

Regionální inovační centrum elektrotechniky
Fakulta elektrotechnická
Západočeská univerzita v Plzni

Návrh software a automatické generování kódů v Matlab Simulink Část 2., uživatelské funkce

Mikroprocesorové řízení pohonů 2

Jakub Talla

1) Globální proměnná v Simulinku (Data Store)

- ▶ Globální proměnná typu Data Store
- ▶ Nastavení priorit bloků

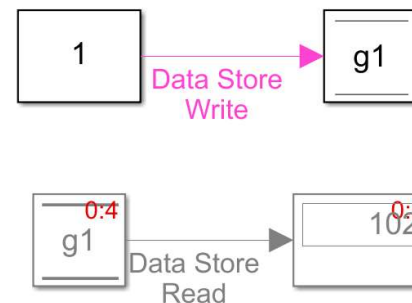
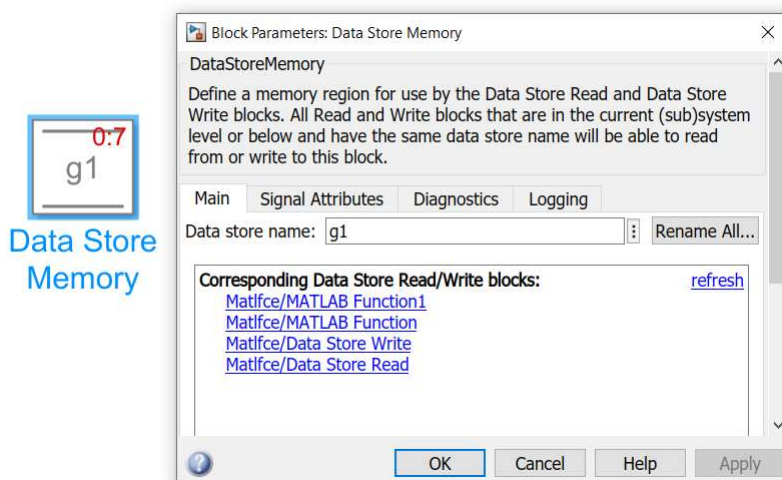
2) Uživatelské funkce Simulinku

- ▶ Simulink function
- ▶ Matlab function
- ▶ S-function
- ▶ Stateflow

Globální proměnná v Simulinku

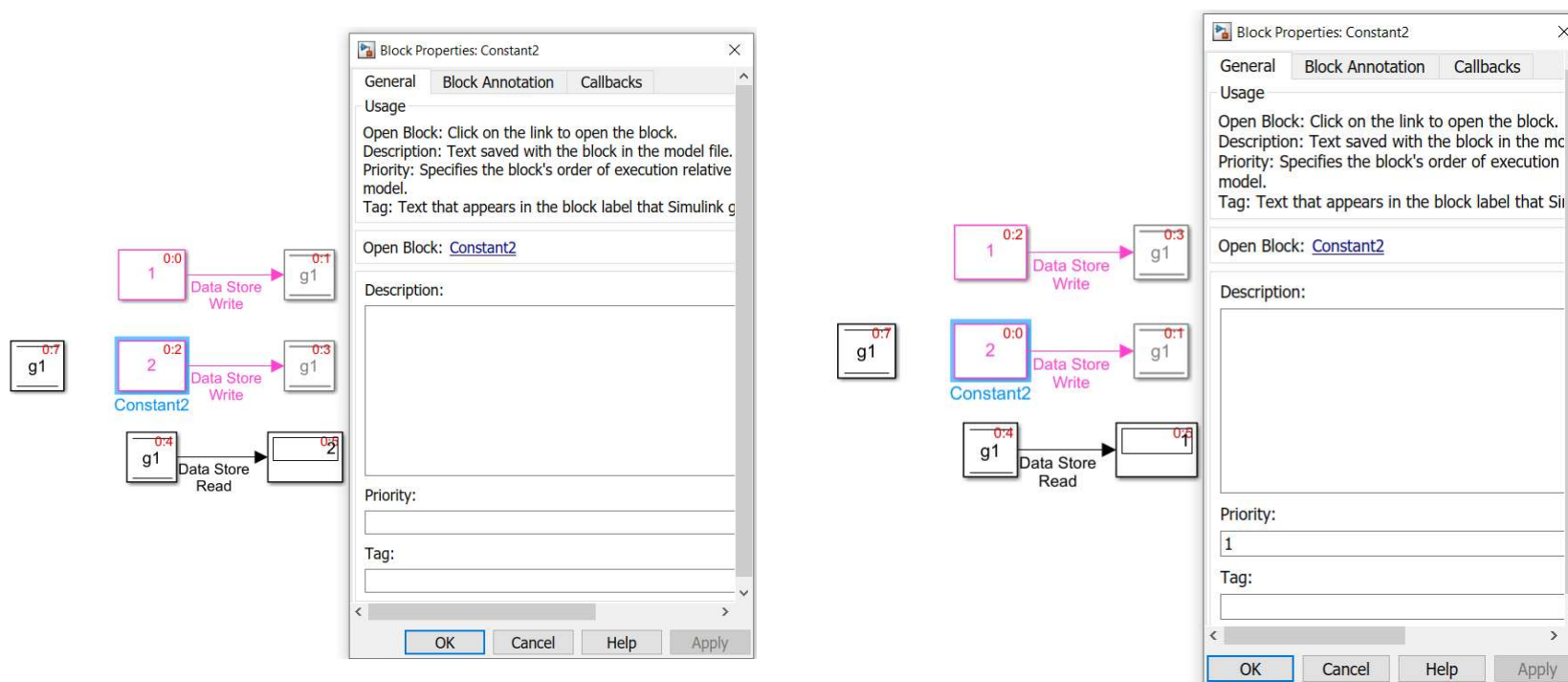
Globální proměnná v Simulinku (Data Store Memory)

- Globální proměnná se deklaruje a inicializuje pomocí bloku Data Store Memory
- Pro práci s globálními proměnnými slouží bloky Data Store Read/Write
- Globální proměnné mohou být přístupné i např. z Matlab funkce



Nastavení priorit provádění bloků

- Pořadí provádění bloků lze ovlivnit nastavením priority pomocí záložky Block Properties (vyšší číslo vyšší priorita)
- To může mít velké dopady speciálně při práci s globálními proměnnými



Tvorba vlastních uživatelských funkcí v Simulinku

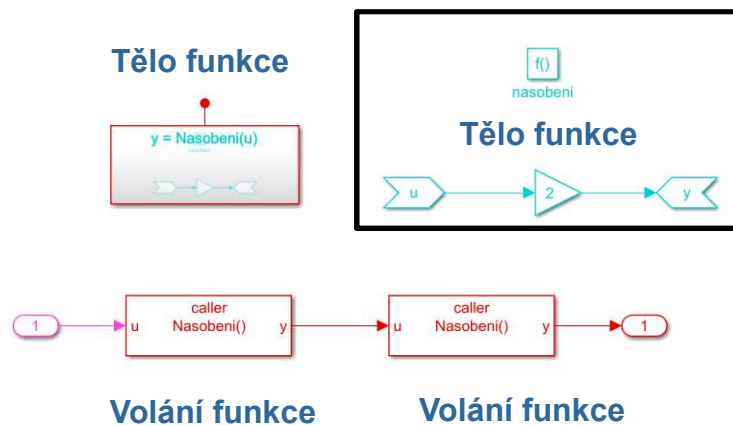
Tvorba vlastních uživatelských funkcí v Simulinku s podporou automatického generování kódu:

- **1) Pomocí základních Simulinkovských bloků**
- **2) Matlab function (pomocí jazyka Matlab)**
- **3) S-function (pomocí C/C++)**
- **4) Stateflow (pomocí grafického prostředí stavových automatů)**

1) Pomocí základních Simulinkovských bloků (Funkce v Simulinku)

Simulink function (Simulinkovská funkce)

- Simulink function – umožňuje vytvořit funkci ze základních bloků v Simulinku
- Umožňuje automatické generování kódu (C/C++,VHDL)



