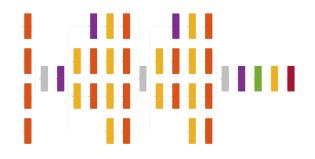


基于 MATLAB 的汽车行业人工智能应用





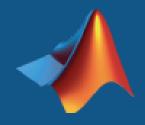




概要

- 人工智能:机器学习、深度学习、强化学习
- 汽车行业的人工智能用户案例
- 基于MATLAB的人工智能工作流
- 在Simulink中调用深度神经网络进行仿真
- 深度学习部署: ARM 嵌入式 C/C++ 代码生成





人工智能: 机器学习、深度学习、强化学习



机器学习算法被广泛应用于各行各业



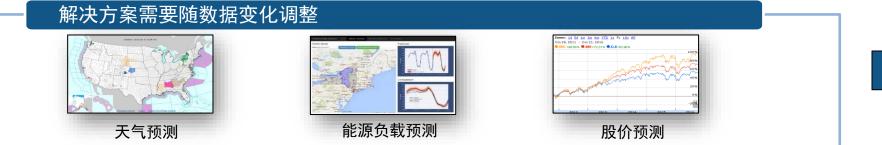


什么是机器学习?

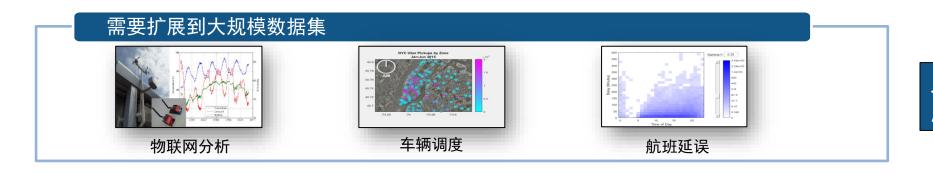
直接从数据中学习而无需硬编码



学习复杂的非线性 关系



隨数据更新而更新



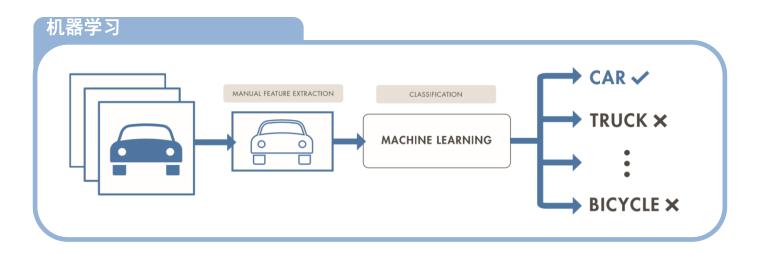
从大规模数据集中 高效学习

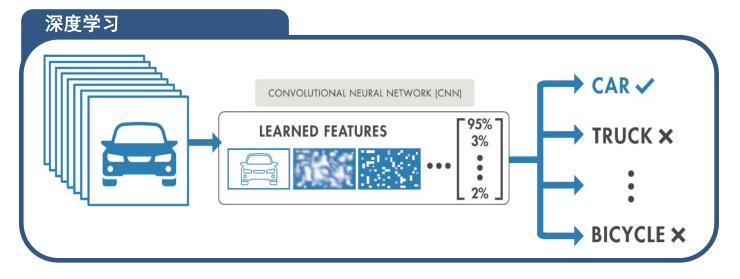


机器学习和深度学习



- 直接从数据中学习
- 更多数据 = 模型更好
- 计算密集型
- 无法直接解析

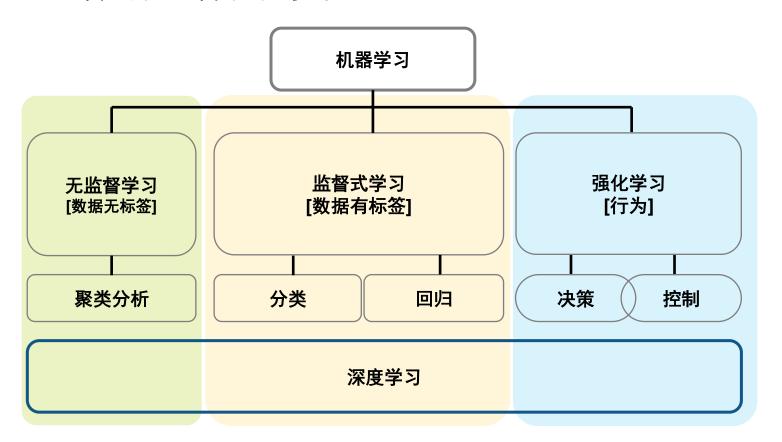






机器学习

监督式/无监督/强化学习



强化学习:

通过试错学习 [交互获取数据]

