Программно-аппаратный комплекс принятия решений

Назначение комплекса: динамическое определение источников наибольшей опасности для участников дорожного движения.

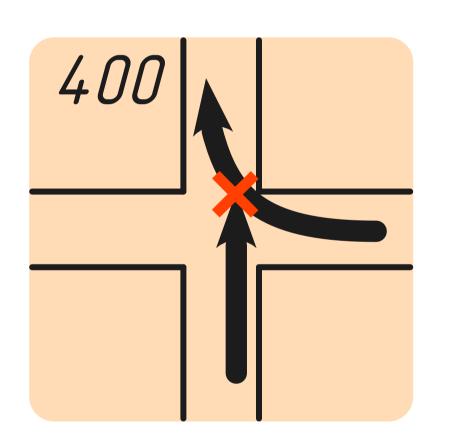
Цель работы:

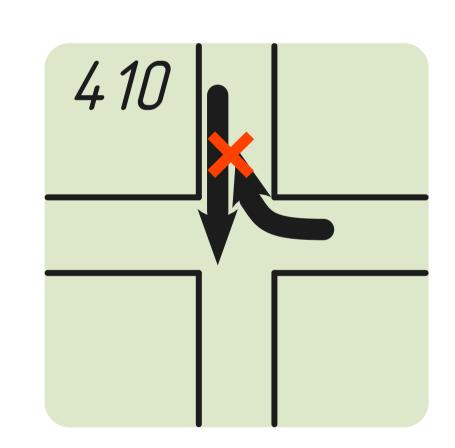
отработка методик
графового
представления модели
предметной области,
динамической обработки
графов и использование
специализированного
вычислителя Xilinx Alveo.

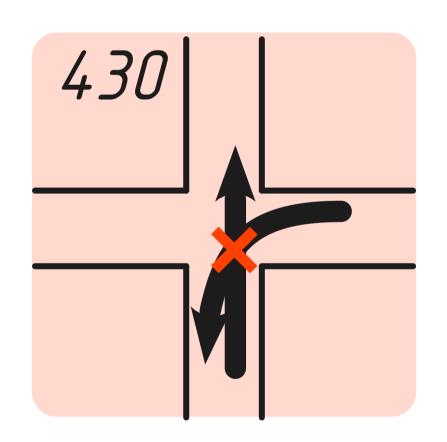
За январь-февраль 2021 года насчитывается **53325** ДТП.

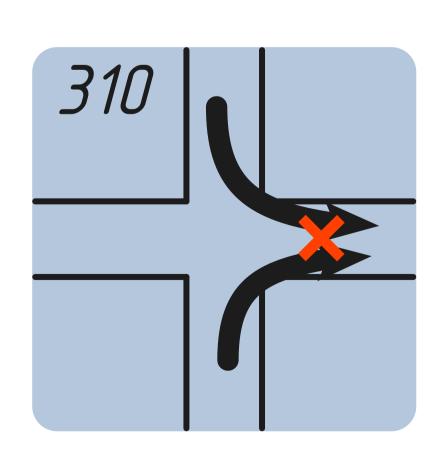
На дорогах установлено **29387** камер автоматической фотовидеофиксации.

Классы ДТП на перекрёстках:













Выпускная квалификационная работа магистра					Программно-аппаратный комплекс принятия решений						
					П	,	Лит.		Масса	Масштаδ	
Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	Перечень назначения и						
Разраб.		Дубровин Е.Н.			целей разработки						
Пров	3.	Ποποβ Α.Ю.			genea paopasonina						
Т. контр.					комплекса	Лист 1		1 Лист		ob 10	
						МГ	<i>T</i> 4	им	НЭ	Банмана	
Н. контр. Ерёмин О.Ю.				МГТУ им. Н.Э. Баума каф.ИУ6			sagriaria S				
Утв.						l		/ (الر ۱۷. ک	,	



Решаемые задачи

Установление семантических связей между объектами

Представление динамического графа сцены

Выполнение ЛОГИЧЕСКОГО вывода о направлениях наибольшей onachocmu

Легенда:

- серый: действия не выполняются
- оранжевый: используется результат действий
- **прочие цвета**: действия комплексом выполняются

Информирование участников дорожного движения

Выполнение автоматических действий по предотвращению



Лит. Масса Масштаб МГТУ им. Н.Э. Баумана грёмин О.Ю.