Tělo funkce

```

void funkce_Nasobeni(real_T rtu_u, real_T *rty_y)
{
    /* SignalConversion: '<S2>/TmpSignal ConversionAtyInport1' incorporates:
    * Gain: '<S2>/Gain'
    * SignalConversion: '<S2>/TmpSignal ConversionAtuOutputport1'
    */
    *rty_y = 2.0 * rtu_u;
}

/* Model step function */
void funkce_step(void)
{
    real_T rtb_FunctionCaller1;

    /* FunctionCaller: '<S1>/Function Caller' incorporates:
    * Inport: '<Root>/In1'
    */
    funkce_Nasobeni(funkce_U.In1, &rtb_FunctionCaller1);

    /* FunctionCaller: '<S1>/Function Caller1' */
    funkce_Nasobeni(rtb_FunctionCaller1, &rtb_FunctionCaller1);

    /* Output: '<Root>/Out1' */
    funkce_Y.Out1 = rtb_FunctionCaller1;
}

```

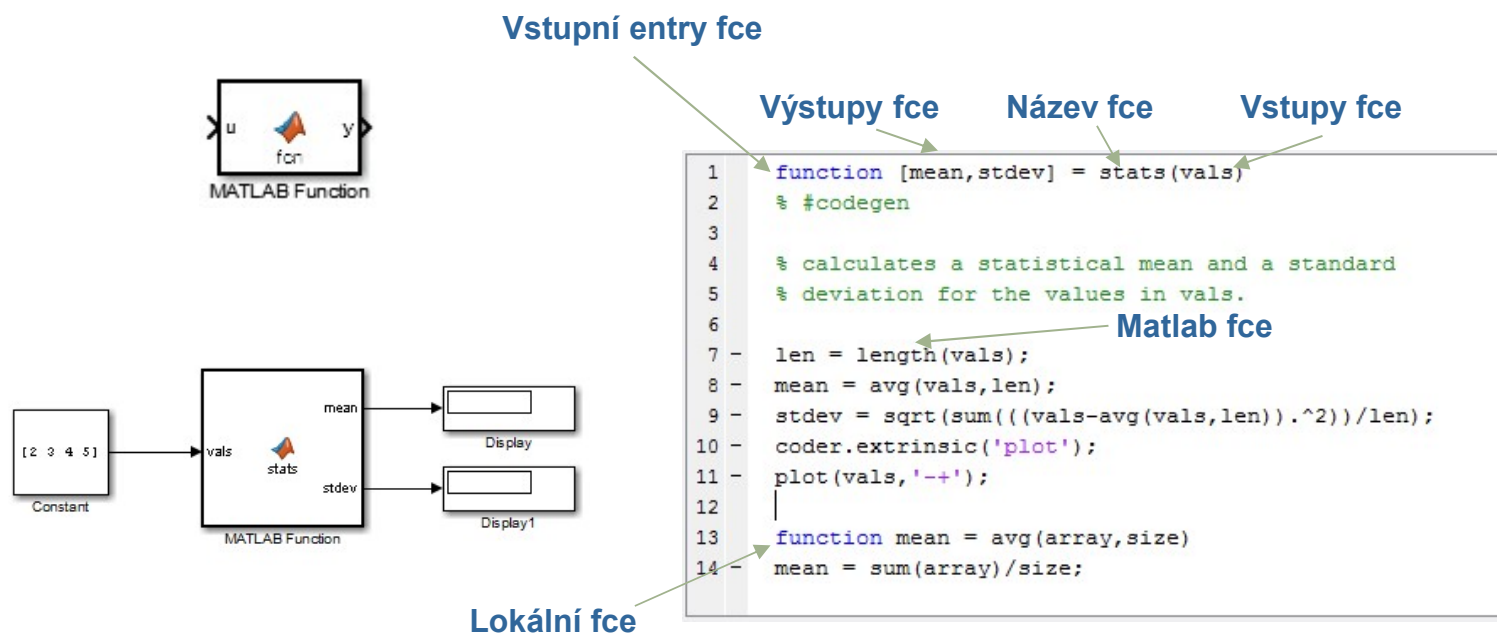
Volání funkce

Volání funkce

2) Matlab function

Matlab function (Matlabovská funkce)

- Matlab function – umožňuje implementaci Matlab kódu v Simulinku
- Umožňuje automatické generování kódu (C/C++,VHDL)



Matlab function (a Matlab) a typy proměnných


- **global** – globální proměnná, musí být v Ports and Data jako Data Store Memory a deklarovaná a inicializovaná pomocí bloku Data Store Memory v Simulinku
- **persistent** – statická lokální proměnná, musí být inicializována pomocí funkce `isempty()`

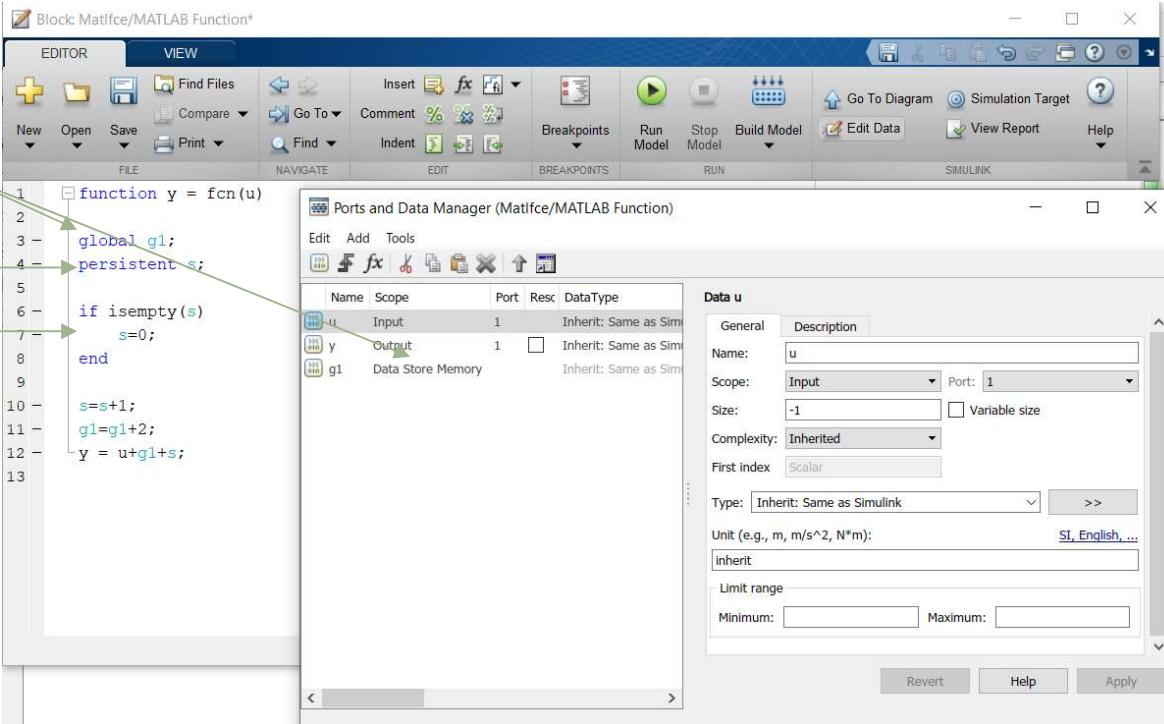
Globální proměnná

Lokální statická proměnná

Inicializace statické proměnné

Data Store Memory





The screenshot shows the MATLAB function editor with the following code:

```

1 function y = fcn(u)
2
3 global g1;
4 persistent s;
5
6 if isempty(s)
7     s=0;
8 end
9
10 s=s+1;
11 g1=g1+2;
12 y = u+g1+s;
13

```

The Ports and Data Manager window shows the following table:

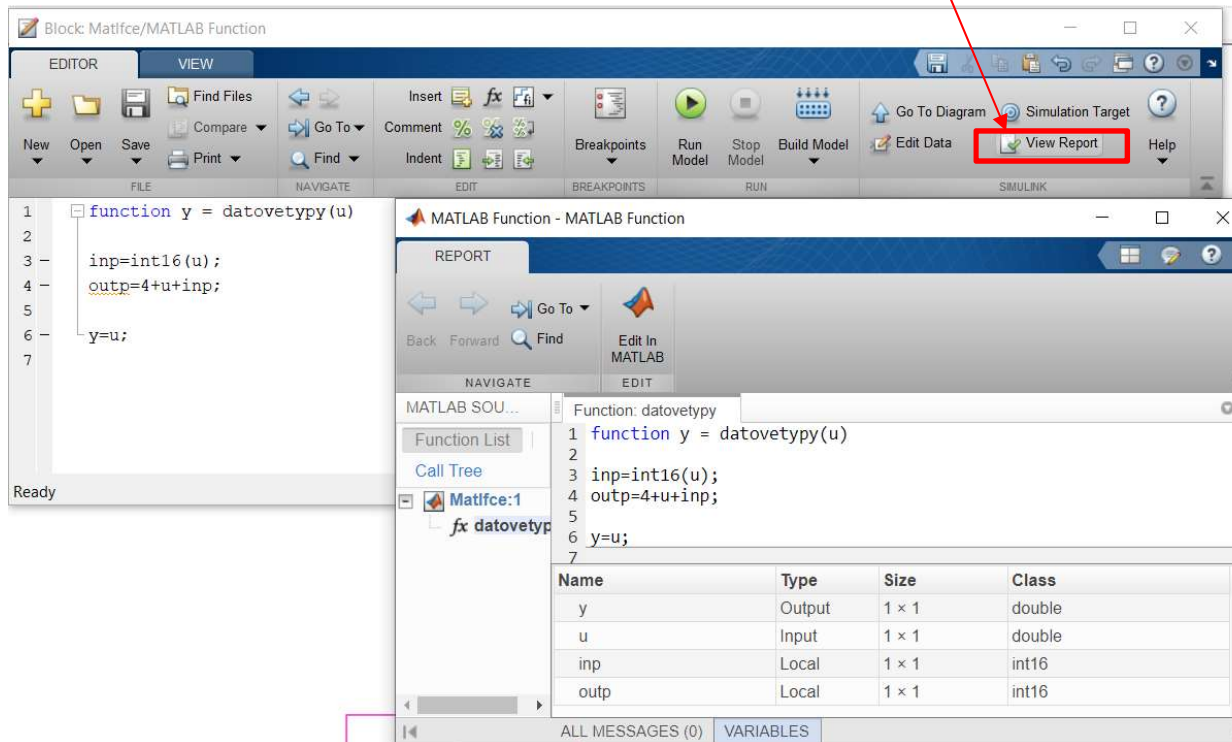
Name	Scope	Port	Resc	Data Type
u	Input	1		Inherit: Same as Simulink
y	Output	1		Inherit: Same as Simulink
g1	Data Store Memory			Inherit: Same as Simulink

The Data u configuration window shows the following settings:

- Name: u
- Scope: Input
- Port: 1
- Size: -1
- Complexity: Inherited
- Type: Inherit: Same as Simulink
- Unit: inherit

Matlab function (a Matlab) a datové typy

- Implicitní datový typ pro proměnné i konstanty je double
- Pro analýzu datových typů je vhodné zapnout View Report



The screenshot shows the MATLAB environment with a function editor and a report window. The function editor contains the following code:

```
1 function y = datovetypy(u)
2
3 inp=int16(u);
4 outp=4+u+inp;
5
6 y=u;
7
```

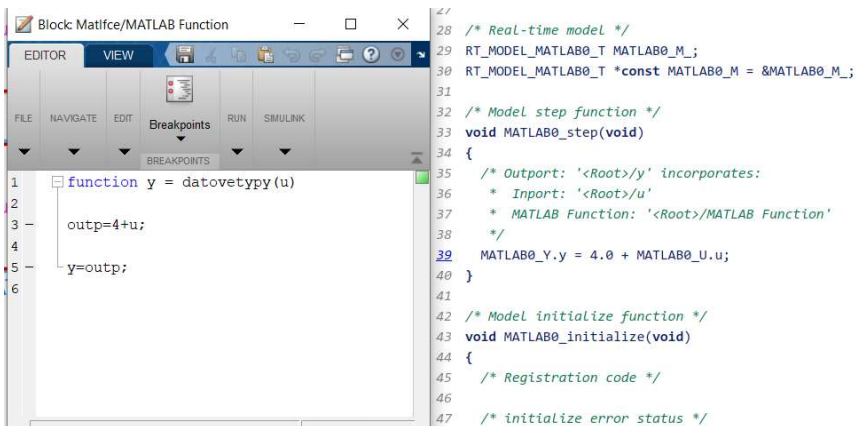
The report window displays the function code and a table of variables with their types and sizes:

Name	Type	Size	Class
y	Output	1 × 1	double
u	Input	1 × 1	double
inp	Local	1 × 1	int16
outp	Local	1 × 1	int16

Matlab function (a Matlab) a datové typy

- Použité datové typy v Matlab function mají dopady do vygenerovaného kódu

Vst. proměnná u double, součet v doublech

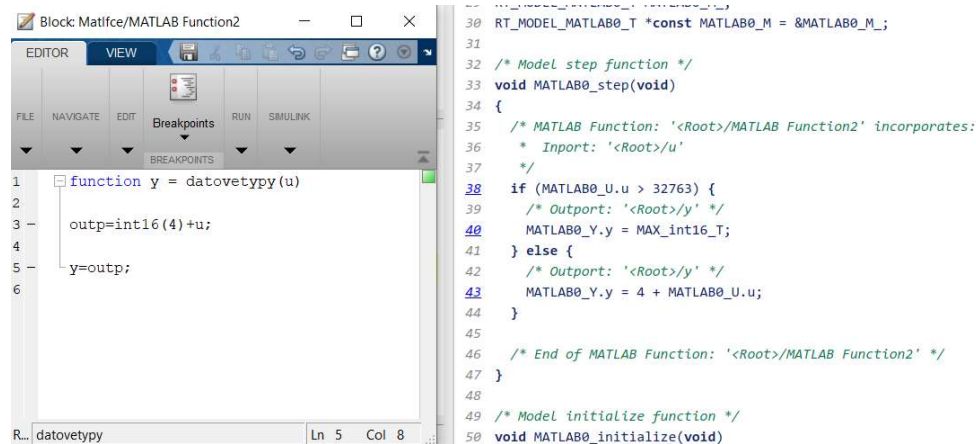


```

Block: Matfice/MATLAB Function
EDITOR VIEW
FILE NAVIGATE EDIT Breakpoints RUN SMULNK
BREAKPOINTS
1 function y = datovety(u)
2
3     outp=4+u;
4
5     y=outp;
6
28 /* Real-time model */
29 RT_MODEL_MATLAB0_T MATLAB0_M_;
30 RT_MODEL_MATLAB0_T *const MATLAB0_M = &MATLAB0_M_;
31
32 /* Model step function */
33 void MATLAB0_step(void)
34 {
35     /* Output: '<Root>/y' incorporates:
36      * Inport: '<Root>/u'
37      * MATLAB Function: '<Root>/MATLAB Function'
38      */
39     MATLAB0_Y.y = 4.0 + MATLAB0_U.u;
40 }
41
42 /* Model initialize function */
43 void MATLAB0_initialize(void)
44 {
45     /* Registration code */
46
47     /* initialize error status */

