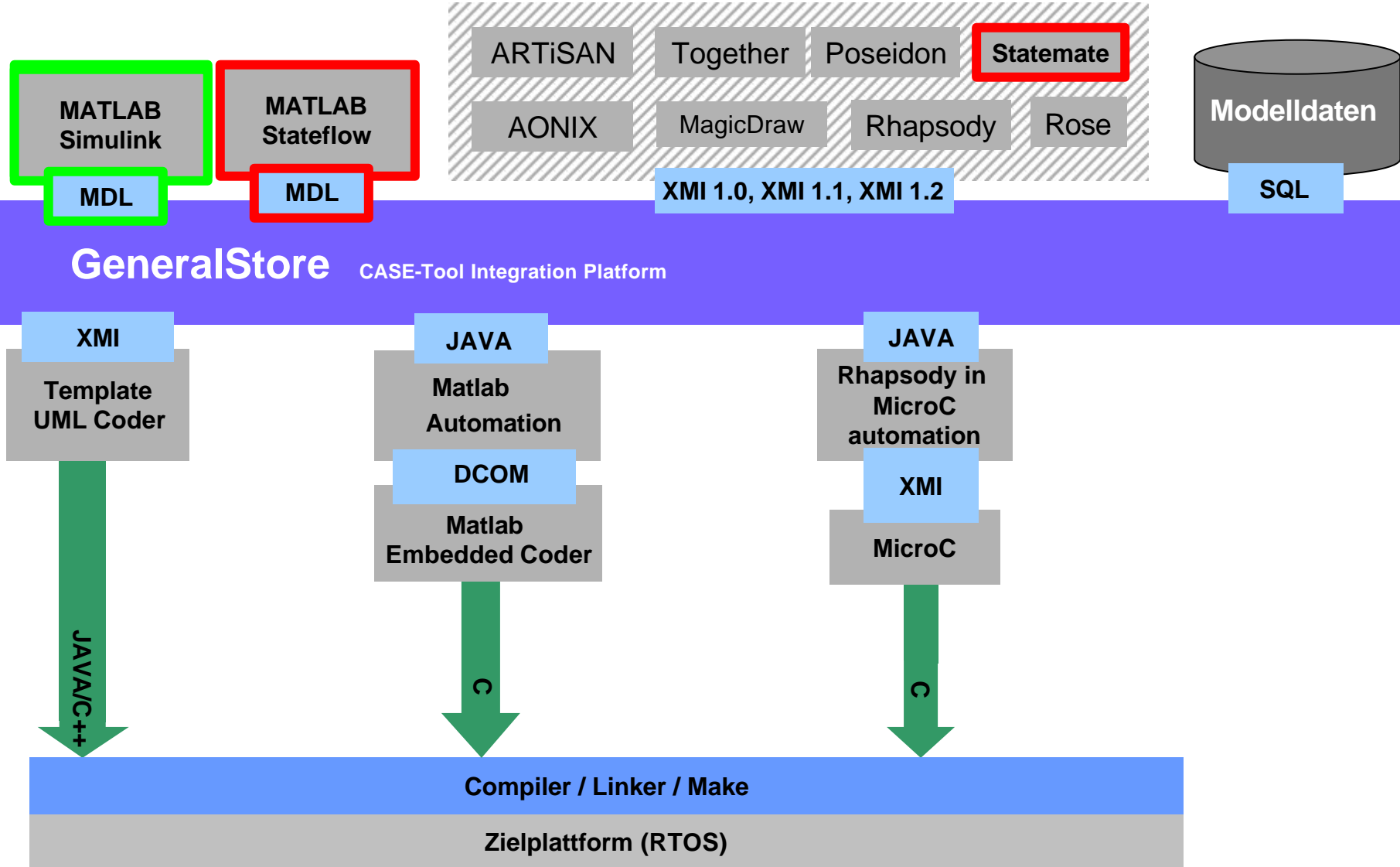
Xposition : Constant

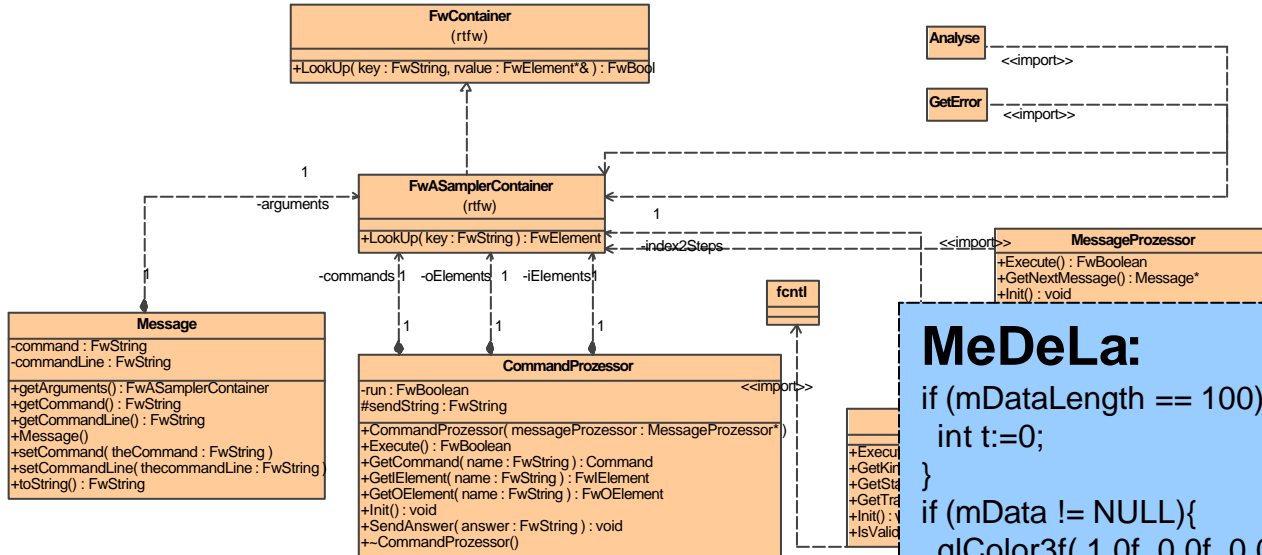


Übersicht: GeneralStore



GeneralStore - Architektur und Codeerzeugung





MeDeLa:

