## 软件工程作业三





IOT 及智能终端产业飞速发展带来历史性机遇。OpenHarmony 做到了不同设备同一系统,硬件互助形成超级终端和一次开发多次部署,给万物互联带来全新可能。OpenHarmony 灵活适配资源不同的各种硬件设备,具有能力部件化、高内聚、低耦合、水平动态扩展的特点。

HDF 的设计目标则在于兼容不同内核,同时支持 K 级~G 级容量的 1+8+N 设备能力,组件化驱动模型,支持硬件资源和配置抽象,屏蔽硬件差异。在 Openharmony 社区上,可以查找到相关的驱动开发文档。

#### 2、人机物系统的建模论坛:人机物融合系统泛在资源能力管理运行时建模方法



HCPS 是 CPS 的演进,更加强调时空动态性、协同性和智能性。在"人在环中异构机器人集群"的典型例子中,地面人员起着策划、监视与操控作用;配置不同结构、不同能力、不同载荷的机器人通过 5G 网络组成集群完成诸如生态环境监测复杂任务。

然后介绍了 HCPS 泛在资源能力管理运行时模型——UbiCap, UbiCap 是面向 HCPS 泛在资源管理的建模,基于资源"能力"同意抽象的运行时资源管理建模,因而具有场景泛化的优势。实现框架分为 UbiCap 运行时机制模型库、UbiCap 运行时系统和 UbiCap 运行时访问支撑结构。

#### 3、微服务与智能化运维论坛: 从智能化软件工程到智能化运维



智能化软件工程数据源分为系统角度:运行态数据、日志、轨迹;用户角度:用户使用轨迹场景;开发角度:版本控制、测试用例的版本、调试过程中的 Eye-Checking。智能化软件工程共识特点是自动化能力最大化,降低人力开销;未来特点是持续学习能力和自然界面,持续学习指工具和算法在程序分析、测试和调试过程中能够通过数据进行学习,自然界面指将复杂语言转化为自然语言,降低运维人员门槛。智能化测试层次人机协作、自动化和智能化、智能化具体分为测试数据生成、测试用例执行和测试预言生成,以实现运维智能化。

# 4、云际计算技术论坛: Bagua: Scaling up Distributed Learning on Cloud with System Relaxations



现有的系统主要基于两种通信架构,即参数服务器(parameter-server)和 MPI-style Allreduce, 前者无法支持去中心化通信和误差补偿的低精度通信, 后者无法支持异步通信和去中心化通信。

Bagua 系统设计了新的系统架构,以模块化、可复用的方式支持多种通信模式。分为物理通信层、逻辑通信层和算法层,自底向上进行复用。在系统测试和评估时,发现 Bagua 相比其它系统的优势会醉着网络条件变差而快速扩大。

### 5、人机物系统的建模论坛: 风机建康管理软件浅谈



习总书记提出的双碳战略下,到 2030 年风光总装机达到 12 亿千瓦,但目前存在一些痛点:①智能化程度低;②可视化程度不足;③数据质量差;④故障检测能力差。这些痛点成为开发此软件的动力。

风机运维软件使运维效率、风机可靠性和现场问题自主解决率得到大幅提升。使用边缘计算、云计算、一体化、自动化、高精度泛化能力强的算法、机器学习、深度学习等技术,优先考虑统计理论模型和无监督学习,做到了边、场、云协同,具有算法和工单的软件双闭环性,实现了数字化的智联风机。