

TP -- Translation from Simulink to Lustre

Le but des exercices suivants est de comprendre le fonctionnement de l'outil **sim2lus** pour traduire un modèle Simulink vers un programme Lustre. **Un guide d'utilisation présentant quels sont les blocs Simulink traduisibles ainsi que les principales options de l'outil se trouve à l'adresse :** http://www-verimag.imag.fr/~tdang/DocumentsCours/sim2lus_manual.pdf.

Exercice 1.

Télécharger les exemples de modèle Simulink se trouvant à cette adresse : http://www-verimag.imag.fr/~tdang/DocumentsCours/Examples_TPsim2lus.tar.gz

Extraire l'archive sous votre dossier personnel et expérimenter l'outil **sim2lus** sur ces exemples, n'oubliez pas d'initialiser votre environnement (voir le guide d'utilisation). Le but de cet exercice est de comprendre les conditions de traduction du modèle Simulink vers un programme Lustre et en particulier quelles sont les options requises dans Simulink.

Exercice 2.

Extraire de votre modèle de robot suiveur de ligne le contrôleur que vous avez écrit (sauver un nouveau modèle simulink avec seulement le contrôleur) et le traduire en programme Lustre avec **sim2lus**.