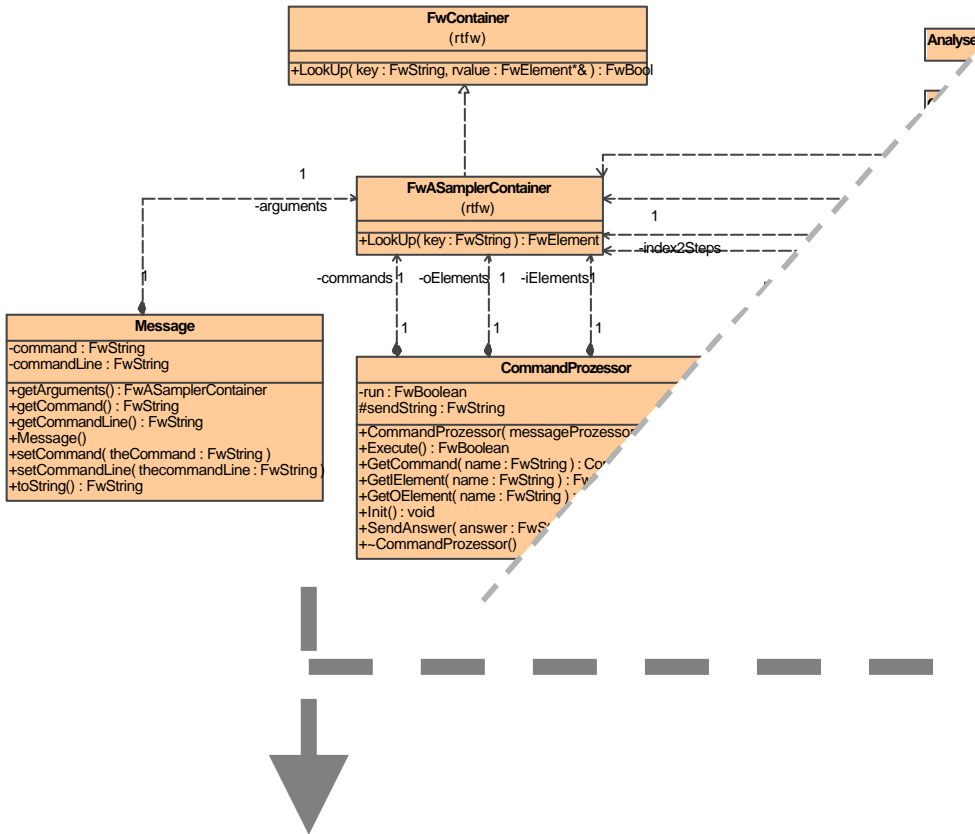
```

if (mDataLength == 100){
    int t:=0;
}
if (mData != NULL){
    glColor3f( 1.0f, 0.0f, 0.0f );
    double prevX := mMin.getX();
    double prevY := mMin.getY();
    double step :=
( abs(mMin.getX())+abs(mMax.getX()) )/mDataLength;
    int count := 0;
    for (double x := mMin.getX(); x < mMax.getX(); x +=
step){
        double y := mData[count];
        drawLine(prevX,prevY,x,y);
        prevX := x;
        prevY := y;
        count++;
    }
}
}

```

- ▶ Code erzeugbar aus Klassendiagrammen
- ▶ Verhaltensbeschreibung mit MeDeLa
- ▶ Derzeit in Entwicklung:
 - ▶ Sequenzdiagramme
 - ▶ Statecharts

Codeerzeugung



Velocity Template:

```

## ----- Class, Parents, and Interfaces -----
// class declaration
class $class.name##
#ife($class.parents.size()+$class.interfaces.size() > 0)##
:
#foreach($parent in $class.parents)##
    #ife($velocityCount > 1)##
    ,
    #end##if
    public $parent.name##
#end##foreach
#foreach($interface in $class.interfaces)##
#ife($class.parents.size()+$velocityCount > 1)##
    ,
    #end##if
    public $interface.name##
#end##foreach
#end##if

// associations
  