Генерация графа видимости

> Tpekuhz объектов

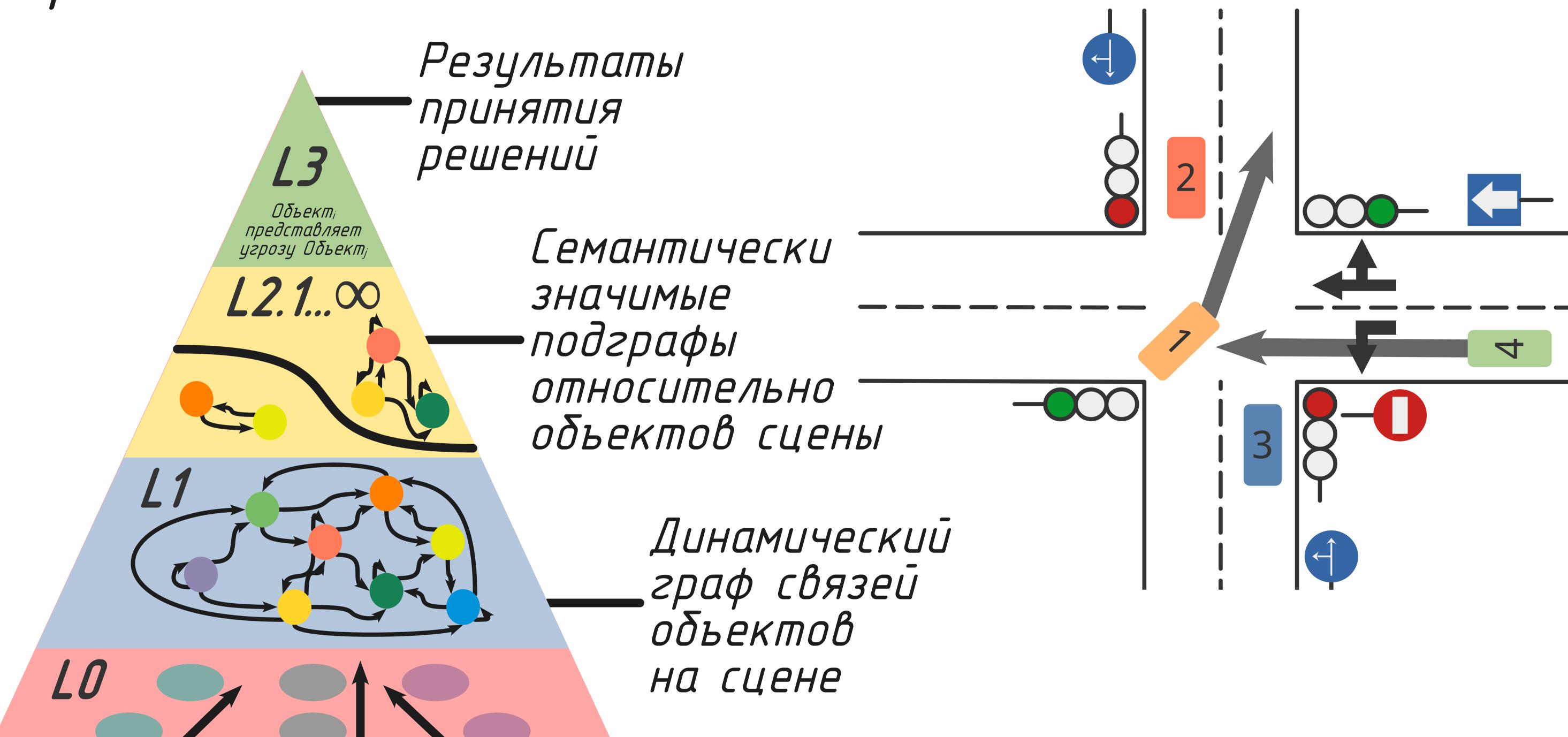
Распознавание управляющих απρυδηποβ

Контроль занимаемых ПОЛОС

Контроль CKOPOCMU

Иерархическая система представления знаний

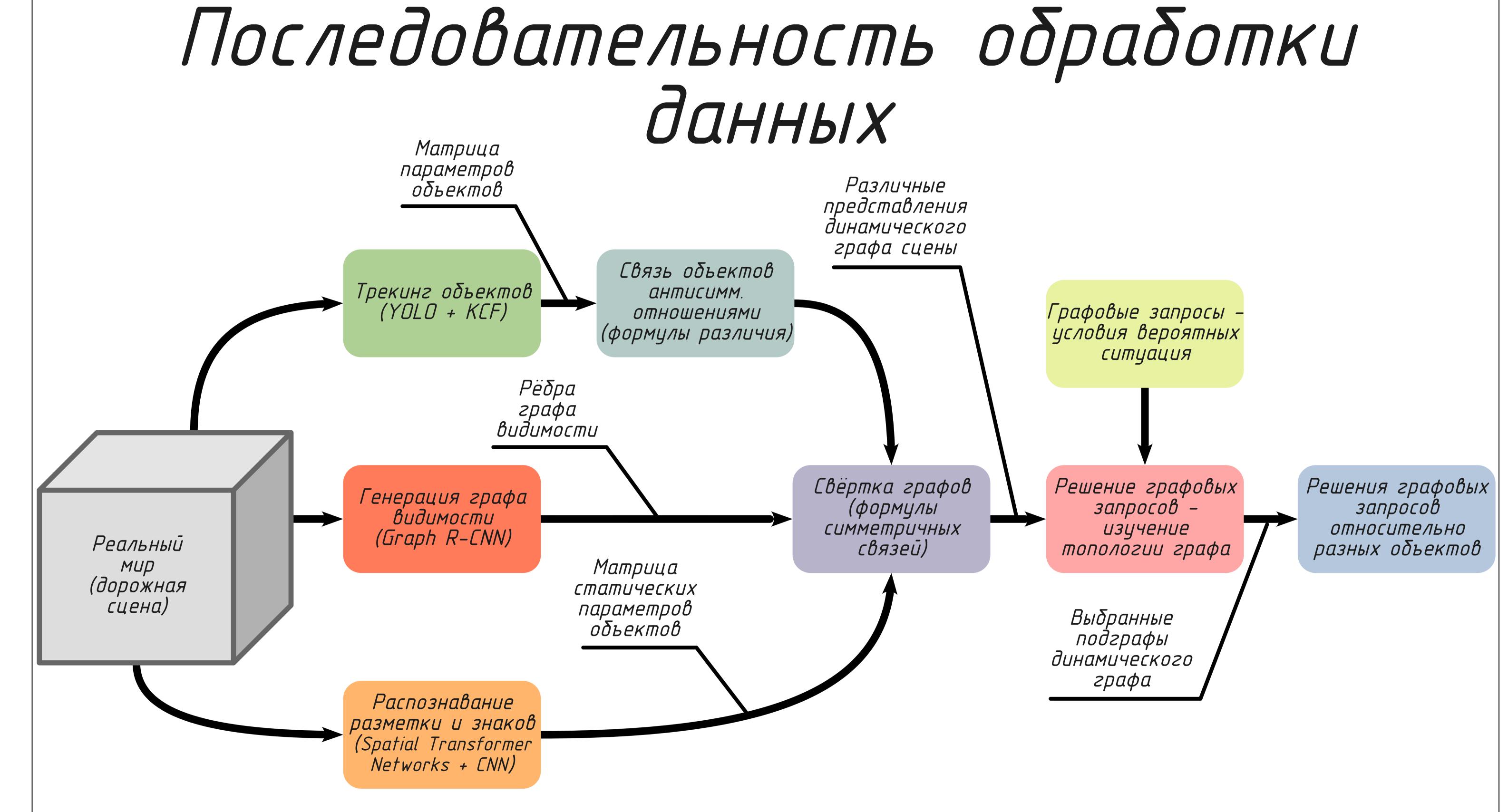
Пример дорожной сцены



Тематика графового представления модели предметной области развита, в частности, подходом Deep Fusion Reasoning Engine

Псходные объекты, результаты обработки исходных данных

Выпускная квалификационная работа магистра				нная	Программно-аппаратный комплекс принятия решений								
					<i>-</i>	//	um.	^	1асса	Масштаδ			
Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	Схема иерархического								
Разраб.		Дубровин Е.Н.			представления знаний и								
Про	в.	Ποποβ Α.Ю.			,								
Т. контр.					пример дорожной сцены	,	Лист З		Лист	ob 10			
						METY UM H 7 FOUR			Банмана				
Н. контр. Ерёмин О.Ю.				МГТУ им. Н.Э. Баума каф.ИУ6			sagmana S						
Umß.				ı		٠,٠٠	Ψ.,,,	•					



Обработка исходных данных, построение динамического графа сцены и логический вывод происходят независимо от ЦП вычислительной системы, при помощи вычислительных ресурсов специализированного вычислителя Xilinx Alveo

Работа магистра

Принятия решении

Лит № докум. Подпись Дата
В. Попов А.Ю.