复杂问题需要借助深度学习

目标是学习行为或完成任务



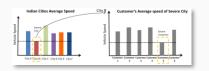


汽车行业的人工智能用户案例



机器学习在汽车行业的应用

Analyzing Fleet Data



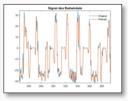


BS VI 开发

- 分析驾驶数据,最终确定印度市场的 DPF再生策略
- 开发了先进的MATLAB编码技能,可用于未来的大数据项目

Controls



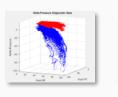




通过机器学习检测过度转向

- 清理数据和派生功能
- 经评估的机器学习方法
- 生成用于最佳机器学习模型的C代码, 为ECU编译,并在跑道上进行了测试

Diagnostics





BOSCH

确定OBD边界

- 研究用连续函数替换点边界网格
- 创建更高质量的边界,使用更少的数据更快地获得

ADAS

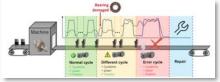




设备和人员识别/分类

- 自动化劳动密集型手动标签
- 开发深度学习,机器学习和大数据基础架构
- 直接代码生成到实时平台
- 可在#个用户,数据和计算机中扩展

Manufacturing





Mercedes-Benz

预测性维护

- 在线识别严重错误和非严重延迟
- 时间序列传感器数据的模式匹配
- 生产失败的定量描述

Engineering Development







工程组织的规模分析

- 工具复用得到提高: 开发时间减少
- 在MATLAB上标准化,用于开发,打包和 共享工程工具
- 在内部MATLAB App Store上共享工具
- · 增强协作和生产力



BMW 使用机器学习检测转向过度

Challenge

开发用于检测转向过度的自动化软件,这是一种不安全的状况, 在这种状况下后轮胎在转弯过程中失去抓地力

Solution

使用MATLAB开发,训练和评估各种监督的机器学习分类器类型,包括KNN, SVM和决策树

Results

- 识别出过度转向,准确性超过98%
- 自动训练的多个机器学习分类器
- 生成代码并将其部署到ECU以进行实时的车载测试



A BMW M4 oversteering on a test track.

"Working in MATLAB, we developed a supervised machine learning model as a proof of concept. Despite having little previous experience with machine learning, in just three weeks we completed a working ECU prototype capable of detecting oversteering with over 98% accuracy."

- Tobias Freudling, BMW Group



Denso Ten 为AI控制系统开发,开发基于模型的工作流流程

Challenge

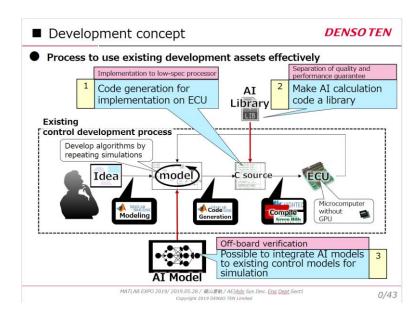
使用AI提高ECU开发效率

Solution

将Deep Learning Toolbox, Embedded Coder, and Simulink Coder用于新的AI/深度学习、ECU仿真和实现工作流程中

Advantages

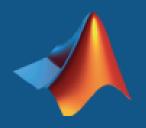
- 将AI模型集成到现有控制模型中
- 使用Deep Network Designer进行网络构建
- 在MATLAB和Simulink之间创建了深度学习模型的 双向转换
- 使用S函数访问原始AI库



Model-based development workflow.

"A model-based development workflow is essential in order to use AI for control ECUs. Combining the existing control model and the AI model enables us to establish a simulation environment and accelerate product development."





基于MATLAB的AI工作流



为什么选择 MATLAB 和 Simulink 开发人工智能领域应用?