```

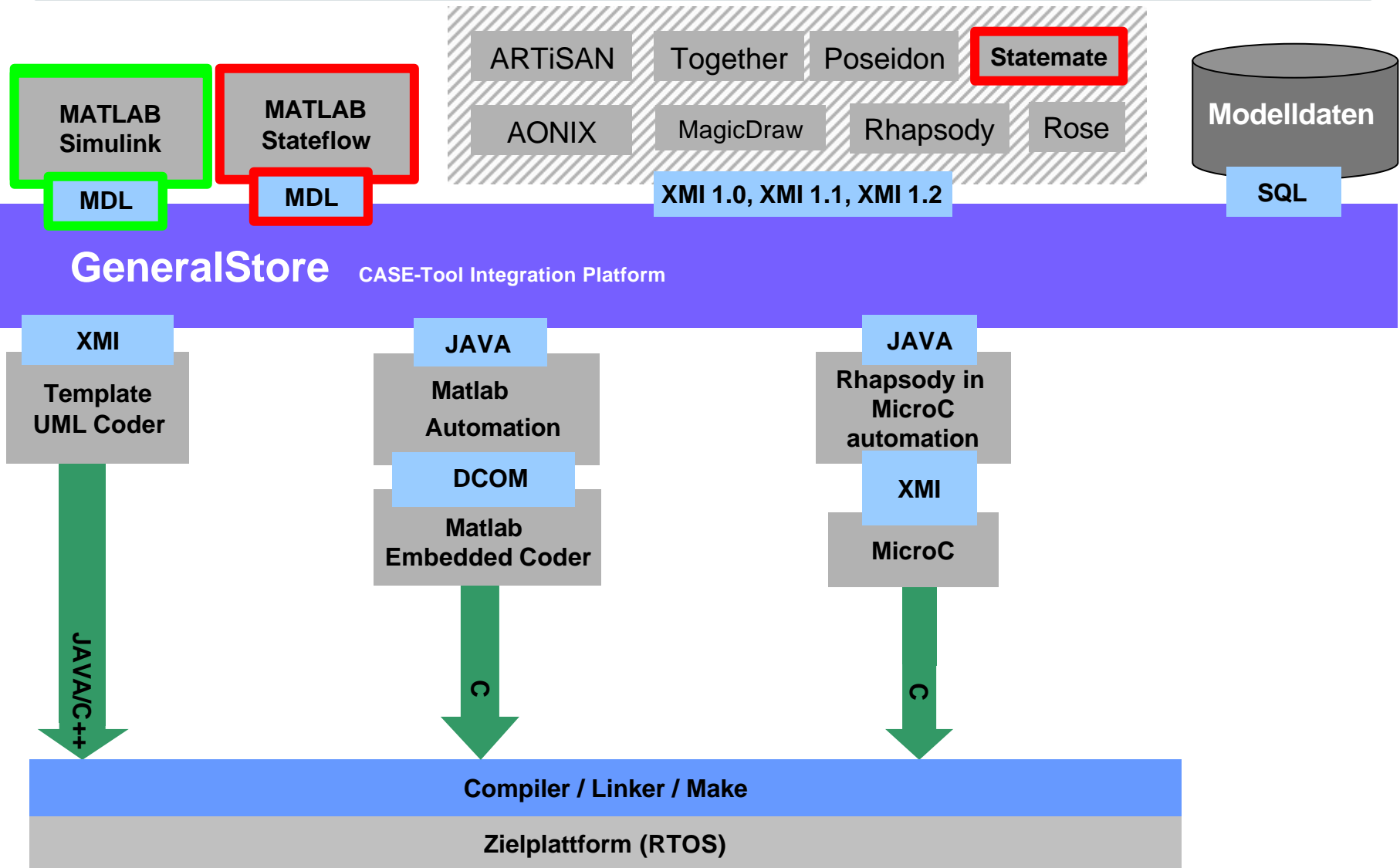
JAVA/C++ Quellcode:

```

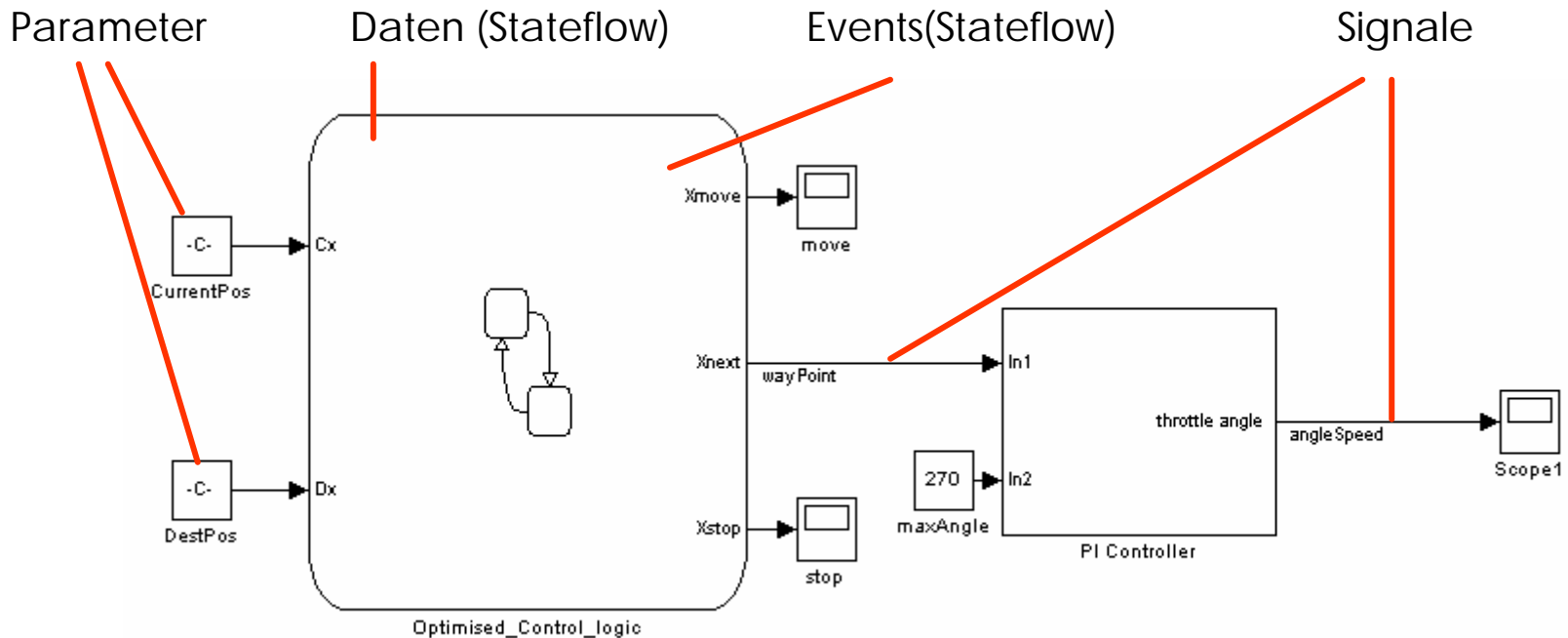
// class declaration
class FwAsamplerConainer :
    public FwContainer {

// associations
  
```

GeneralStore - Architektur und Codeerzeugung



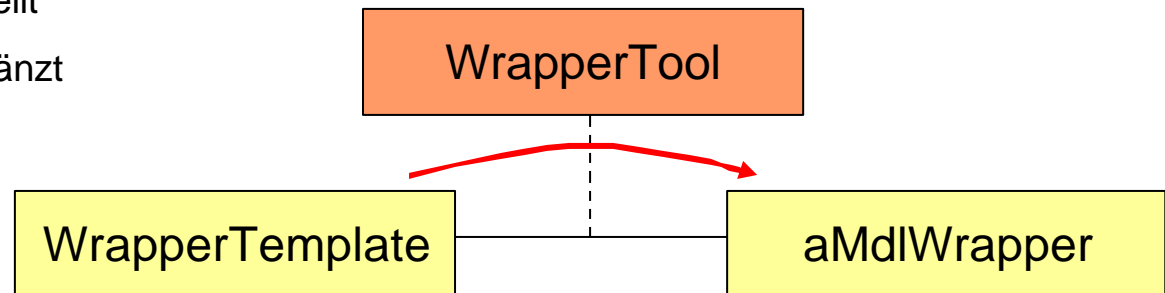
MATLAB Simulink/Stateflow Schnittstellen