Тонтр. Комплекса

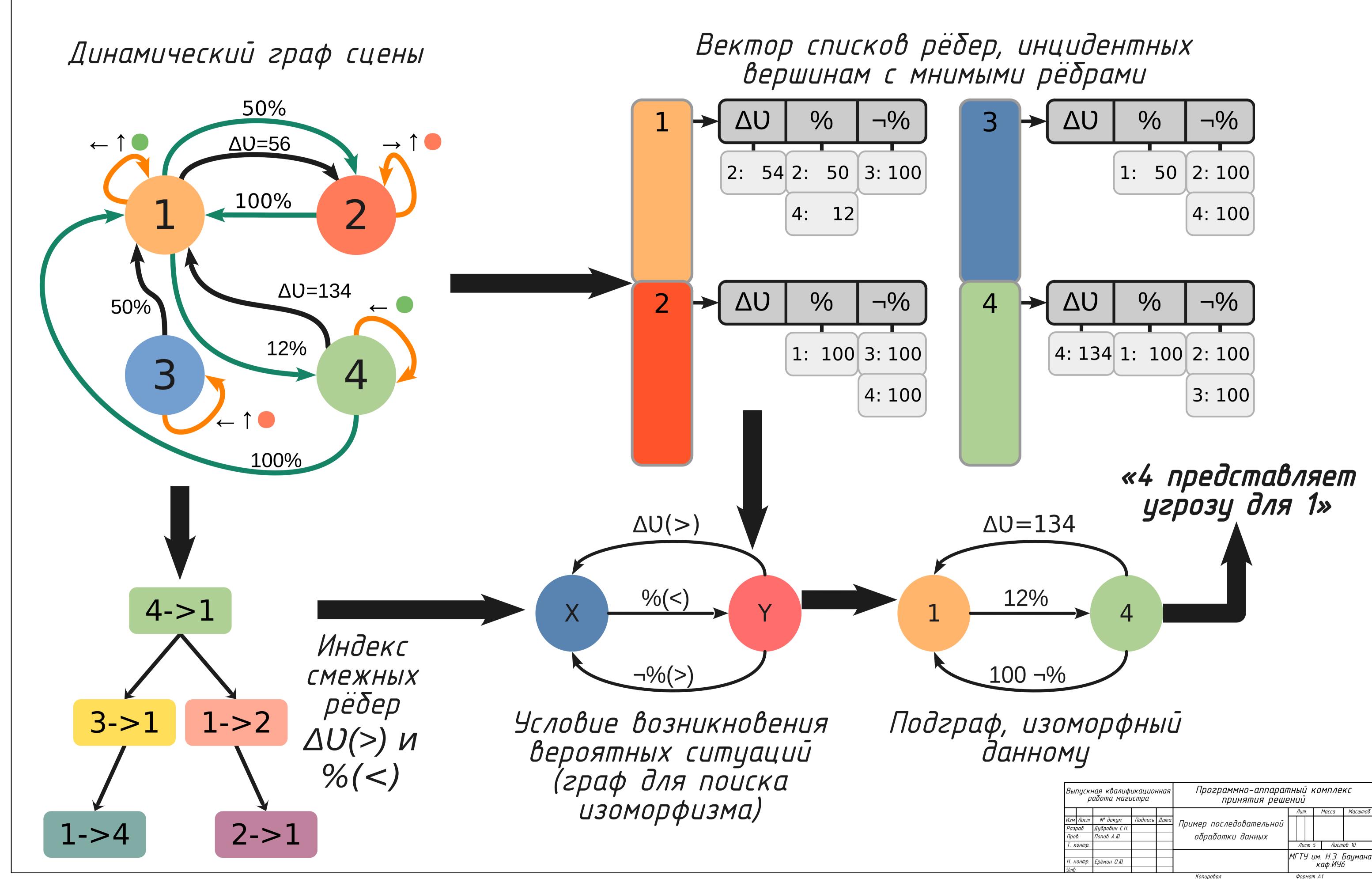
Последовательность

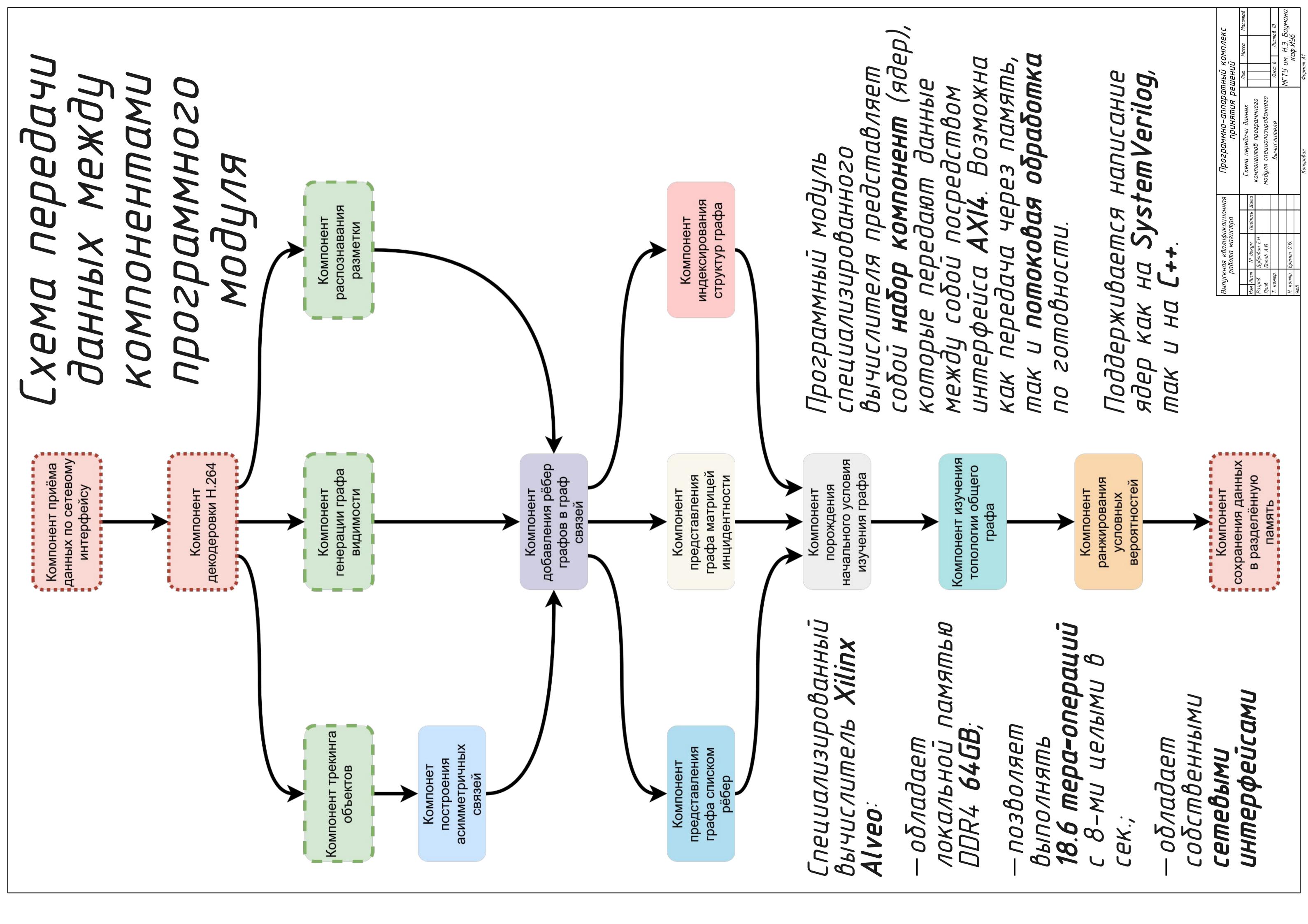
Комплекса

МГТУ им. Н.Э. Баумана

каф ИЧб

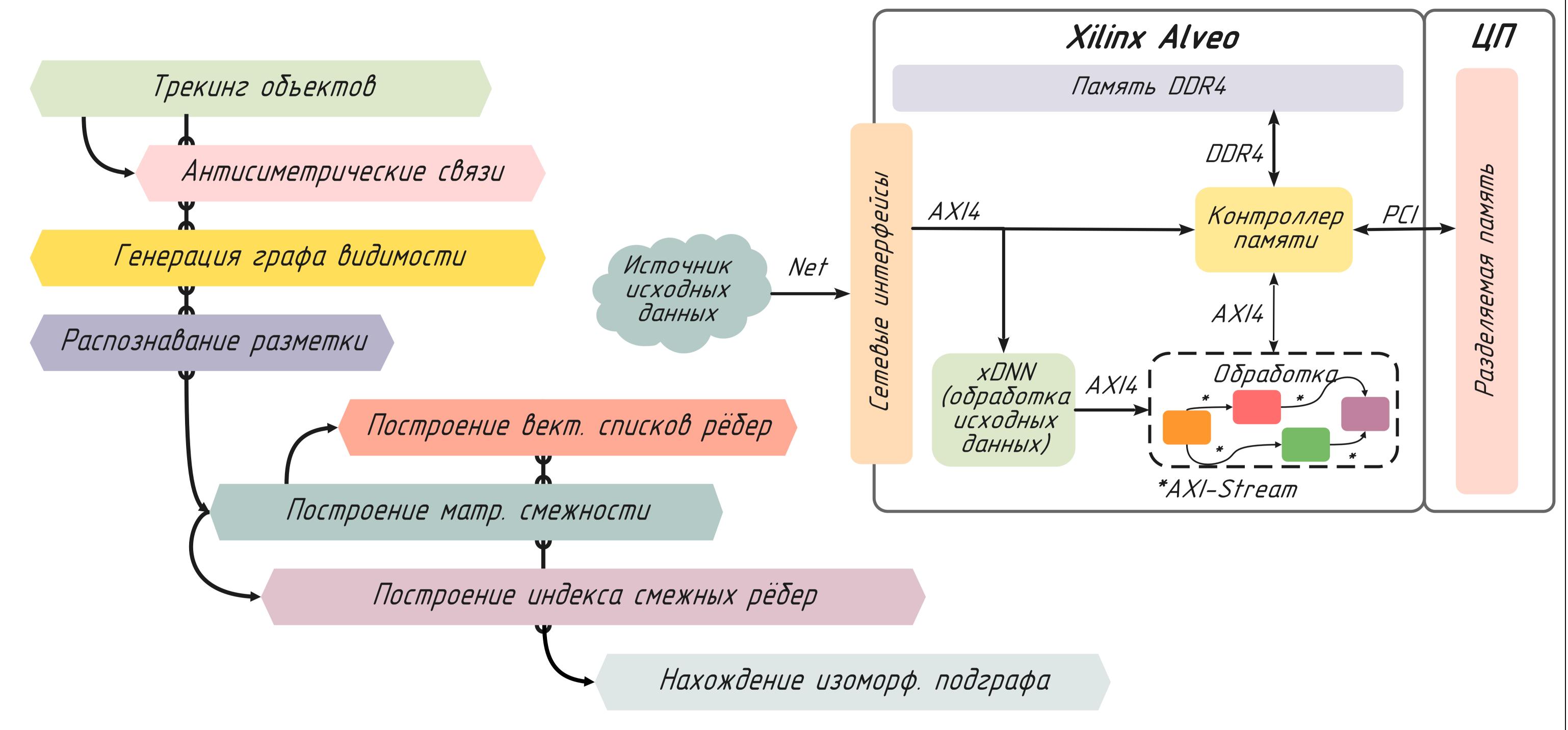
Представления динамического графа сцены и логический вывод





Временная диаграмма обработки данных

Концептуальная схема состава комплекса



Обработка данных выполняется последовательно-параллельно за счёт использования интерфейса AXI-Stream

Интерфейс AXI-Stream позволяет выполнять очередной шаг обработки **по накоплении необходимых данных**

Вы	пускі Р	ная квалиф абота маги	икациоі Істра	нная	Программно-аппаратный комплекс принятия решений							
					Концептуальная схема состава	Лит.		Масса	Масштаδ			
Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	программно-аппаратного							
Раз	ραδ.	Дубровин Е.Н.										
Про	В.	Ποποβ Α.Ю.			комплекса и временная диаграмма							
Т. н	контр.				обработки данных	Лист 7		7 Лист	ob 10			
						МΓТ	<i>-</i> 4 ,	и НЭ и	- 5лимпнп			
Н. контр.		Ерёмин О.Ю.				,	ى ر	им. Н.Э. I каф.ИУв	sagriaria Í			
Утв.												