- 使用领域专用工具创建更好的数据集
- 使用建模和仿真解决集成方面的挑战并降低风险
- 将 AI 模型部署在您需要的平台上







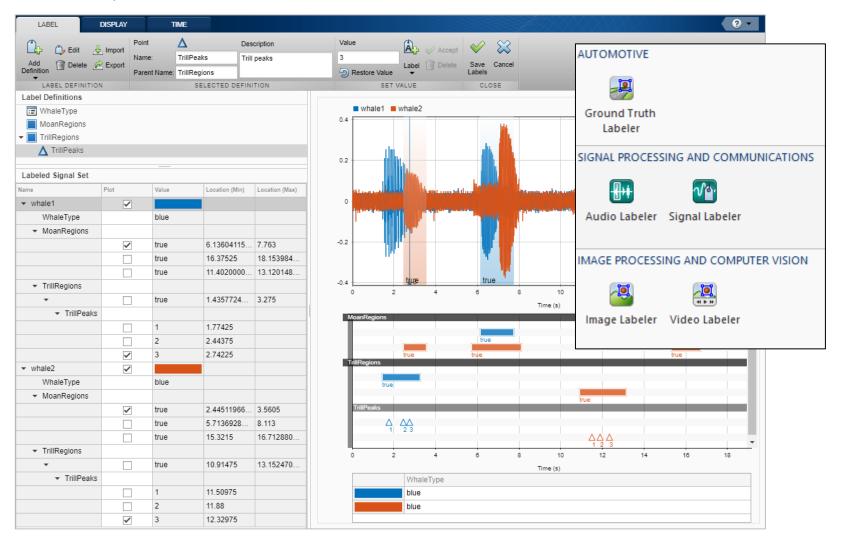




使用交互式应用程序和自动化工具创建数据集

同步序列数据时间轴,过滤噪声信号,视频数据标注自动化等



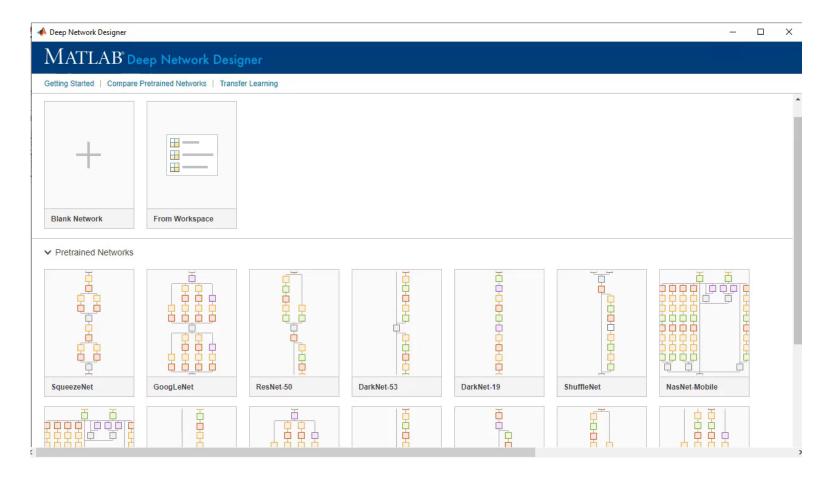




Deep Network Designer

- 访问预训练模型
- 导入并导出神经网络
- 训练图像分类网络
- 生成 MATLAB 代码用于训练



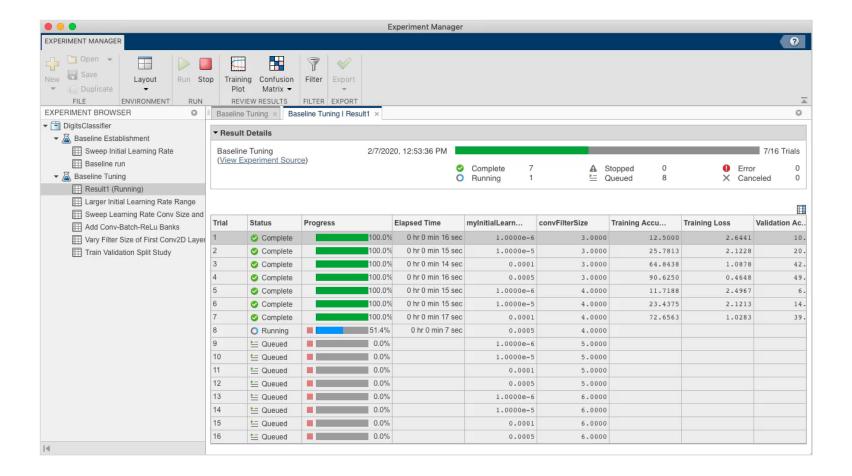




Experiment Manager

- 管理多组实验
- 记录参数
- 分析并比较结果







与其他框架的互操作

TensorFlow-Keras Import	R2017b
ONNX Converter (Import & Export)	R2018a
TensorFlow Converter (Import)	R2021a
TensorFlow Converter (Export)	R2022b
PyTorch Converter (Import)	R2022b