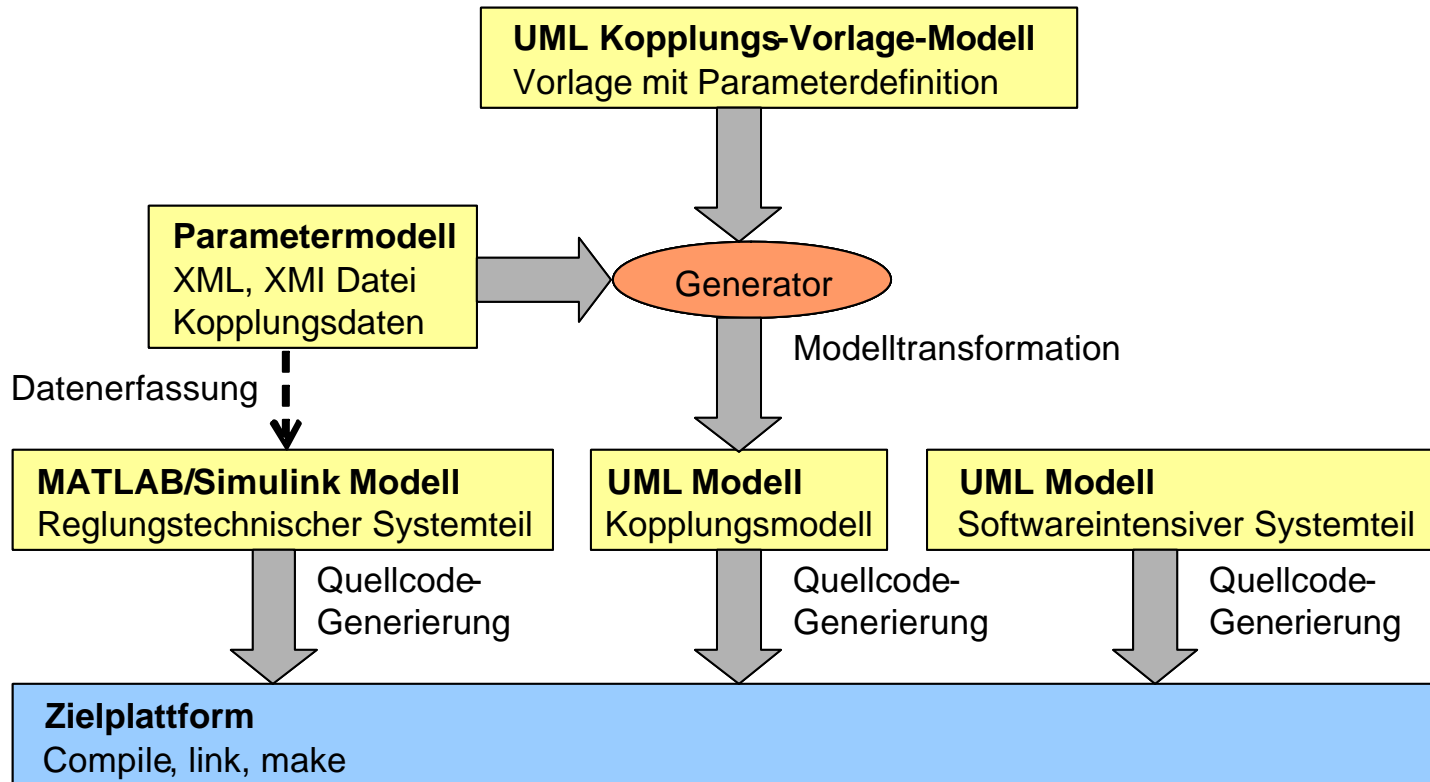
- ▶ Benötigte Schnittstellen müssen im Matlabmodell als solche gekennzeichnet werden
- ▶ Schnittstellen werden im generierten Code als globale Variablen, Arrays oder Funktionen definiert
- ▶ Sie können über `extern "C"` statements in eigene Applikationen integriert werden; spätestens beim Binden muss die Definition verfügbar sein

Wrapper Konzept

- ▶ Parametrisierbares UML Modell beschreibt Wrapper (WrapperTemplate)
 - ▶ Gibt Struktur und Umfang des MdlWrappers vor
 - ▶ Parametrisierung durch Template-Klassen
 - ▶ Methoden mit MeDeLa beschrieben
 - ▶ Kann durch ein UML-CASE-Tool vom Entwickler angepasst und verändert werden
- ▶ WrapperTool generiert den Wrapper
 - ▶ Das Matlab Modell wird nach benötigten Informationen untersucht
 - ▶ Das WrapperTemplate-Modell wird gelesen
 - ▶ → Aus diesen Informationen wird der MdlWrapper erstellt
 - Struktur wird erstellt
 - MeDeLa wird ergänzt