Komnohem C++

```
void grism(graph_t* in, node_t* out) {
node_t node_counters[4];
edge_t* edges = (edge_t*) in;
#pragma HLS UNROLL
for (int i; i < 4; ++i) {
  for (int j; j < width | l edges[j] != 0; ++j){
    node_t *nodes = (node_t *) &edges[j]
    if (nodes[0] == i | l nodes[1] == i) {
    out[i]++; } }
}</pre>
```

Komnohehm Verilog

Подготовка компонента

v++ -c vadd.c -t hw --kernel grism -f \$platform -o grism.xo

Синтез программного модуля

v++ -l -t hw -o module.xclbin -f \$platform grism.xo

Запуск программного модуля

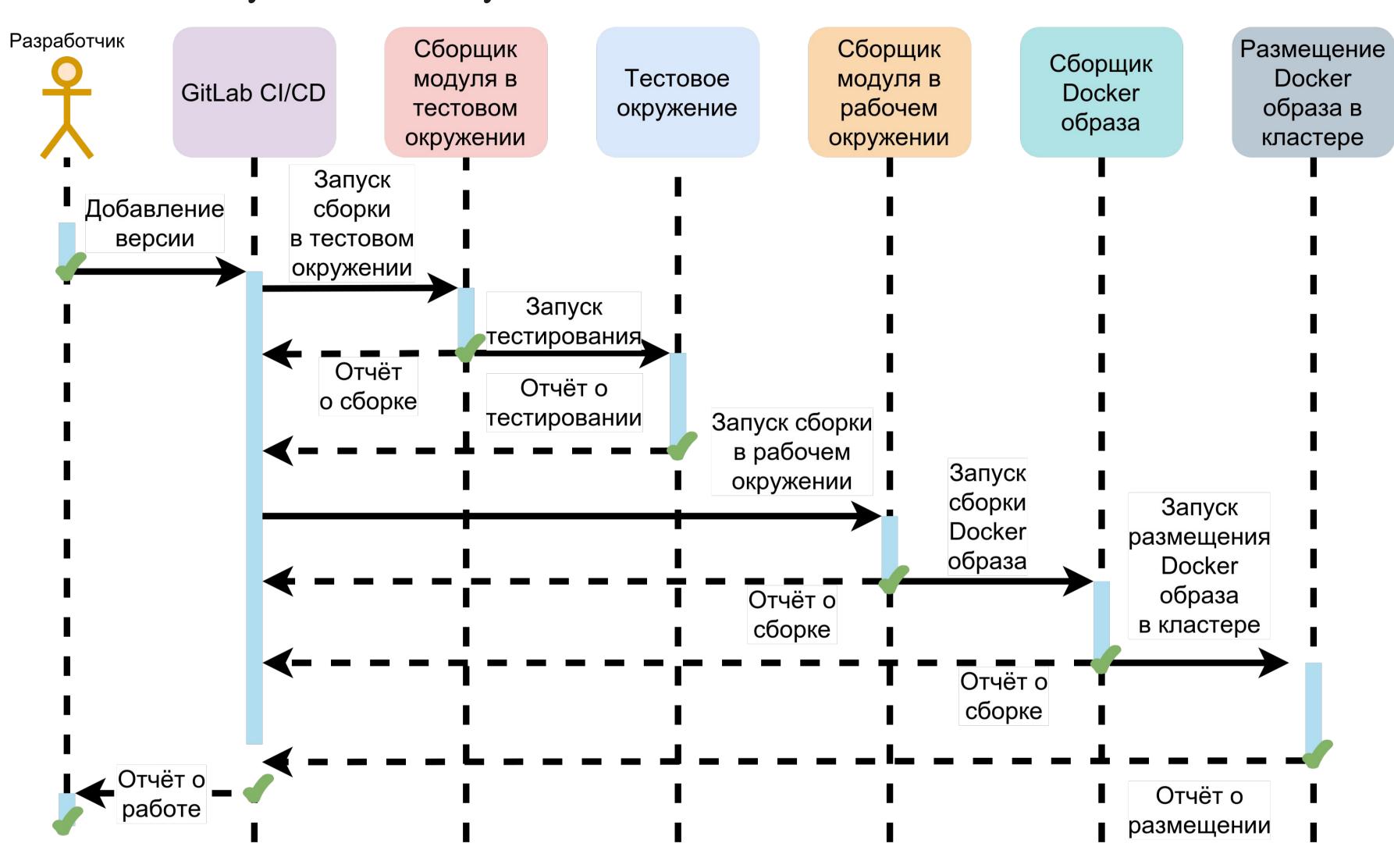
```
ol = pynq.Overlay('grism.xclbin')

kernel = ol.grism_1
inp = pynq.allocate((32,), 'u2')
out = pynq.allocate((4,), 'u2')
inp.sync_to_device()

kernel.call(inp, out, 1024)
out.sync_from_device()
```

