

Vertiefungsrichtungen Automotive und Sicherheitskritische Systeme im Fachmaster ESMR

Dipl.-Inform. Günter Ehmen

Arbeitsgruppe Sicherheitskritische Eingebettete Systeme

Dipl.-Inform. Stefan Puch

Arbeitsgruppe Hybride Systeme



Motivation

Audi RS7 - Hockenheimring



Quelle: https://youtu.be/eOYsl1cqUrw



Autonomes Fahren - Herausforderungen

- Hockenheimring
 - Kartiert, geschlossene Streckenführung, kontrollierte Umgebung
- Autobahn
 - Streckenführung fest definiert, kein Gegenverkehr, meist kooperatives
 Fahrverhalten
- Städtischer Verkehr
 - Komplexer, unvorhersehbare Faktoren (Fußgänger,

weitere Verkehrsteilnehmer) ggf. nicht kooperativ

Vertiefungsrichtungen am Beispiel eines Notbremsassistenten

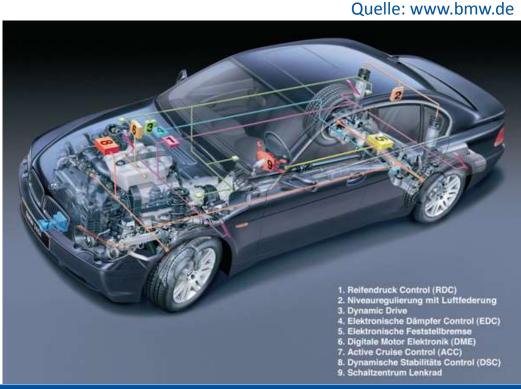




Notbremsassistent

Assistenzsystem mit sicherheitsrelevanten Aspekten Funktionsweise:

- Erfassung der Umwelt (Sensorik)
 - z.B. Radar, Kamera
- Datenverarbeitung
 - Ein oder mehrere Steuergeräte
- Datenaustausch
 - Bussysteme (CAN, LIN, ...)
- Stellsignale (Aktorik)
 - Motorsteuerung
 - Bremssystem





Blickwinkel "Automotive"

Der Fokus liegt in erster Linie auf der zu realisierenden Funktionalität, geltenden Rahmenbedingungen sowie ökonomischen und ökologischen Faktoren

- Es gibt spezifische Anforderungen an HW/SW im Fahrzeug
 - Massenfertigung, günstige Produktion (Effizienz)
 - Wartbarkeit, Wiederverwendbarkeit (Baukastenprinzip)
- Interaktion und Kommunikation mit anderen Teilsystemen
- Modellbasierte Entwurfsmethodiken
 - Simulation, Codegenerierung
- Normen und Entwicklungsstandards
 - ISO26262, Code of Practice



Vertiefungsrichtung Automotive

Lernziele:

- Erlernen von Fertigkeiten zur Entwicklung und Konstruktion von eingebetteten Systemen in der Automotive Domäne
- Kenntnisse von Entwurfs-, Sicherheits- und Test-Prozessen sowie Modellbildung von Fahrern und seiner Umgebung
- Studium und Anwendung von Analysetechniken
- Experimentelle Realisierungen neuer Fahrzeugfunktionen in einem (Industrie-) Praktikum wird unterstützt

Berufsperspektiven:

 Arbeiten in der Forschung und Entwicklung im Anwendungsgebiet Automotive insbesondere mit Bezug zu Eingebetteten Systemen und deren steigender Bedeutung



Notbremsassistent - Pressevorführung



Quelle: https://youtu.be/_47utWAoupo



Blickwinkel "Sicherheitskritische Systeme"

Der Fokus liegt in erster Linie auf Methoden, Prozessen und Techniken zur Sicherstellung von Fehlerfreiheit und Zuverlässigkeit in eingebetteten Systemen

- Formale Spezifikation von Anforderungen
- Entwicklung fehlertoleranter und realzeitfähiger HW/SW Komponenten (z.B. Redundanz, harte Deadlines)
- Wie werden Eingebettete Systeme auf Korrektheit Zertifiziert?
 - Erfüllung von Normen und Standards
 - DO178C, EN50128, ISO26262
 - Nachweis von Fehlerfreiheit (Verifikation) durch Formale Methoden
 - Automatische Testfallgenerierung
 - Codeüberdeckung, Testüberdeckung



Vertiefung Sicherheitskritische Systeme

Lernziele:

- Erlernen von Fähigkeiten zum Aufbau korrekter und hochgradig zuverlässiger eingebetteter Systeme
- Entwicklung von Systemen mit Einsatz in sicherheitskritischen Anwendungsumgebungen wie z.B. Avionik, Railway, Automotive
- HW/SW Entwicklung in Domänen mit verbundenem Zertifizierungsbedarf (Fehlerfreiheit / Zuverlässigkeit)

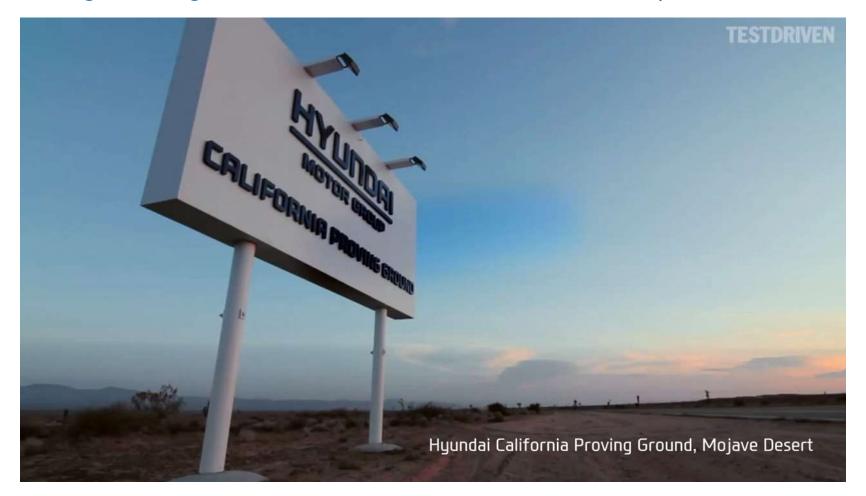
Berufsperspektiven:

 Arbeiten in der Forschung, Entwicklung, Sicherheitsanalyse, und Zertifizierung eingebetteter und cyber-physischer Systeme quer durch alle technischen Anwendungsbereiche



Empty Car Convoy - Pressevorführung

Vertiefungsrichtungen Automotive und Sicherheitskritische Systeme in Perfektion

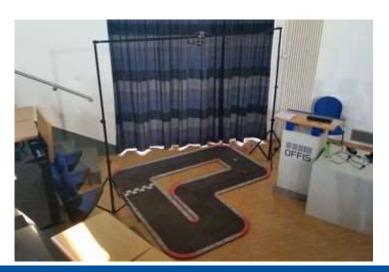


Quelle: https://youtu.be/EPTIXIdrq3Q



Anwendungsbeispiel "Projektgruppe"

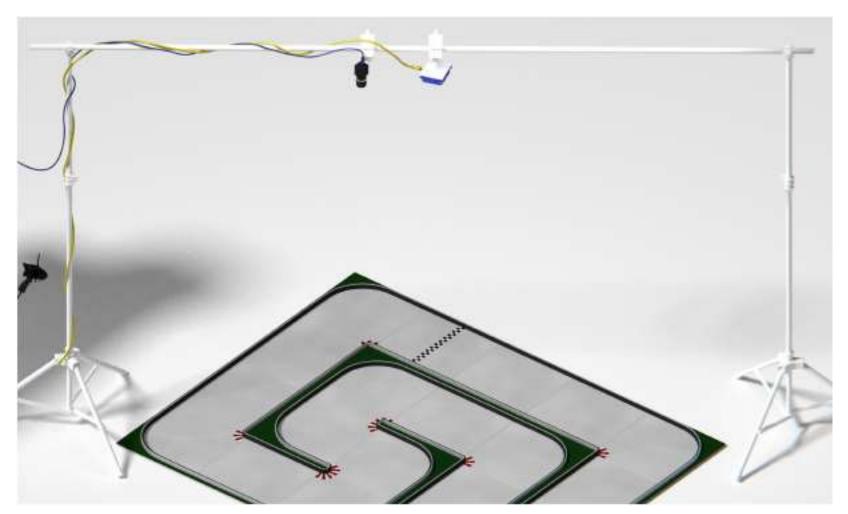
- Verpflichtende Lehrveranstaltung im Masterstudium
- Dauer beträgt 2 Semester mit 6 -12 Studierenden
- Themenübergreifende Vertiefung: "Autonomes Racing"
 - Autonom impliziert die Betrachtung sicherheitskritischer Aspekte
 - Anwendungsdomäne ist der Bereich Automotive







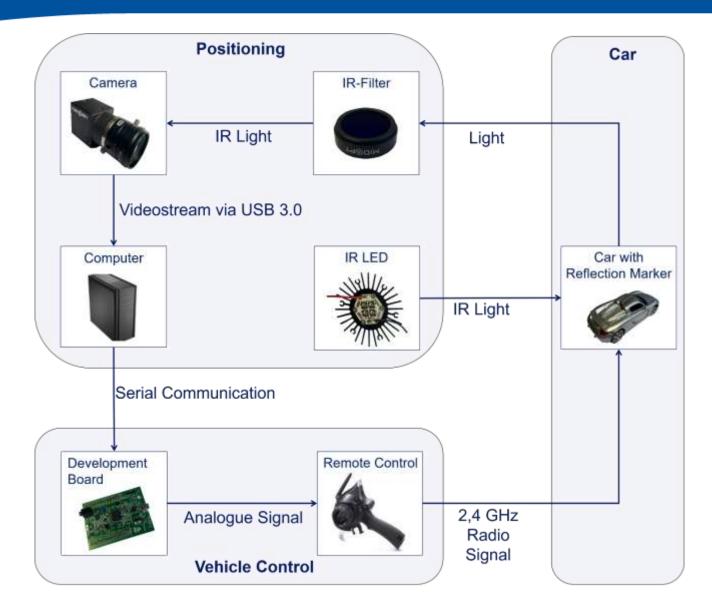
Schematischer Aufbau



Quelle: CARS - Camera-based Autonomous Racing System, Universität Uppsala: http://cars.it.uu.se/system/



Signalfluss im Gesamtsystem





ORCA - Obstacle Avoidance

ORCA - Optimal RC Autonomous Racing

Model Predictive Contouring Control Static Obstacle Avoidance





Quelle: https://youtu.be/JoHfJ6LEKVo



Vielen Dank für die Aufmerksamkeit!

Fragen?



Weitere Informationen zu den Vertiefungsrichtungen

https://www.uni-oldenburg.de/informatik/esmr/vertiefung/auto/ https://www.uni-oldenburg.de/informatik/esmr/vertiefung/sks/

Zu den Abteilungen und der Projektgruppe

http://hs.informatik.uni-oldenburg.de & http://ses.informatik.uni-oldenburg.de http://rccars.informatik.uni-oldenburg.de