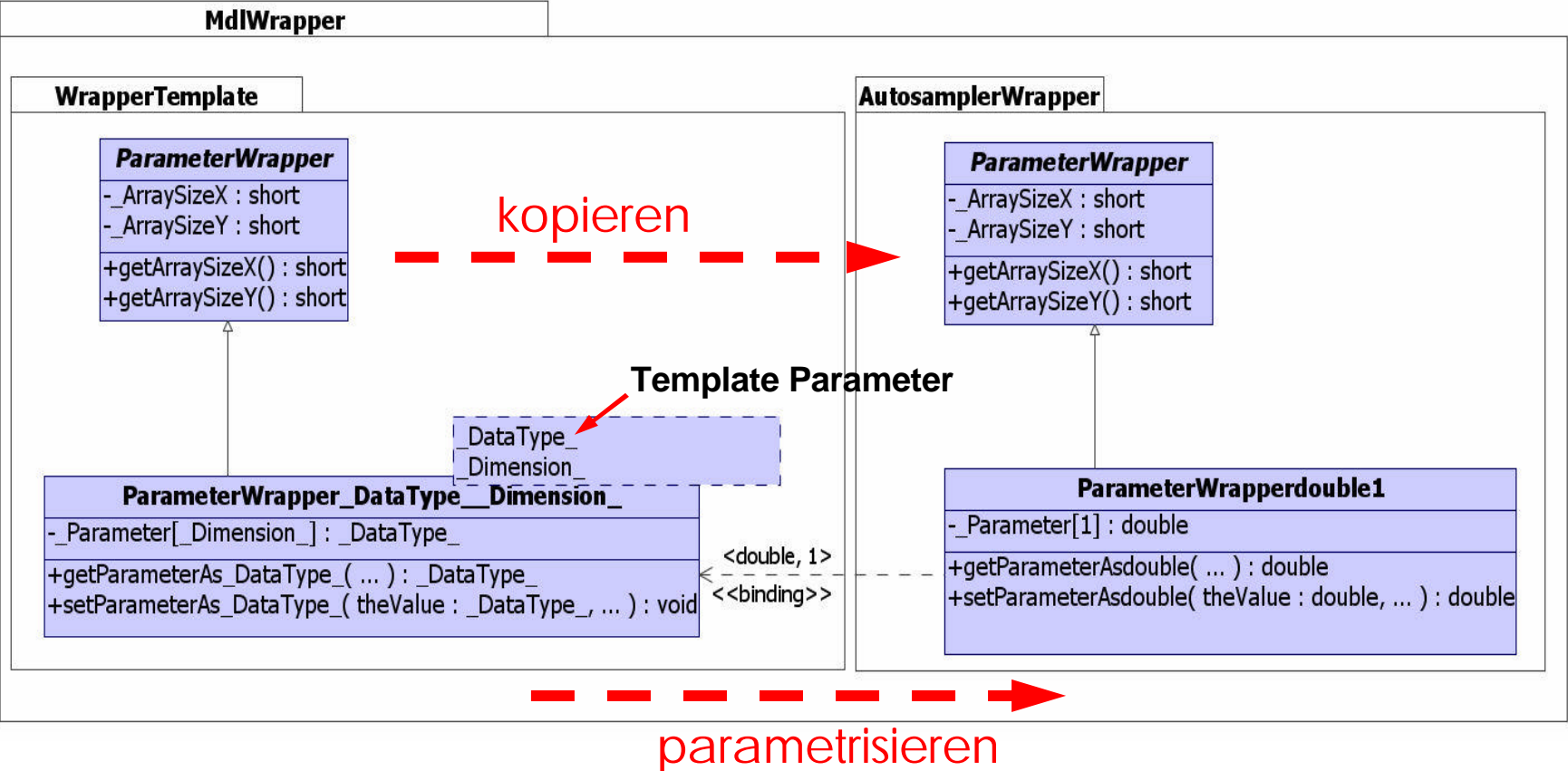
Workflow bei der Kopplung



▶ Komplett modellbasiert

- ▶ Vorlage des Kopplungsmechanismus („WrapperTemplate“) ist ein UML Modell
- ▶ Zur Generierung der Kopplung werden nur Modellelemente benötigt
- ▶ Ergebnis der Generierung ist ein UML Modell

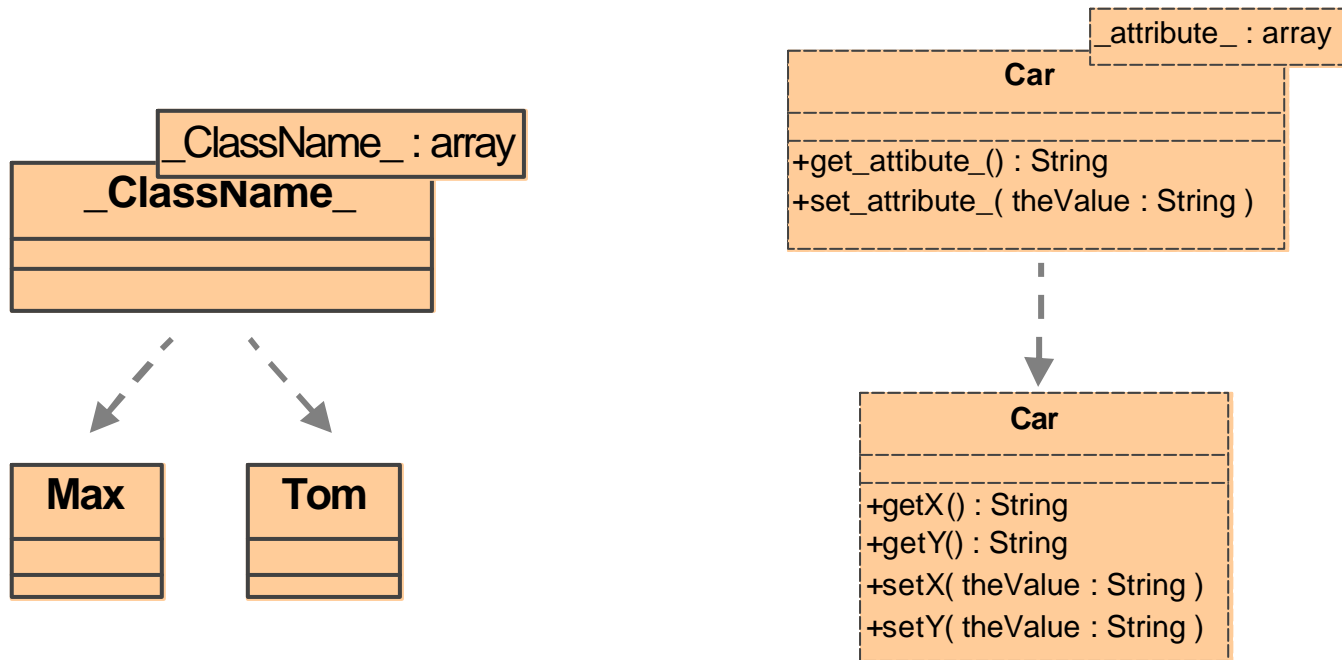
UML Template Mechanismus



► Erweiterung des Templatemechanismus

► Typ „array“ mit Dimension n

- Für Klassennamen: ergibt n Klassen
- Für Attribute/Operationen: ergibt n Attribute/Operationen