Выпускная квалификационная работа магистра					Программно-аппаратный комплекс принятия решений						
							Лит.	/	Масса	Масштаδ	
Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	Примеры отладо	РН	ЫХ				
Разраб.		Дубровин Е.Н.			интерфейсов и обр	n	OMK	′/			
Пров. Т. контр.		Ποποβ Α.Ю.	noß A.W.		, ,						
					данных	Лист 8		3	Лист	noв 10	
						МГ	-T4 ı	IM	H 7	— Банманс	
Н. контр. Ерёмин О.Ю.		Ерёмин О.Ю.				МГТУ им. Н.Э. каф.ИУ			ьиумини К		
,, ,								,,,	^Y'''	_	

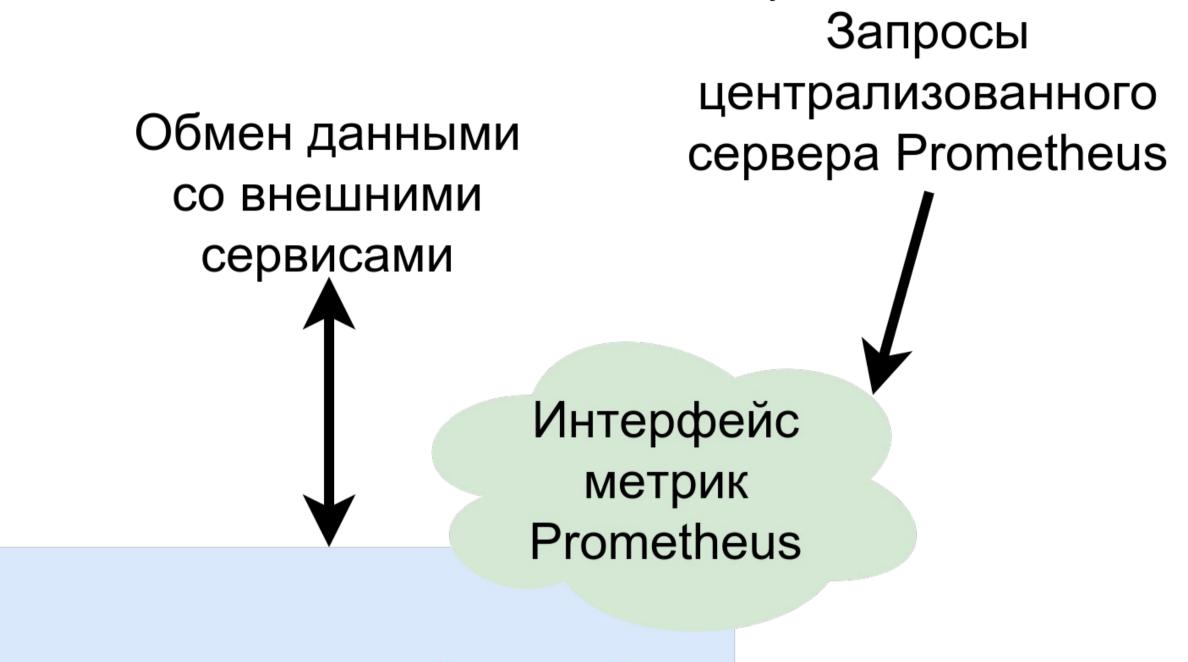
Диаграмма последовательности развёртки комплекса



Развертка выполняется автоматическими средствами

Процесс учитывает разницц окружений тестирования программного модуля путём эмиляции вычислителя и рабочего, которое создаёт специализированный вычислитель

Схема компоновки специализированного KOHMEUHEPA



Обмен Слой абстрагирования данными контейнера от по шине драйвера PCIe PCle

Специализированный контейнер

Специализированный

вычислитель

интерфейсам Помещение контрольных данных в специальный регион памяти

Источники

данных по

сетевым

Область памяти статусов контроля и состояния работы

ыпускная квалификационна: Лит. Масса Масштаб развёртки комплекса и схема Лист 9 Листов 10 МГТУ им. Н.Э. Баумана Ерёмин О.Ю.

Функциональная диаграмма технологии применения комплекса в составе целевой платформы Kubernetes