```

Vst. proměnná u int16, součet v integerech (zapnuté saturate on integer overflow)



```

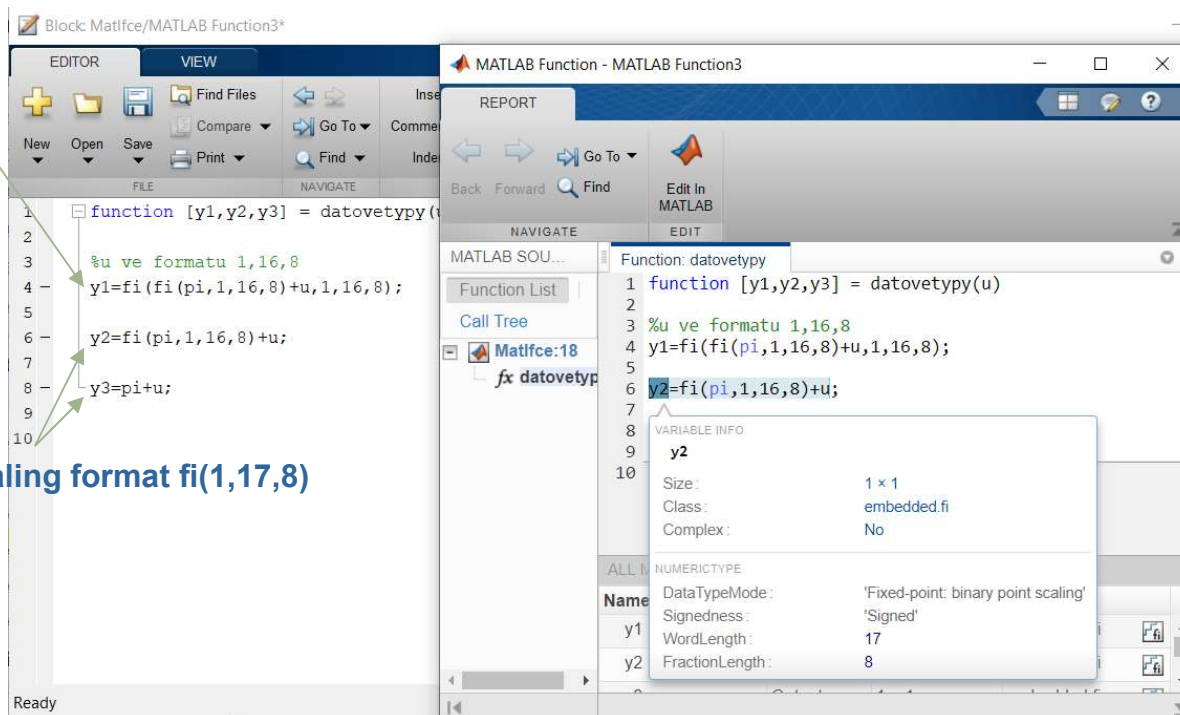
Block: Matfice/MATLAB Function2
EDITOR VIEW
FILE NAVIGATE EDIT Breakpoints RUN SMULNK
BREAKPOINTS
1 function y = datovety(u)
2
3     outp=int16(4)+u;
4
5     y=outp;
6
30 RT_MODEL_MATLAB0_T *const MATLAB0_M = &MATLAB0_M_;
31
32 /* Model step function */
33 void MATLAB0_step(void)
34 {
35     /* MATLAB Function: '<Root>/MATLAB Function2' incorporates:
36      * Inport: '<Root>/u'
37      */
38     if (MATLAB0_U.u > 32763) {
39         /* Output: '<Root>/y' */
40         MATLAB0_Y.y = MAX_int16_T;
41     } else {
42         /* Output: '<Root>/y' */
43         MATLAB0_Y.y = 4 + MATLAB0_U.u;
44     }
45
46     /* End of MATLAB Function: '<Root>/MATLAB Function2' */
47 }
48
49 /* Model initialize function */
50 void MATLAB0_initialize(void)

```

Matlab function (a Matlab) a pevná datová čárka

- Formáty výpočtů (součtů, násobení apod.) se nastavují implicitně fixed point aritmetikou

Binary point scaling format fi(1,16,8)



The screenshot shows the MATLAB Function Editor with the following code:

```

1 function [y1,y2,y3] = datovetypy(u)
2
3 %u ve formatu 1,16,8
4 y1=fi(fi(pi,1,16,8)+u,1,16,8);
5
6 y2=fi(pi,1,16,8)+u;
7
8 y3=pi+u;
9
10

```

The Variable Information window for variable `y2` is open, showing:

VARIABLE INFO	
y2	
Size:	1 × 1
Class:	embedded.fi
Complex:	No
NUMERICTYPE	
Name	
y1	DataTypeMode: 'Fixed-point: binary point scaling'
y2	Signedness: 'Signed'
	WordLength: 17
	FractionLength: 8

Binary point scaling format fi(1,17,8)

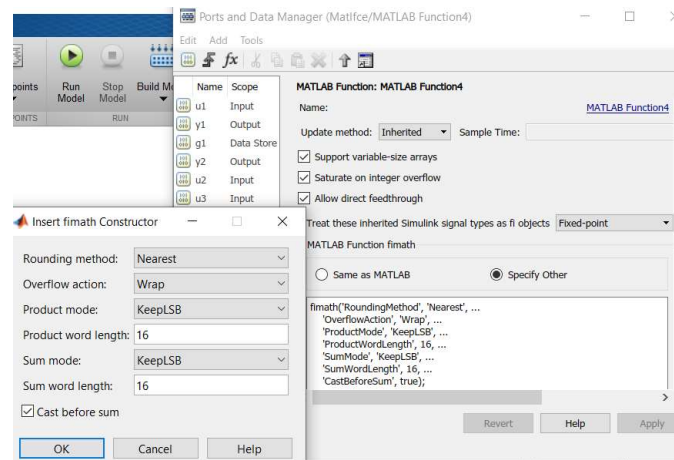
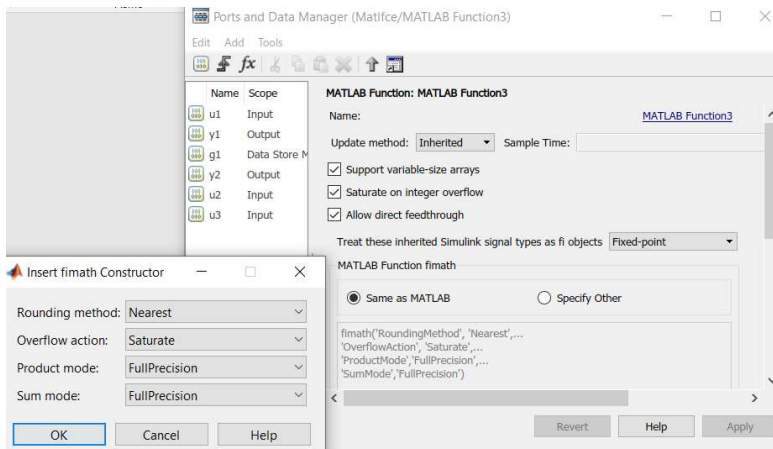
Proměnné ve vygenerovaném kódu pro TI C2000

```

typedef struct {
    int16_T y1;
    int32_T y2;
    int32_T y3;
} ExtY_MATLAB0_T;

```

Matlab function (a Matlab) a pevná datová čárka – nastavení fixp. aritmetiky



```

Block: Matfice/MATLAB Function3*
EDITOR VIEW
1 function [y1,y2] = datovetypy(u1,u2,u3)
2
3 % u1=fi(3.25,1,16,8);
4 % u2=fi(5.24,1,16,5);
5 % u3=fi(5.24,1,16,5);
6
7 y1=u1*u2;
8
9 y2=fi(u1*u3,1,16,5);
10
11
12
13

void MATLAB0_step(void)
{
int32_T tmp;

/* Output: '<Root>/y1' incorporates:
 * Inport: '<Root>/u1'
 * Inport: '<Root>/u2'
 * MATLAB Function: '<Root>/MATLAB Function3'
 */
MATLAB0_Y.y1 = (int32_T)MATLAB0_U.u1 * MATLAB0_U.u2;

/* MATLAB Function: '<Root>/MATLAB Function3' incorporates:
 * Inport: '<Root>/u1'
 * Inport: '<Root>/u3'
 */
tmp = (int32_T)MATLAB0_U.u1 * MATLAB0_U.u3;
tmp = ((uint16_T)tmp & 1024U) != 0U + (tmp >> 11U);
if (tmp > 32767L) {
tmp = 32767L;
} else {
if (tmp < -32768L) {
tmp = -32768L;
}
}
}

```

Binary point scaling format fi(1,32,16)