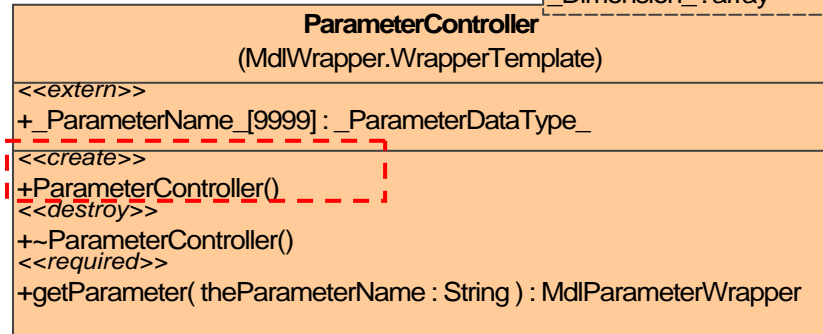
UML Template Mechanismus - Konventionen

► Erweiterung des Templatemechanismus (Fortsetzung)

► MeDeLa enthält spezielle Befehle, welche bei Parametrisierung aufgelöst werden:

- Iterationen
- Bedingungen

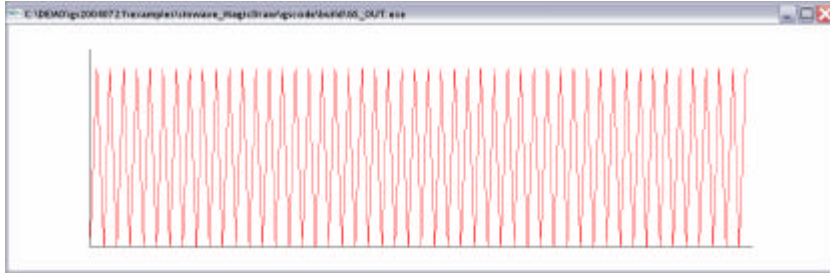
```
ParameterClassName_ : array  
ParameterName_ : array  
ParameterDataType_ : array  
ParameterArraySizeX_ : array  
ParameterArraySizeY_ : array  
Dimension_ : array
```



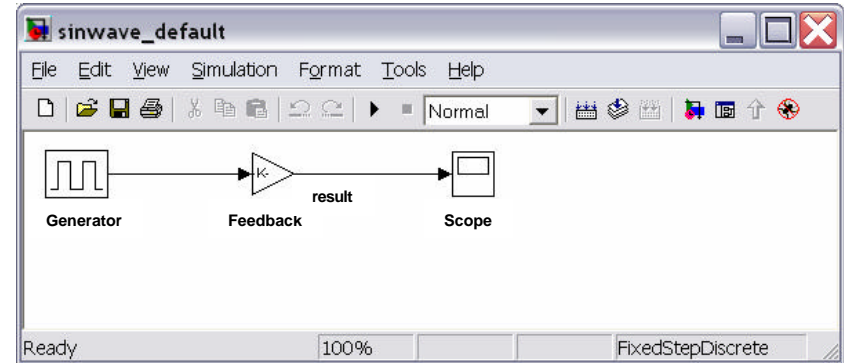
```
_parameter := new Vector();  
MdlParameterWrapper aParam := null;  
  
///  
aParam := new _ParameterClassName_(  
    _ParameterName_,  
    String("_ParameterName_"),  
    _ParameterArraySizeX_,  
    _ParameterArraySizeY_  
);  
_parameter.add(aParam);  
///  
}
```