AI 建模

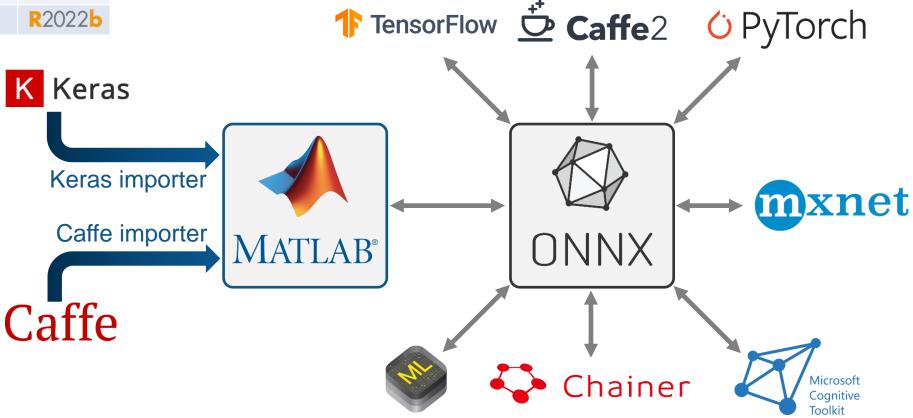


模型设计和调试

强 硬件加速训练



互操作性





在Simulink仿真中调用AI模型

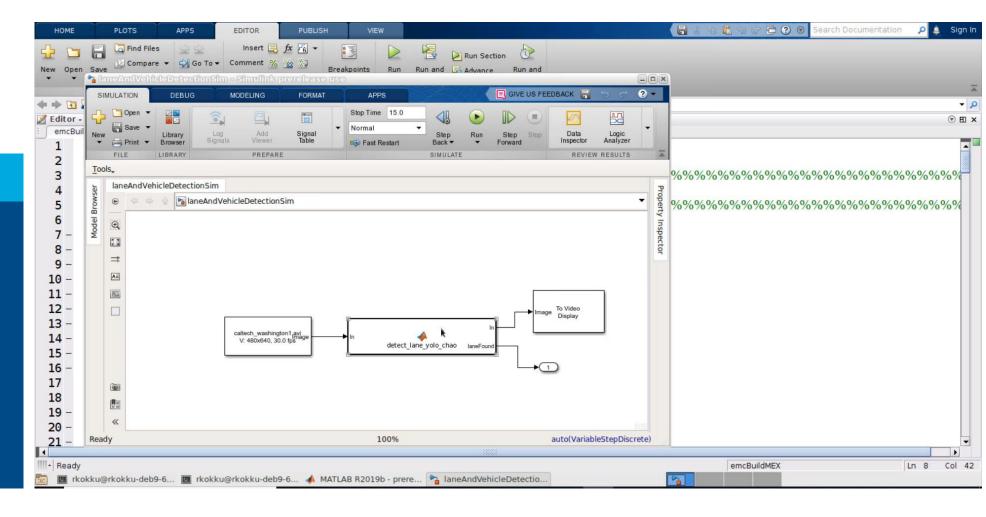




复杂系统集成

~ 系统仿真

-× 系统测试验证

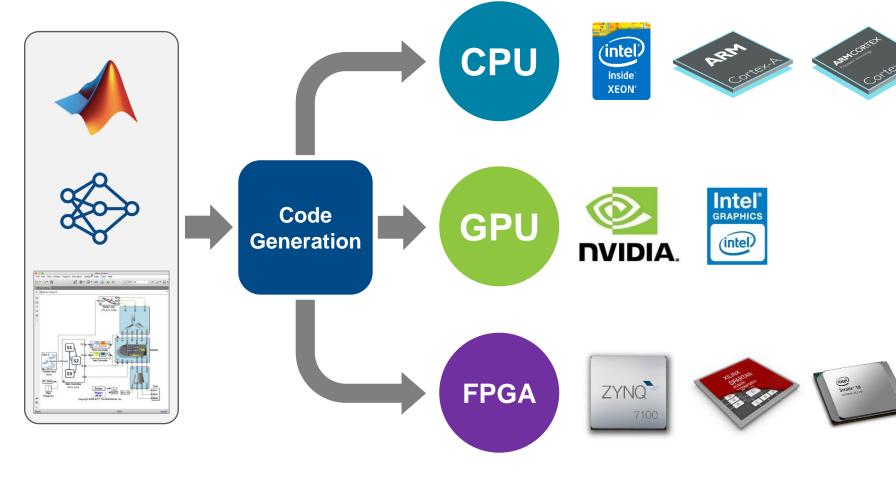




以最佳性能部署到任意处理器

基于MATLAB和Simulink的AI模型,可以部署到嵌入式设备,边缘计算平台,企业系统,

云端以及桌面环境



部署

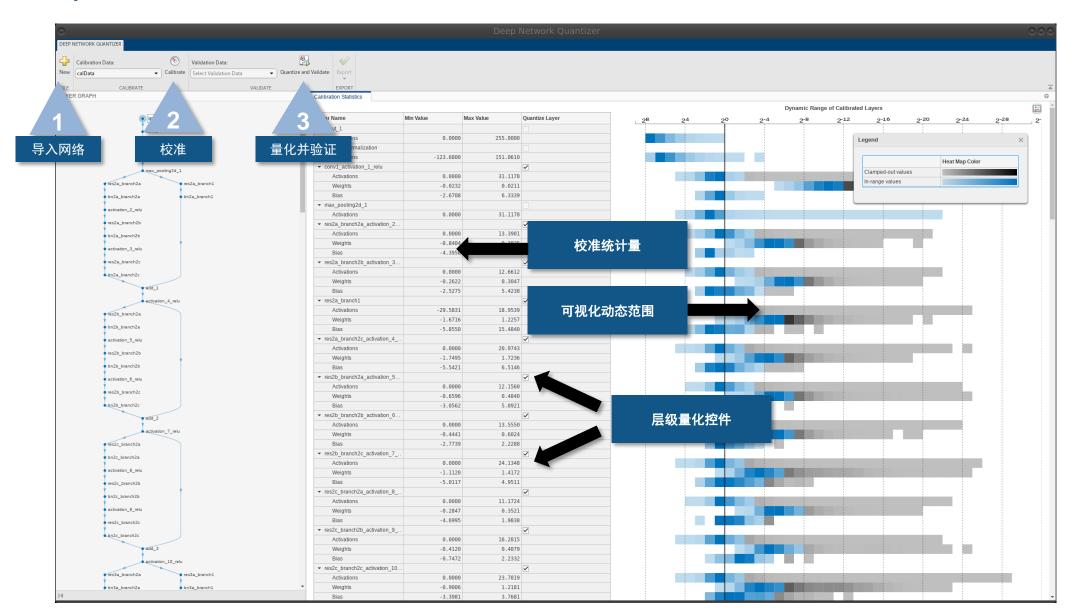




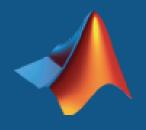




Deep Network Quantizer







在Simulink中调用深度神经网络进行仿真



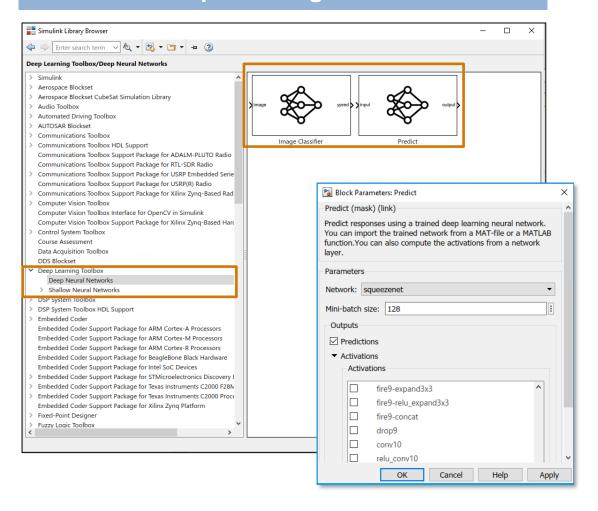