Binary point scaling format fi(1,16,5)

```

Block: Matfice/MATLAB Function4
EDITOR VIEW
1 function [y1,y2] = datovetypy(u1,u2,u3)
2
3 % u1=fi(3.25,1,16,8);
4 % u2=fi(5.24,1,16,5);
5 % u3=fi(5.24,1,16,5);
6
7 y1=u1*u2;
8
9 y2=fi(u1*u3,1,16,5);
10
11
12
13

void MATLAB0_step(void)
{
int16_T tmp;

/* Output: '<Root>/y1' incorporates:
 * Inport: '<Root>/u1'
 * Inport: '<Root>/u2'
 * MATLAB Function: '<Root>/MATLAB Function4'
 */
MATLAB0_Y.y1 = MATLAB0_U.u1 * MATLAB0_U.u2;

/* MATLAB Function: '<Root>/MATLAB Function4' incorporates:
 * Inport: '<Root>/u1'
 * Inport: '<Root>/u3'
 */
tmp = MATLAB0_U.u1 * MATLAB0_U.u3;

/* Output: '<Root>/y2' incorporates:
 * MATLAB Function: '<Root>/MATLAB Function4'
 */
MATLAB0_Y.y2 = ((tmp & 1024U) != 0U) + (tmp >> 11U);
}

```

Binary point scaling format fi(1,16,16)

Binary point scaling format fi(1,16,5)

3) S-function

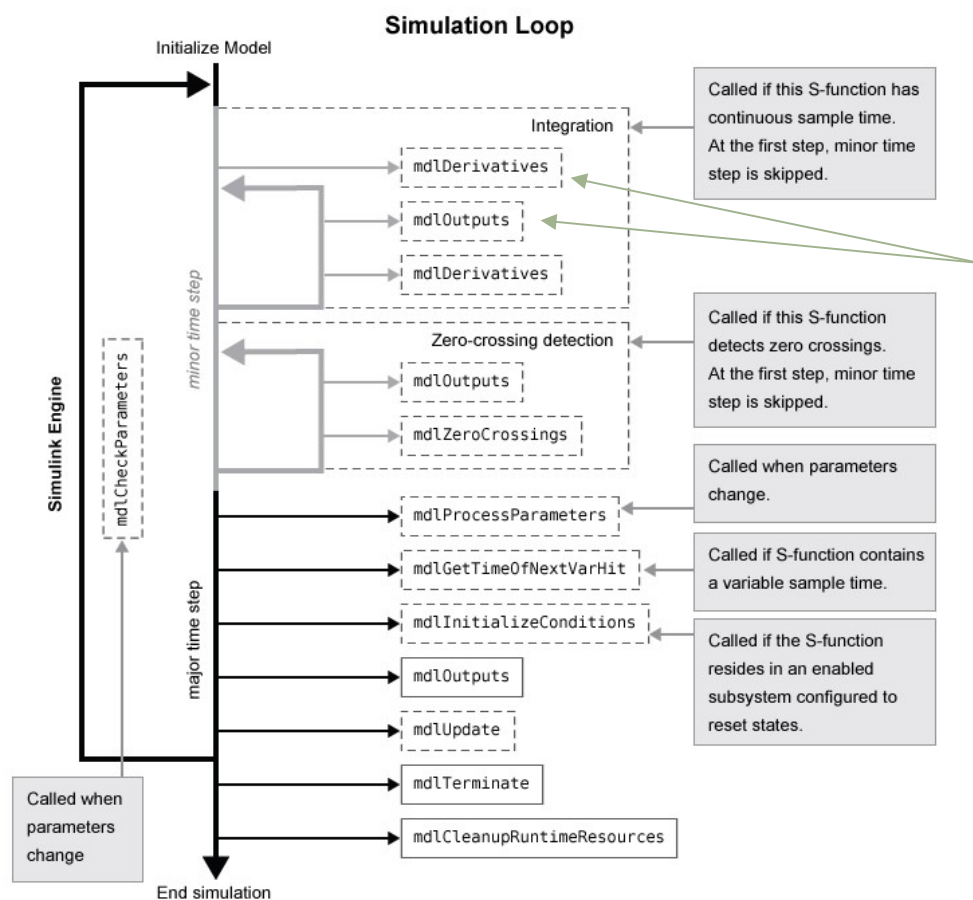
S-function (Systémová-funkce)

S-funkce je způsob jak vytvořit blok v Simulinku pomocí Matlabu, C, C++, nebo Fortranu

Varianty S-funkcí:

- **Level-2 Matlab S-function** (blok slouží k manuálnímu importu napsané S-funkce)
- **C MEX S-Function** (slouží k importu mex S-funkce vytvořené v Matlabu z vlastního C)
- **The S-Function Builder** (GUI pro jednoduchou tvorbu S-funkce z vlastního C)
- **The Legacy Code Tool** (tool se sadou příkazů na jednoduchou tvorbu S-fce v Matlabu)

Základní průběh S-funkce (a C-funkce)



Průběh výpočtu S-funkce odpovídá základnímu průběhu simulace Simulinku.

Jednotlivé funkce v jazyce C popisující danou S-funkci

Typická S-funkce má stovky řádek C kódu proto je výhodné využívat např. S-function builder

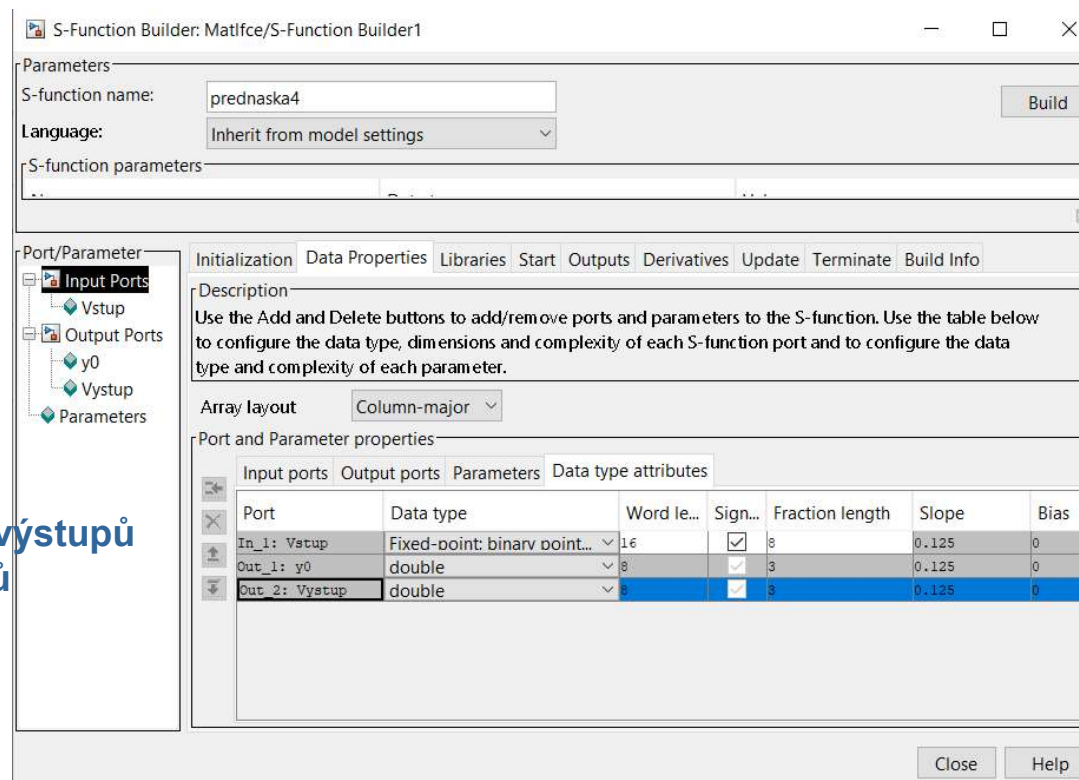
S-funkce umožňuje pracovat s diskrétními i spojitými stavy a i detekci zero-crossing pro spojitě stavy

S-Function Builder – prostředí, vstupy, výstupy

S-Function umožňuje práci s reálnými, komplexními proměnnými, skaláry, vektory, maticemi, a veškerými datovými typy (int, double, fixed point atd.)