Anwendungsbeispiel

- ▶ **Softwarekomponenten**
Modellbildung mit UML

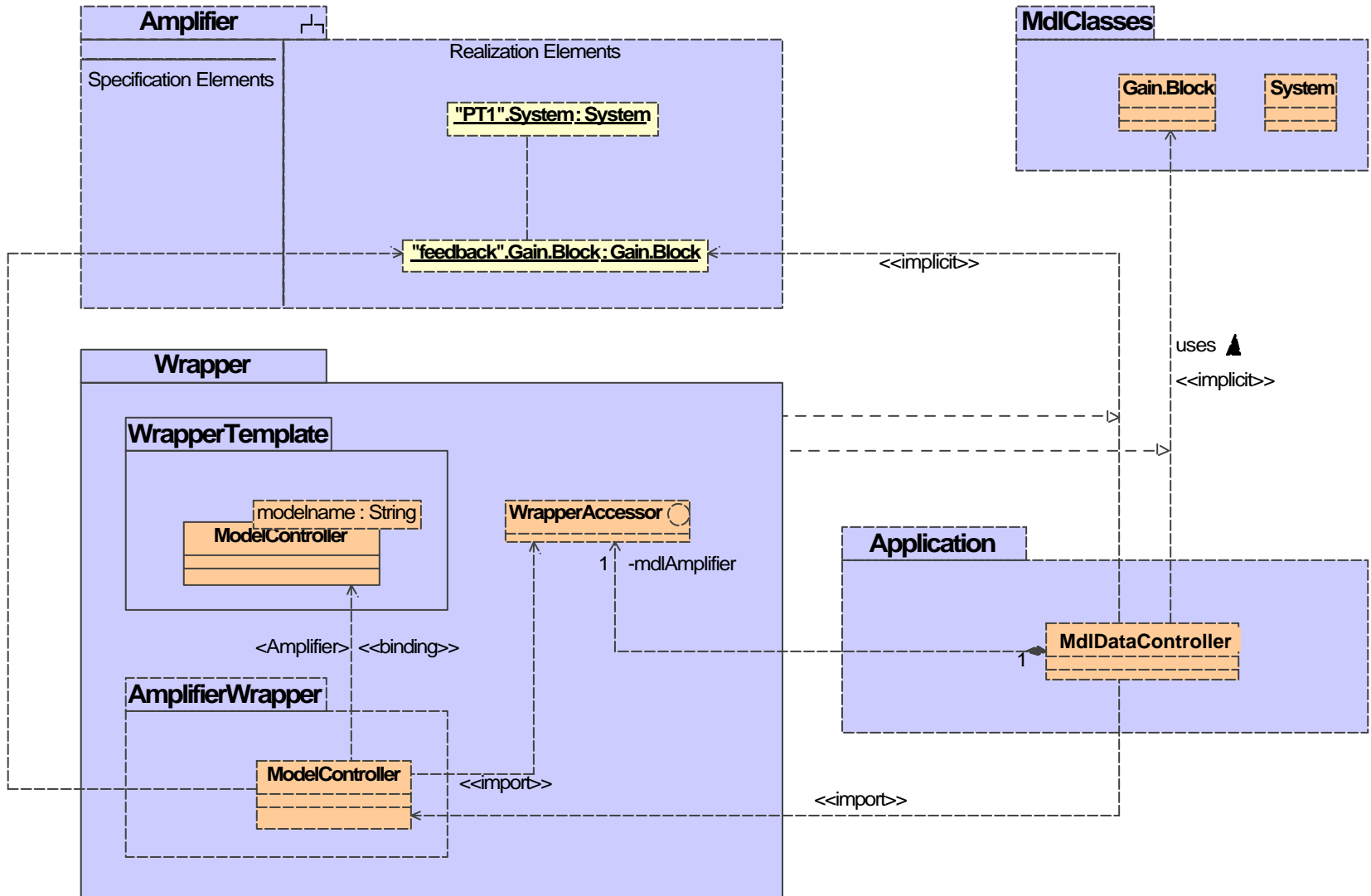


- ▶ **Signalflussorientiert**
Modellbildung mit Blockdiagrammen

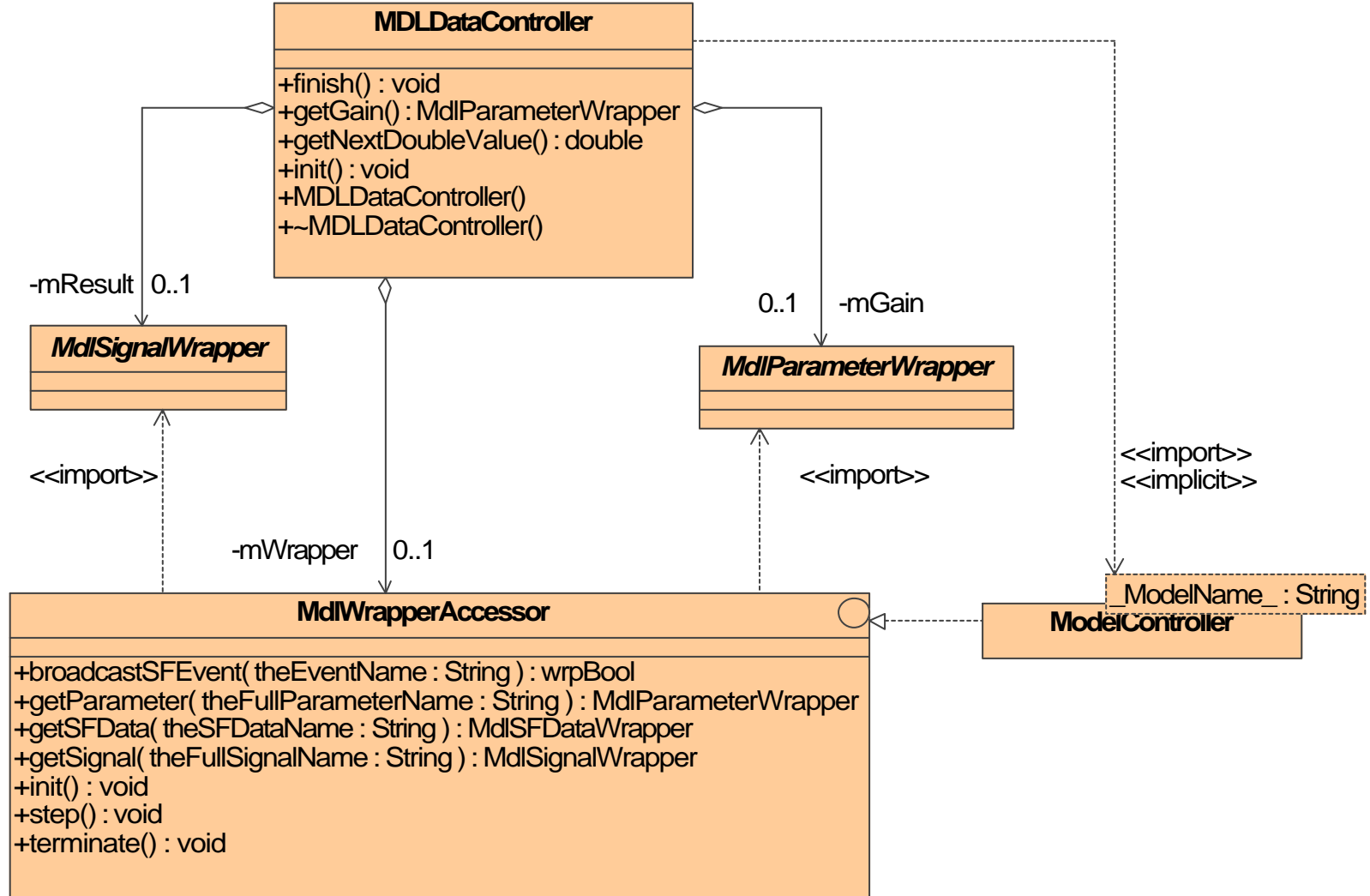


- ▶ Signal wird ausgelesen und Parameter kann verändert werden
- ▶ UML Modell
 - ▶ Kommuniziert mit MATLAB/Simulink
 - Scheduling des MATLAB Modells
 - Verstärkerfaktor zur Laufzeit verändern
 - Auslesen des Signals
 - ▶ Initialisierung/Herunterfahren
 - ▶ Nutzerinterface (Eingabe, OpenGL)

