## 自动驾驶汽车 预测-决策-规划-控制实战入门

7.1 Simulink动态仿真技巧点拨

创作者: Ally

时间: 2021/12/12

### 学习课程大纲目录





#### Matlab与Simulink仿真的编程区别



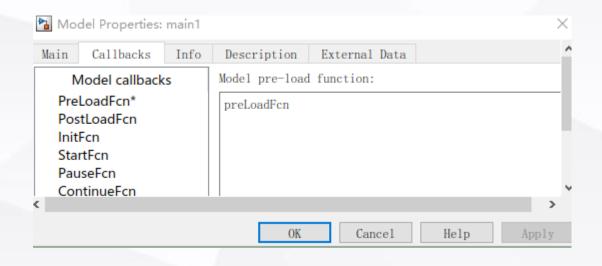
- ◆ 计算机不能直接理解高级语言,只能直接理解机器语言.翻译的方式有两种,一个是编译,一个是解释。两种方式只是翻译的时间不同。
  - ◆ 解释性语言:解释性语言的程序不需要编译,在运行程序的时候才翻译,效率比较低如Python/Matlab语言。
  - ◆ 编译性语言的定义:写的程序在被执行之前,需要一个专门的编译过程,把程序编译成为机器语言的文件,如C/C++语言。
- ◆ Matlab的脚本文件的m语言简单易学,没有繁琐的语法要求。但Simulink的Matlabfunction模块的m语言则要求较高,如:变量必须要给定初始值及其维度,变量类型及其虚实性,不支持变维度变量等。

- ◆ A = []; B = [];
- A(1:5) = ones(1,5);
- $\bullet$  B(1:8) = ones(1,8);
- $\bullet$  C = [A,B];

- A = zeros(1,5); B = zeros(1,8);
- $\bullet$  C = zeros(1,13);
- A(1:5) = ones(1,5);
- $\bullet$  B(1:8) = ones(1,8);
- $\bullet$  C = [A,B];



- ◆ Callback functions (回调函数) 是因某种操作而对其调用的函数,如按下按钮或双击操作等。
  - 打开Simulink模型时自动加载变量到工作空间
  - 双击模型时执行MATLAB脚本
  - 仿真开始前进行模型参数的初始化
  - 仿真结束后将仿真出来的数据绘制图像
  - 关闭模型时清除相关变量或关闭图像
- ◆ 以打开Simulink文件,自动运行某个脚本,以生成所需参数这一需求为例,步骤如下:
  - 准备好Simulink仿真所需输入参数的脚本文件preLoadFcn.m
  - MODELING→Model Settings→Model Properties →Callbacks
  - 点击PreLoadFcn,添加相应的预加载脚本 文件preloadFcn.m





- ◆ 建模需求:由于基于多目标优化的换道路径规划耗时相对较长,因此希望在换道开始前只完整规划一次换道路径,然后将该路径数据一直保存在simulink中,而后在路径跟踪控制过程中不断调用该数据即可。
- ◆ 问题分析: MatlabFunction模块的一般变量都是短暂保存的,一旦退出该模块的运行,数据也就清除了。如果想保存某个变量,可以采用静态变量或者全局变量的变量类型。
- ◆ 解决方案:
  - ◆ 采用静态变量:

```
9 - persistent flag

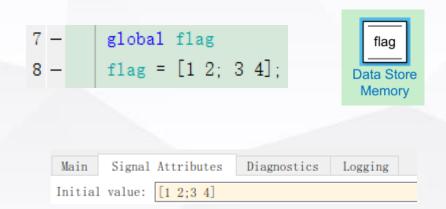
10 - if isempty(flag)

11 - a = 1;

12 - flag = 1;

13 end
```

#### ◆ 采用全局变量:





- ◆ 建模需求:在原型开发阶段,希望尽可能的利用Matlab的原生函数支持自身的开发需求,例如:
  - 希望做一个可视化模块,里面会用到plot, fill, figure等函数;
  - 希望能够在可视化模块中调用自动驾驶工具箱的相关函数;
- ◆ 解决方案:在函数体前面添加免生成代码声明,告知Simulink仅利用该函数完成仿真需求,不会生成代码即可。

```
coder.extrinsic('drivingScenario');
50 -
         coder. extrinsic('laneMarking');
51 -
52 -
         coder. extrinsic('lanespec');
         coder.extrinsic('road'):
53 -
         coder.extrinsic('vehicle');
54 -
         coder. extrinsic('advance');
55 -
         coder. extrinsic('trajectory');
56 -
         coder.extrinsic('findobj');
57 -
         coder.extrinsic('delete');
58 -
```



- ◆ 建模需求: 当进行Simulink的开环动态仿真时,整个模型需要一定的输入数据。这些数据可能是和时间强相关的,即需要跟系统时间戳相对应,以保证仿真的正确性。
- ◆ 需求分析:对于常见的变量类型double, struct等,只是存放数据类型的不同,与时间并不相关,需要利用跟时间相关的时序变量。
- ◆ 解决方案:
  - 提前备好数据和时间序列,利用matlab的timeseries函数可以 将其转为时序变量;
  - 在Simulink中插入Fromworkspace模块,并选择对应的变量 名即可。

# egoPos = timeseries(egoInfo(:,1:2), time); egoSpd = timeseries(egoInfo(:,4:5), time); obsPos1 = timeseries(refInfo\_obs1(:,1:2), time); obsSpd1 = timeseries(refInfo\_obs1(:,4:5), time);