为什么需要在Simulink中运行深度学习模型

- 1. 符合AI驱动系统的趋势: 基于深度神经网络的智能系统
- 2. 仿真集成平台的一环:智能算法、被控对象、环境模型的整合

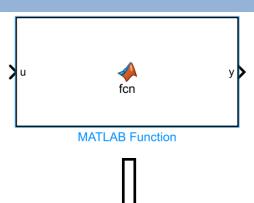


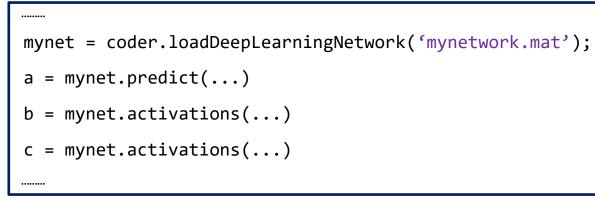
如何在Simulink中运行深度学习模型

Deep Learning Blocks



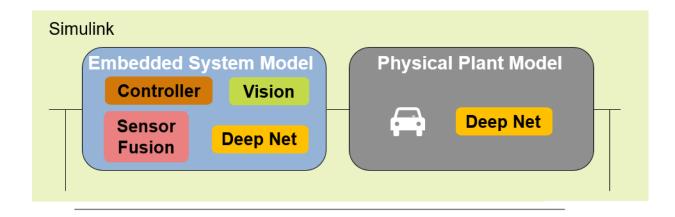
MATLAB Function Block

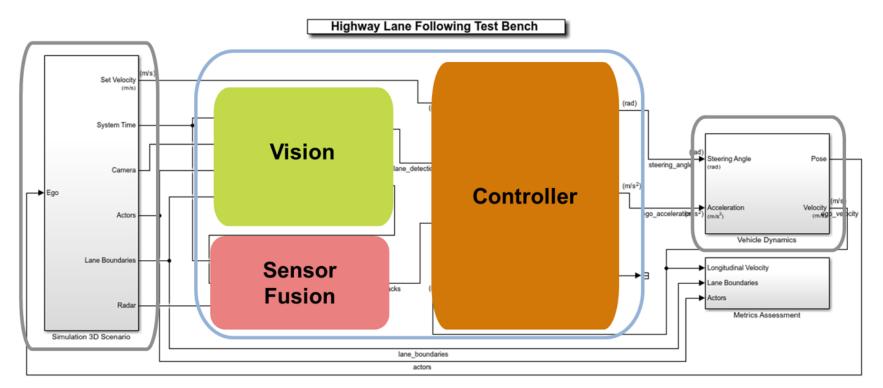






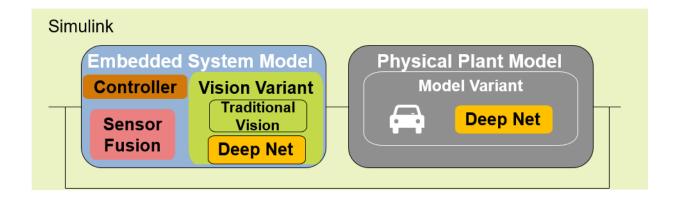
AI 驱动系统中的深度学习模块

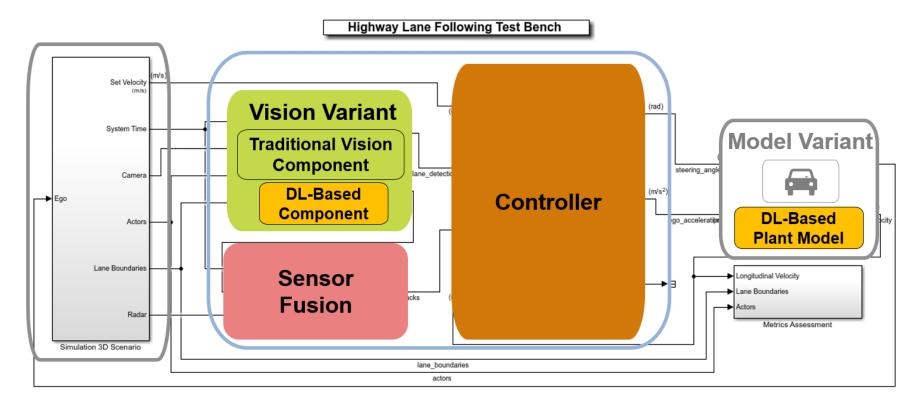






AI 驱动系统中的深度学习模块



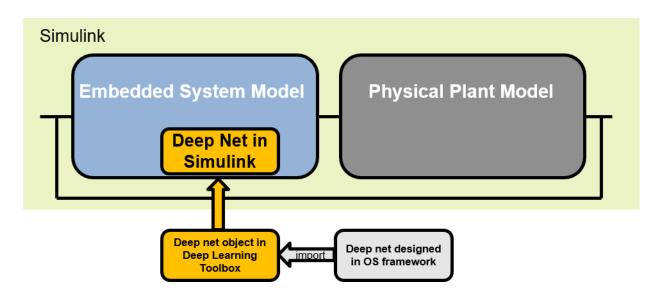