Název S-funkce

Nastavení vstupů, výstupů
a datových typů



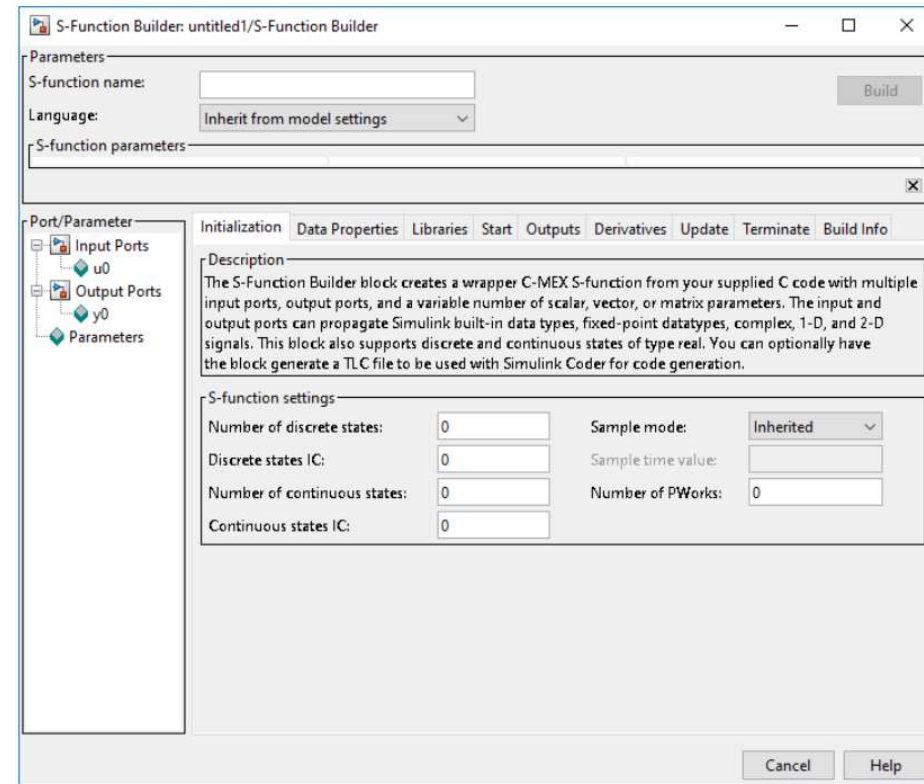
S-Function Builder

Vygenerované soubory:

- **sfun.c** (zdrojový C kód S-fce, obsahuje volání wrappovací/obalové funkce)
- **sfun_wrapper.c** (tzv. obalová funkce, obsahuje veškerý C kód napsaný v S-function builderu)
- **sfun.tlc** (slouží ke správnému vygenerování kódu S-funkce a jeho zařazení v rámci vygenerovaného kódu)

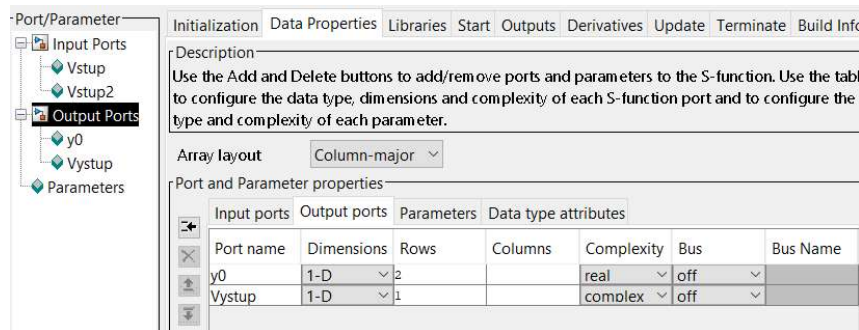
Zkompilovaná S-funkce:

- **sfun.mexw64** (zkompilovaná a spustitelná S-funkce pomocí 64 bitového compileru pro Windows)



S-Function Builder – práce se Simulinkovskými datovými typy

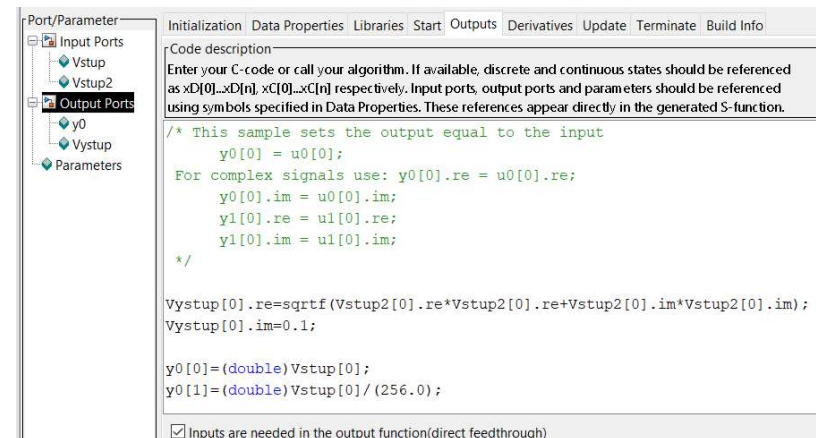
Základní kód se píše do Outputs. Z něj je poté vytvořena wrappovací funkce (obalová funkce mezi prostředím S-funkce a vlastním uživatelským kódem).



Use the Add and Delete buttons to add/remove ports and parameters to the S-function. Use the table to configure the data type, dimensions and complexity of each S-function port and to configure the type and complexity of each parameter.

Array layout: Column-major

Port and Parameter properties							
	Input ports	Output ports	Parameters	Data type attributes			
	Port name	Dimensions	Rows	Columns	Complexity	Bus	Bus Name
	y0	1-D	2		real	off	
	Vystup	1-D	1		complex	off	



```

Code description
Enter your C-code or call your algorithm. If available, discrete and continuous states should be referenced as xD[0]...xD[n], xC[0]...xC[n] respectively. Input ports, output ports and parameters should be referenced using symbols specified in Data Properties. These references appear directly in the generated S-function.

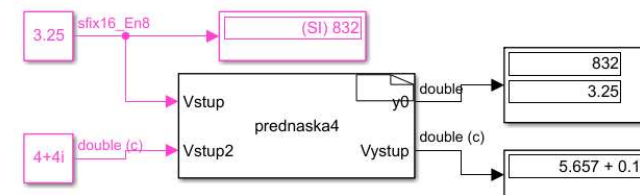
/* This sample sets the output equal to the input
   y0[0] = u0[0];
   For complex signals use: y0[0].re = u0[0].re;
   y0[0].im = u0[0].im;
   y1[0].re = u1[0].re;
   y1[0].im = u1[0].im;
*/

Vystup[0].re=sqrtf(Vstup2[0].re*Vstup2[0].re+Vstup2[0].im*Vstup2[0].im);
Vystup[0].im=0.1;

y0[0]=(double)Vstup[0];
y0[1]=(double)Vstup[0]/(256.0);
  
```

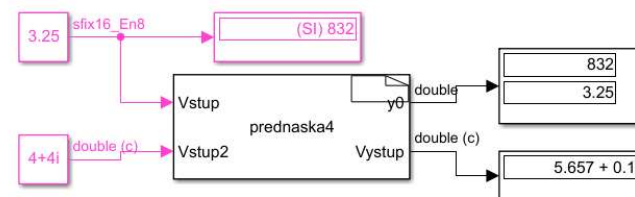
Inputs are needed in the output function(direct feedthrough)

Port and Parameter properties							
	Input ports	Output ports	Parameters	Data type attributes			
	Port	Data type	Word le...	Sign...	Fraction len...	Slope	Bias
	In_1: Vstup	Fixed-point: binarv p...	16	<input checked="" type="checkbox"/>	8	0.125	0
	In_2: Vstup2	double	8	<input checked="" type="checkbox"/>	9	0.125	0
	Out_1: y0	double	8	<input checked="" type="checkbox"/>	3	0.125	0
	Out_2: Vystup	double	8	<input checked="" type="checkbox"/>	3	0.125	0