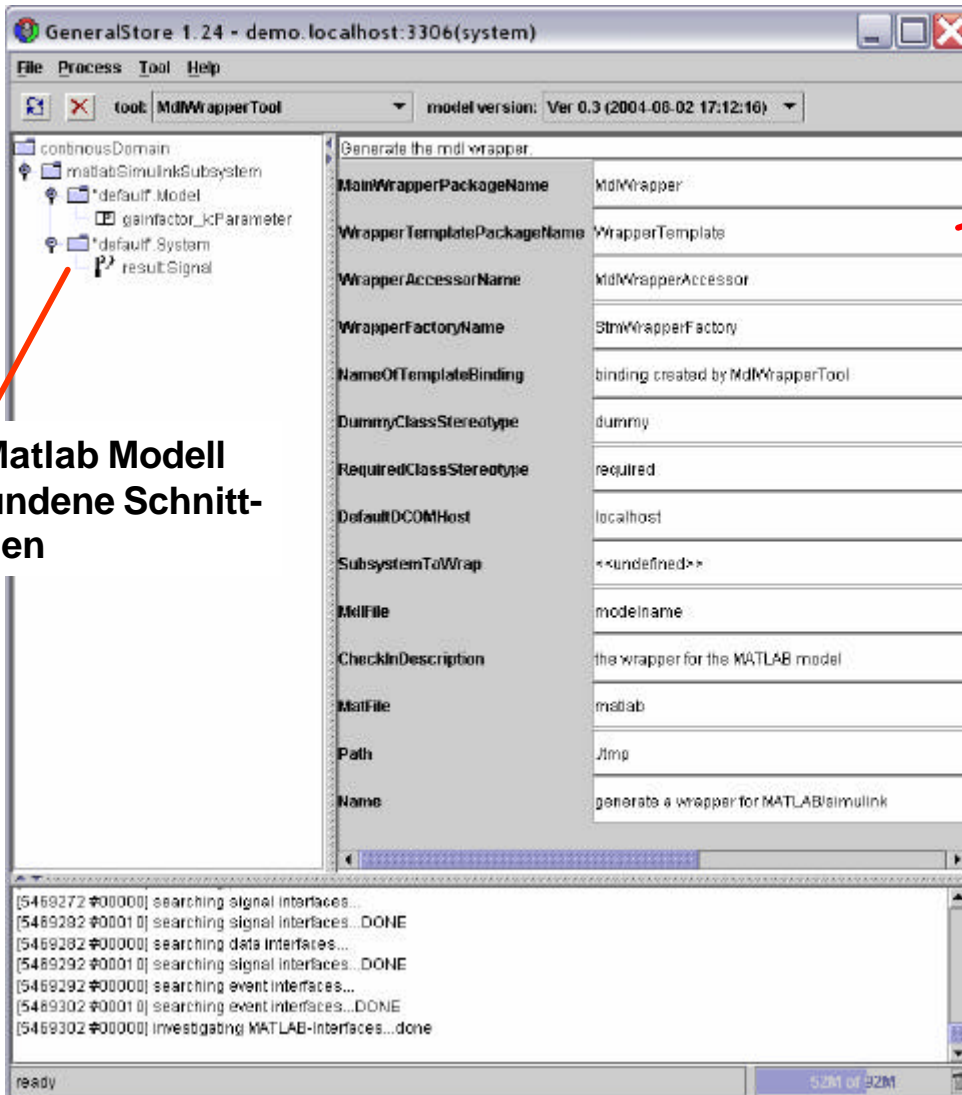
Architektur des Kopplungsmodells



Wrapper Anbindung

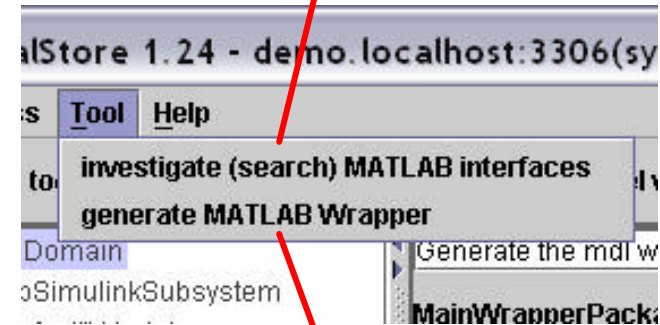


Implementierung als Plug-In von GeneralStore



Zur Wrapper-Generierung benötigte Parameter

Schnittstellen im MATLAB-Modell suchen



Templatemodell in Kopplungsmodell transformieren

- ▶ Heterogene Modellierung in unterschiedlichen Notationen nötig zur adäquaten Behandlung des Entwurfs eingebetteter Systeme
- ▶ Integrationsplattform GeneralStore
 - ▶ Modellverwaltung auf Basis des UML 1.5 Metamodells
 - ▶ Transformation aus anderen Notationen
 - ▶ Erzeugung eines lauffähigen Systems durch Codeerzeugung
- ▶ Werkzeugkopplung
 - ▶ Kopplung auf Modellebene
 - ▶ Modellierung der Kopplungsvorlage mit UML Templates
 - ▶ Automatische Umsetzung in eine UML-Kopplungsmodell, aus dem Code erzeugt werden kann
 - ▶ Implementiert in GeneralStore

- ▶ GeneralStore
 - ▶ Erweiterung der Codegenerierung auf C
 - ▶ Codegenerierung aus Sequenzdiagrammen und Statecharts
 - ▶ ETAS ASCET-SD Anbindung
 - ▶ UML 2.0 als zentrales Metamodell
 - ▶ Skalierung der Datenbank bei großen Modellen



▶ <http://gs.itiv.uni-karlsruhe.de>