使用场景1:将深度学习模块集成到系统设计中

为什么将深度神经网络引入Simulink?

- 系统级测试仿真
- 软件工程 针对不同目标硬件实现 整体设计的部署



应用:

图像:在ADAS应用中检测目标、车道线、前车车距

- 信号: 通过电压/电流估计电池SOC

您可以自行训练神经网络,或导入预训练网络和他人分享的网络



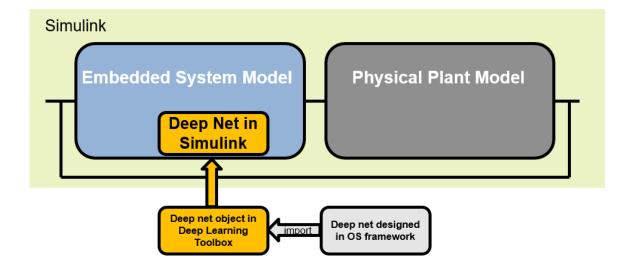
使用场景1:将深度学习模块集成到系统设计中

感知

- 控制单元通过MBD开发
- 使用深度学习实现目标检测和分类
- 将感知和MBD结合/与其他团队协作
- 使用GPU Coder生成感知部分代码

预测性维护

- 发动机预测性维护算法开发(深度神经网络)
- 与Simulink模型集成,并使用Embedded Coder 生成代码

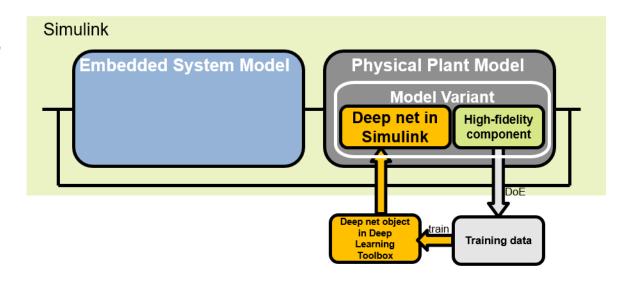




使用场景2:将深度学习用于被控对象建模

为什么将深度神经网络引入Simulink?