S-Function Builder – vygenerovaný kód z S-funkce

Vygenerovaný kód obsahuje volání obalové funkce a v samostatném modulu obalovou funkci



[Code Replacements Report](#)

[Coder Assumptions](#)

Generated Code

- [-] Main file
 - [ert_main.c](#)
- [-] Model files
 - [Subsystem.c](#)
 - [Subsystem.h](#)
 - [Subsystem_private.h](#)
 - [Subsystem_types.h](#)
- [+] Utility files (1)
- [-] Interface files
 - [prednaska4_wrapper.c](#)

```

29  /* Model step function */
30  void Subsystem_step(void)
31  {
32  /* S-Function (prednaska4): '<SI>/S-Function Builder1' incorporated
33  * Inport: '<Root>/In1'
34  * Inport: '<Root>/In2'
35  * Outport: '<Root>/Out1'
36  * Outport: '<Root>/Out2'
37  */
38  prednaska4_Outputs_wrapper(&Subsystem_U.In1, &Subsystem_U.In2,
39  &Subsystem_Y.Out1[0], &Subsystem_Y.Out2);
40  }
41
42  /* Model initialize function */
43  void Subsystem_initialize(void)
44  {
45  /* Registration code */
46
47  /* initialize error status */

```

Function: *prednaska4_Outputs_wrapper*

[Code Interface Report](#)

[Traceability Report](#)

[Static Code Metrics Report](#)

[Code Replacements Report](#)

[Coder Assumptions](#)

Generated Code

- [-] Main file
 - [ert_main.c](#)
- [-] Model files
 - [Subsystem.c](#)
 - [Subsystem.h](#)
 - [Subsystem_private.h](#)
 - [Subsystem_types.h](#)
- [+] Utility files (1)
- [-] Interface files
 - [prednaska4_wrapper.c](#)

```

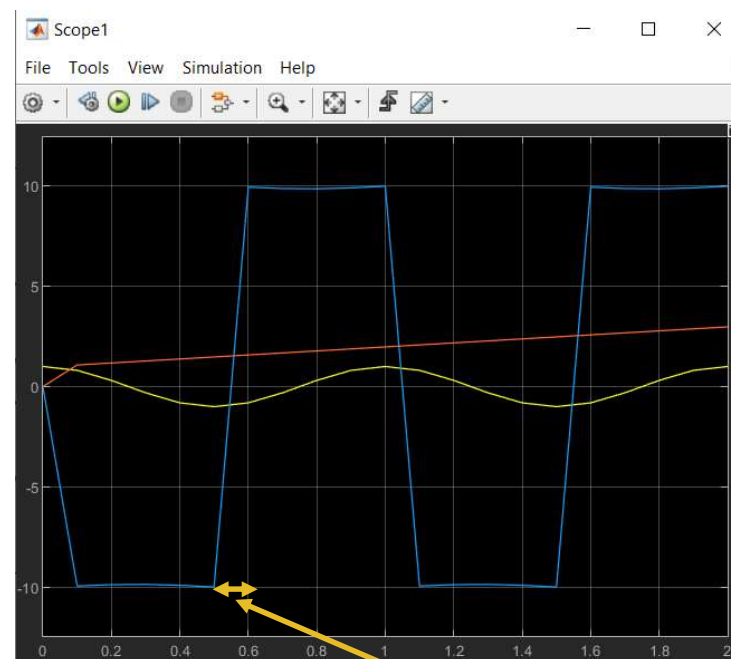
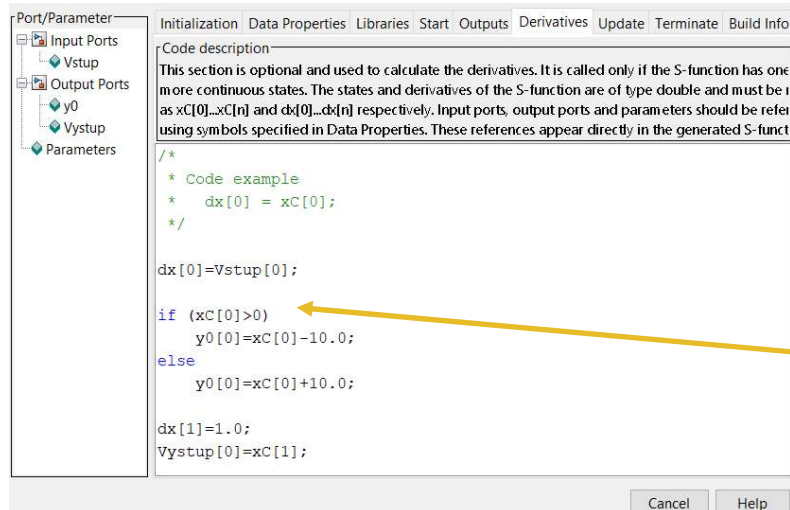
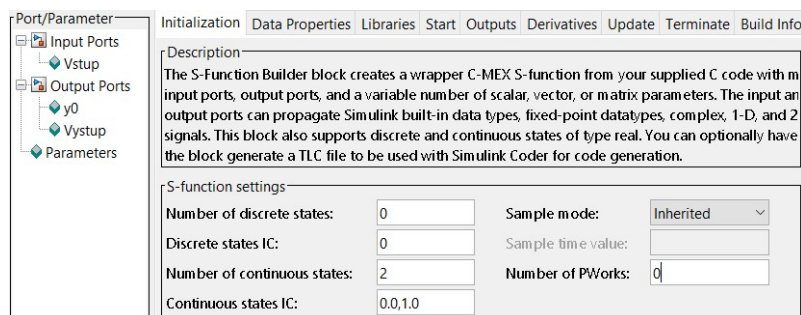
32  */
33  void prednaska4_Outputs_wrapper(const int16_T *Vstup,
34  const creal_T *Vstup2,
35  real_T *y0,
36  creal_T *Vystup)
37  {
38  /* %%-SFUNWIZ_wrapper_Outputs_Changes_BEGIN --- EDIT HERE TO _END */
39  /* This sample sets the output equal to the input
40  y0[0] = u0[0];
41  For complex signals use: y0[0].re = u0[0].re;
42  y0[0].im = u0[0].im;
43  y1[0].re = u1[0].re;
44  y1[0].im = u1[0].im;
45  */
46
47  Vystup[0].re=sqrtf(Vstup2[0].re*Vstup2[0].re+Vstup2[0].im*Vstup2[0].im);
48  Vystup[0].im=0.1;
49
50  y0[0]=(double)Vstup[0];
51  y0[1]=(double)Vstup[0]/(256.0);
52  /* %%-SFUNWIZ_wrapper_Outputs_Changes_END --- EDIT HERE TO _BEGIN */
53  }
54
55