- 提速 替代高保真模型
- 与他人共享
- HIL测试中的代码生成



替代模型/降阶模型应用示例:

- 高仿真发动机模型
- 热力学模型和流体动态仿真模型
- 电机的动态电磁特性

将神经网络导入Simulink仅是整个工作流的一小部分,您还需要设计实验获取训练和验证数据,训练并验证模型



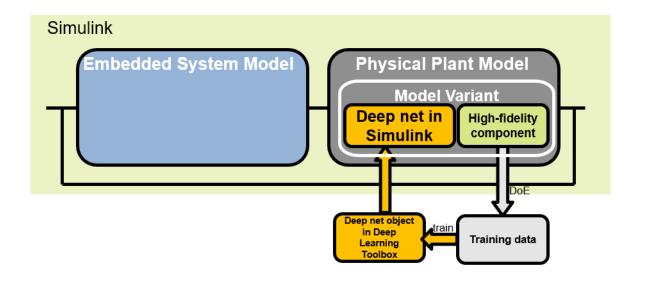
使用场景2:将深度学习用于被控对象建模

- 数据建模

使用LSTM识别元器件动态特性

- 模型降阶

- 用低阶模型替换高保真Simscape模型
- 一 创建基于3D-CAE模型的热力学降阶模型(ROM)
- 用于桌面仿真、HIL和联合仿真(FMI/FMU)
- 提高仿真和测试速度



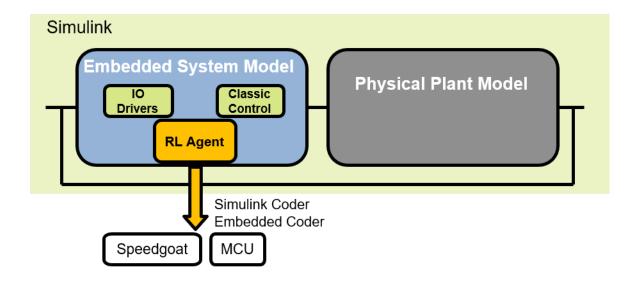
其他方案: Powertrain Blockset

- 提供可快速运行的深度神经网络作为变体模型
- 用于<u>内燃机仿真</u>



使用场景3: 利用强化学习实现复杂控制策略

- 将强化学习智能体用于快速仿真和代码生成
- 模仿学习: 用神经网络替代 MPC
- 目前支持MATLAB部署训练好的策略 (离线学习)





使用场景3: 利用强化学习实现复杂控制策略

模仿学习

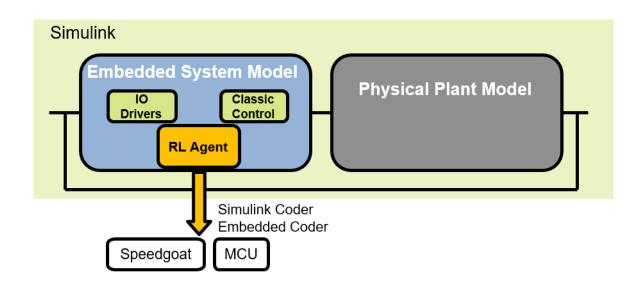
- 替代 MPC 降低计算量

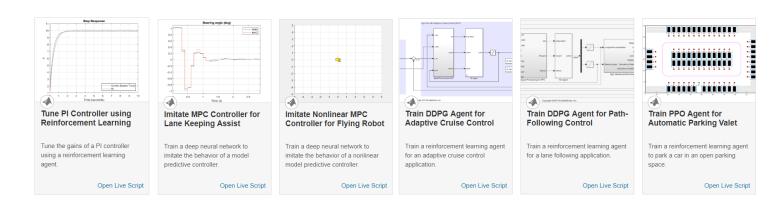
构建控制策略

- 自适应巡航
- 轨迹跟踪
- 自动泊车
- 车道保持

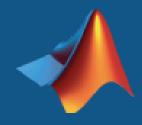
• 控制策略优化

- 优化传统控制器参数
- 多目标优化: 单圈时间、燃油 经济性等





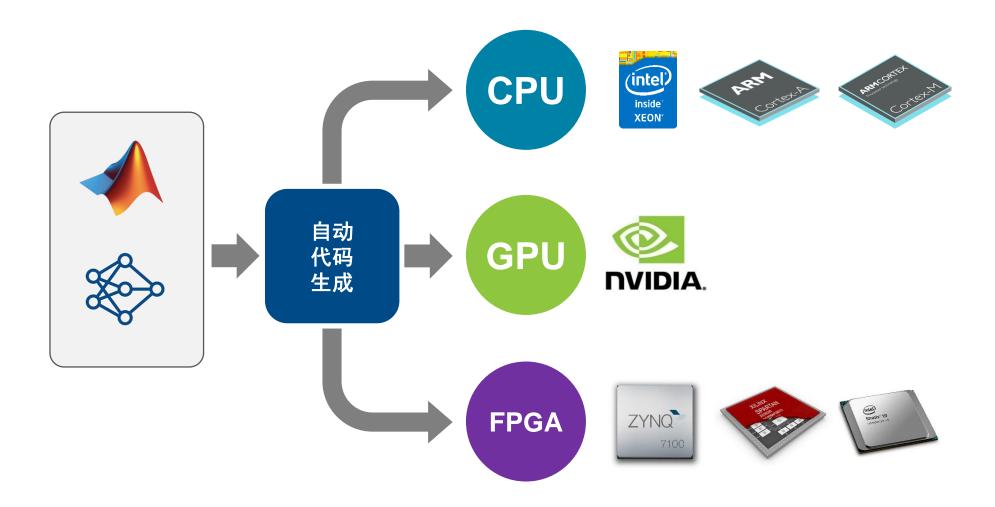




深度学习部署: ARM 嵌入式 C/C++ 代码生成



一次开发,多平台部署





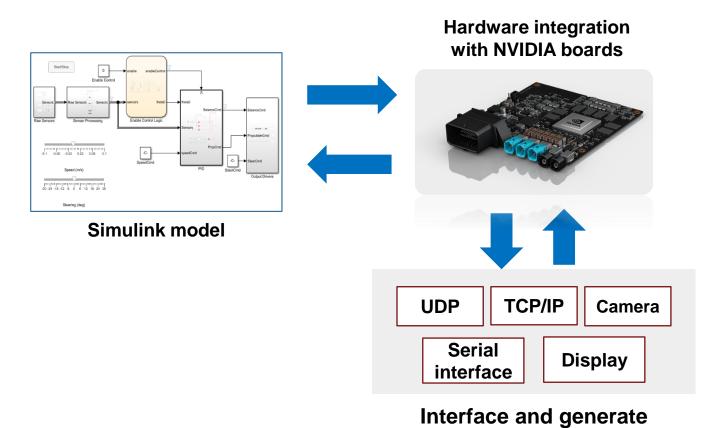
MATLAB 深度学习代码生成

- C/C++代码生成
 - MATLAB Coder/Simulink Coder/Embedded Coder
 - Requirements: ARM-Compute Library
 - 一 硬件支持包: Raspberry Pi
- CUDA代码生成
 - GPU Coder
 - Requirements: cuDNN
 - 硬件支持: NVIDIA Hardware Board



使用NVIDIA硬件支持包的硬件集成

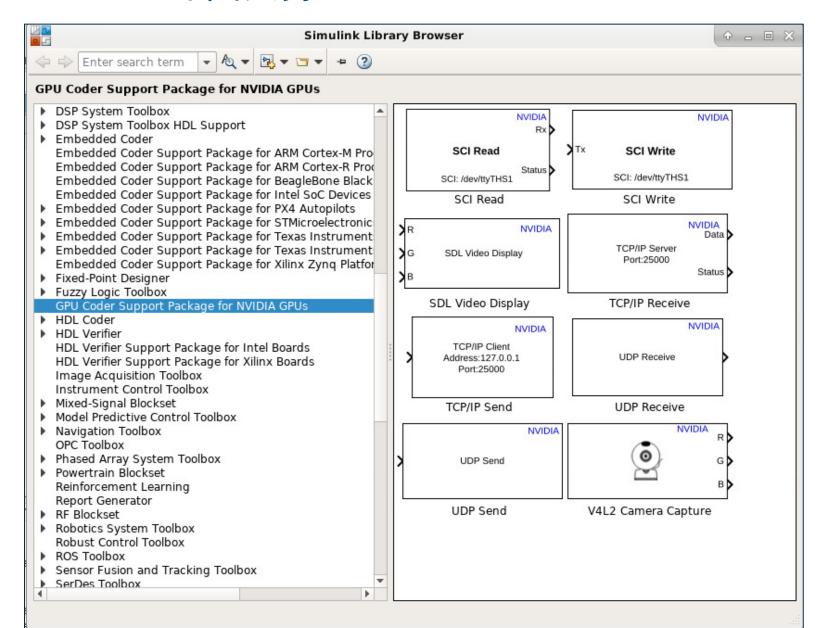
- 外围支持
 - UDP, TCP/IP, 串口
 - 摄像头
 - 显示
- 外部模式
 - 信号日志
 - 参数调优
- 处理器在环测试
 - 数值验证



code for I/O devices



NVIDIA 外围支持



摄像头和显示模块

通信模块

- UDP (发送,接收)
- TCP/IP (发送,接收)
- 串口(读取,写入)

MATLAB® SIMULINK®



谢谢