```

Function: *prednaska4_Outputs_wrapper*

S-Function Builder použití Derivatives

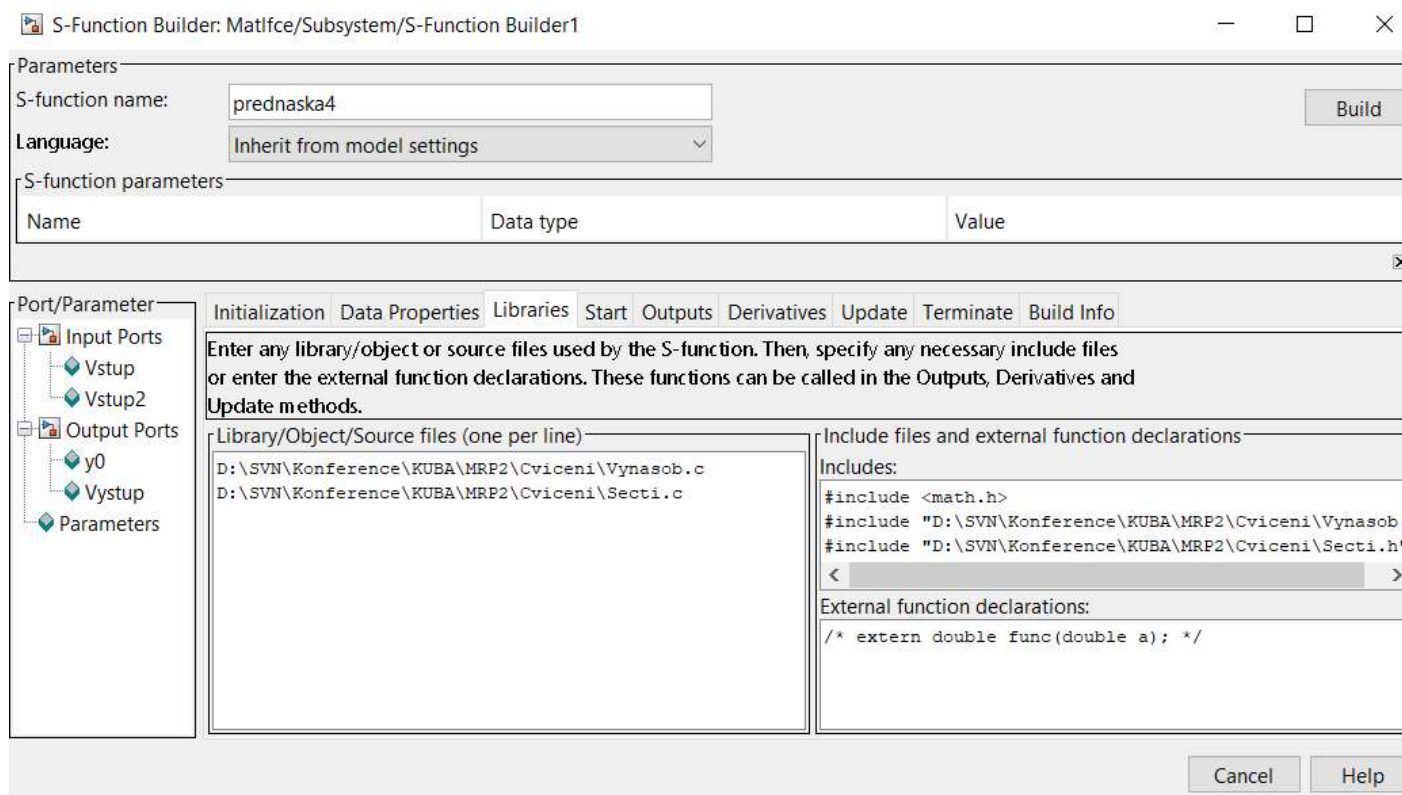
S-funkce Derivatives umožňuje popsat v S-function builderu diferenciální rovnici a nechat solver Simulinku jí vyřešit (s proměnným variable i diskretním krokem). Může obsahovat detekci zero-crossing pro spojité stavy. Podobně záložka update se dá použít pro diferenční rovnici.



Velikost kroku solveru s proměnným krokem (vstupem cosinus 1 Hz)

S-Function Builder import souborů

Cesty k souborům projektu (.c a .h) se nastavují v položce Libraries.



S-Function Builder import souborů, volání funkcí a podmíněný překlad

```

Vynasob.h*   Vynasob.c*   Secti.h   Secti.c
Ostatní soubory (Globální rozsah)
1
2 #include "d:\SVN\Konference\KUBA\MRP2\Cviceni\Secti.h"
3
4 double sect(double u, double v)
5 {
6     return u+v;
7 }
8
9

Vynasob.h*   Vynasob.c*   Secti.h   Secti.c
Ostatní soubory (Globální rozsah)
1
2 extern double sect(double u, double v);
3

```

```

Vynasob.h*   Vynasob.c*   Secti.h   Secti.c
Ostatní soubory (Globální rozsah)
1
2 #include "d:\SVN\Konference\KUBA\MRP2\Cviceni\Vynasob.h"
3
4 void vynas(int *u, int *v, int *vysl)
5 {
6     vysl[0]=u[0]*v[0];
7 }
8
9
10 #ifndef MATLAB_MEX_FILE
11     schvalne chyba
12     Toto nebude soucast S - funkce
13
14 #endif
15
16
17 int funkce2(int x, int y)
18 {
19     return x - y;
20 }

```

Port/Parameter

- Input Ports
 - Vstup
 - Vstup2
- Output Ports
 - y0
 - Vystup
- Parameters

Initialization Data Properties Libraries Start Outputs Derivatives Update Terminate Build Info

Code description
Enter your C-code or call your algorithm. If available, discrete and continuous states should be referenced as xD[0]..xD[n], xC[0]..xC[n] respectively. Input ports, output ports and parameters should be referenced using symbols specified in Data Properties. These references appear directly in the generated S-function.

```

y1[0].re = u1[0].im;
*/
int i=2;
double x;

vynas(Vstup, &i, y0);

x=sect(Vstup2[0].re, Vstup2[0].im);

//Vystup[0].re=sqrtf(Vstup2[0].re*Vstup2[0].re+Vstup2[0].im*Vstup2[0].im);
//Vystup[0].im=0.1;

```

```

Vynasob.h*   Vynasob.c*   Secti.h   Secti.c
Ostatní soubory (Globální rozsah)
1
2 extern void vynas(int *u, int *v, int *vysl);
3
4 #ifndef MATLAB_MEX_FILE
5
6     schvalne chyba
7     Toto nebude soucast S-funkce
8
9 #endif
10

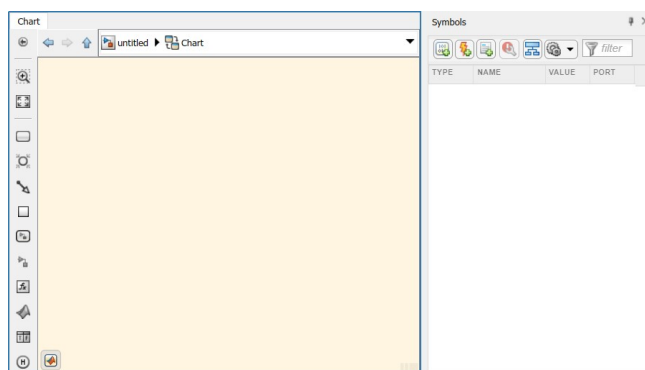
```

4) Stateflow

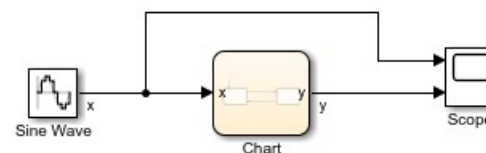
Stateflow

- Stateflow je grafické programovací prostředí pro modelování stavových automatů
- Umožňuje automatické generování kódu
- Bude mu věnována samostatná přednáška

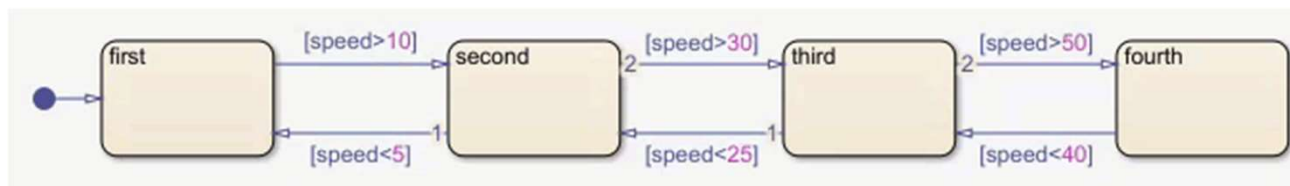
Prostředí Stateflow



Stateflow Chart v Simulinku



Stavový automat ve Stateflow



Regionální inovační centrum elektrotechniky
Fakulta elektrotechnická
Západočeská univerzita v Plzni

Příští přednáška

Profesionální návrh embedded software

Jakub Talla

Regionální inovační centrum elektrotechniky
Fakulta elektrotechnická
Západočeská univerzita v Plzni

Děkuji za pozornost!

Adresa: Univerzitní 26
306 14 Plzeň
Česká republika

Tel: +420 377 634 443
Fax: +420 377 634 402

Email: talic@kev.zcu.cz

www.rice.zcu.cz